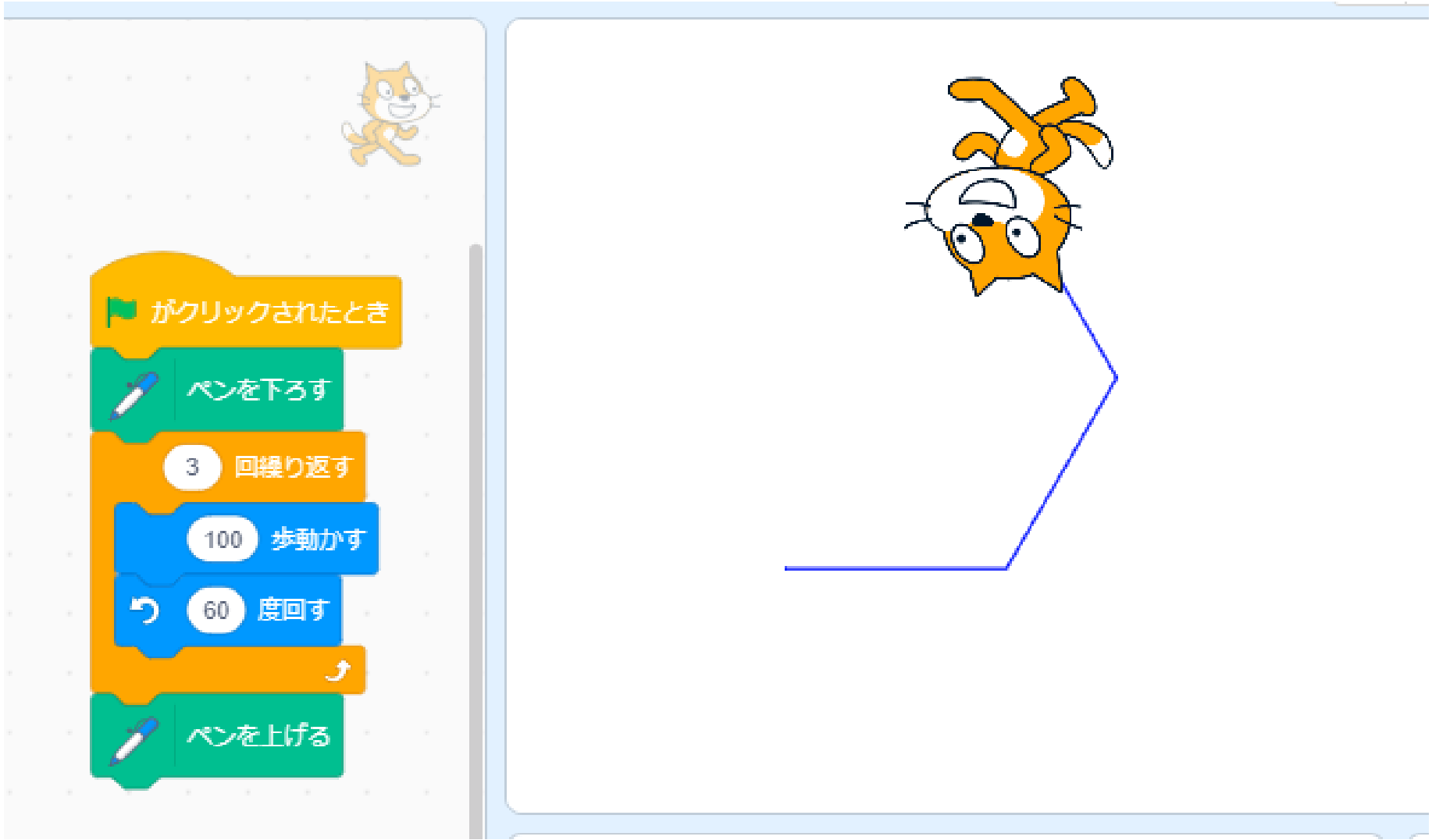
```
    // Draw information
    lcdfont_t font = EV3_FONT_MEDIUM;
    ev3_lcd_set_font(font);
    int32_t fontw, fonth;
    ev3_font_get_size(font, &fontw, &fonth);
    char lcdstr[100];
    ev3_lcd_draw_string("App: Gyroboy", 0, 0);
    sprintf(lcdstr, "Port%c:Gyro sensor", '1' + gyro_se
    ev3_lcd_draw_string(lcdstr, 0, fonth);
    sprintf(lcdstr, "Port%c:Left motor", 'A' + left_mot
    ev3_lcd_draw_string(lcdstr, 0, fonth * 2);
    sprintf(lcdstr, "Port%c:Right motor", 'A' + right_m
    ev3_lcd_draw_string(lcdstr, 0, fonth * 3);

    // Register but
    ev3_button_set_o
    ev3_button_set_
    ev3_button_set_on_clicked(LEFT_BUTTON, button_

    // Configure sensors
    ev3_sensor_config(gyro_sensor, GYRO_SENSOR);

    // Configure motors
    ev3_motor_config(left_motor, LARGE_MOTOR);
    ev3_motor_config(right_motor, LARGE_MOTOR);

    // Start task for self-balancing
    act_tsk(BALANCE_TASK);

    // Open Bluetooth file
    bt = ev3_serial_open_file(EV3_SERIAL_BT);
    assert(bt != NULL);

    // Start task for printing message while idle
    act_tsk(IDLE_TASK);

    while(1) {
        while (!ev3_bluetooth_is_connected()) tslp_tsk(
        uint8_t c = fgetc(bt);
        sus_tsk(IDLE_TASK);
        switch(c) {
        case 'w':
            if(motor_control_drive < 0)
                motor_control_drive = 0;
            else
                motor_control_drive += 10;
            fprintf(bt, "motor_control_drive: %d\n", mot
            break;
```

