タミヤロボットには，16個のボタンがあります．

　　１　　２　　３　　A

　　４　　５　　６　　B

　　７　　８　　９　　C

　　＊　　０　　＃　　D

ロボットの命令は，10個．他に実行とリセットの2個．

　　FOR　　前進　　NEXT　　　なし

　　左回転　音　　　右回転　　　なし

　　IF　　　後退　　ENDIF　　　なし

　　実行　　ELSE　 リセット　　なし

命令は，動きを入れた後，数字を入力します．

プログラムの実行は，0の左の実行ボタンを押します．

センサーを使う時は，次のような配置です．

　　ソナー10センチ　 地磁気　　ソナー30センチ

　　Aボタン　　　　　光　　　　Bボタン

　　ソナー170センチ　加速度　　ソナー90センチ

　　なし　　　　　　　温度　　　なし

タミヤロボットには，16このボタンがあります．

　　１　　２　　３　　A

　　４　　５　　６　　B

　　７　　８　　９　　C

　　＊　　０　　＃　　D

ロボットのめいれいは，10こ．ほかに，じっこうとリセット

　　FOR　　　 まえ　　NEXT　　　なし

　　ひだり　　おと　　みぎ　　　なし

　　IF　　　　うしろ　ENDIF　　 なし

　　じっこう　ELSE　　リセット　なし

めいれいは，うごきをいれたあと，すうじをいれます．

プログラムのじっこうは，0のひだりのボタンをおします．

センサーをつかうときは，つぎのようなはいちです．

　　ソナー10センチ　ちじき　　ソナー30センチ

　　Aボタン　　　　　ひかり　　Bボタン

　　ソナー170センチ　かそくど　ソナー90センチ

　　なし　　　　　　　おんど　　なし