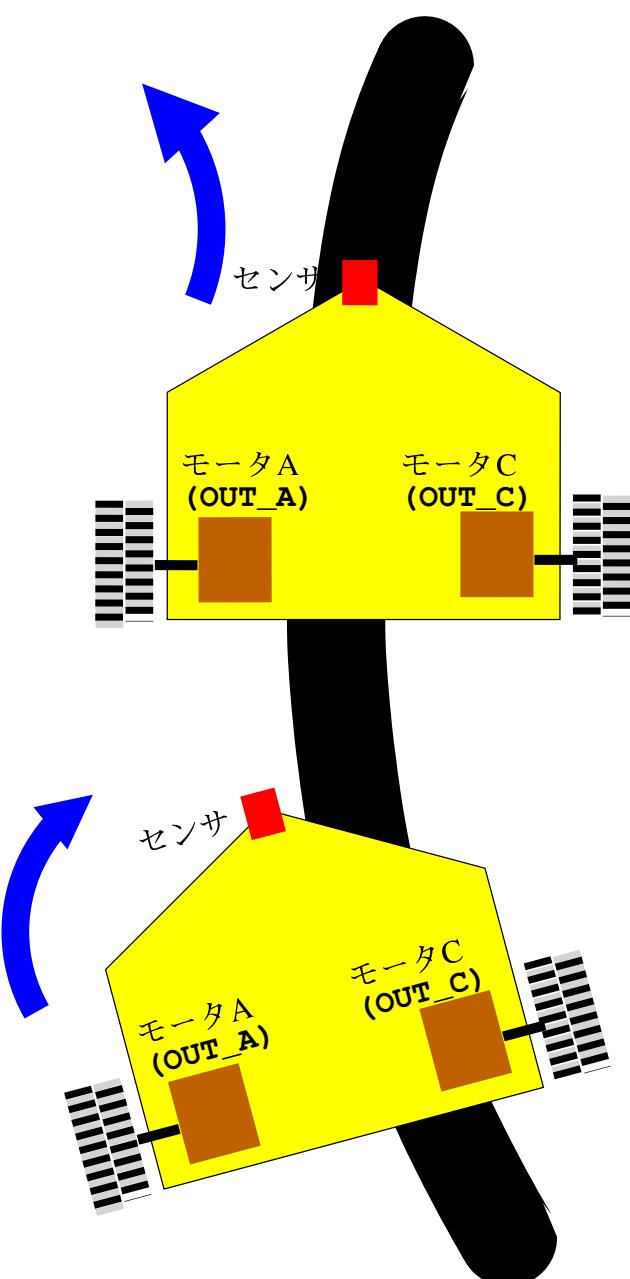


# プログラム例：黒い線に沿って動くロボット（光センサ1個使用）



```
// 黒い線に沿って動くロボット（光センサ1個使用）

#define THRESHOLD 40 // 閾値を設定

task main ()
{
    SetSensor(SENSOR_1, SENSOR_LIGHT); // センサ1は光センサ

    while(true){ // 無限の繰り返し
        if (SENSOR_1<THRESHOLD){ // 光センサが黒線上にある場合は左折
            OnFwd(OUT_A);
            Off(OUT_C);
        } else { // 光センサが黒線上にない場合は右折
            Off(OUT_A);
            OnFwd(OUT_C);
        }
    }
}
```