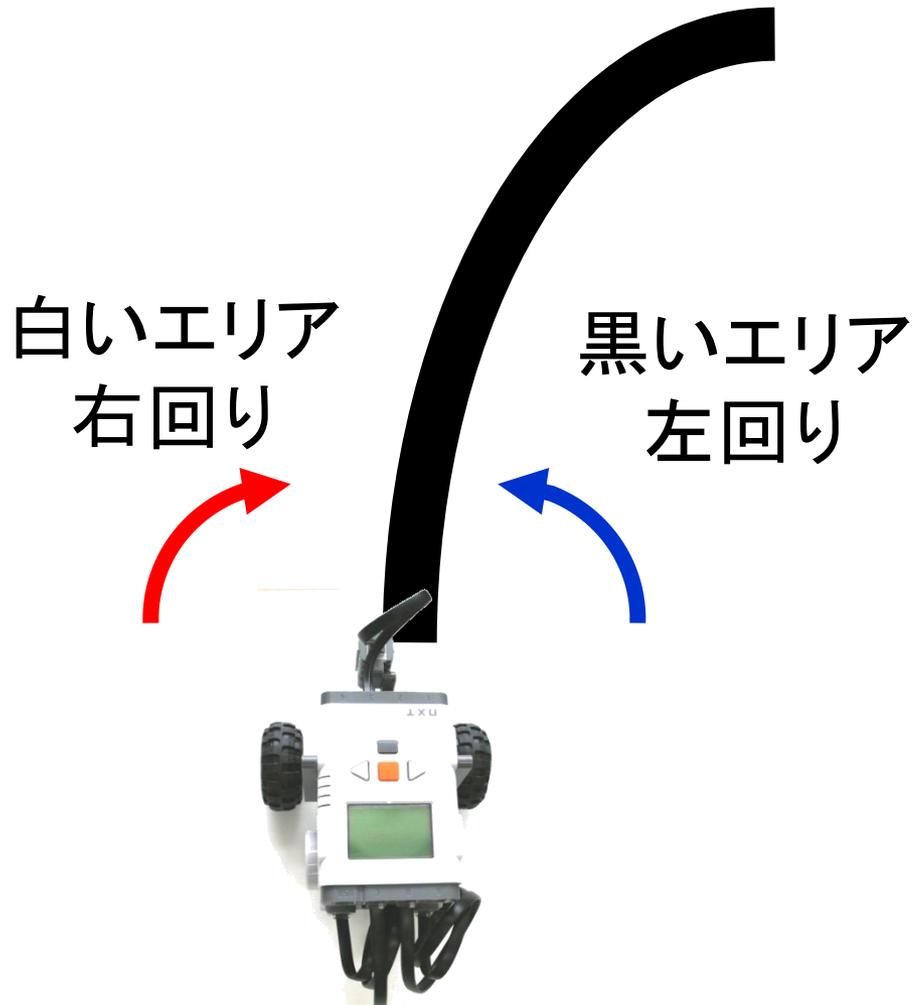


ライントレース (アルゴリズム編)

