

# 학습 내용 정리



## \* 자율주행 주요 부품 위치





### \* 1개의 센서를 사용하는 자율주행 알고리즘

1) 시작하기를 누르면 처음 위치로 이동한다.

2) 시작 방향을 90도로 정한다.

3) 앞으로 2만큼 움직인다.

4) 센서가 길에 닿았는지 확인한다.

4-1) 만약 센서가 길에 닿았다면 왼쪽으로 5도 회전한다.

4-2) 센서가 실에 닿지 않았다면 오른쪽으로 5도 회전한다.

5) 목표점에 도착할 때까지 3)~4)의 과정을 반복한다.



## 학습 내용 정리

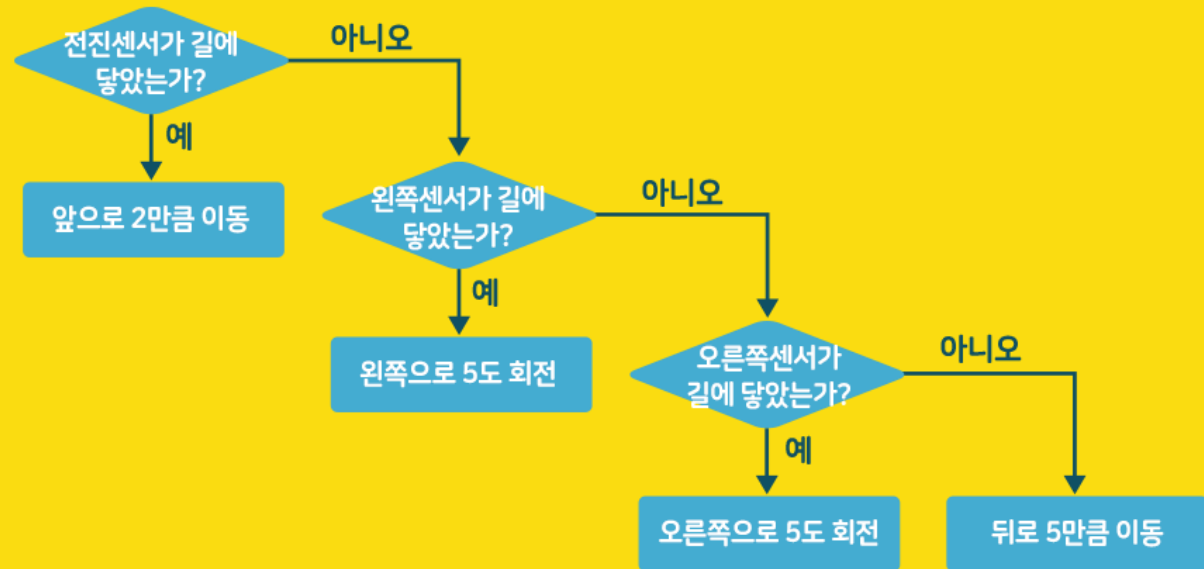


### \* 1개의 센서를 사용하는 자율주행 프로그램

```
클릭했을 때
x: 160 y: -130 (으)로 이동하기
-90 도 방향 보기
색이 [red] 색에 닿았는가? 까지 반복하기
2 만큼 움직이기
만약 [red] 색이 [black] 색에 닿았는가? (이)라면
  방향으로 5 도 회전하기
아니면
  방향으로 5 도 회전하기
```



## \* 3개의 센서를 사용하는 자율주행 알고리즘



# 학습 내용 정리



**\* 3개의 센서를 사용하는 자율주행 프로그램**

```
클릭했을 때
x: -190 y: -130 (으)로 이동하기
90 도 방향 보기
[색이 [색에 달았는가?] 까지 반복하기
만약 [색이 [색에 달았는가?] (이)라면
  2 만큼 움직이기
아니면
  만약 [색이 [색에 달았는가?] (이)라면
    ↻ 방향으로 5 도 회전하기
  아니면
    만약 [색이 [색에 달았는가?] (이)라면
      ↻ 방향으로 5 도 회전하기
    아니면
      -2 만큼 움직이기
```

