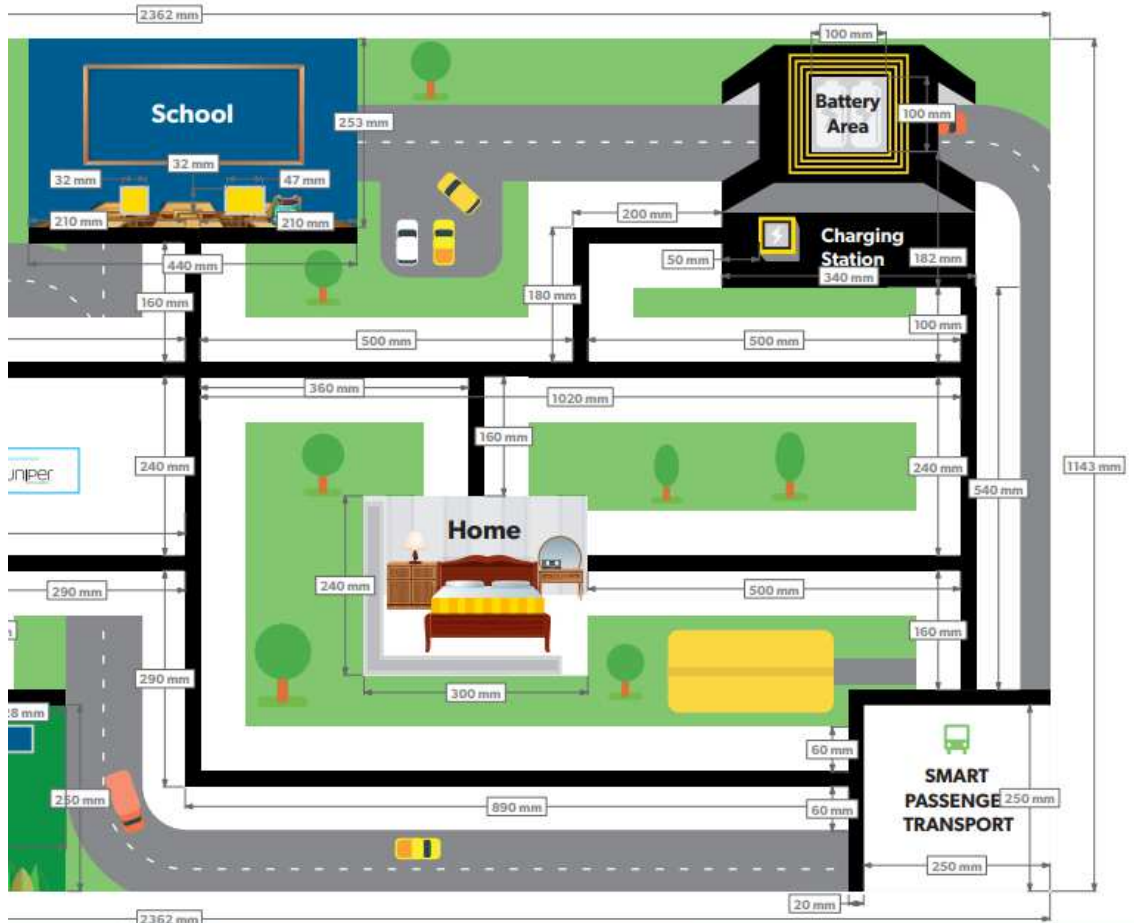
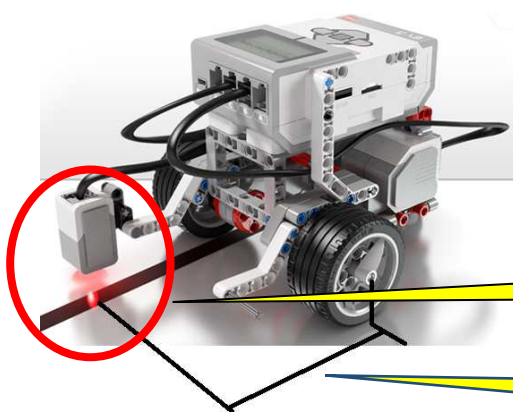


