

# チーム不動明王

チームの使命

ベストデベロッパー賞 優勝！！

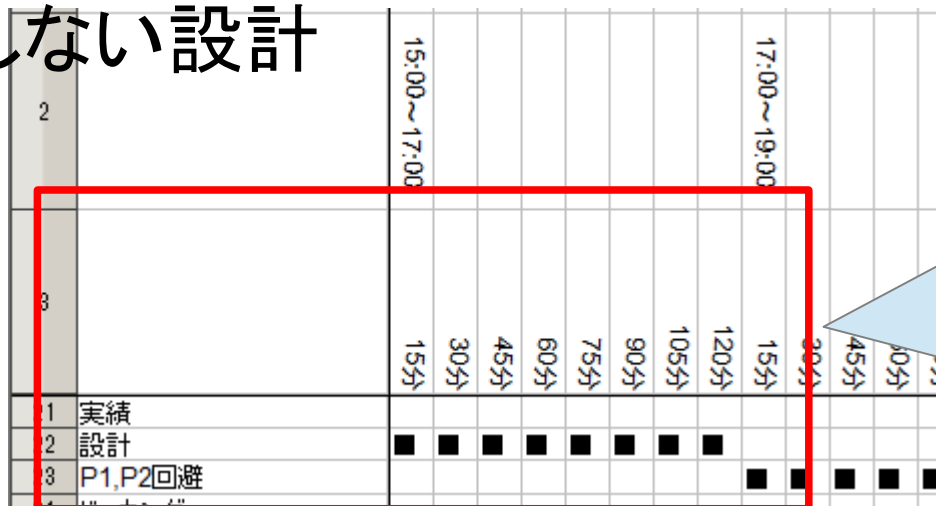
ベストモデラー賞 受賞！！



チームの使命を達成するために

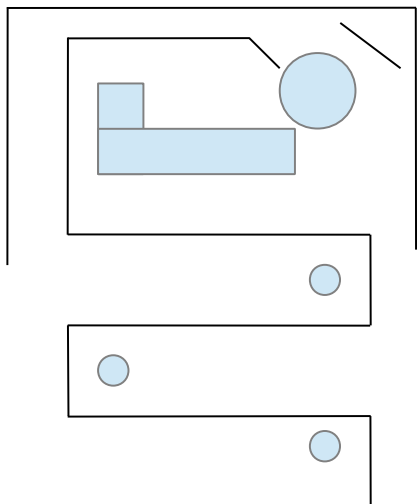
チームの使命に対して妥協しない

妥協しない設計



初期の2時間かけて、勝つための**走行の戦略**、**設計**を綿密に行い、意見の対立があっても妥協せず納得するまで話し合い、合意をした

## 妥協しない走行戦略



左右にKobukiが通過できるだけの幅が確保されているので超音波センサを使わず決まった道筋で  
**クリア可能**

走行パターンは3つあるが、プログラムは書き換えられない…

**競技前に配置は確定するので、ボタンを使って走行パターンを切り替えて、3つのパターンすべてに対応する！**

## 妥協しない走行制御

	距離(left)
1回目	2618
2回目	2615
3回目	2611.5
4回目	2606
5回目	2610
平均	2612.1

エンコーダ値が30000のときの移動距離[mm]

エンコーダ値がいくつだと、何cm進むか  
旋回をするためにはを、データに基づき計算