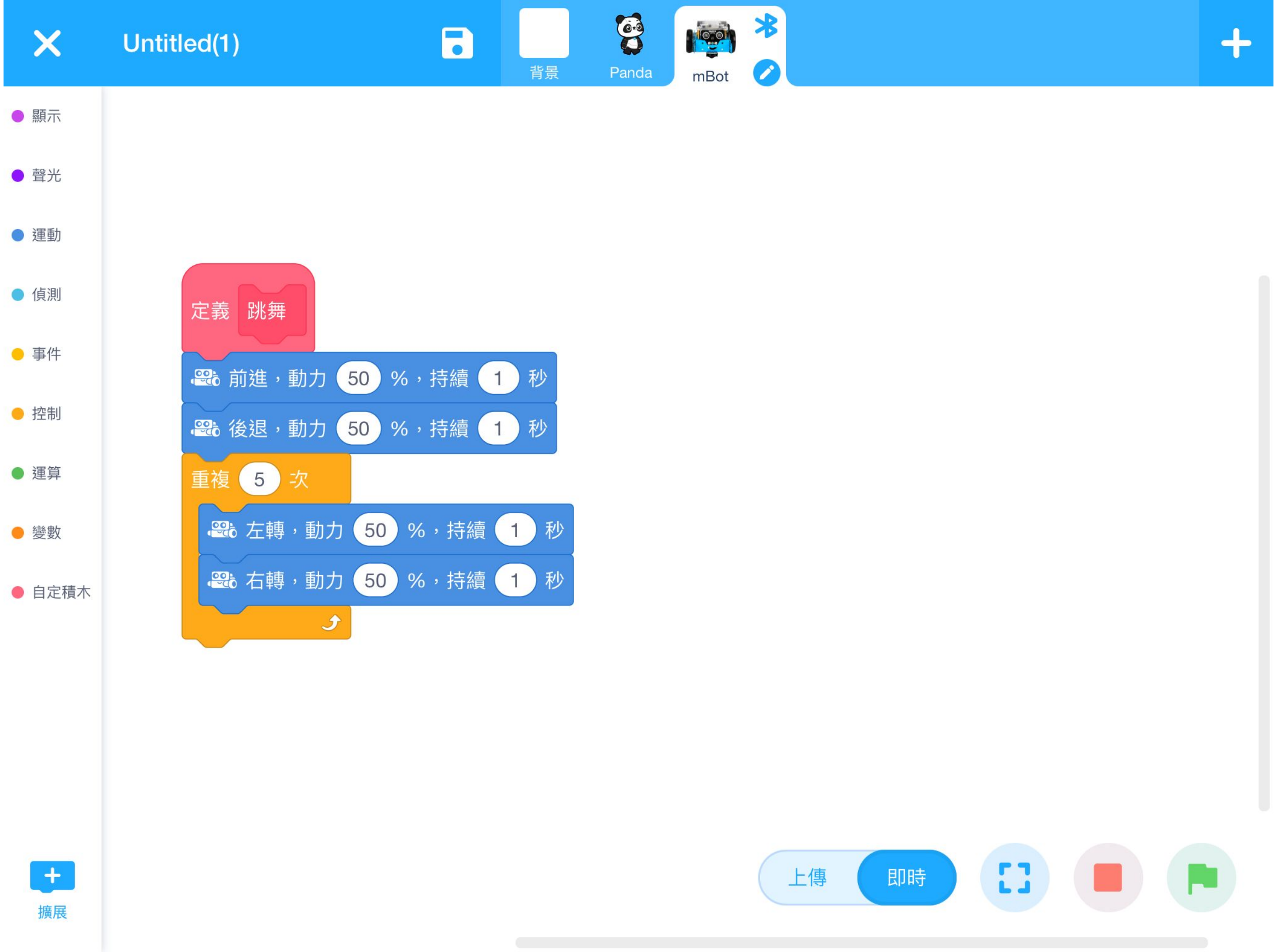
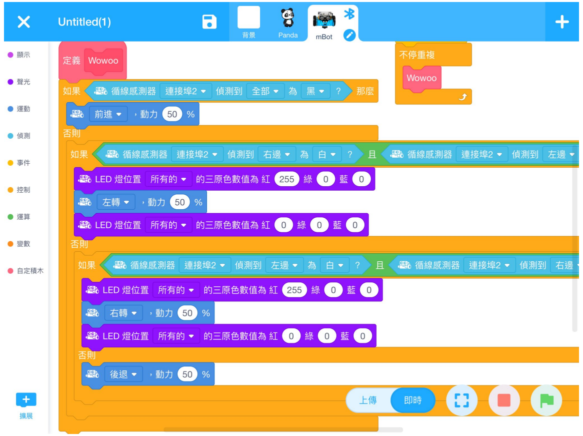
80408黃亮允

