

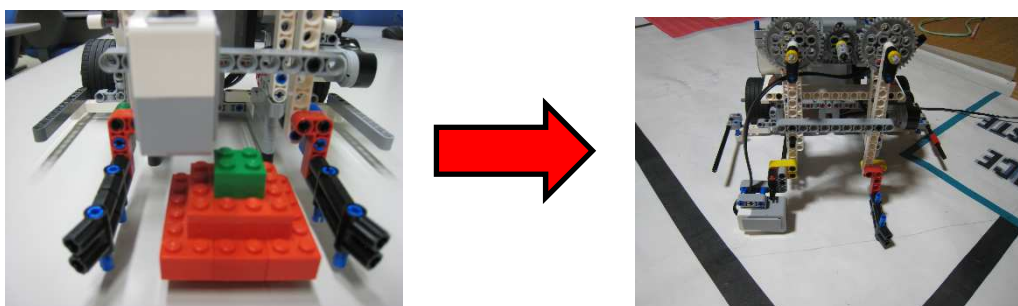
あと 10 日、ここが頑張り時です。

1. 目標再確認

ロボコンは他人と競うものではありません。自分の立てた目標にどれだけ近づけるか、自分との戦いです。上級生は、「全国大会目指して最後まであきらめず頑張る！！」です。6年生チームは様々変更があり、ようやく「出るレベル」に達したようです。まだまだ問題多いのですが最後まで頑張りましょう。

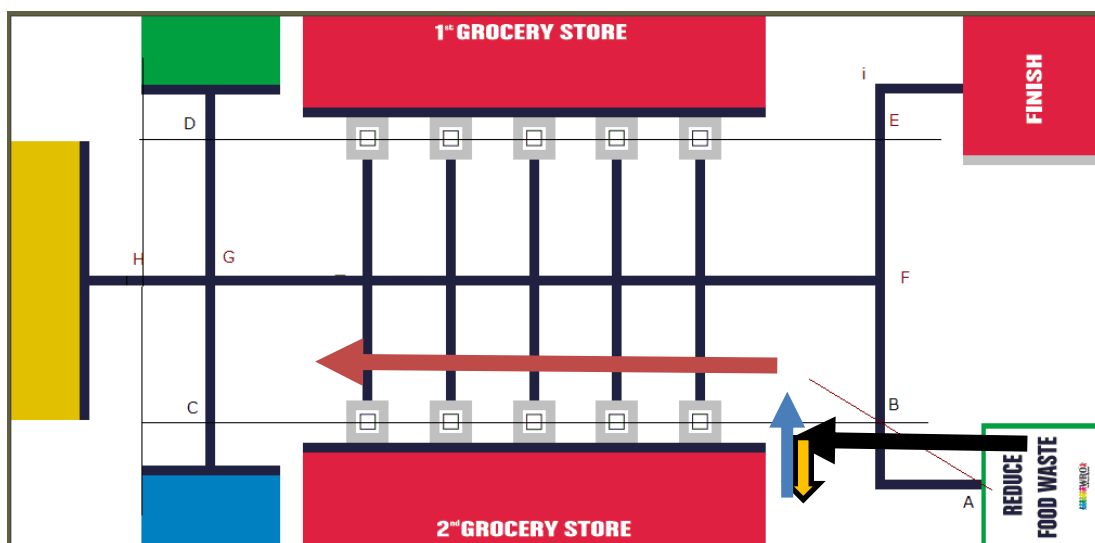
2. 問題点整理

色識別の誤判断が多く、作り直しました。
以前より識別率上がりましたが・・・。



3. 壁トレースの精度があまりよくないので

精度がよくないとは「応答性が悪い」ということです。長い距離を走行するのであれば最終的に壁との距離は設定距離に一致します。ただし短い距離ではなかなか補正がかからないようです。色センサーは 1 個しかありませんので、走行軌跡を変更することにしました。



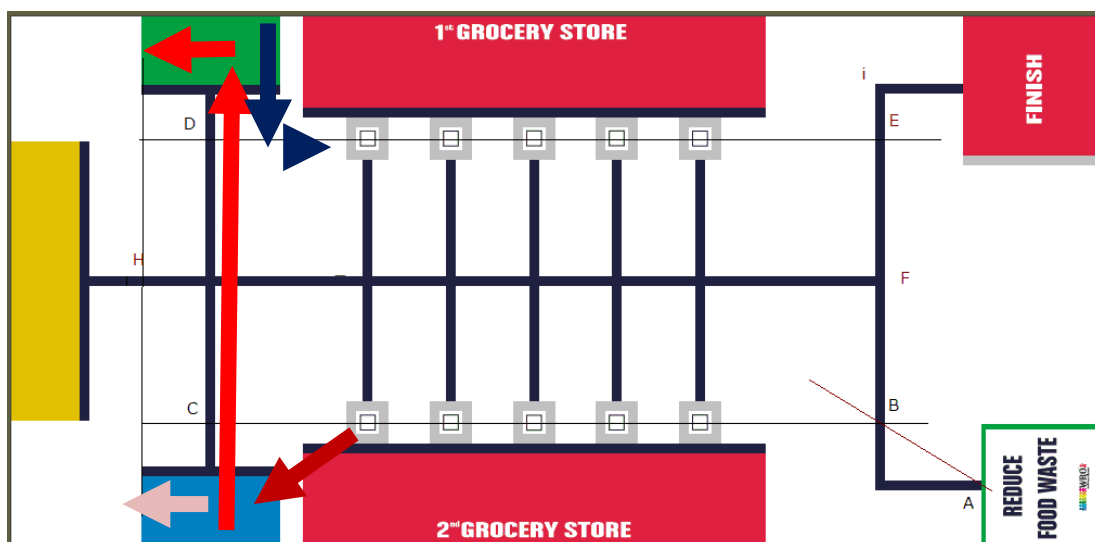
- (1) スタート後ギリギリまで前進
- (2) 左 90 度旋回
- (3) バックして壁でお尻合わせ
- (4) 前進
- (5) 左 90 度旋回

