



Вирішення несправностей

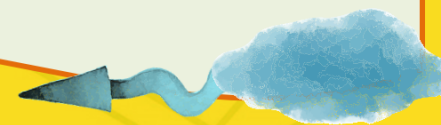


Мета

- Ознайомтеся з правилами вирішення несправностей у Завданні 3.
- Використовуючи отримані знання, застосуйте подвійне відстеження лінії за відтінками сірого, виявлення об'єктів та інші функції для виконання Завдання 3.

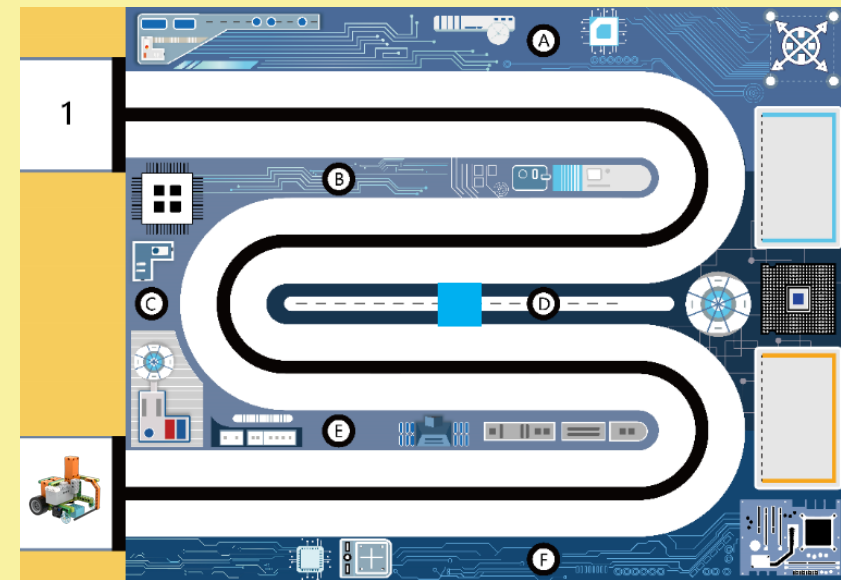
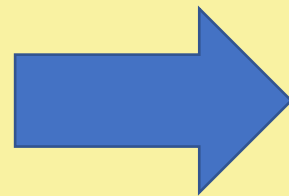
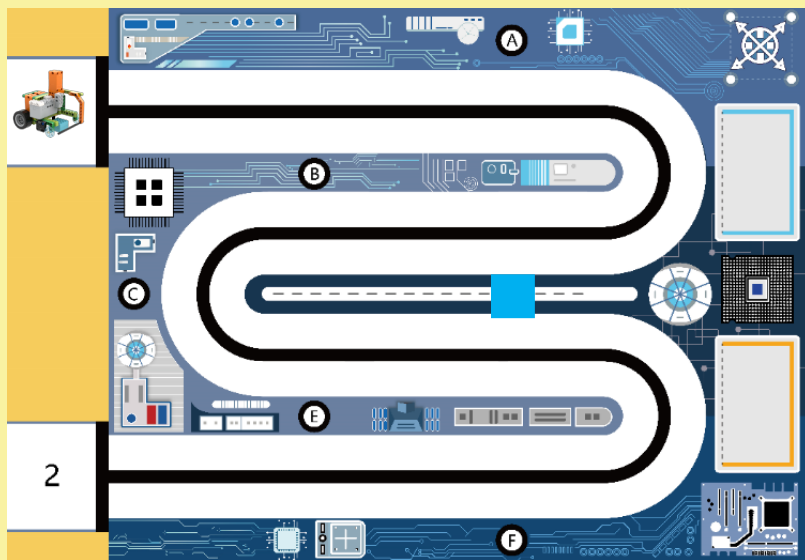