スタート区画から Battery Area へ



ロボットをスタート区画に置く前に



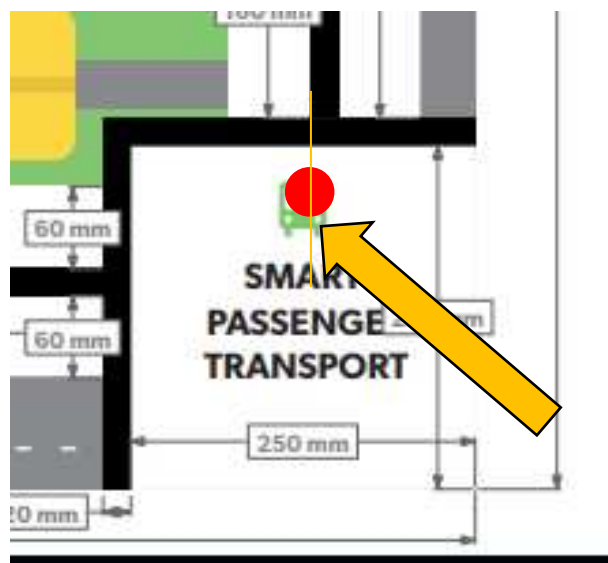
- 各自ロボットのセンサの値は確認しましたか。センサの取り付け位置により値が大きく変わります。各自のロボットで全員違わずです。自分の値でプログラム修正しなければなりません。必ず確認して下さい。

センサの値

センサ～車軸
間隔

またセンサ～車軸間隔(長さ)はいくつですか?センサ反応してから「センサ～車軸間隔」分だけ余分に走行し正確に停止しなければなりません。そのあと 90 度ターンします。今月の目標は「思う通り動かす」です。ブロックの処理をする前に基本走行をマスターしましょう。

