【作業内容】

Pのコースをしっかり追尾するようにパラメータ等を修正する。

【作業項目】

パラメータを色々変えてみた。

1. 全体的にパラメータを増やしてみた

|  |
| --- |
| 1. int ms, ls, rs; 2. while (1) { 3. ms = 0; 4. ls = 0; 5. rs = 0; 6. if (digitalRead(GPIO\_L) == HIGH) { 7. printf("right\n"); 8. rs = 7; 9. } 10. else if (digitalRead(GPIO\_ML) == HIGH) { 11. printf("middle right\n"); 12. rs = 4; ms=3; 13. } 14. else if (digitalRead(GPIO\_M) == HIGH) { 15. printf("middle\n"); 16. ms = 8; 17. } 18. else if (digitalRead(GPIO\_MR) == HIGH) { 19. printf("middle left\n"); 20. ls = 4; ms=3; 21. } 22. else if (digitalRead(GPIO\_R) == HIGH) { 23. printf("left\n"); 24. ls = 7; 25. } 26. else { 27. printf("not\_read\n"); 28. ls=6; 29. } 30. motor\_drive(fd, ms+ls, ms+rs); 31. delay(50); |

【作業時間】

・作業時間：○○分

・報告書作成時間：○○分