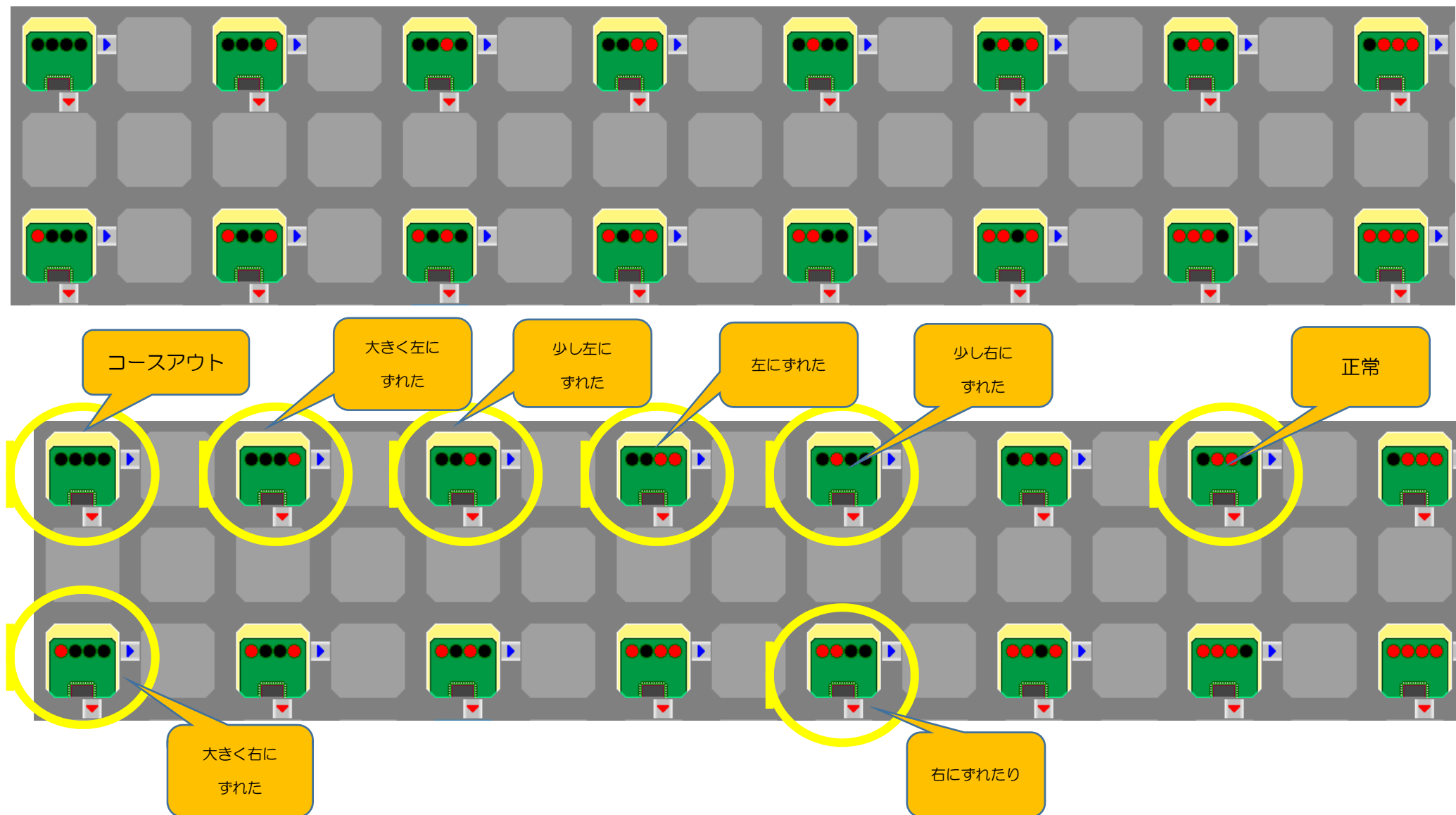


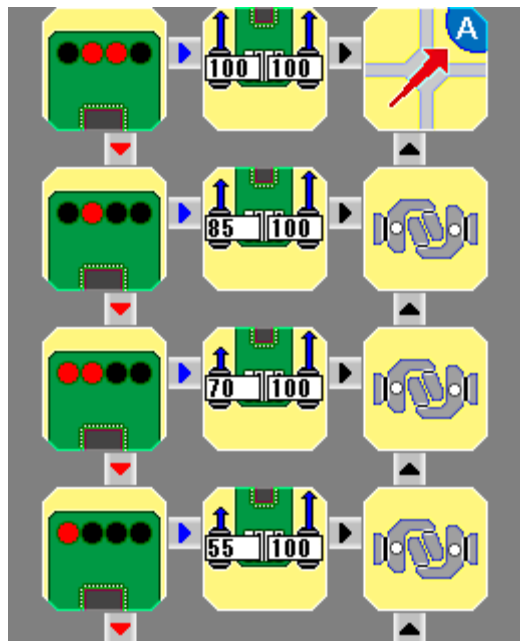
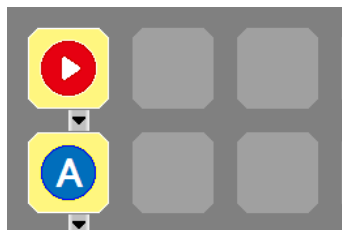
ミニマイコンカーのセンサは 4 個(4つ目小僧)