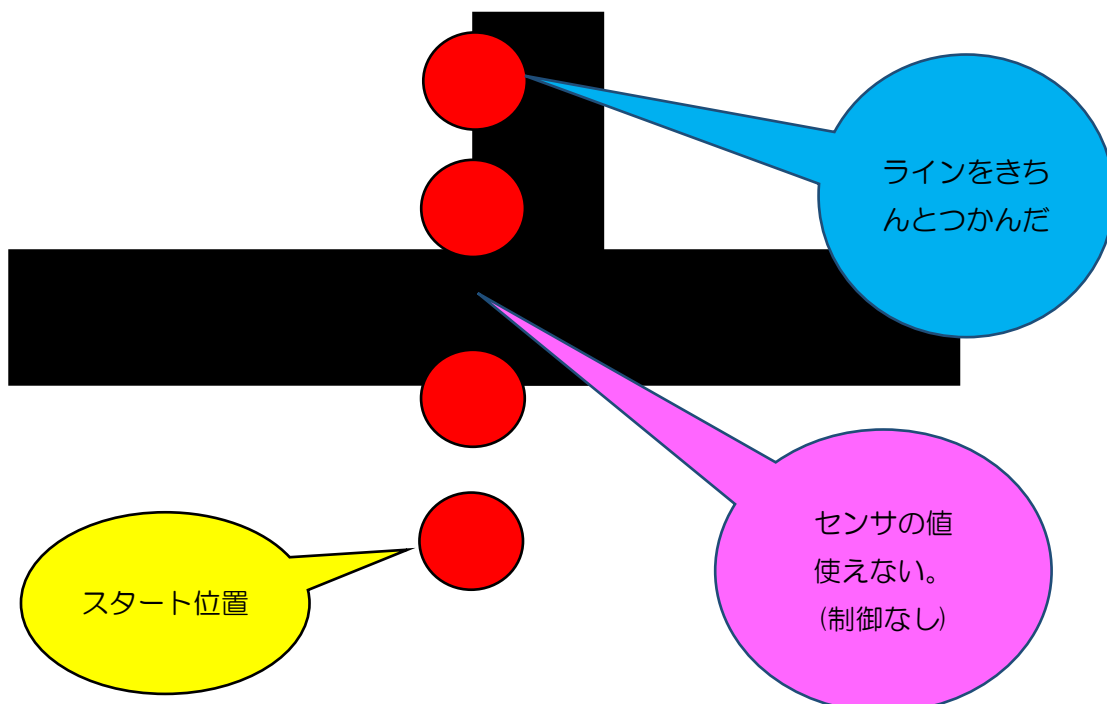
1. ロボットをスタート位置に置く



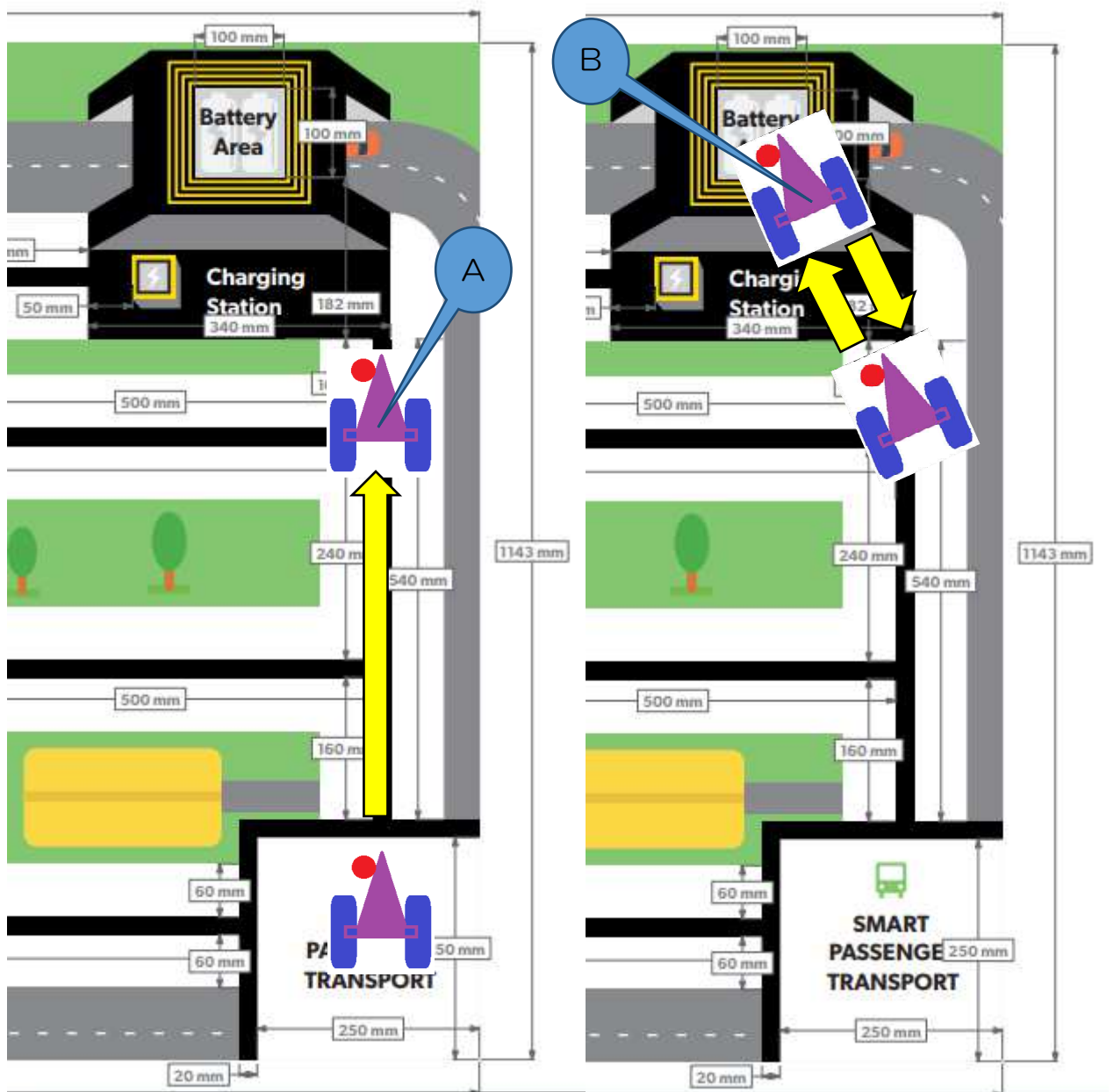
センサ 1 個でのライントレースはラインの左エッジを検出してトレースします。
左エッジの延長線上に色センサのスポット(赤)が来るようにロボットを置きます。

2. スタート直後

スタート直後はすぐに黒ラインとなります。
センサによる制御はできませんので、テープ幅(19or20mm+ α)低速前進します。
ここでラインをつかむことができれば、あとはライントレースしながら
A 地点まで走行します。



