

月 日   メンバー: \_\_\_\_\_, \_\_\_\_\_, \_\_\_\_\_.

[illegible]

## スマートカーを作ろう ①移動

パラメーターを変更したら、どんな動きをしたか記録をしておきましょう

[illegible]

# スマートカーを作ろう ②ライトレース

月 日 メンバー: , , .

## 計測ポイントを決めて計測

- コース上の5か所を適当に決めて、床部分、黒線部分を光センサーで計測し値を記録しましょう。
- 5か所の計測ポイントの黒、白それぞれの計測値の平均値を計算しましょう。  
(小数点以下は四捨五入)

|   | Point 1 | Point 2 | Point 3 | Point 4 | Point 5 | 平均値 |
|---|---------|---------|---------|---------|---------|-----|
| 黒 |         |         |         |         |         |     |
| 白 |         |         |         |         |         |     |

より大きな値を計測したら、その場所は、( )と判断できる。

より小さな値を計測したら、その場所は、( )と判断できる。

何を基準に「より大きい」、「より小さい」とする？ → 基準になる値が必要

## しきい値(基準になる値)の計算

- 上で計算した計測値の平均から、黒と白を判別するためのしきい値を計算しましょう。  
(少数以下四捨五入)

$$(\text{ } + \text{ }) \div 2 = \text{ }$$

(しきい値)

## 条件と動作の場合分け

- 上で計算したしきい値を使った判別の条件式、判別されるケースとそれぞれの場合の動作について、場合分けの表に書き込み、この表をもとにプログラムを作成しましょう。

| (条件式)<br>計測値( )しきい値 | (場合①)<br>条件成立の場合 | (場合②)<br>条件不成立の場合 |
|---------------------|------------------|-------------------|
| 動作                  |                  |                   |