我最常吃的食物
我最不常吃的食物


Untitled(1)
背景
Panda
mBot
顯示
聲光
運動
偵測
事件
控制
運算
變數
自定積木
擴展
上傳
即時

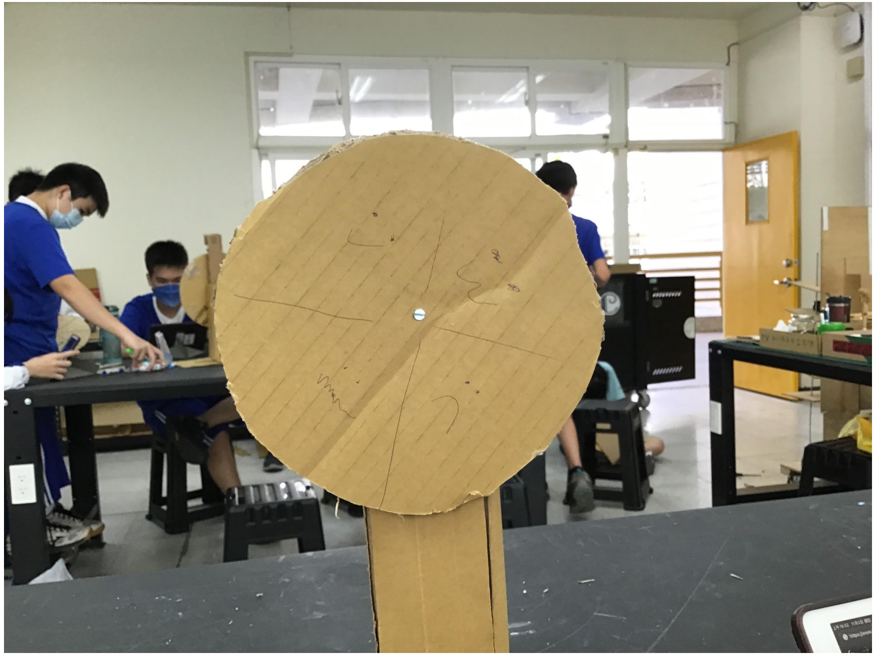
```
定義 跳舞
前進，動力 50 %，持續 1 秒
後退，動力 50 %，持續 1 秒
重複 5 次
    左轉，動力 50 %，持續 1 秒
    右轉，動力 50 %，持續 1 秒
```