3. スタートからA地点へ, 4. A地点からB地点の往復

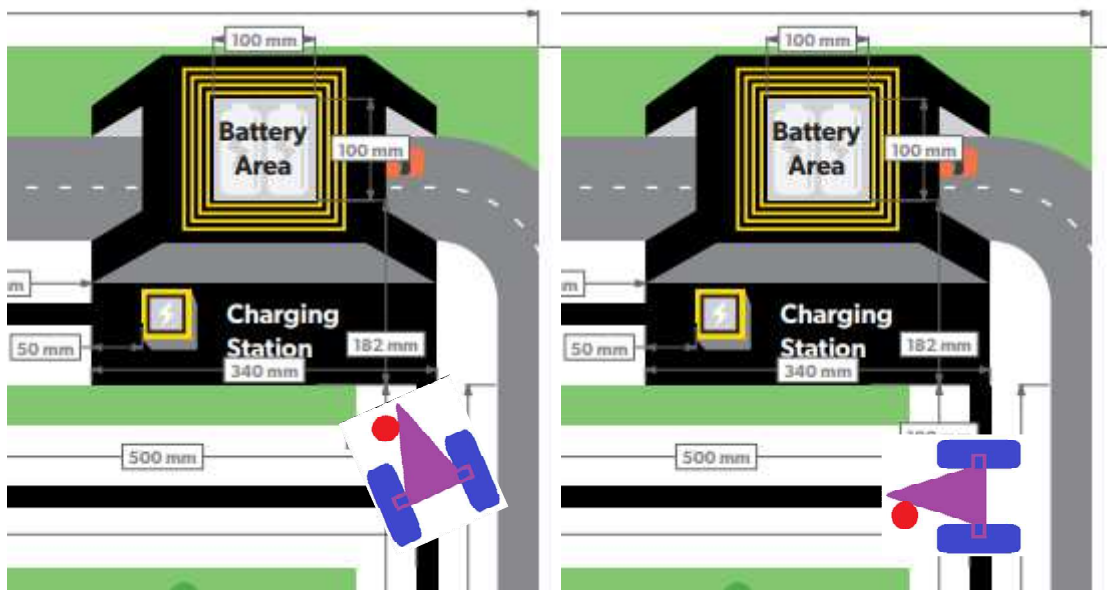


スタートからA地点までライトレース
図の数値から走行距離は自分で計算して
みましょう。

A地点で 0度 左信地旋回
※旋回角度は自分で計測!!
A地点からB地点まで直進往復
※走行距離は自分で計測!!

5. B地点で左90度まで旋回

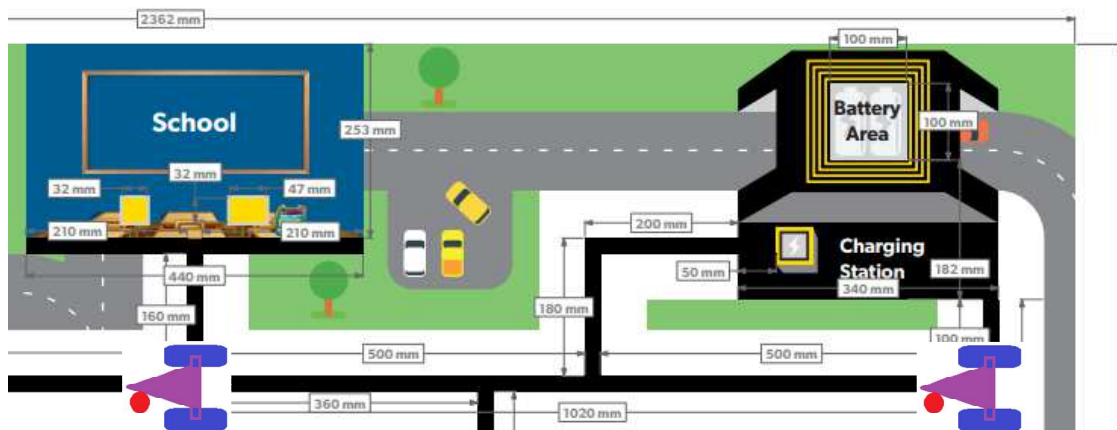
まだ補正は必要ないでしょう。



6.B地点から学校までライトレース

今日は学校前のクロスライン（C地点）で停止しましょう。

走行距離は自分で計算です。



センサ 1 個の P 制御ライトレースは前回配布のテキスト課題 33 を参照して下さい。
ループの終了条件を走行距離に変更すれば出来上がりです。

最後に

難しいことだらけかもしれませんが、あと 1 ヶ月もすればなれると思います。
ここが皆さんにとって「最初の山」だと思います。とにかく少しの時間で良いので、
毎日継続して下さい。本日はここまで。次は学校から黄色エリアと白エリアへいく
プログラムを作りましょう。