การควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์ด้วยคำสั่งเดินหน้าถอยหลัง
คำสั่ง **fd, back** ใช้งานได้
คำสั่ง **fd, back** ตามด้วยตัวเลขเพื่อกำหนดระยะทางที่ต้องการให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่ไปข้างหน้าและถอยหลัง
```
fd 100
back 100
```
การควบคุมการเคลื่อนที่ของหุ่นยนต์ด้วยคำสั่งเลี้ยวซ้ายและเลี้ยวขวา
คำสั่ง **left, right** ใช้งานได้
คำสั่ง **left, right** ตามด้วยตัวเลขเพื่อกำหนดมุมที่ต้องการให้หุ่นยนต์เลี้ยว
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เลี้ยวซ้ายและเลี้ยวขวา
```
left 90
right 90
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปสี่เหลี่ยมจัตุรัส
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปสามเหลี่ยมด้านเท่า
```
repeat 3 [fd 100 right 120]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปหกเหลี่ยมด้านเท่า
```
repeat 6 [fd 100 right 60]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปวงกลม
```
repeat 360 [fd 1 right 1]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปดาว
```
repeat 5 [fd 100 right 144]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปหัวใจ
```
repeat 180 [fd 1 right 1]
left 90
fd 100
left 90
repeat 180 [fd 1 right 1]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปตัวอักษร
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปตัวเลข
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปสัญลักษณ์
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปภาพ
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปการ์ตูน
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปสัตว์
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปพืช
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปอาคาร
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปยานพาหนะ
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องใช้ไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องมือ
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องจักร
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องยนต์
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องกล
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องปั่นไฟ
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องกำเนิดไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องแปลงไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องควบคุมไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องวัดไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องป้องกันไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องส่งไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องรับไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องสื่อสารไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องคอมพิวเตอร์
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องมือแพทย์
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องมือวัด
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องมือช่าง
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องมือกล
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องมือไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องมือวัดไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องมือป้องกันไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องมือส่งไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องมือรับไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องมือสื่อสารไฟฟ้า
```
repeat 4 [fd 100 right 90]
```
ตัวอย่างการเขียนโปรแกรมเพื่อให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่เป็นรูปเครื่องมือ