

讓車走方形

NCUE Brain GO 主程式 V2.0

不停重複

- 設定：白色馬達 轉速設為：100
- 設定：藍色馬達 轉速設為：100
- 等待 1 秒
- 設定：白色馬達 轉速設為：-100
- 設定：藍色馬達 轉速設為：100
- 等待 0.4 秒

讓車走正方形
PS.秒數要自行改變



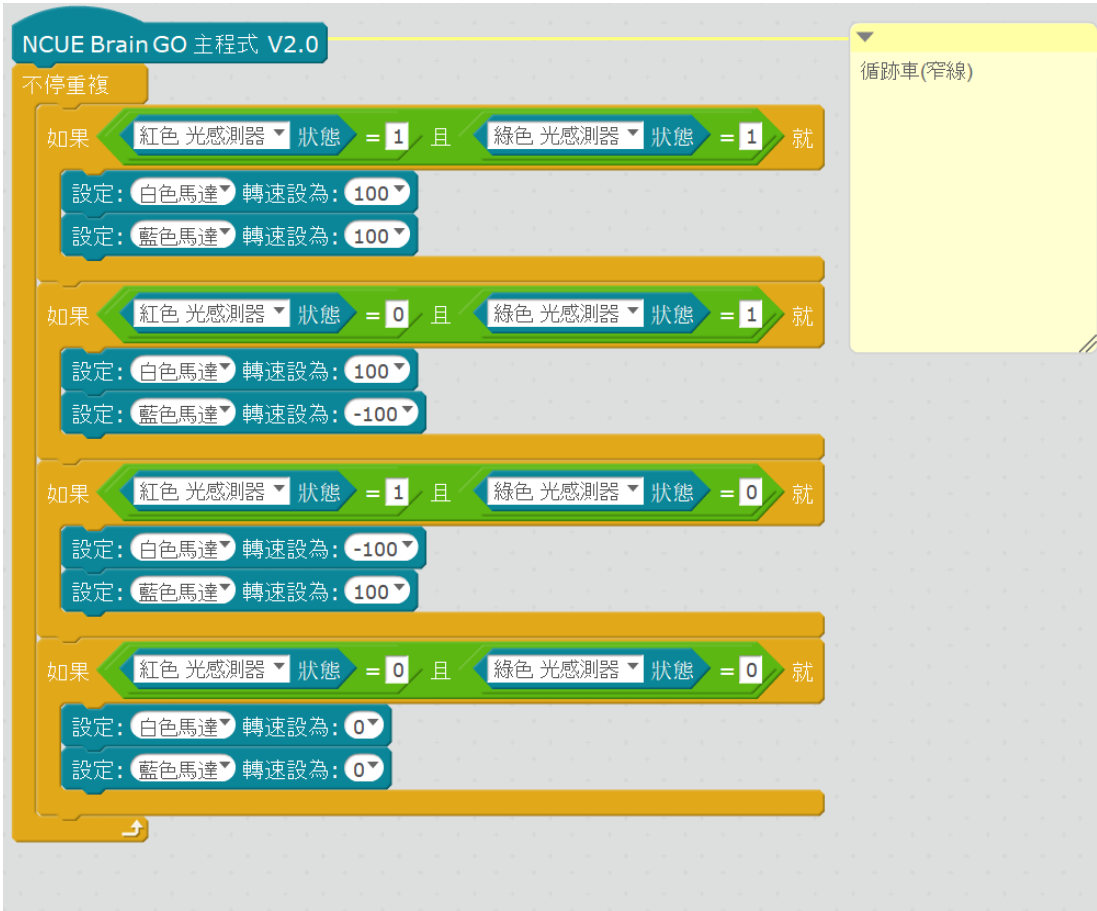
循跡車(窄線)

NCUE Brain GO 主程式 V2.0

不停重複

- 如果 紅色光感測器 狀態 = 1 且 綠色光感測器 狀態 = 1 就
 - 設定：白色馬達 轉速設為：100
 - 設定：藍色馬達 轉速設為：100
- 如果 紅色光感測器 狀態 = 0 且 綠色光感測器 狀態 = 1 就
 - 設定：白色馬達 轉速設為：100
 - 設定：藍色馬達 轉速設為：-100
- 如果 紅色光感測器 狀態 = 1 且 綠色光感測器 狀態 = 0 就
 - 設定：白色馬達 轉速設為：-100
 - 設定：藍色馬達 轉速設為：100
- 如果 紅色光感測器 狀態 = 0 且 綠色光感測器 狀態 = 0 就
 - 設定：白色馬達 轉速設為：0
 - 設定：藍色馬達 轉速設為：0

循跡車(窄線)



循跡車(寬線)