ミニマイコンカーは 4 つのセンサをもっています。センサのとりうる場合は下の 16 通りあります。

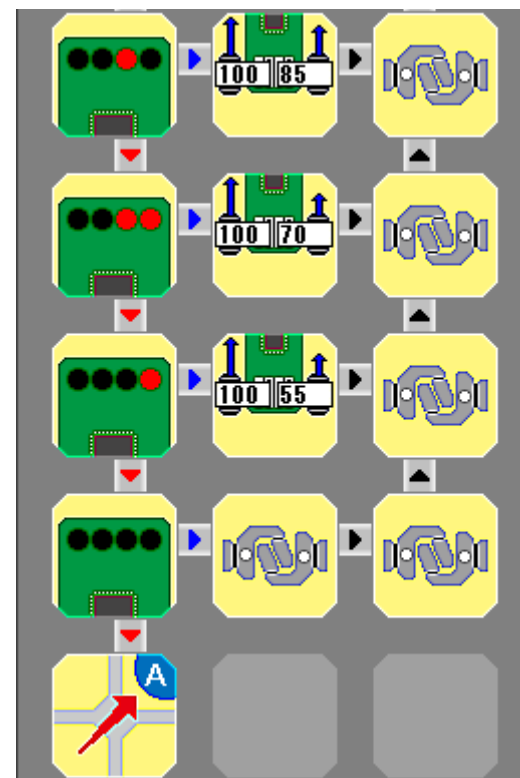
そのうちコーストレース時発生するのは、黄色の○で囲んだ反応となります。



ライトレース用プログラム

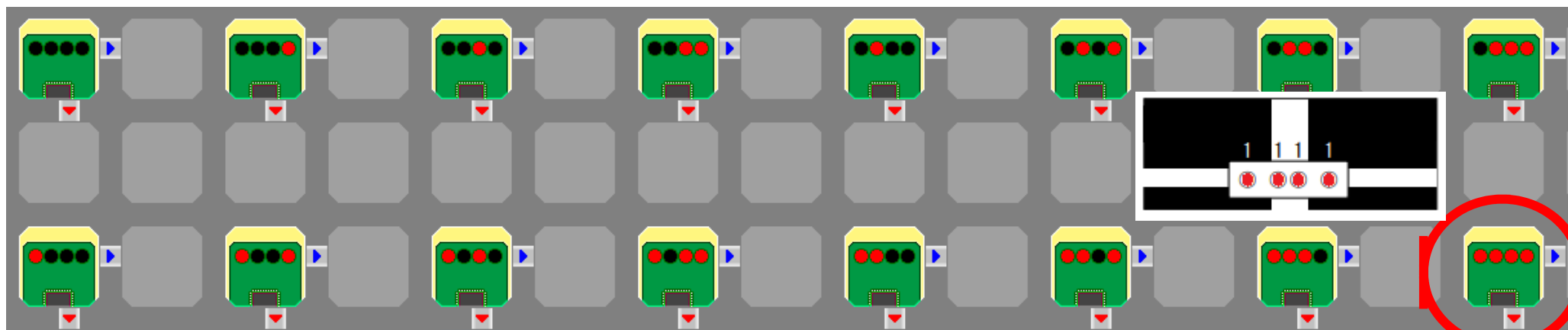


- 正常
- 右に少しずれた
- 右にずれた
- 右に大きくずれた

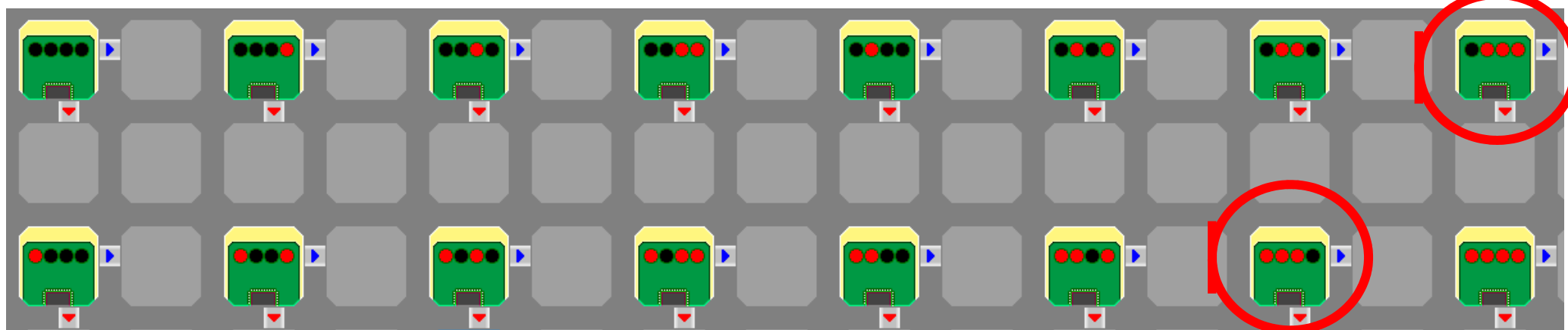


- 左に少しずれた
- 左にずれた