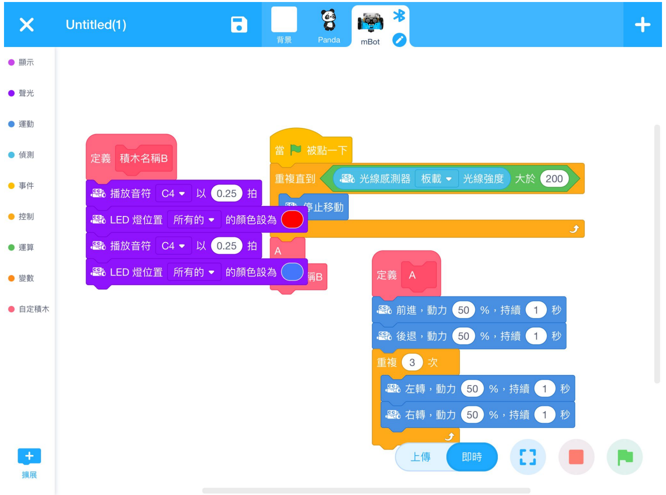
循線轉彎亮LED


Untitled(1)
背景
Panda
mBot
顯示
聲光
運動
偵測
事件
控制
運算
變數
自定積木
擴展
上傳
即時

```
定義 Wowoo
如果 循線感測器 連接埠2 偵測到 全部 為 黑 ? 那麼
  前進 ，動力 50 %
否則
  如果 循線感測器 連接埠2 偵測到 右邊 為 白 ? 且 循線感測器 連接埠2 偵測到 左邊
    LED 燈位置 所有的 的三原色數值為 紅 255 綠 0 藍 0
    左轉 ，動力 50 %
    LED 燈位置 所有的 的三原色數值為 紅 0 綠 0 藍 0
  否則
    如果 循線感測器 連接埠2 偵測到 左邊 為 白 ? 且 循線感測器 連接埠2 偵測到 右邊
      LED 燈位置 所有的 的三原色數值為 紅 255 綠 0 藍 0
      右轉 ，動力 50 %
      LED 燈位置 所有的 的三原色數值為 紅 0 綠 0 藍 0
    否則
      後退 ，動力 50 %
```

```
不停重複
  Wowoo
```

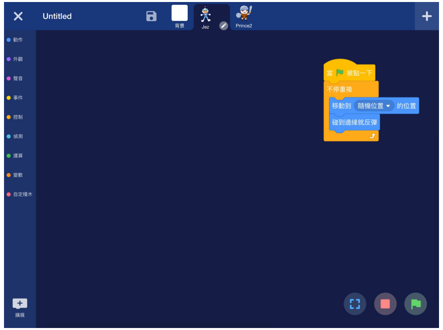



Untitled(1)
背景
Panda
mBot
顯示
聲光
運動
偵測
事件
控制
運算
變數
自定積木
擴展
上傳
即時

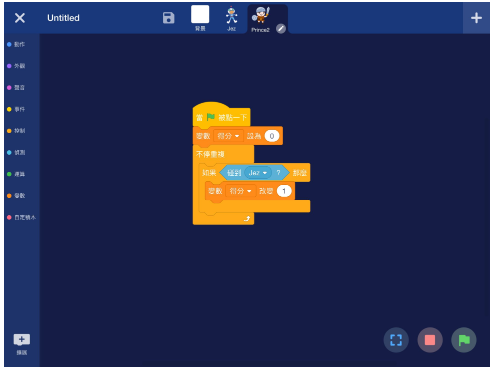
```
定義 積木名稱B
    播放音符 C4 以 0.25 拍
    LED 燈位置 所有的 的顏色設為 🟥
    播放音符 C4 以 0.25 拍
    LED 燈位置 所有的 的顏色設為 🟦
```

```
當 被點一下
重複直到 光線感測器 板載 光線強度 大於 200
    停止移動
A
稱B
```

```
定義 A
    前進，動力 50 %，持續 1 秒
    後退，動力 50 %，持續 1 秒
    重複 3 次
        左轉，動力 50 %，持續 1 秒
        右轉，動力 50 %，持續 1 秒
```

