生科報告

80402吳柏均

水果吐司的種類

夏威夷

台北市的塞車問題

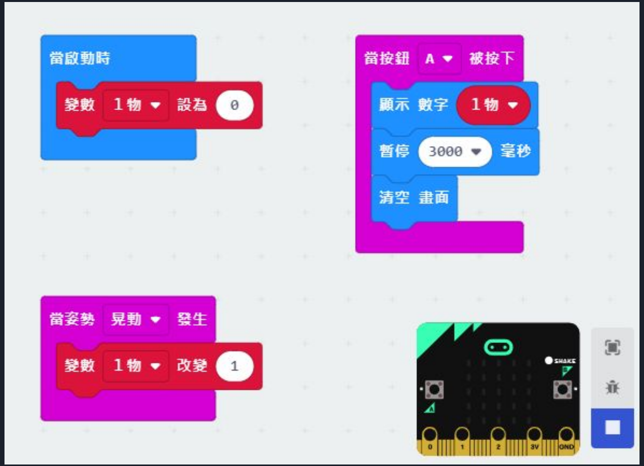
電鍋的原理

電鍋一般都有一個安裝於外鍋底部的溫度控制裝置。在內鍋的溫度達到攝氏100度之前，加熱裝置全力工作。直至鍋內多餘的水分被米吸收及蒸發後，內鍋溫度將會超過攝氏100度。此時，溫度控制裝置會把加熱裝置停止，或者轉到約攝氏65度的保溫狀態。

MicroBit跑步機 - 陀螺儀(加速計)3/16

測量自己的步幅，並乘以 micro:bit上獲得的步數，即可計算出你行走的距離。

考慮採用其他項目的方法，使電池壽命更長。

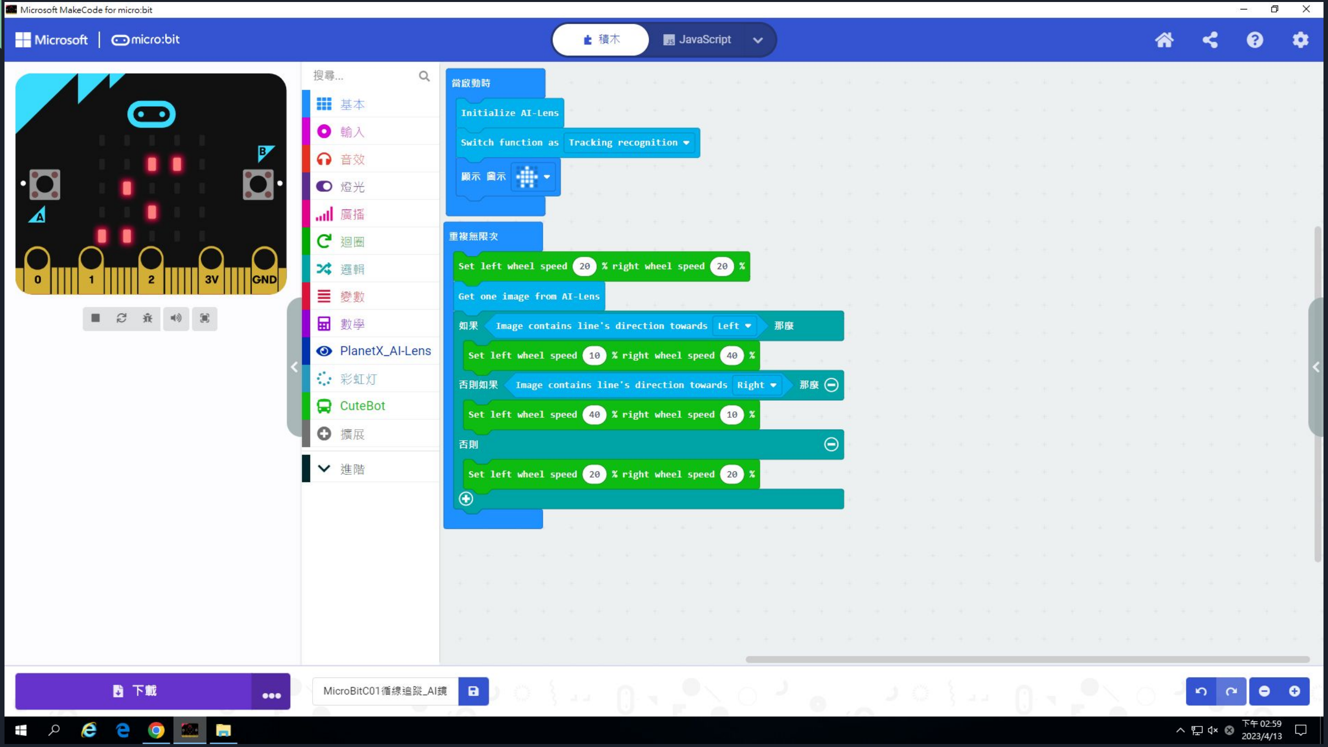


```
當啟動時
    變數 1物 ▾ 設為 0

當按鈕 A ▾ 被按下
    顯示 數字 1物 ▾
    暫停 3000 ▾ 毫秒
    清空 畫面

當姿勢 晃動 ▾ 發生
    變數 1物 ▾ 改變 1
```

生科

" I. 啟程 "	1	平凡世界	Ordinary world
	2	冒險召喚	Call to adventure
	3	拒絕召喚	Refusal to call
	4	遇上師傅	Meeting with the mentor
	5	跨越第一道門檻	Crossing the Threshold
" II. 啟蒙 考驗"	6	考驗, 同伴, 敵人	Tests, allies, enemies
	7	進入最深的洞穴	Approach to the inmost cave
	8	磨難「中間點, 死亡和重生」	Ordeal
	9	報酬「掌握寶劍」	Reward
" III. 歸返 "	10	回歸之路	The road back
	11	復甦	Resurrection
	12	"攜寶物歸來 「結局」"	Return with the elixir

使用Cutebot和AI鏡頭執行循線追蹤


Microsoft MakeCode for micro:bit
Microsoft
micro:bit
積木
JavaScript
搜尋...
基本
輸入
音效
燈光
廣播
迴圈
邏輯
變數
數學
PlanetX_AI-Lens
彩虹燈
CuteBot
擴展
進階
0
1
2
3V
GND
A
B
下載
下午 02:59
2023/4/13

```
當啟動時
    Initialize AI-Lens
    Switch function as Tracking recognition
    顯示 圖示
重複無限次
    Set left wheel speed 20 % right wheel speed 20 %
    Get one image from AI-Lens
    如果 Image contains line's direction towards Left 那麼
        Set left wheel speed 10 % right wheel speed 40 %
    否則如果 Image contains line's direction towards Right 那麼
        Set left wheel speed 40 % right wheel speed 10 %
    否則
        Set left wheel speed 20 % right wheel speed 20 %
```

MicroBitC01循線追蹤_AI鏡