

ロボットソフト組込み職種 事前公開 課題 2

【説明】

下記の動作をするプログラムを作成しなさい。

3 つの回収エリア内の指示板(色:ワークの色, 数字:回収するワーク数)を読み取り, 指示されたワークをアリーナの壁, カゴ, 障害物に接触せずに回収しなさい。指示された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。

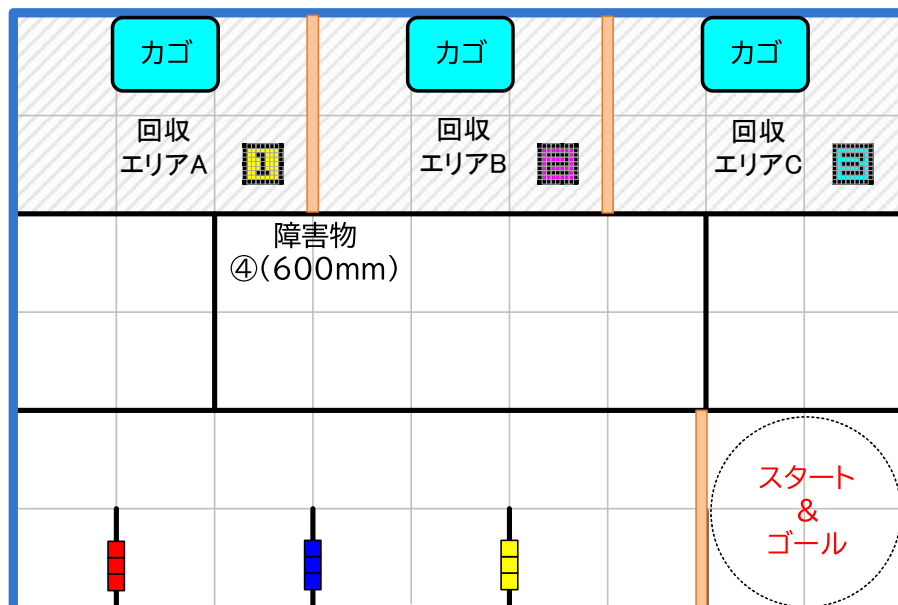
< 例 >

回収エリア A の指示板: **イエロー** 1 **黄ワーク** 1 個を回収エリア A に搬送
 回収エリア B の指示板: **マゼンダ** 2 **赤ワーク** 2 個を回収エリア B に搬送
 回収エリア C の指示板: **シアン** 3 **青ワーク** 3 個を回収エリア C に搬送

- ・ 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。
- ・ 回収するワークの一部が回収エリアから出ている場合, オンラインの場合は得点にならない。
- ・ 回収エリアに指示のないワークがある場合は減点される。
- ・ 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, カゴ, 指示板の位置は変更しない。
- ✓ 競技説明時に, ワークの配色は指示される。1 ライン上には同色のワークが配置される。
- ✓ パフォーマンスごとに指示板が提示される。
- ✓ 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。
- ・ ワーク同士は, コピー用紙 1 枚程度の間隙を設けて床に並べて配置する。
- ・ 障害物, カゴ, ワークの位置決めは, 配付するシール(白色)のみを用いて行う。

【指示板の情報】

指示板の色	ワークの色
マゼンダ	赤
イエロー	黄
シアン	青

指示板の数字	回収するワーク数
1	1 個
2	2 個
3	3 個

【アリーナレイアウト】

