

ロボットソフト組込み職種 事前公開 課題1

【説明】

下記の動作をするプログラムを作成しなさい。

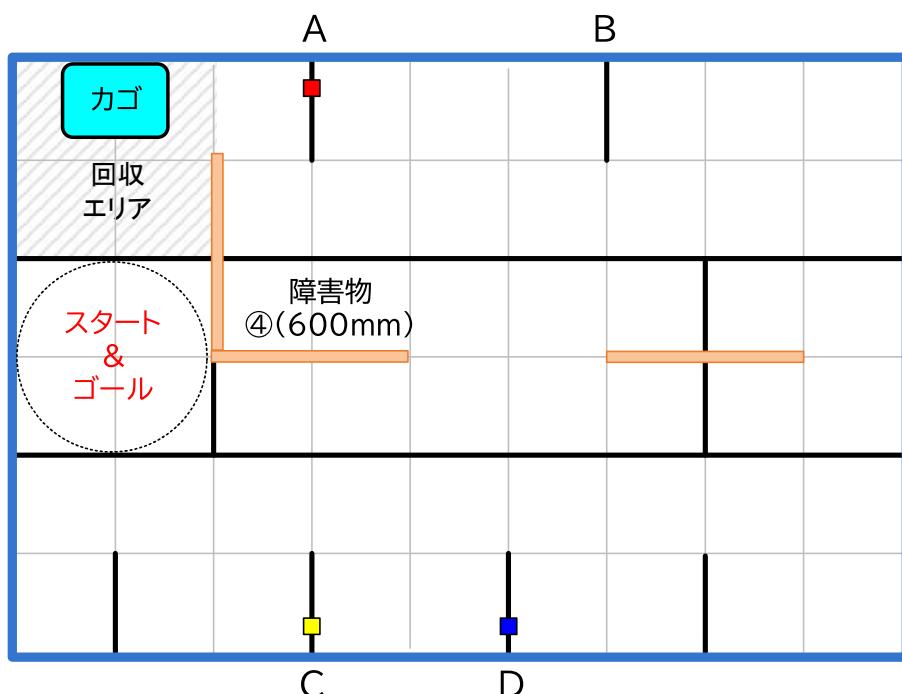
ライン A～D のいずれかに置かれた3個のワーク(赤, 黄, 青)をアリーナの壁, カゴ, 障害物に接触せずに回収エリアまで搬送しなさい。

全てのワークを回収した後, ゴールエリアへ移動しなさい。

- 回収エリアにおいて, ワークをカゴに入れると加点される。
- ワークの一部が回収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。
- スタート&ゴールエリアにワークがある場合は減点される。

【ルール】

- スタート&ゴールエリア, 回収エリア, 障害物の位置は変更されない。
- 1 ライン上には 1 つのワークが置かれる。
- パフォーマンスごとにワークの位置が提示される。
- 障害物, カゴ, ワークの配置は選手が行う。
- 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。
- 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。
- 走行時間は評価しない。
- 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、300mm×300mmのマス、文字、網掛けは実際のアリーナには描かれていない。
- 障害物、カゴ、ワークの位置決めは、配付するシール(白色)を用いて行う。

【アリーナレイアウト】

