

## 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.

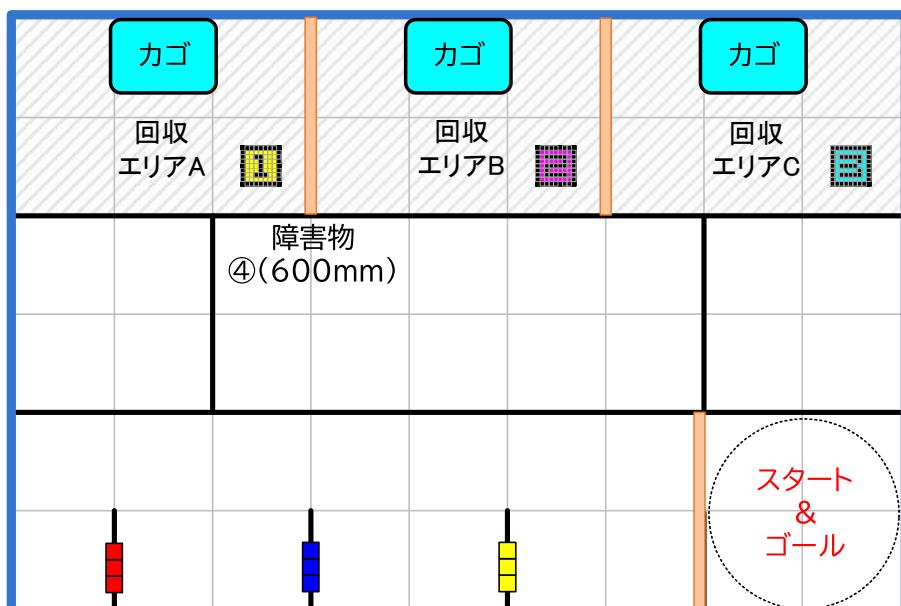
<例>

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枚程度の隙間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】

