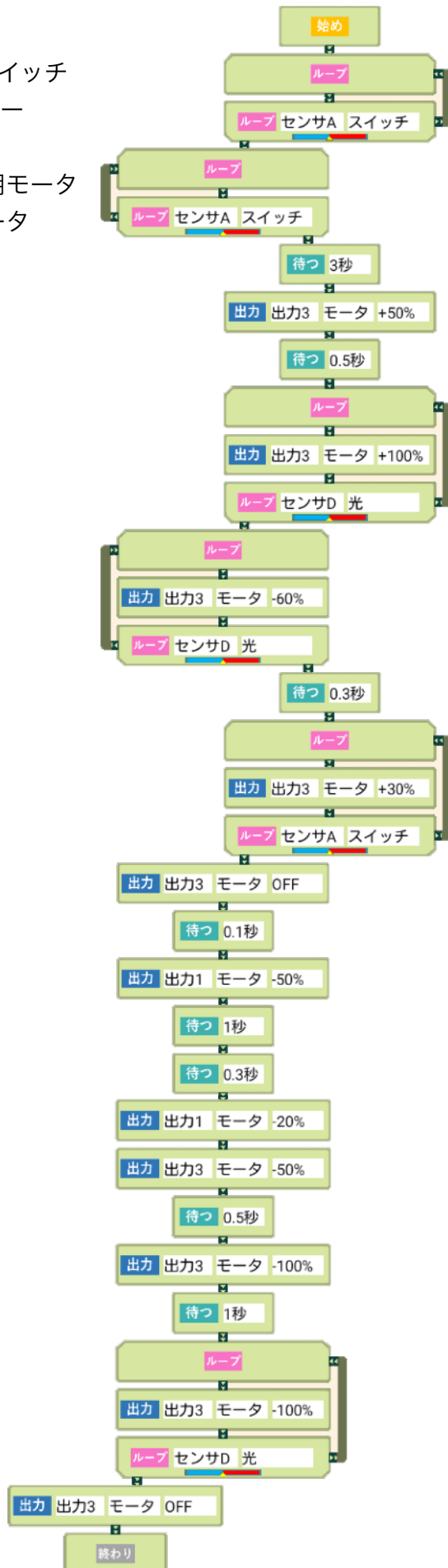


アドプロ 2019年 テクニカルコンテスト プログラム例 ～回転カゴ方式～

センサA：タッチスイッチ
センサD：光センサー

出力1：回転カゴ用モータ
出力3：走行用モータ



・タッチスイッチが押されていない間は
くり返す（何もしない）・押されたら次へ

・タッチスイッチが押されている間は
くり返す（何もしない）・離されたら次へ

・3秒後にロボット発進！

・ゆるやかに発進（前進） 0.5秒間

・光センサーが白を検知している間は
ロボットを全速力で前進させる
・黒線（ケース前）を検知したら次へ

・光センサーが黒を検知している間は
逆回転をかけ急ブレーキ

・黒線を通して白を検知しても
+0.3秒間は急ブレーキを続けてから次へ

・タッチスイッチがキットケースに当たって
押されるまで、ゆっくりとロボットを前進
させる
・押されたら次へ

・走行モータを停止
0.1秒間待つ

・回転カゴを回し、パイロットを取り込む
回り終わるまでの1.3秒間待つ

・回転カゴを弱い力で回し続ける

・ゆるやかにバック開始
0.5秒間そのまま

・全速力でバック、1秒間そのまま
（ケース前の黒線は無視するため）

・光センサーが白を検知している間は
ロボットを全速力でバックさせる

・黒線（ゴール）を検知で次へ

・ロボットを停止させる