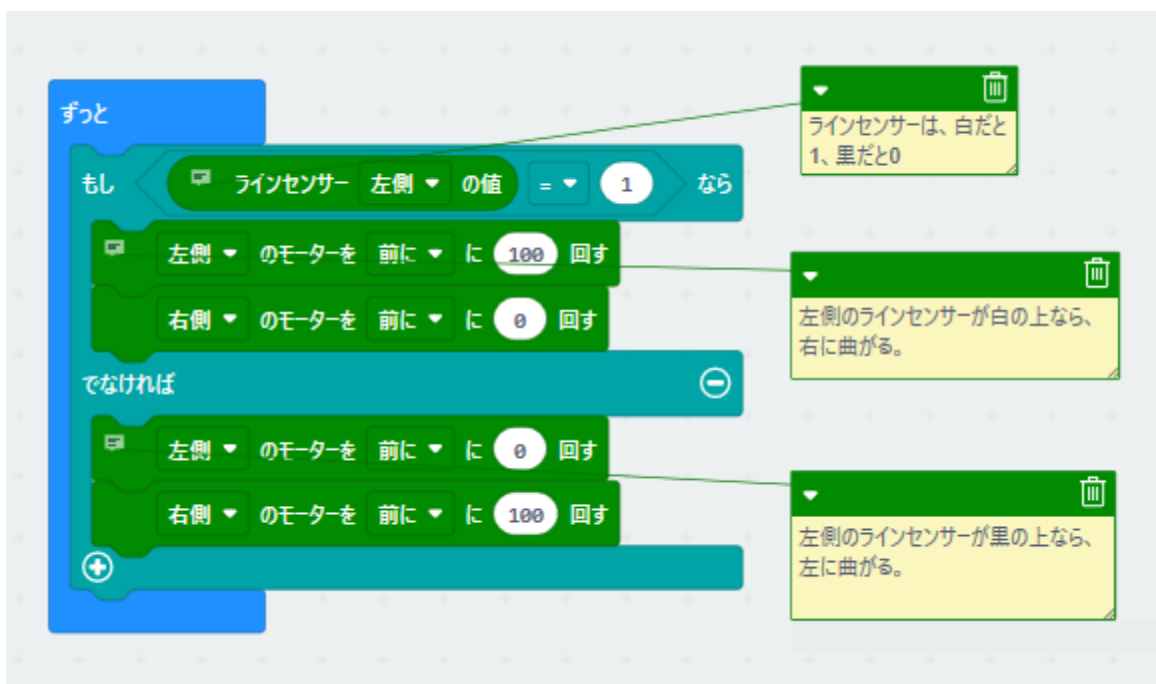
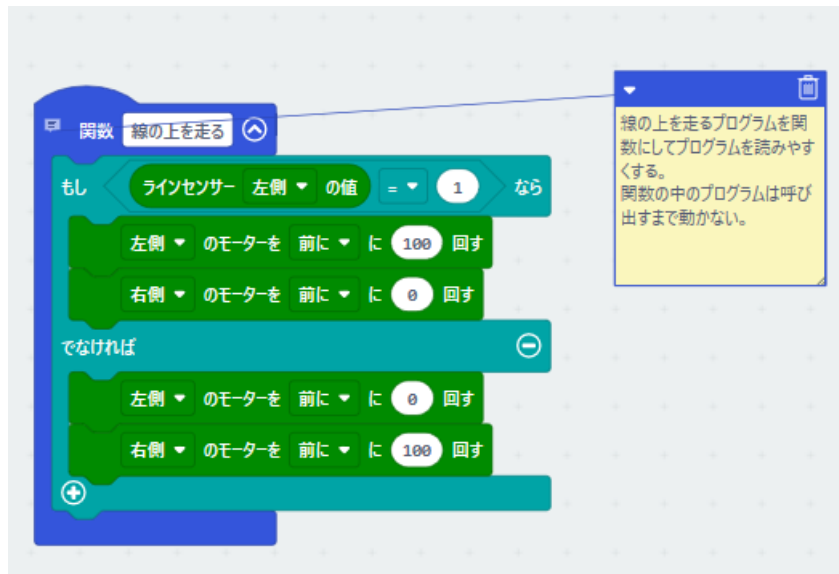


# 線の上を走る



# 障害物で止まる



# 障害物をよける



同じ関数をまた使う



前のプログラムと同じ



少しゆっくり向きを変える

向きの角度を時間で調整する



黒い線が見つかるまで大回りする

黒い線が見つかったら  
少しだけ線をこえる