- 左に大きくずれた
- コースアウト

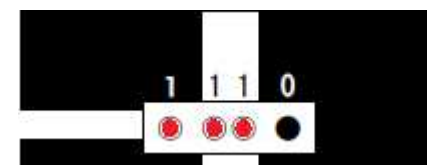
クランク手前クロスラインでは



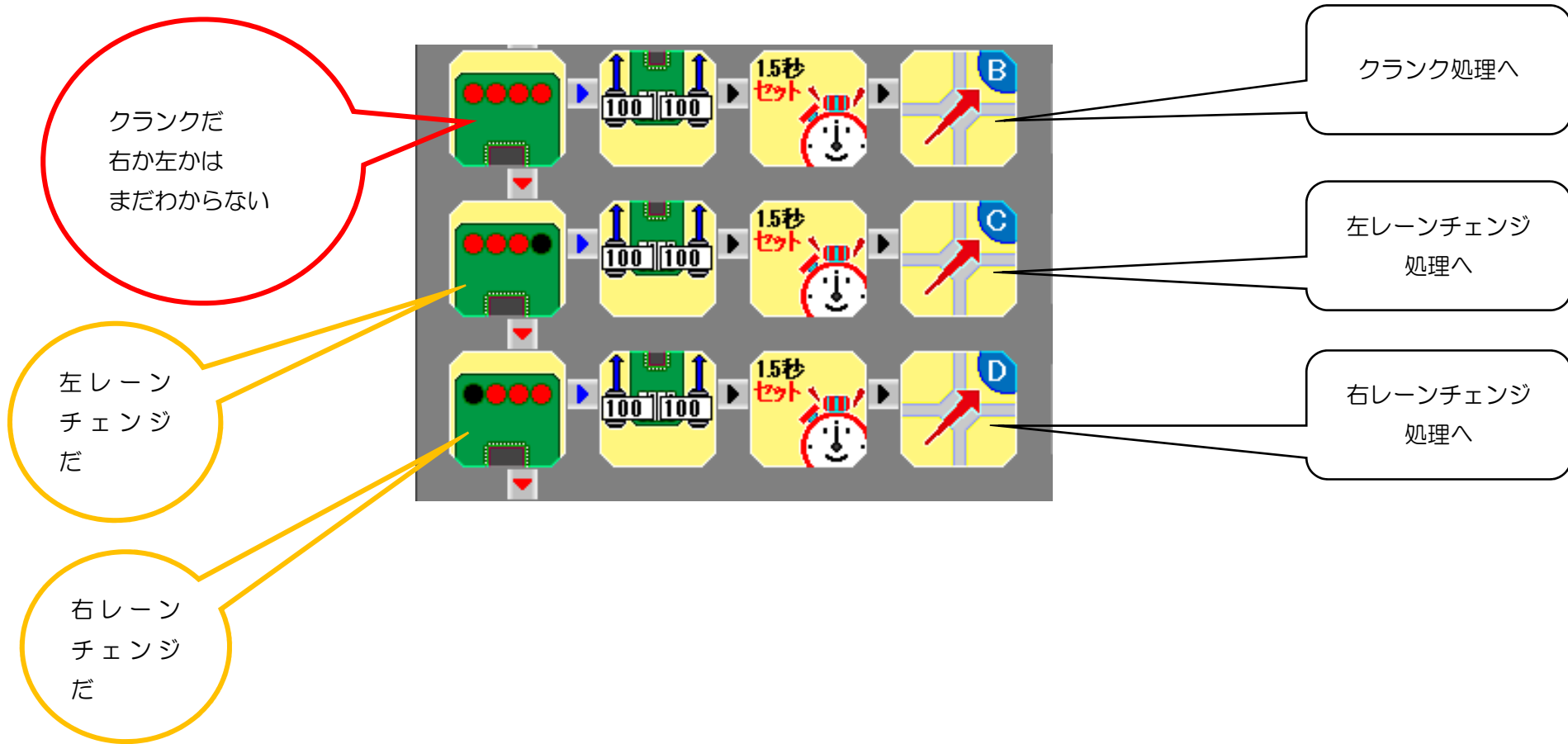
レーンチェンジ手前にあるハーフラインでは



赤色の○で囲まれたセンサの反応があったとき、30cm から 100cm 先にクランク,レーンチェンジがあると認識することができます。



まずメインプログラムに追加



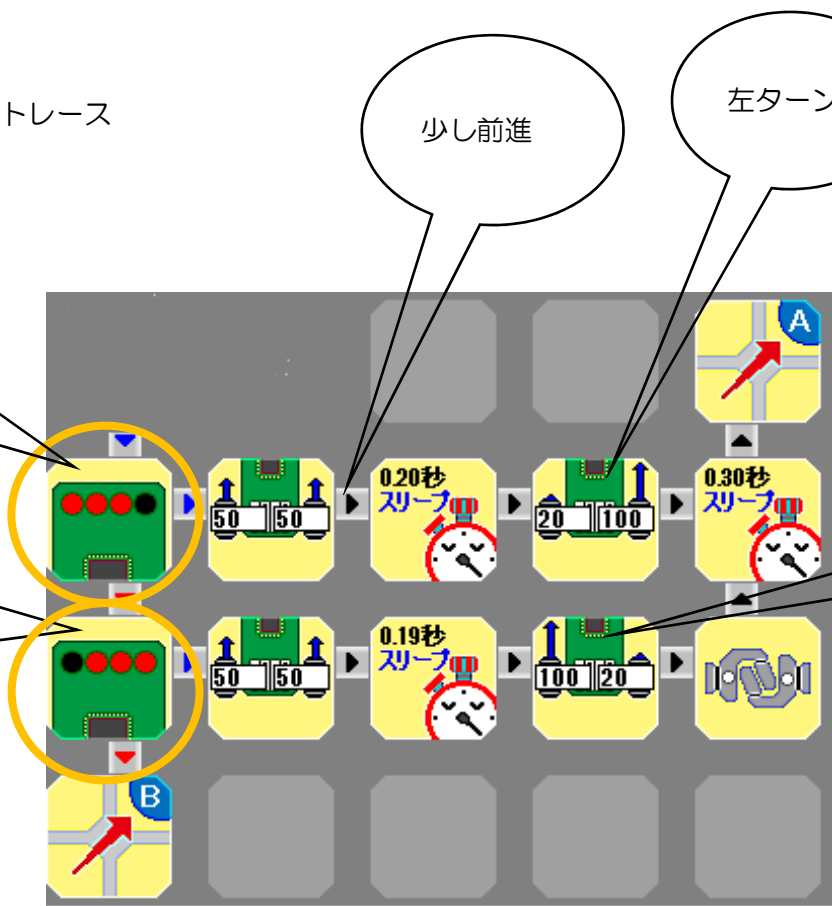
クランク処理