この変更で従来より⑩ブロックに正確に入ることができ、識別率が上がりました。
⑩がうまくいくと⑥までほぼ正確に識別できています。

(まだまだ 100%ではありませんが)

4. 往路で得点確保

競技時間が 2 分(120 秒)と短く、現状では復路走行にまだまだ不安があります。
最後にまとめてブロック処理では得点が期待できません。⑥ブロック処理後青色、緑色の
ブロックを各色領域に置き、早い時間に得点確保するように変更しました。



- (1) 往路でお腹にためた青色ブロックに青領域に置く。
- (2) 青領域でお尻あわせをし緑領域まで移動する。
- (3) 緑領域に緑色ブロックを置く

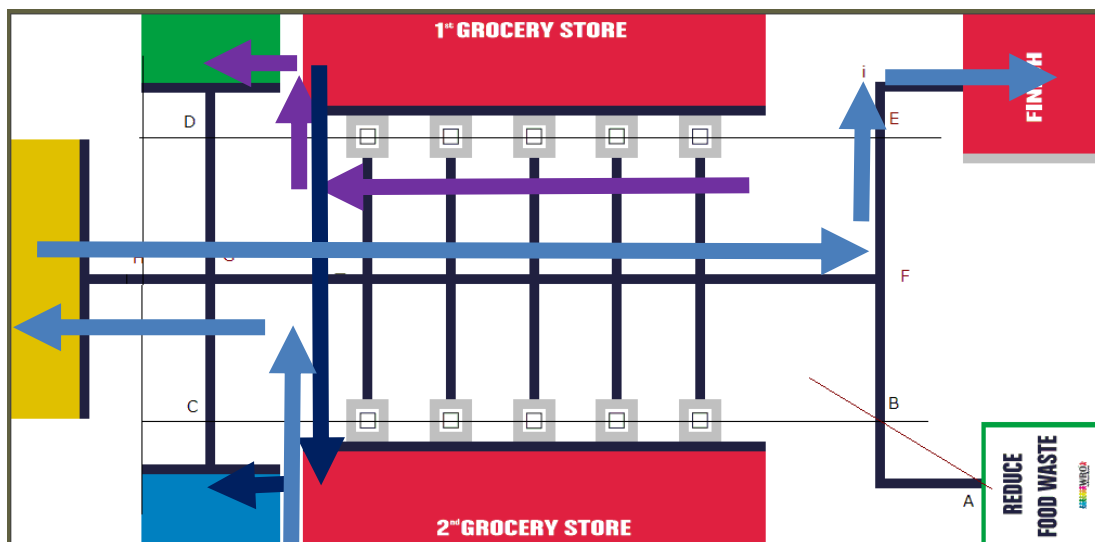
黄色ブロックはお腹に抱えたままです。

また緑領域でお尻あわせし、⑤ブロックにできるだけ正確に入るように変更しました。

(この動作が現状一番うまくいっていませんが)

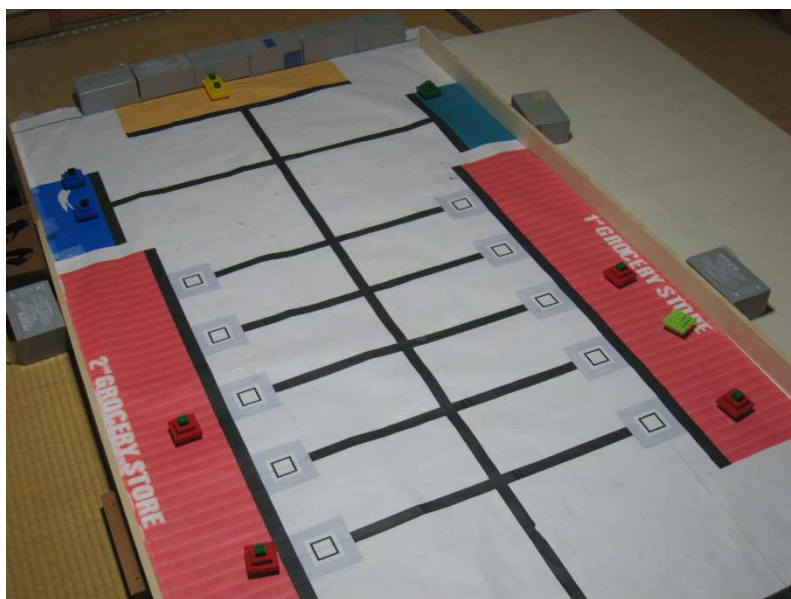
5. 復路処理の後処理

現状最大の問題点は⑤ブロックに正確に入れない場合が発生していることです。誤識別後ブロックをお腹に抱え、詰まってしまい走行不能になってしまいます。まだまだ精度上げる必要がありますが、復路ブロック処理後ゴールまでの走行軌跡は以下の通りです。



7. 最後の追い込み

現状「出るレベル」には到達したようです。ここから精度あげ、「満点の70%」を目標下方修正しました。最後の追い込み開始です。



現状のベスト記録
140点