1. ライントレースするために



センサが白色を感知したら
ロボットが右回り

センサが黒色を感知したら
ロボット左回り

これをずっと繰り返す

ジグザグ走行しながら
ラインを追従するだろう

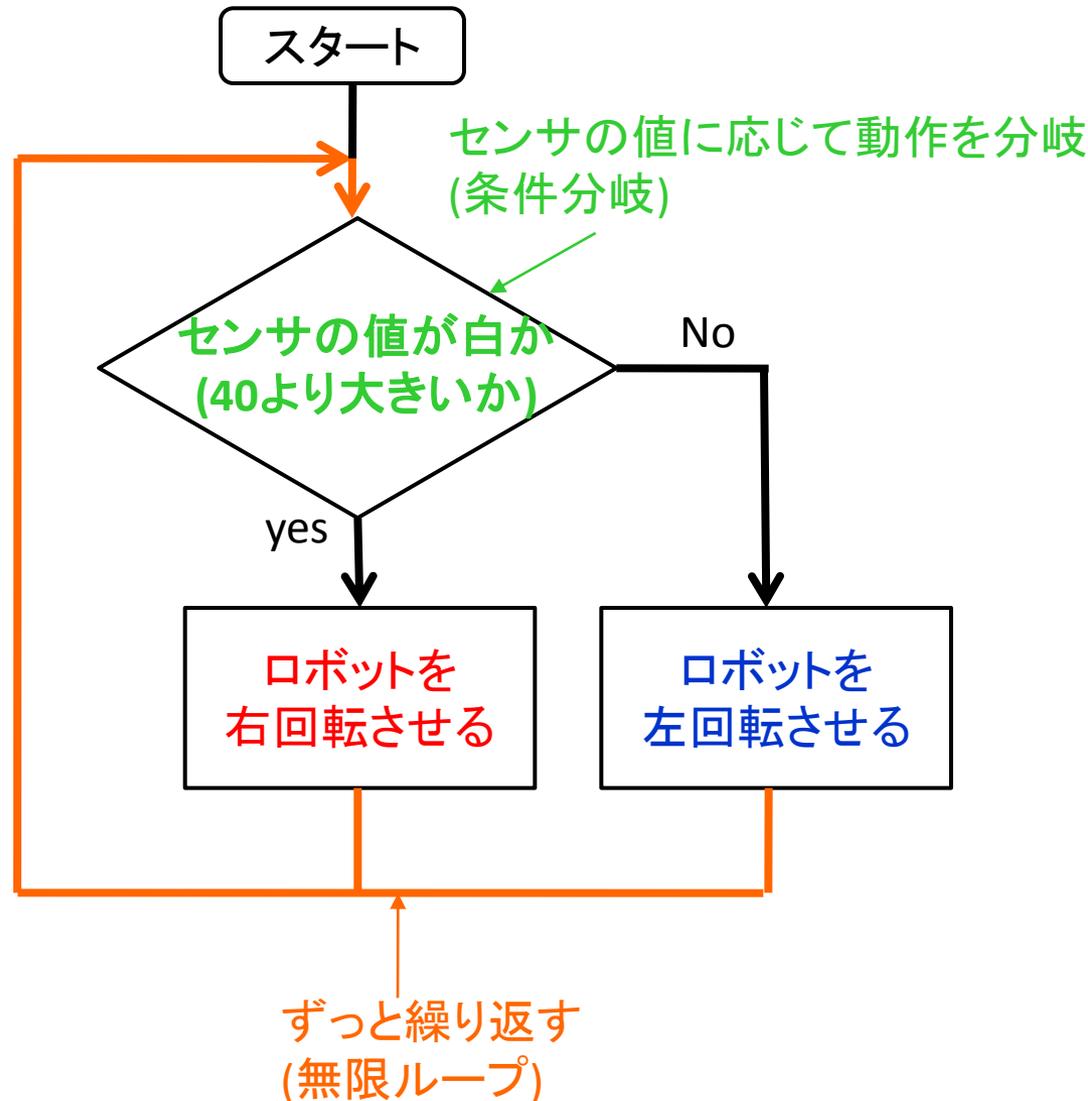
2. もう少し具体的に → 図式化してみる. (フローチャート)

