

T字路試験報告

試験目的

今回の試験（プログラム制作）を今後のプログラム制作の参考にする。

MIRSの各関数の用途、使用法の把握、運用技術の向上。

攻略プログラムの大まかな構造の考案。

結果

白線検知、画像処理動作は省略して試験を行った。2, 3回走行方向を手で調整したが、スタートからゴールまで一連の流れを確認できた。

工夫点

- ・最後のゴール以外、距離による判定は用いらなかった。距離による判定は、他に応用が利きにくく今回の試験の方針に反しているため。
- ・フロー形式でプログラムを構築し、わかりやすく、より簡潔になるように努めた。
- ・タッチセンサの試験プログラムを改良し、特定の1箇所のタッチセンサの値を読み取る関数を作成した。

プログラム改善点

- ・センサ類は本番ではタッチセンサのみ、開発中は超音波センサとタッチセンサのみしか使用しなかったため、白線検知、画像処理、細かな補正処理ができない。制作時間が約1日間と短かったため、今回は白線検知と画像処理は省略した。白線検知を、代わりに超音波センサで前の壁（数字ボード）との距離を検知し止まることにし（最終的プログラムからは省略）、画像処理後の動作の代わりは数字ボードへの前タッチセンサの接触判定とした。
- ・各処理（走行、補正、回転）がFeedforwardとなっているので、正確でない。
- ・マルチスレッドを使っていないため、割り込み処理ができなくセンサのリアルタイム値をとり続けられない。