Scratchによる正多角形の描画

正三角形を描く

Scratchによる正多角形の描画

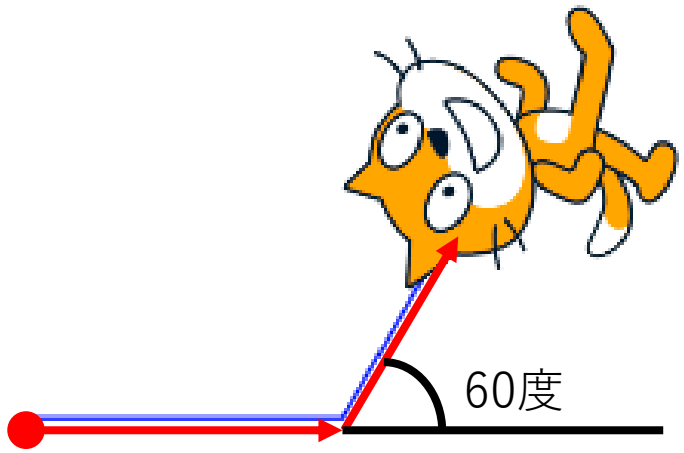
Scratchで正三角形を描こう



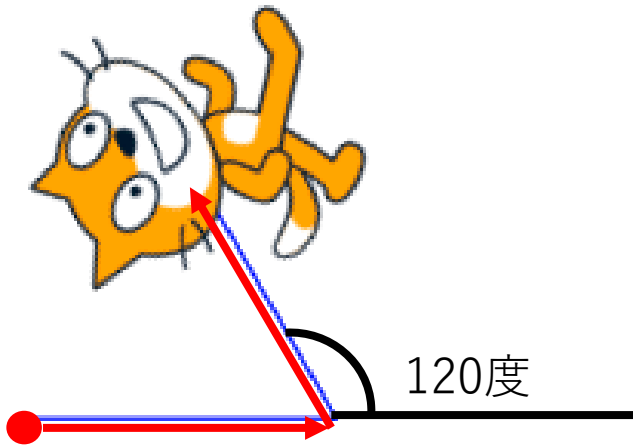
Scratchによる正多角形の描画

試行錯誤して目標達成へ

正三角形を描く



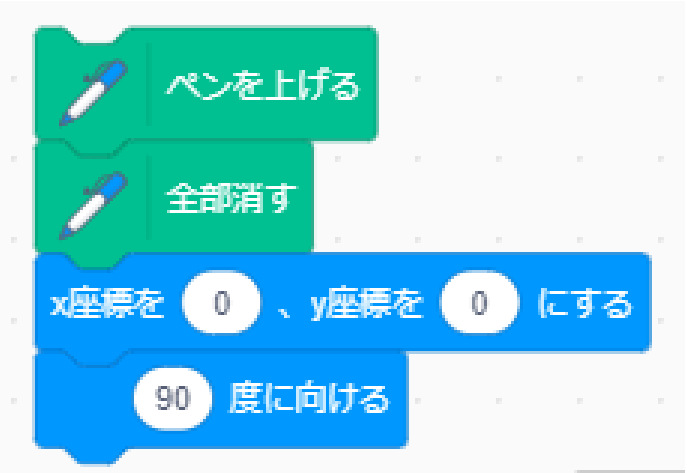
正しく描けない



Scratchによる正多角形の描画

Scratchで正三角形を描こう

処理手順の直前に時間をあけるブロックを配置して、処理時間をコントロールするプログラム



全てを消して
初期位置に移動する
プログラム

Scratchによる正多角形の描画

きまりを見いだして

正多角形の種類	辺の数 （繰り返し回数）	回す角度	辺の数×回す角度
正三角形	3	120度	3×120度＝？
正方形	4	90度	4 ×90度＝？
正五角形	5	？	？
正六角形	6	60度	6 ×60度＝？

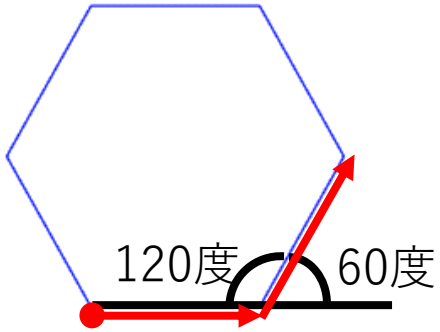
多角形と円(360度)との関係の性質を通して、

正五角形、正十二角形…ではどうなるか考察し、プログラミングしてみる。

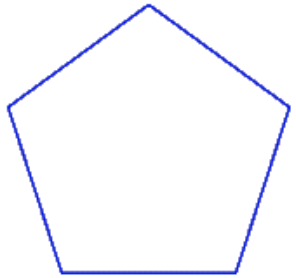
Scratchによる正多角形の描画

きまりを活用して

正六角形



正五角形



正十二角形