センサが白色を感知したら
ロボットが右回り

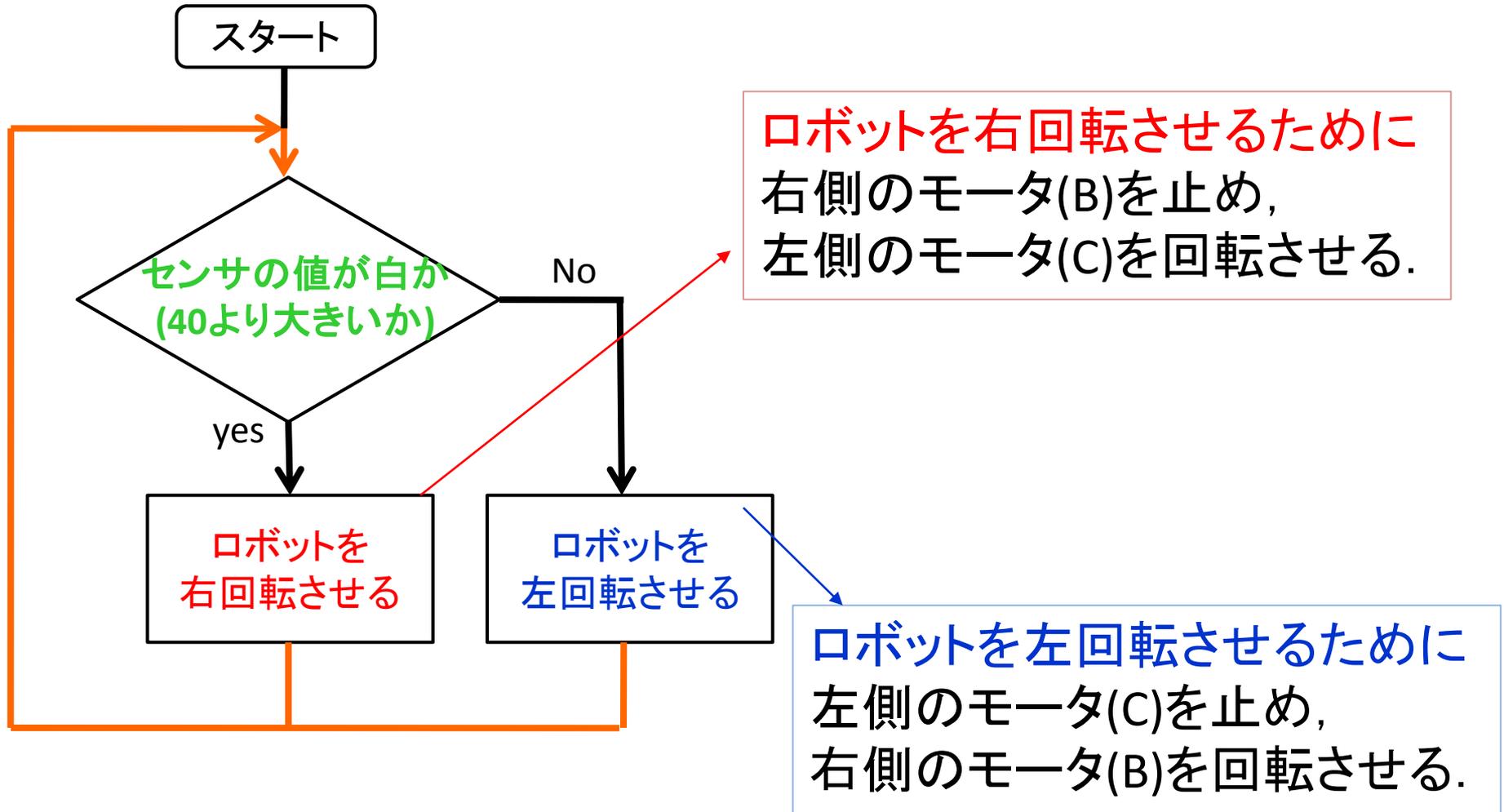
センサが黒色を感知したら
ロボット左回り

これをずっと繰り返す
(無限ループ)

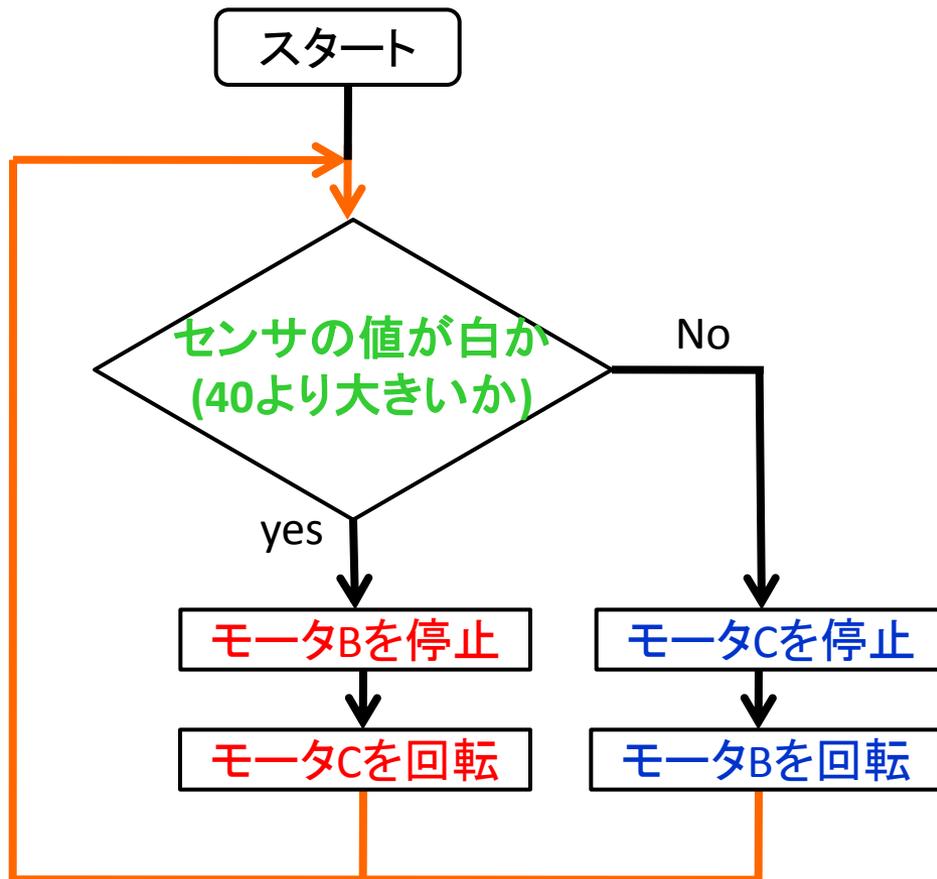
ジグザグ走行しながら
ラインを追従するだろう



3. フローチャートのブロックを更に具体的に



3. フローチャートのブロックを更に具体的に



多分これで、ライトレースするだろう。
次は、フローチャートをプログラムする