01 Завдання



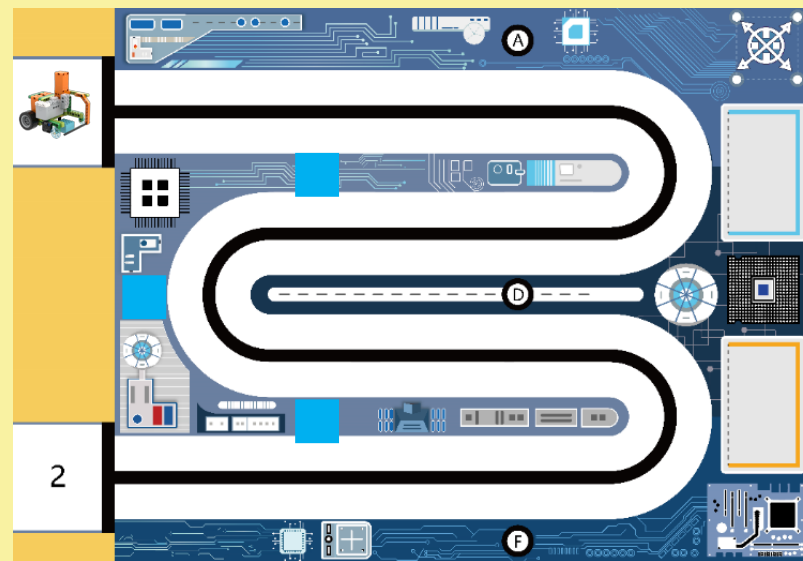
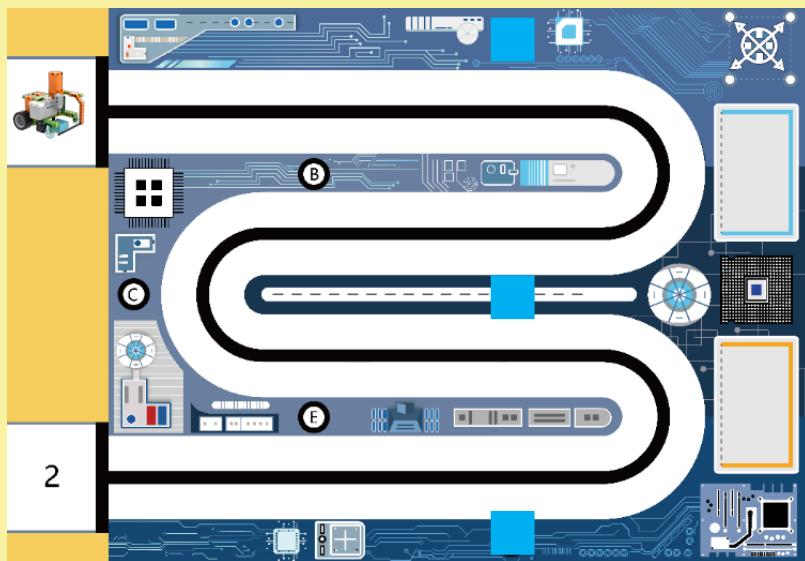
Завдання

- Смарт-пристрій стартує з чорної лінії на позиції 1 і слідує за чорною (волоконно-оптичною) лінією назад до зони підготовки.
- На початку змагання об'єкт завдання буде розміщено в одній із позицій ABCDEF, і смарт-пристрій має відштовхнути цей об'єкт, що вважається виявленням проблеми з волоконно-оптичною лінією.
- Наприклад, на діаграмі нижче перешкода розташована на позиції D.



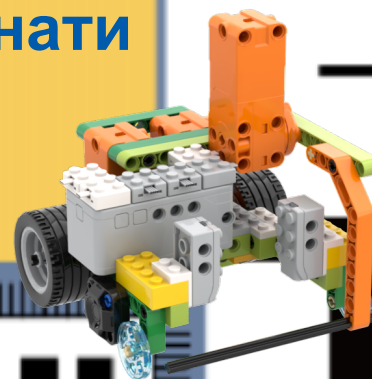
Аналіз завдання

- Спочатку визначте орієнтацію датчика кольору відповідно до розташування блоків несправностей.
- У точках ADF датчик кольору має бути спрямований ліворуч; у точках BCE — праворуч.



