

## ロボットは

吸引しながら佐渡エリアをライトレース走行しピンポン玉を集める。  
次に日本海エリアに侵入し基本走行(直進と90度ターン)でピンポン玉を回収する。  
その後「港エリア」に移動し、ピンポン玉を砂金台にのせる。

### 搬送台車

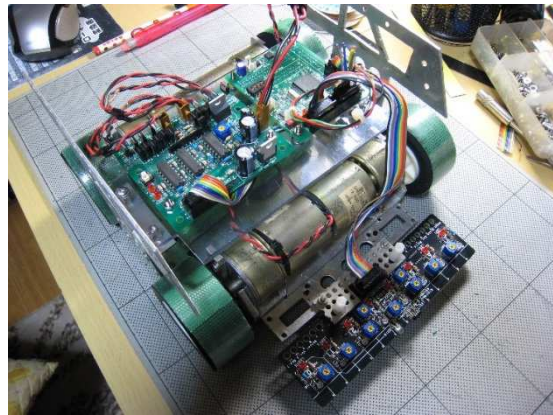
- 走行用モータ 2 個～
- ライトレース用センサ(4bit～)
- 車軸合わせ用センサ(1bit)
- 砂金台検出センサ(1bit)

### ピンポン玉吸引装置(試作中)

- ハンディ掃除機のもの流用

### 砂金台移動用機構

- (設計中、一緒に考えてください)



### 佐渡エリア走行手順

- 1 スタートからAへ移動
- 2 地点AからBに移動
- 3 地点BからCに移動
- 4 地点CからDに移動
- 5 地点DからEに移動

