

教學目標：編寫程式使 mBot 車依巡黑線而行

上堂重溫：(停在終點/黑線前)

描述運行右邊的程式時 mBot 車的行為。

```

等待 光線感應器 板載 < 500
播放音調為 C4 節拍為 二分之一
不停重複
  如果 巡線感應器 連接埠2 = 3 就
    前進 轉速為 150
  否則
    前進 轉速為 0

```

答：

當光線 變光後 / 變暗後，

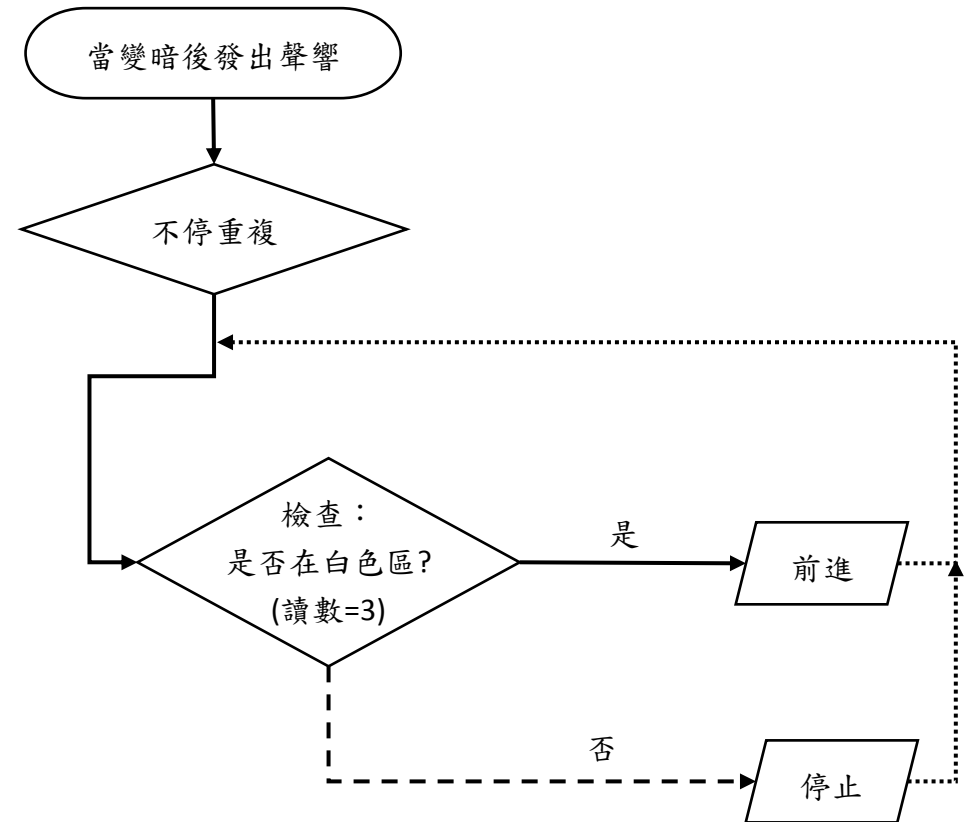
mBot 車會不停重複檢查 超聲波 / 巡線感應器 的讀數；

當讀數 = 3(即是在 白色 / 黑色 區)時

mBot 車會向_____行；

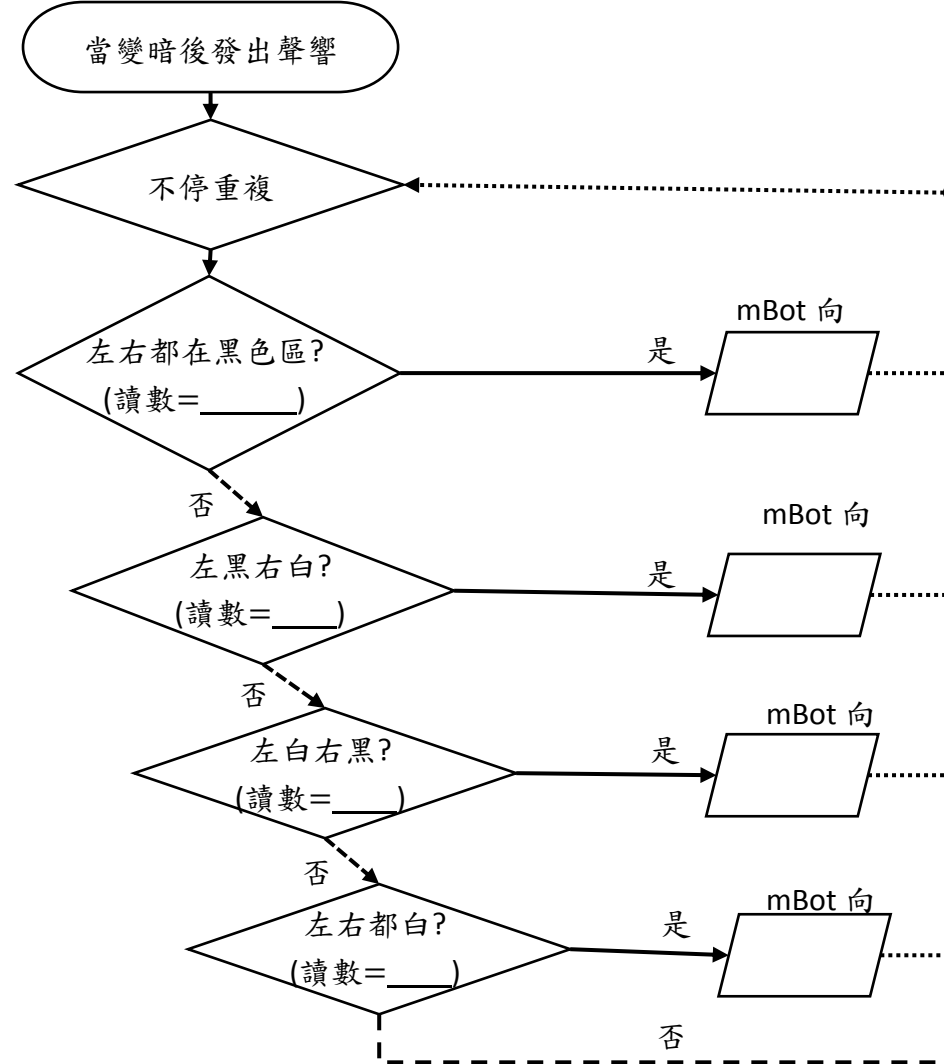
否則，mBot 車會_____。

程式設計圖(停在黑線前)



任務 1：完成程式設計圖，使 mBot 車依巡黑線而行

程式設計圖(巡線而行)



任務 2：借助任務 1 的設計圖，

編寫程式使 mBot 車依巡黑線而行

注意：必須以 **mBot 主程式** 為起點，否則就不能離線控制。

提示：需用積木