



complete

Todo

Doing

Done

るき
あ

| | |
|--|---------|
| 価値 : 9 | 見積り : 6 |
| 項目名 : エリア識別 | |
| 完了の定義 : カラーセンサーで取得した値のRGB値からエリアの識別ができる | |

| | |
|------------------------------|---------|
| 価値 : 7 | 見積り : 3 |
| 項目名 : 高得点エリアにすべてのブロックが入るかの確認 | |
| 完了の定義 : ブロックがすべて入るかどうかの判定 | |

| | |
|------------------------------|---------|
| 価値 : 8 | 見積り : 7 |
| 項目名 : ブロックの検知の確認 | |
| 完了の定義 : 距離センサーでブロックまで進めるかの確認 | |

ブロック一個を配置したとき、ブロックまで進んでアームに収められるかの確認

| | |
|-------------------|---------|
| 価値 : 8 | 見積り : 4 |
| 項目名 : 発表スライドの作成 | |
| 完了の定義 : 発表スライドの作成 | |

発表資料のフレームワークの作成
戦略、経験、マネジメント、費計の項目の作成
クラス図、ステートマシン図を集約して発表用に使用する。

| | |
|-------------------------------|---------|
| 価値 : 4 | 見積り : 4 |
| 項目名 : 動作の実装 | |
| 完了の定義 : 直進（前後）、旋回（左右）、停止の実装完了 | |

旋回
（右）

旋回
（左）

直進
（前）

直進
（後）

停止

| | |
|-----------------------------|---------|
| 価値 : 6 | 見積り : 3 |
| 項目名 : 得点エリア内のブロックを拾わない処理の実装 | |
| 完了の定義 : 得点エリアに入れたブロックを検知しない | |

茶色、緑、白、黒の値の選別

今まで識別した色から、エリアの特定

ブロックを拾いに行くときに得点エリアならば停止する部分の実装

ブロックの数を数える
→ 7 個

高得点エリアの面積を確認する
→ 7 つとも一つのエリアにぎりぎり入る

ブロックの大きさを確認する
→ 高さ/0.2m 低面積0.02

距離センサーの値取得部分の実装

距離が異なるブロック2個を配置したとき、2個のブロックを検知して拾いたいブロックをアームに収められるかの確認

ブロック一個を配置したとき、ブロックまで進んでアームに収められるかの確認

