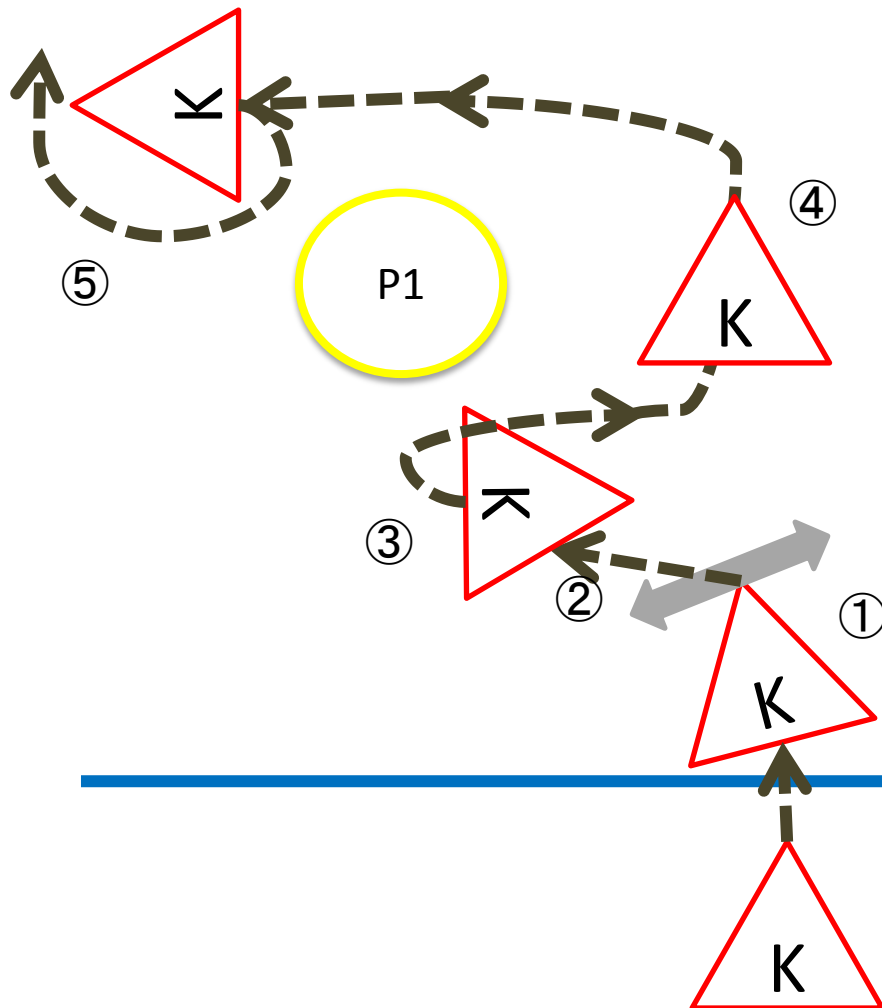


前半の戦略(抜粋)

