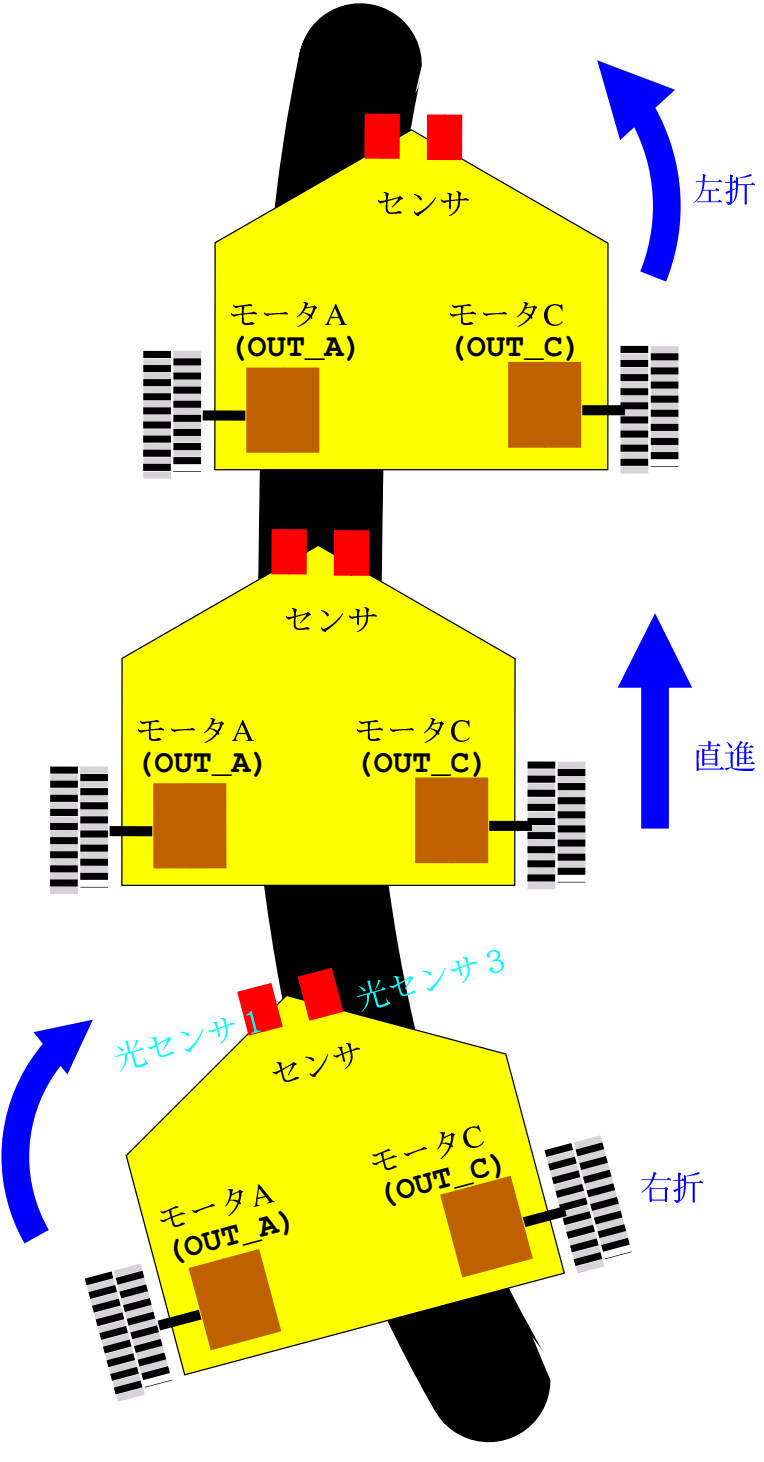
プログラム例：黒い線に沿って動くロボット(光センサ２個使用)




```
//   黒い線に沿って動くロボット (光センサ2個使用)

#define THRESHOLD 40                          //    黒と白の閾値を設定

task main ()
{
    SetSensor(SENSOR_1,SENSOR_LIGHT);         //    センサ1(左)は光センサ
    SetSensor(SENSOR_3,SENSOR_LIGHT);         //    センサ2(右)も光センサ
    while(true){                              //    無限ループ
        if (SENSOR_1<THRESHOLD){              //
            if (SENSOR_3<THRESHOLD){          //    光センサが２個とも黒線上
                OnFwd(OUT_A);                 //    にある場合は直進
                OnFwd(OUT_C);
            } else {                          //    左だけ黒線上の場合は
                Off(OUT_A);                   //    左にターン
                OnFwd(OUT_C);
            }
        } else {                              //
            if (SENSOR_3<THRESHOLD){          //    右だけ黒線上の場合は
                OnFwd(OUT_A);                 //    右にターン
                Off(OUT_C);
            } else {                          //    ２個とも黒線上にない
                Off(OUT_A);                   //    場合は停止
                Off(OUT_C);
            }
        }
    }
}
```