

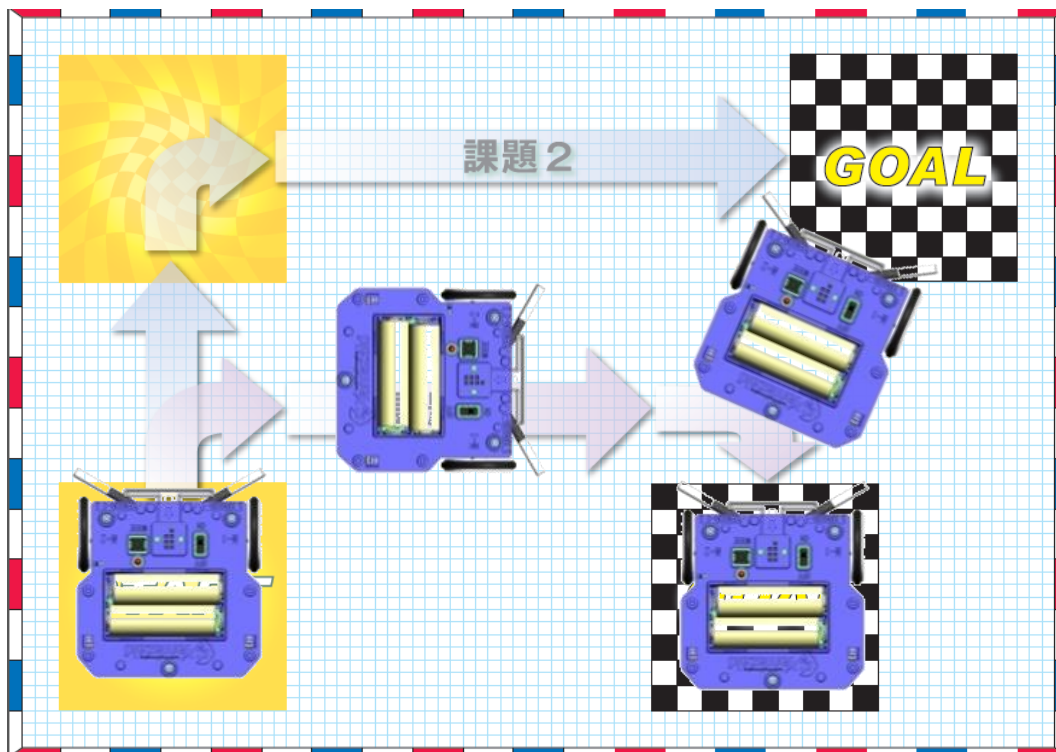
## プロロボの応用課題について①

### 順序処理型をメインとした課題

ワークの課題3の応用問題

GOALの際にプロロボの向きを指定してください。

頭から入る場合とお尻の方から入る場合ではプログラムが異なります。



## プロロボの応用課題について②

### 順序処理型をメインとした課題(効率を重視した課題)

この課題は対戦型の課題になります。

「STRAT」の位置は固定します。

「GOAL」と「通過エリア①、②」に関しては対戦相手が決める。

通過エリア①⇒通過エリア②⇒GOALの順番にプロロボを動作させます。

いかに早くGOALさせるかを競うものです。

コート大きさはA3用紙に12個のマスをオートシェイプなどで書いてください。

START			通過 エリア②
		GOAL	
通過 エリア①			

#### 課題のヒント

通過エリアはプロロボの筐体が少しでもエリア内に入ればよいので、マス上にしっかり乗る必要はありません。  
またワークのようにきっちり90度回転してから〇〇といった動作よりも滑らかな曲線を描くように走行したほうが早くクリアできます。  
また「くり返し」などを使ったりすると効率の良いプログラムができていきます。

### プロロボの応用課題について③

順序処理型をメインとした課題(安全と正確さを重視した課題)

この課題は2人ペアでの課題になります。(A3用紙で行ってください)

「STRAT」の位置は2か所設定し2台同時にスタートします。

真ん中にある「通過エリア」を2台必ず通過します。そのとき接触しないようにしてください。

どちらかが通過している間は待機し、うまく通過してください。

GOALは対角線上の「START」になります。

これを4台でおこない通過エリアを増やすと相当難易度が上がります。(コートは広い方が良いです。)

