

# 出力モーターブロック



右回転で動かす  
左回転で動かす



モータを動かす強さ・はやさ  
1～10まで

8



モータを動かす時間の長さ  
何秒間回転させるか

5



モータを止める

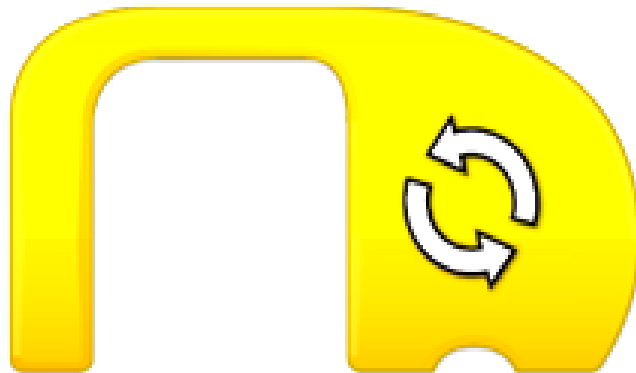
# フローブロック



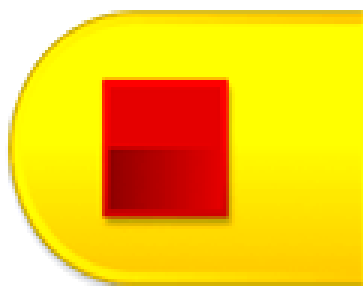
スタートブロック。  
この後ろにほかのプログラムブロックを  
つけていく。



スタートブロック。  
一つのロボットで複数のプログラムを同時  
にスタートさせたいときに使います。



繰り返しのブロック。  
他の命令ブロックをこの中に入れる  
と決めた条件になるまで繰り返す。



停止ブロック。プログラムを停止します。

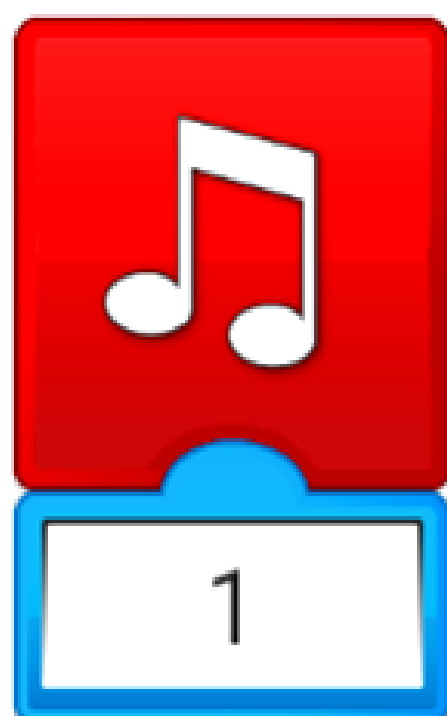


待機ブロック。  
指定した条件になるまで待ちます。

# ライトブロックとサウンドブロック



選んだ色でライトを点滅させる。

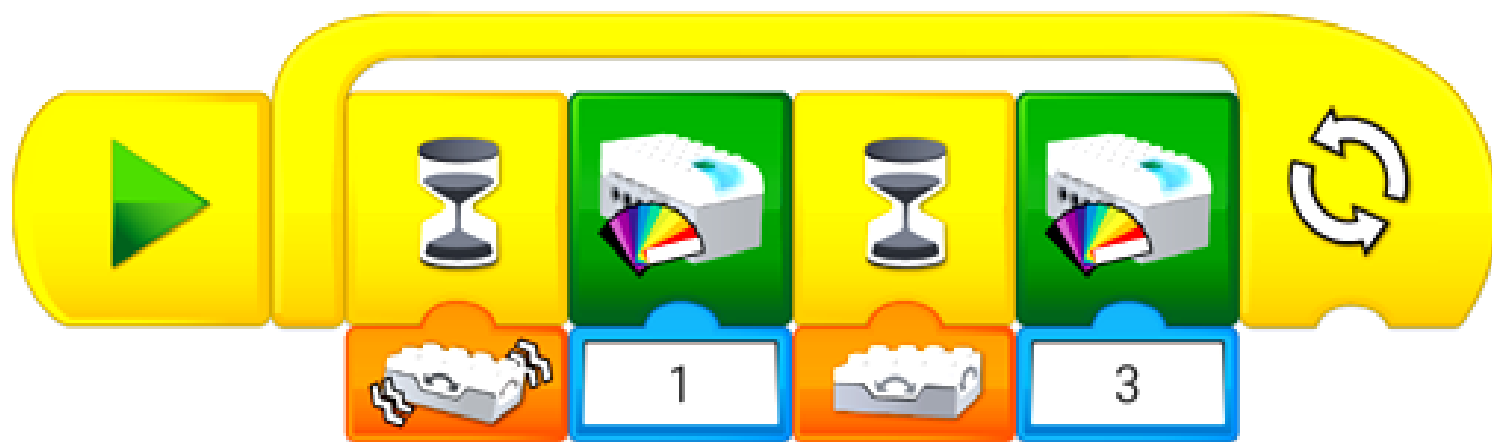


選んだ音を鳴らす。

# センサーの変更ブロック

「ロボットがかたむいたら」「動くものを見つけたら」など、動作のタイミングを指定するために使います。

例：ロボットが傾いたらライトをピンクに。水平に戻ったら青にする。



待機ブロック。指定した条件になるまで待つ。



動くものを見つけたら



距離が変わったら



近づいたら



遠くなったら