Сегментація Завдання

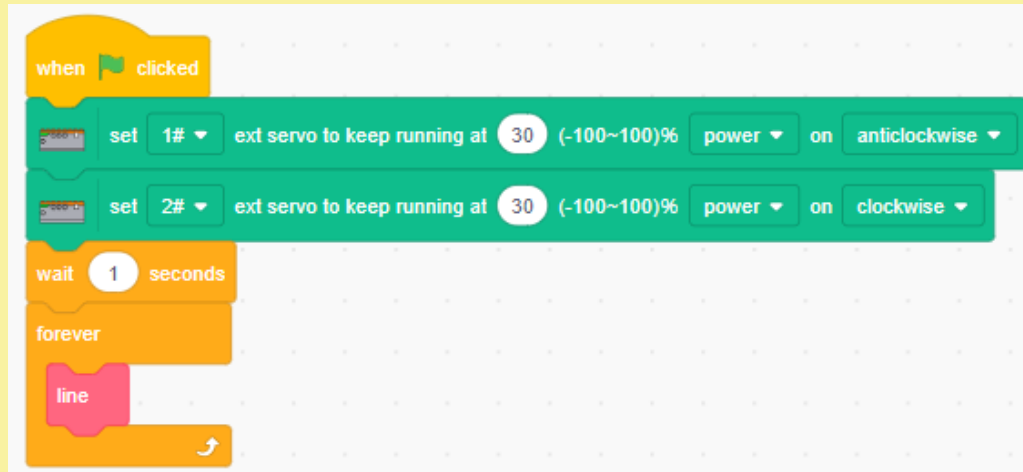
Завдання 1: Вийти зі стартової точки та виконати завдання зі слідування за лінією.



Спочатку рухайтесь вперед, щоб залишити стартову точку, а потім починайте рух по лінії.

Завдання

Див.таблиця
програма



Сегментація Завдання

Завдання 2: Під час слідування за лінією виявити несправний блок і видалити його в точці С.

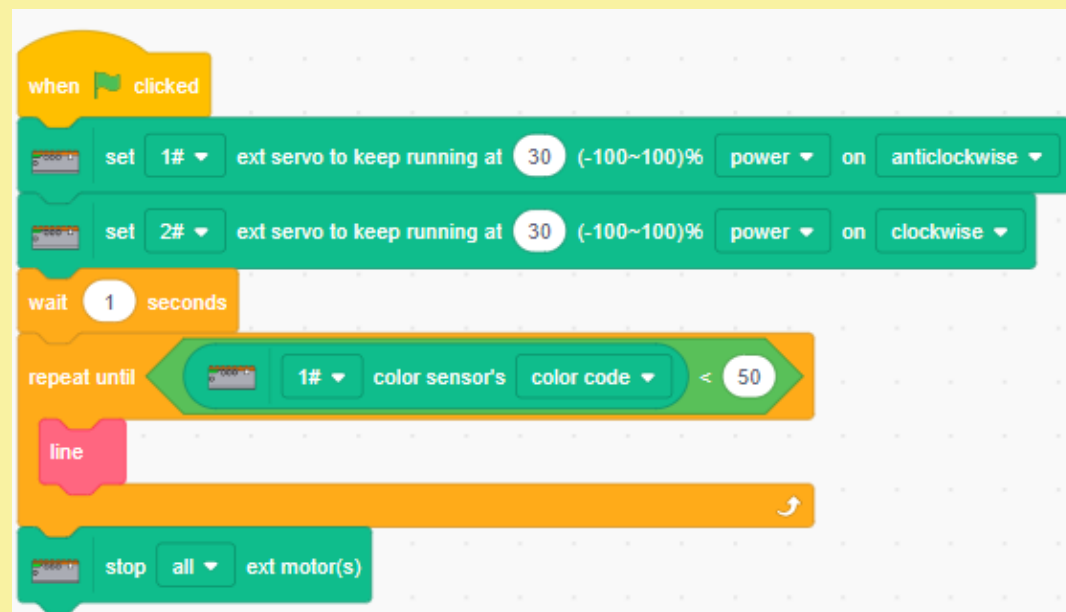


Використовуйте датчик кольору для виявлення блоку.