クランク地点までは通常トレース
クランクが見つかったら

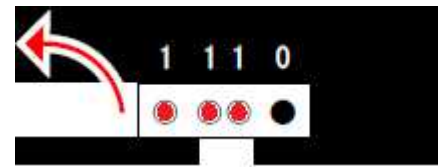
左クランク地
点まで来た

右クランク地
点まで来た

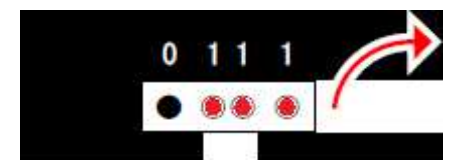


少し前進

左ターン

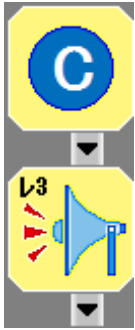


右ターン



クランクまで来たら
少し前進してから
左右旋回する

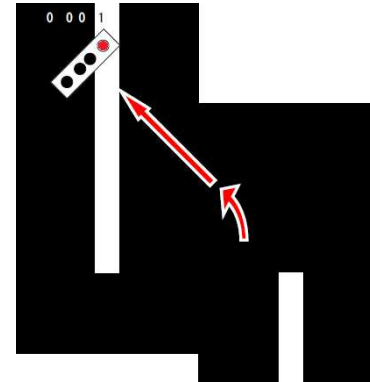
