

事前公開 課題 3

配達エリア, カゴ, 障害物, 指示板の位置は変更しない. ワークの配色と位置は変更しない.  
課題説明時に, 指示板の配達指示を提示する.

説明

下記の動作をするプログラムを作成しなさい.

アリーナ内に置かれたワークを配達エリアに搬送する.

・指示板の指示に従い, 6個のワークを配達エリアに搬送する. ワークをカゴに入ると加点される.

ワークの一部が配達エリアから出ている場合やオンラインの場合は得点にならない.

指示板の指示がないワークが, スタート&ゴールエリアならびに配達エリア(A・B・C)内にある場合は減点される.

所定のワークを配達エリアへ搬送した後, ゴールエリアへ移動し停止する.

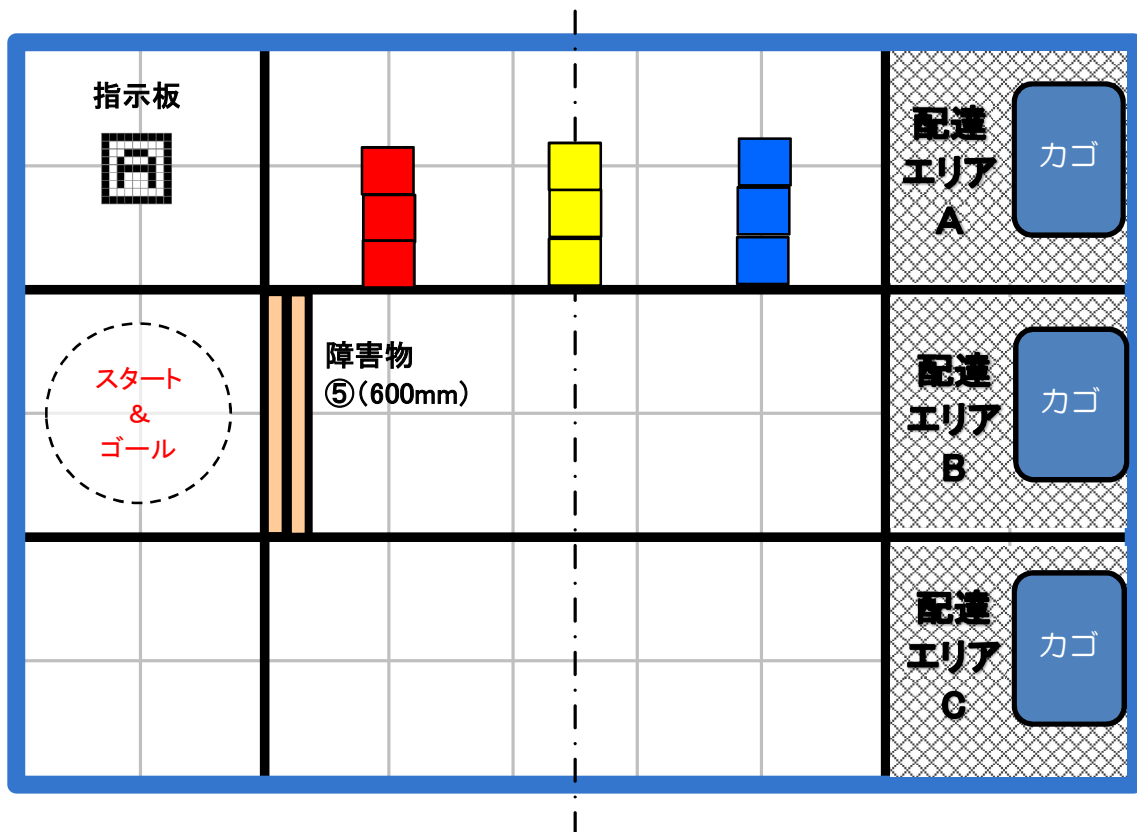
課題のルール

- ① パフォーマンス時にスタートエリアから走行できるのは3回までとする.
- ② 最大3回の走行で, 一番得点の高い走行をこの課題の評価とする.
- ③ 走行時間は評価しない.
- ④ スタート&ゴールエリア内でのロボットの向きは自由とする.



※ 障害物は, ルールブック「6. 競技に使用される材料, ワークの仕様」で指示されている番号で表している.  
( )の中の数字は, 障害物の長さを示している.

※ 図内の点線, 中心線, 300mm×300mmのマスは実際のアリーナに書かれていない.

アリーナ(1マス300mm×300mm)



## 指示板の配達指示

	指示板	配達エリアA	配達エリアB	配達エリアC
①		赤ワーク × 2個	黄ワーク × 2個	青ワーク × 2個
②		赤ワーク × 1個 黄ワーク × 1個	黄ワーク × 1個 青ワーク × 1個	青ワーク × 1個 赤ワーク × 1個
③		赤ワーク × 1個 黄ワーク × 1個 青ワーク × 1個	赤ワーク × 1個 黄ワーク × 1個 青ワーク × 1個	なし
④		青ワーク × 3個	なし	赤ワーク × 3個