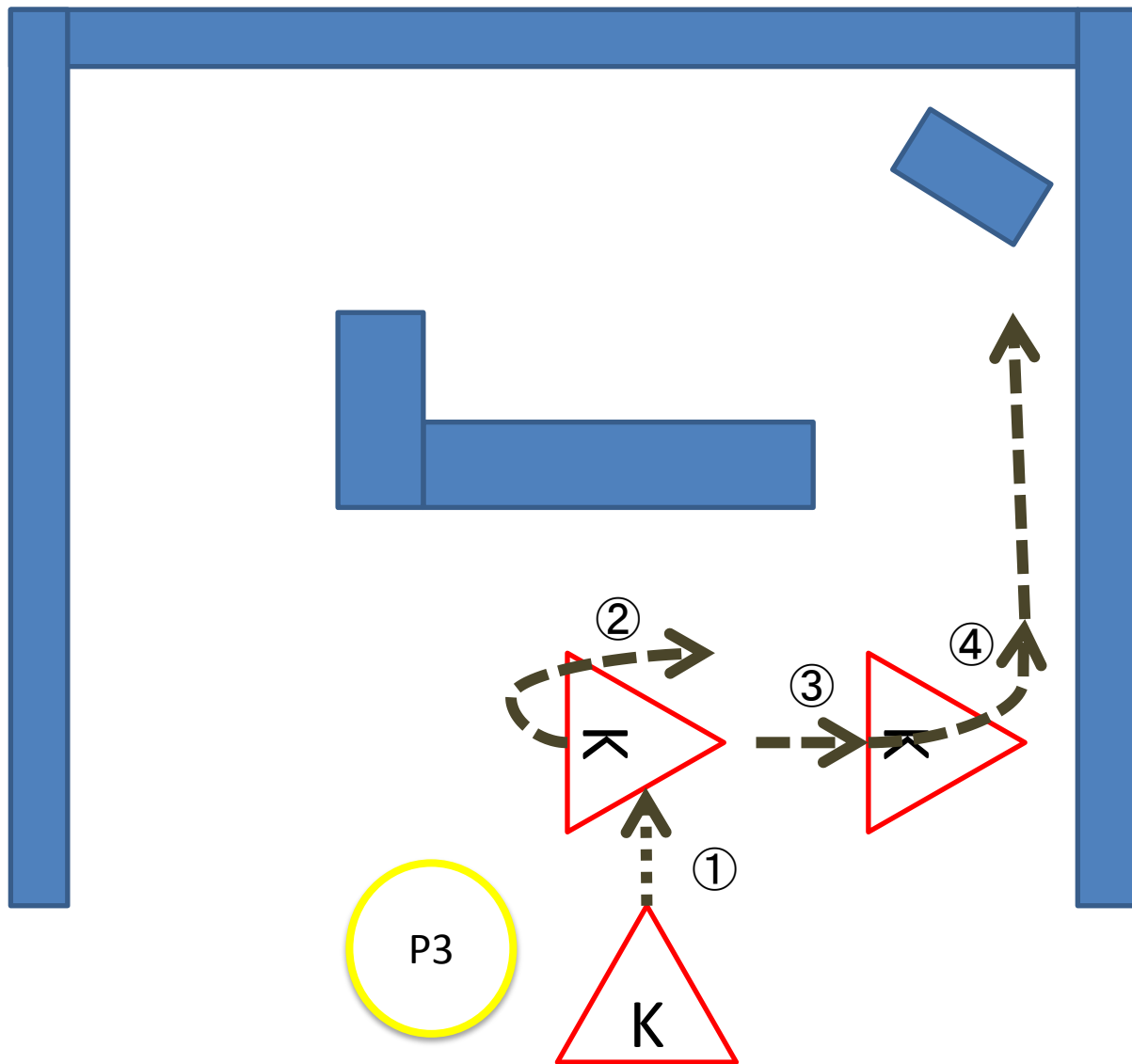


・スタート前提条件
P1の右側からスタート

- ①P検索
- ②Pに向かって前進(cm)
- ③左旋回(パラメータ計算)
- ④Pを中心に旋回
- ⑤向きを初期値に変更

初めに戻る(2回繰り返す)
《障害物回避》

後半の戦略



・スタート前提条件
P3の右隣りスタート

①kobuki1台分前進

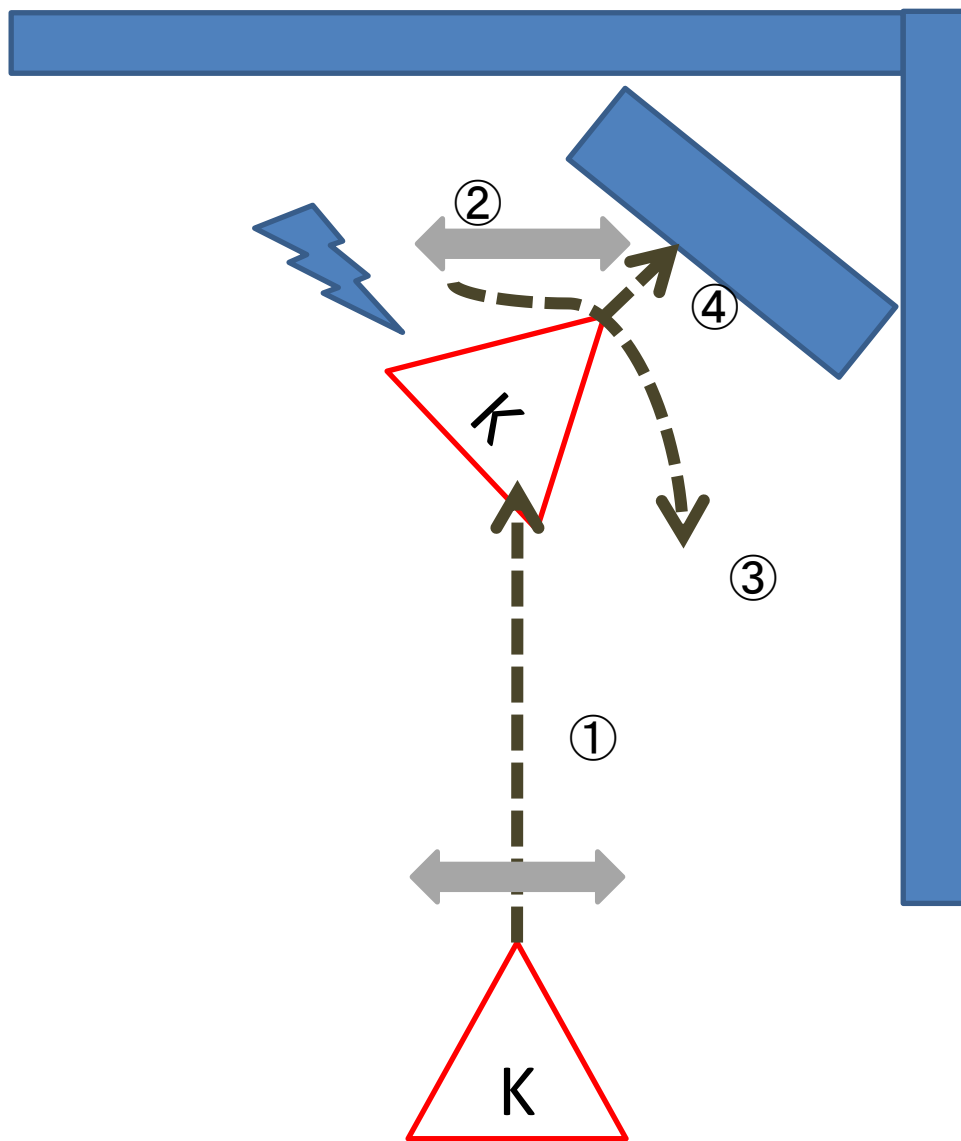
②90度右に旋回

③壁検出(10cm)

④90度左に旋回

《ドッグに直進》

ドッグ検出の戦略(考察)



