

# 迷路攻略ロボット

43番 西山 堯樹

48番 堀川 悠仁

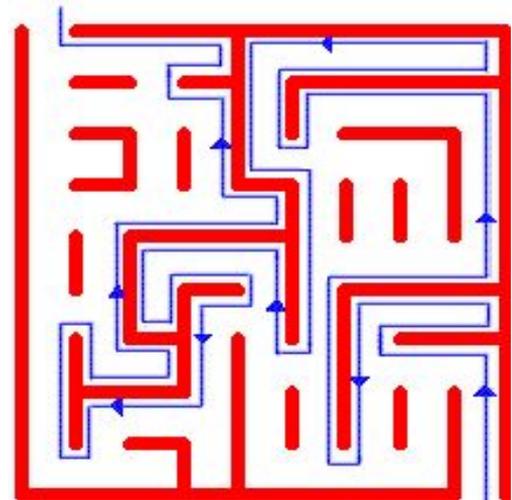
# 仕組み

- 右手法

- 右に手をついて壁伝いに進んで行けばゴールに辿りつける。
- まっすぐ進み、壁にぶつかったときに左に曲がり、壁がでっぱったところで右に曲がることで右手法と同じルートを進める。

- タッチセンサーと光センサーを使用

- タッチセンサーが壁にぶつかったとき左に曲がり、光センサーが目印を読み取ったとき右に曲がる。



# 課題

- 目印を付けないと迷路を攻略出来ない
- 中央にゴールがあった場合右手法では攻略出来ない→トレモ一法を利用
  - 1、右手法を使い進む
  - 2、すでに通ったところで仮想壁をつくる

