

## 梵天丸の命令語（コマンド）

### <じょうけん> 「センサが感知する情報の条件」を表す命令語の総称

次の段の「こうどう」につながる。

「！」は否定を表す。

\*印に1～255の数字が入る。「1」が約0.1秒。

	じょうけん	意味
肯定	まえだ	「前に障害物があれば」どうするか
	みぎだ	「右に障害物があれば」どうするか
	ひだりだ	「左に障害物があれば」どうするか
否定	！まえだ	「前に障害物がなければ」どうするか
	！みぎだ	「右に障害物がなければ」どうするか
	！ひだりだ	「左に障害物がなければ」どうするか
時間	時間*で	「だんが始まってから何秒後に」どうするか
	そうじかん*で	「スイッチを入れてから何秒後に」どうするか

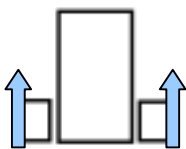
### <こうどう> 梵天丸を「動かす」命令語の総称

\*印に、1～7の数字が入る。

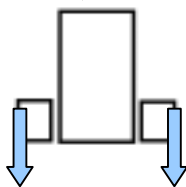
数字が大きいほど回転が速く、数字を省略すると最高速度。

		こうどう	梵天丸の動き
両輪制御	順	ぜんしん*、* こうしん*、*	両方のタイヤが順回転で直進 両方のタイヤが逆回転で後進
	逆	みぎまわれ*、* ひだりまわれ*、*	左右のタイヤが逆に回転して右回転 左右のタイヤが逆に回転して左回転
片輪制御	右折	みぎよれ* みぎさがれ*	左タイヤ順回転で右折 右タイヤ逆回転で右折
	左折	ひだりよれ* ひだりさがれ*	右タイヤ順回転で左折 左タイヤ逆回転で左折
その他		とまれ かんど* そうじ0	梵天丸が停止 センサの感度（7が最高感度） タイマーをリセット

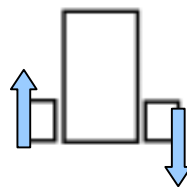
ぜんしん



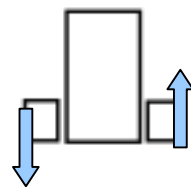
こうしん



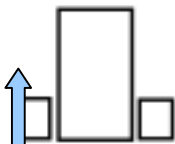
みぎまわれ



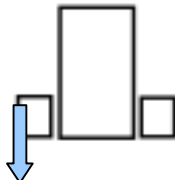
ひだりまわれ



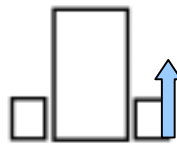
みぎよれ



みぎさがれ



ひだりよれ



ひだりさがれ