NCUE BrainGO 主程式 V2.0

不停重複

如果 紅色光感測器 狀態 = 0 且 綠色光感測器 狀態 = 0 就

- 設定：白色馬達 轉速設為：100
- 設定：藍色馬達 轉速設為：100

如果 紅色光感測器 狀態 = 0 且 綠色光感測器 狀態 = 1 就

- 設定：白色馬達 轉速設為：100
- 設定：藍色馬達 轉速設為：-100

如果 紅色光感測器 狀態 = 1 且 綠色光感測器 狀態 = 0 就

- 設定：白色馬達 轉速設為：-100
- 設定：藍色馬達 轉速設為：100

如果 紅色光感測器 狀態 = 1 且 綠色光感測器 狀態 = 1 就

- 設定：白色馬達 轉速設為：0
- 設定：藍色馬達 轉速設為：0

循跡車(寬線)

(8) 循跡車過十字

NCUE Brain GO 主程式 V2.0

不停重複

如果 紅色光感測器 狀態 = 1 且 綠色光感測器 狀態 = 1 就

設定：白色馬達 轉速設為：100

設定：藍色馬達 轉速設為：100

如果 紅色光感測器 狀態 = 0 且 綠色光感測器 狀態 = 1 就

設定：白色馬達 轉速設為：100

設定：藍色馬達 轉速設為：-100

如果 紅色光感測器 狀態 = 1 且 綠色光感測器 狀態 = 0 就

設定：白色馬達 轉速設為：-100

設定：藍色馬達 轉速設為：100

如果 紅色光感測器 狀態 = 0 且 綠色光感測器 狀態 = 0 就

等待 0.4 秒

設定：白色馬達 轉速設為：0

設定：藍色馬達 轉速設為：0

循跡車(過十字)

使他維持上一個狀態不會直接停下，又不會超出終點的秒數

(9) 懸崖勒馬

不停重複

如果 **紅色光感測器** 狀態 = 1 且 **綠色光感測器** 狀態 = 1 就設定：**白色馬達** 轉速設為：100設定：**藍色馬達** 轉速設為：100如果 **紅色光感測器** 狀態 = 0 且 **綠色光感測器** 狀態 = 1 就設定：**白色馬達** 轉速設為：-100 **需要先後退再做旋轉**設定：**藍色馬達** 轉速設為：-100

等待 0.5 秒

設定：**白色馬達** 轉速設為：-100設定：**藍色馬達** 轉速設為：100

等待 0.3 秒

如果 **紅色光感測器** 狀態 = 1 且 **綠色光感測器** 狀態 = 0 就設定：**白色馬達** 轉速設為：-100設定：**藍色馬達** 轉速設為：-100 **需要先後退再做旋轉**

等待 0.5 秒

設定：**白色馬達** 轉速設為：100設定：**藍色馬達** 轉速設為：-100

等待 0.3 秒

如果 **紅色光感測器** 狀態 = 0 且 **綠色光感測器** 狀態 = 0 就設定：**白色馬達** 轉速設為：-100 **需要先後退再做旋轉**設定：**藍色馬達** 轉速設為：-100

等待 0.5 秒

設定：**白色馬達** 轉速設為：-100設定：**藍色馬達** 轉速設為：100

等待 0.3 秒

(10)避障車

NCUE Brain GO 主程式 V2.0

不停重複

避障車
PS.周圍距離不能大於
60CM

如果 **白色超音波** 偵測距離 > 10 且 **藍色超音波** 偵測距離 > 10 就

設定: **白色馬達** 轉速設為: 100

設定: **藍色馬達** 轉速設為: 100

如果 **白色超音波** 偵測距離 < 10 且 **藍色超音波** 偵測距離 > 10 就

設定: **白色馬達** 轉速設為: -100 ▶ 需要先後退再做旋轉

設定: **藍色馬達** 轉速設為: -100

等待 1 秒

設定: **白色馬達** 轉速設為: -100

設定: **藍色馬達** 轉速設為: 100

等待 0.5 秒

如果 **白色超音波** 偵測距離 > 10 且 **藍色超音波** 偵測距離 < 10 就

設定: **白色馬達** 轉速設為: -100

設定: **藍色馬達** 轉速設為: -100 ▶ 需要先後退再做旋轉

等待 1 秒

設定: **白色馬達** 轉速設為: 100

設定: **藍色馬達** 轉速設為: -100

等待 0.5 秒

如果 **白色超音波** 偵測距離 < 10 且 **藍色超音波** 偵測距離 < 10 就

設定: **白色馬達** 轉速設為: -100 ▶ 需要先後退再做旋轉

設定: **藍色馬達** 轉速設為: -100

等待 1 秒

設定: **白色馬達** 轉速設為: -100

設定: **藍色馬達** 轉速設為: 100

等待 0.5 秒