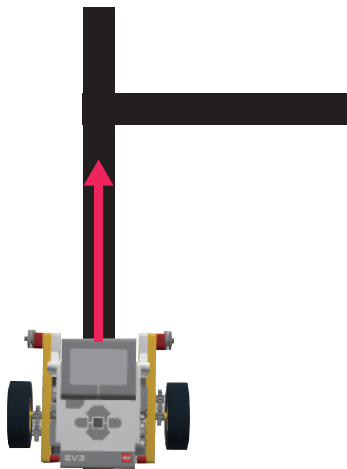
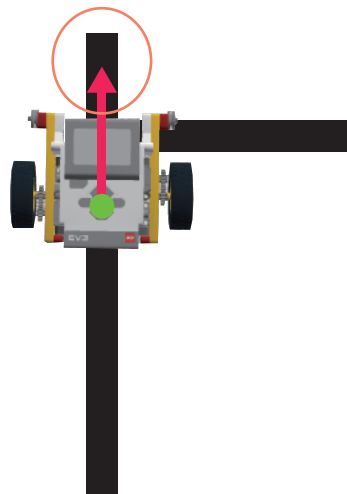


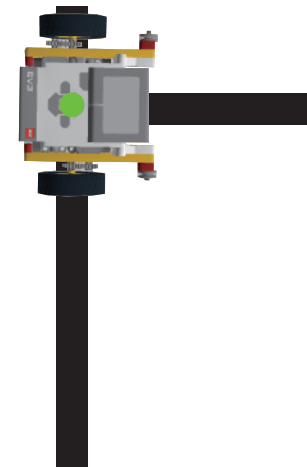
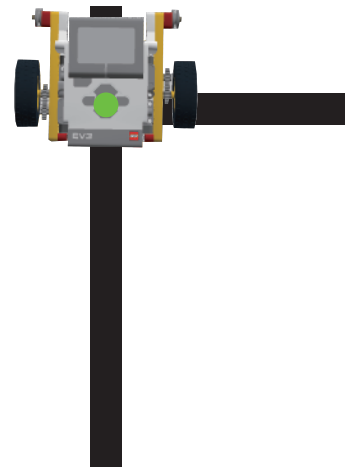
# ラインレースとターンのやり方



`drive.line(mm)`  
横線の 2cm 手前までラインレースで進む。

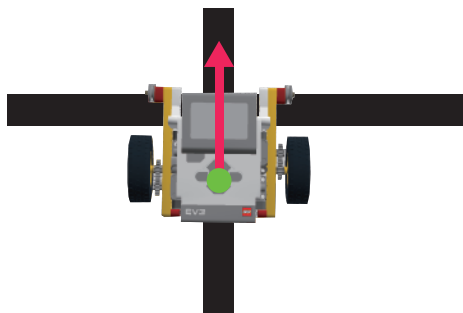


`drive.line_stop(' 右' ; 有')`  
横線を感じて、ロボットの中心まで前進する。この場合直線が続くので '有' とする。  
※有の方が直進性が高いので安定する。

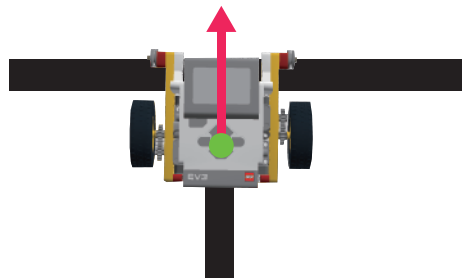


`drive.Rs90 ( )`  
右に 90 度スピターンする

`drive.line_stop` の例



`drive.line_stop(' 左右' ; 有')`



`drive.line_stop(' 左右' ; 無')`



`drive.line_stop(' 左' ; 無')`