

# 미션 발표

## 미션

1. 출발점에 핑크봇을 두고 코드 실행
  1. 첫 번째 START 라인 밟은 후 노트북 조작 불가
  2. 시작 선언 후 로봇이 1분 이상 안 움직일 경우 기회 소진
  3. 랩 타임은 로봇 바퀴가 움직이는 순간부터 기록
2. 정해진 목적지까지 도로 라인에 맞춰 주행
  1. STOP 표지판이 나올 경우 3초 일시 정지
  2. 사람 모형이 나올 경우 3초 일시 정지
  3. 도로 라인 바깥으로 동일한 아루코 마커를 일정하게 배치 예정
3. 목적지 앞의 특정 아루코 마커에서 핑크봇 대략 3초 일시 정지
  1. 해당 마커 근처 상공에 표시 된 라인의 안 쪽으로, 바퀴를 제외한 몸체 일부가 들어왔다고 판단 될 경우 인정
4. 정지 후 출발점까지 도로 라인에 맞춰 도착
  1. 두 번째 START 라인 안 쪽으로 완전히 들어와야 인정
  2. 도착 후 처음 방향으로 돌아보면 추가 점수



### [ 예시 ]

동일 배치, 동일 마커 X

# 미션 발표

## 추가 사항

1. 주행 기법에 대해 제한 없음
2. 출발점은 첫번째 START 라인을 밟지 않은 안쪽
3. 목적지와 사용되는 아루코 마커는 경진 대회 당일(21일)에 발표
4. 사람 모형은 앉아 있는 상태

## 패널티

1. 라인 바깥으로 바퀴 하나가 완전히 나가는 경우, 나간 시간만큼 패널티 적용
2. 벽을 포함한 물체와 부딪힌 경우 패널티 적용, 10초 안에 도로로 복귀하지 않으면 실격
3. 경기 중에 맵 또는 기물의 파손이 우려되는 경우, 경기 즉시 종료 후 실격
4. 모든 미션 규정에 대해서 지켜지지 않을 경우 동일한 패널티 적용

2024 자율주행 SW 교육 및 경진대회

# 미션 발표

경기장