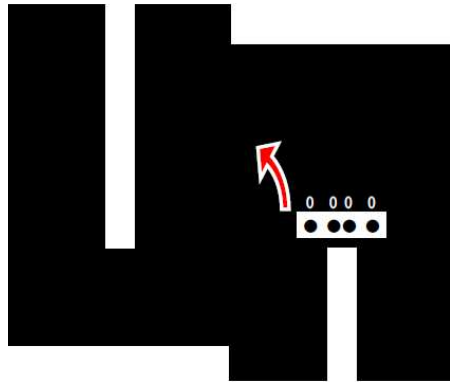
左レーンチェンジ



レーンチェンジ地点までは通常トレース
見つけたら(センサ反応なし地点まで来たら)

①ロボットを斜めにし、②その体勢で斜め走行

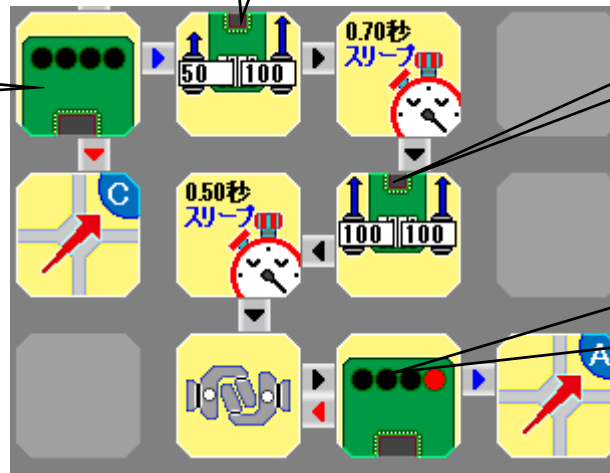
③センサが反応あったら斜め走行を止め通常トレースルーチン (A) に戻る。



①車体を斜めに
にする

②斜め走行

レーンチェンだ



③センサが〇〇〇●の
反応があったら
レーンチェンジを止め
通常トレースルーチン
(A)に戻る

右のレーンチェンジは自分で考えてみよう。