Завдання

Див.таблиця
програма 1

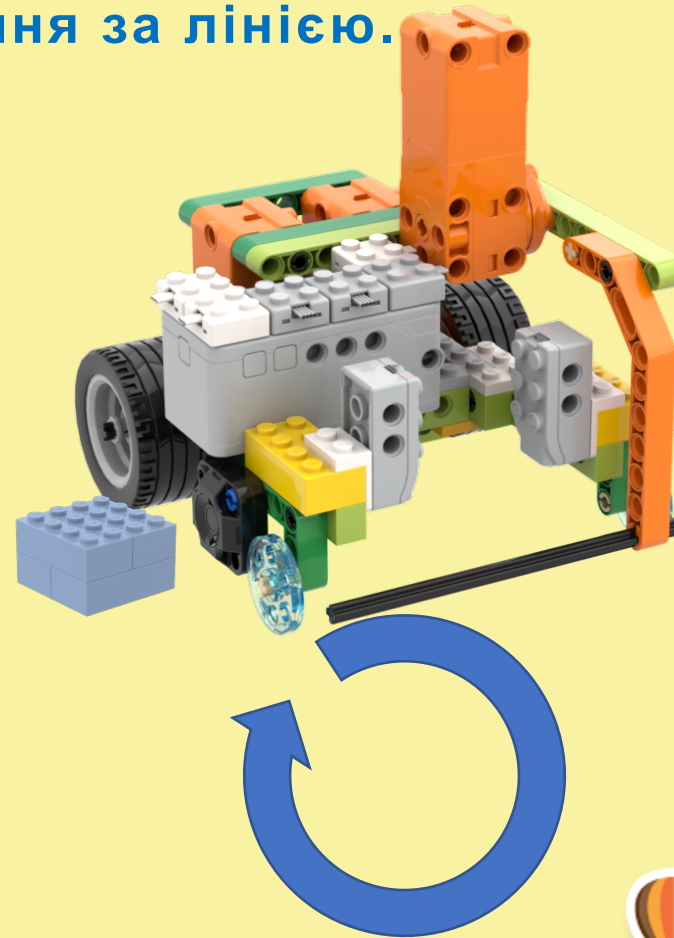
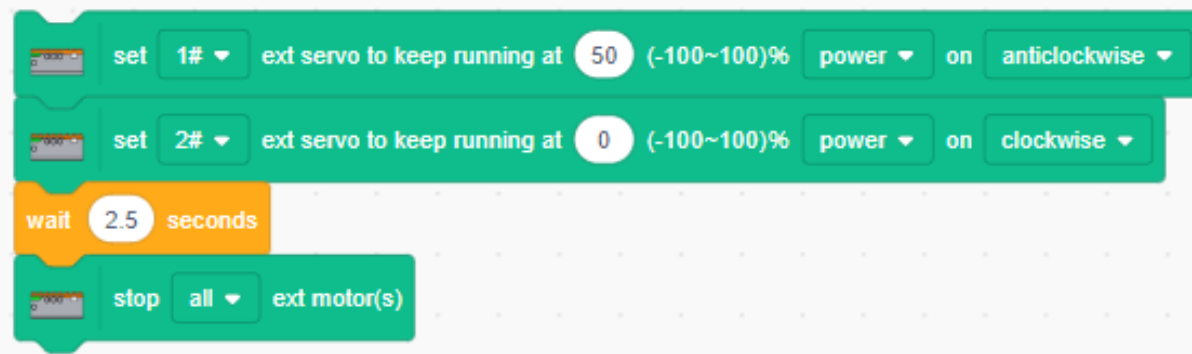
Спочатку
зупиніться,
коли буде
виявлено блок.



Завдання

Після виявлення блоку роботу потрібно лише виконати поворот для усунення несправності, а потім продовжити слідування за лінією.

Завершіть усунення несправності.