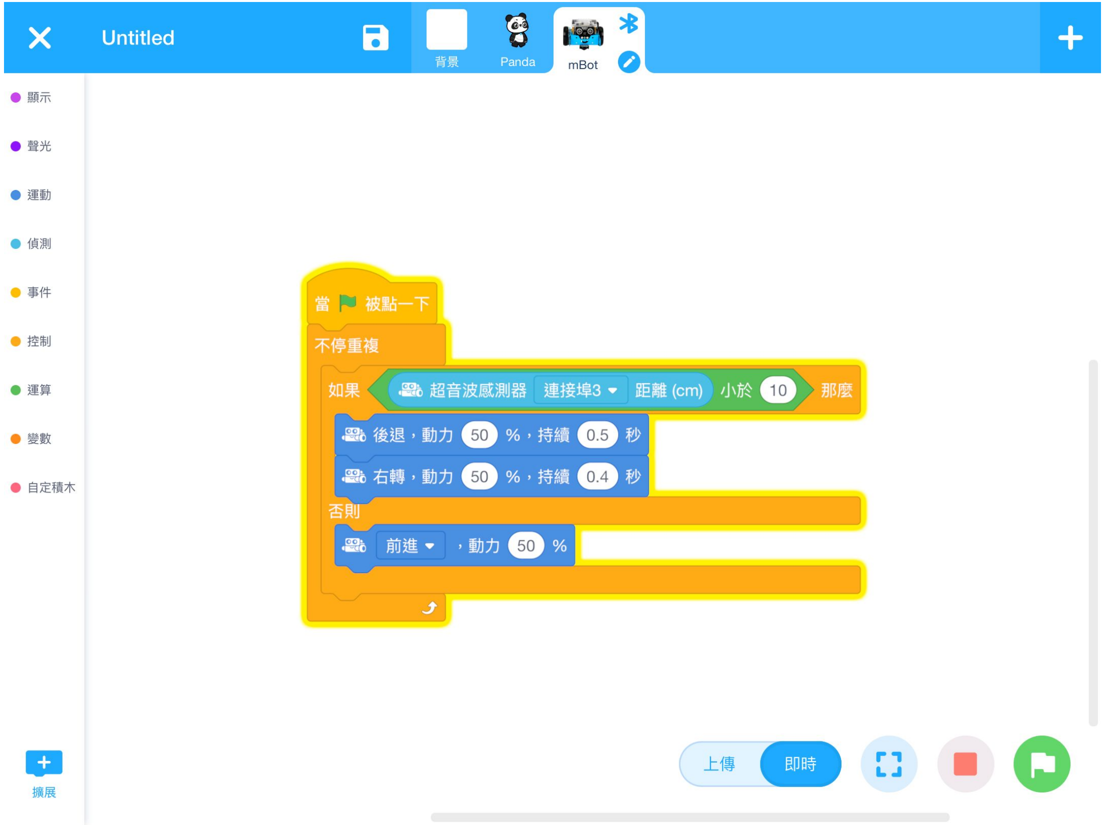

Untitled
背景
Jez
Prince2
動作
外觀
聲音
事件
控制
偵測
運算
變數
自定積木
擴展

```
當 🏁 被點一下
不停重複
    移動到 隨機位置 ▾ 的位置
    碰到邊緣就反彈
```


Untitled
背景
Jez
Prince2
動作
外觀
聲音
事件
控制
偵測
運算
變數
自定積木
擴展

```
當 🏁 被點一下
變數 得分 ▾ 設為 0
不停重複
    如果 碰到 Jez ▾ ? 那麼
        變數 得分 ▾ 改變 1
```

以驗收


Untitled
背景
Panda
mBot
顯示
聲光
運動
偵測
事件
控制
運算
變數
自定積木
擴展
上傳
即時

```
當 🏴 被點一下
不停重複
    如果 超音波感測器 連接埠3 ▾ 距離 (cm) 小於 10 那麼
        後退，動力 50 %，持續 0.5 秒
        右轉，動力 50 %，持續 0.4 秒
    否則
        前進 ▾ ，動力 50 %
```

80401.08
2018年4月10日
0579855071950
04-7764690
54097298