・スタート前提条件
スタートと同時の向きと
右壁から10cmの距離

①距離感知し直線する

②奥壁検出(10cm)

③45度右旋回し前進

④前進

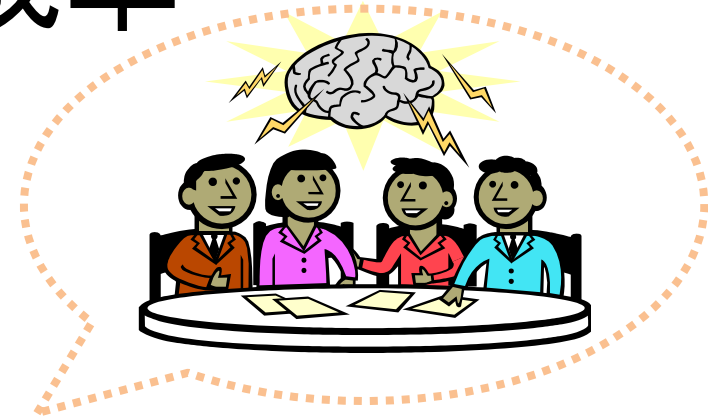
⑤通電したら(0, 0)

《難易度1クリア!!》

ミッション達成率

◆ 達成率

- 「KOBUKIを完走させて楽しむ！」
⇒ 60%(充実感は95%)
- 「情報を共有してみんなが理解しながら進める」
⇒ 100%
- 「難易度変更に対応できる柔軟な設計にする」
⇒ 10%



コミュニケーションが絶えない
楽しい雰囲気のあるチームに！