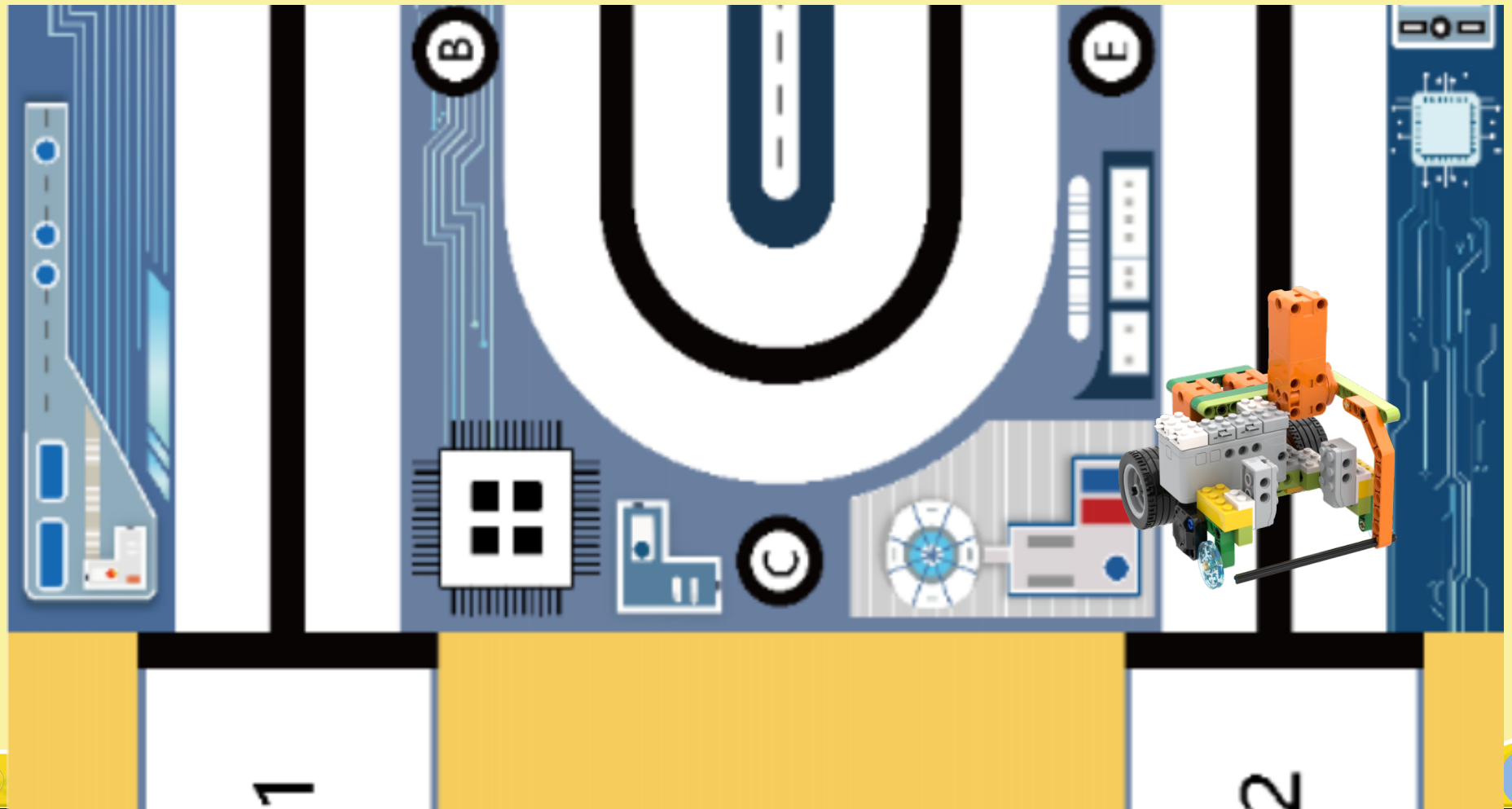
Завдання

Див.таблиця програма 2



СегментаціяЗавдання

Завдання 3: Виявити фінішну чорну лінію та зупинитися в межах Кінцевої точки 2.



Завдання

Див.таблиця програма

