

ずっと

```

もし 超音波センサー cm の値 < 10 かつ 6 の値 > なら
  変数 左右 を ランダムに真か偽に決める にする
  もし 左右 = 真 なら
    LEDLight 右 turn つける
    左 のモーターを 前 へ 速さ 100 で回す
    右 のモーターを 前 へ 速さ 0 で回す
    一時停止 (ミリ秒) 200
    LEDLight 右 turn 消す
  もし 左右 = 偽 なら
    LEDLight 左 turn つける
    左 のモーターを 前 へ 速さ 0 で回す
    右 のモーターを 前 へ 速さ 100 で回す
    一時停止 (ミリ秒) 200
    LEDLight 左 turn 消す
  
```

```

でなければもし
  超音波センサー cm の値 ≤ 6 かつ 6 の値 # 0 なら
    すべて のモーターを 後ろ へ 速さ 100 で回す
  でなければ
    すべて のモーターを 前 へ 速さ 100 で回す
  
```

超音波センサー自動運転 Maqueen

https://makecode.microbit.org/_JdMhEL2PJ1iD

