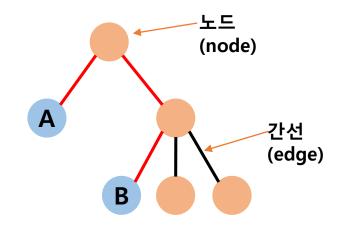
# MindStorm EV3

(탐색형 Line trace)

이건희, 조한진

#### 1. 트리 구조



- **노드**: 원으로 표시된 부분으로 트리의 분기점

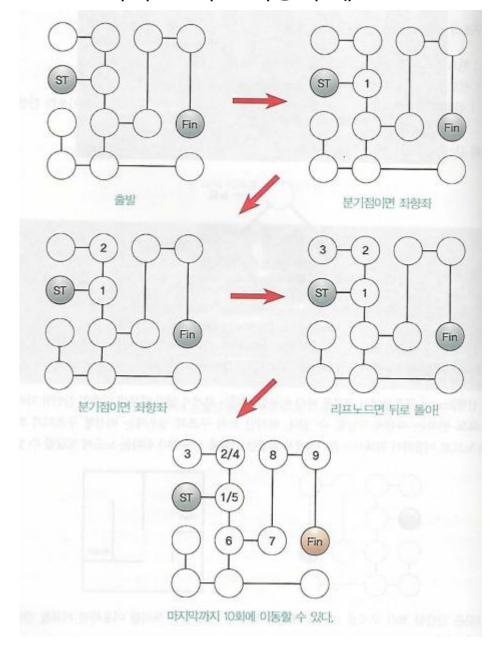
- 간선: 선으로 표시된 부분으로 노드와 노드를 연결하는 요소

- **경로**: 임의의 노드에서 다른 노드로 이미 방문했던 노드를 거치지 않고 가는데 이용하는 간선들의 순서 집합

- **경로의 길이**: 경로를 이루는 간선의 수

(ex: A에서 B로 가는 경로 길이 = 3)

#### 트리 구조 미로 적용의 예



#### 2. 분기점 구분 알고리즘 2.1 필요한 요소

- 1) 정확한 PID 제어로 라인을 큰 Overshoot 없이 잘 추적해야 함(PID 계수 값 설정)
- 제어가 잘 되지 않을 경우 회전 운동 시 라인 이탈 가능성이 있음
- 2) 라인 인식을 위한 정확한 센싱(적절한 경계 값 설정), 센싱하는 시간
- 미로의 끝이 막혀서 유턴해야 하는 구간(모두 흰색으로 측정), 직선 주행하는 구간이 위의 값 결정에 따른 Trade off 발생
- 3) 분기점 케이스들에 대해 명확히 구분하는 알고리즘(7가지 분기점의 케이스 모두에 대응 가능해야 함)

| 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 |
|---|---|---|---|---|---|---|
|   |   |   |   |   |   |   |

#### 2. 분기점 구분 알고리즘 2.1 Sensor Calibration

\* array 사용하여 각 계측 값 저장 및 계산시 사용할 것

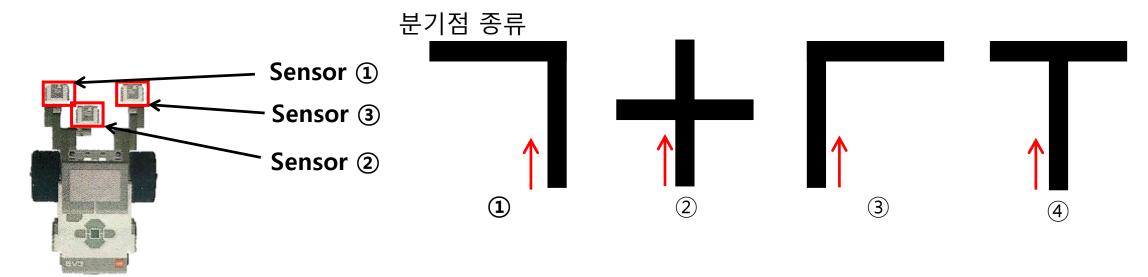
#### 구현 과제

- 검은색 영역 측정을 위한 안내 문구 디스플레이에 출력 ("scan dark area!! Push up button!!")
- 상단의 버튼(오른쪽 그림 참조)누르면 측정 후 저장 및 측정 완료에 대해 소리로 알리기
- 흰색 영역 측정을 위한 안내 문구 디스플레이에 출력 ("scan bright area!! Push up button!!")
- 상단의 버튼(오른쪽 그림 참조)누르면 측정 후 저장 및 측정 완료에 대해 소리로 알리기
- 저장된 값 디스플레이에 출력하기



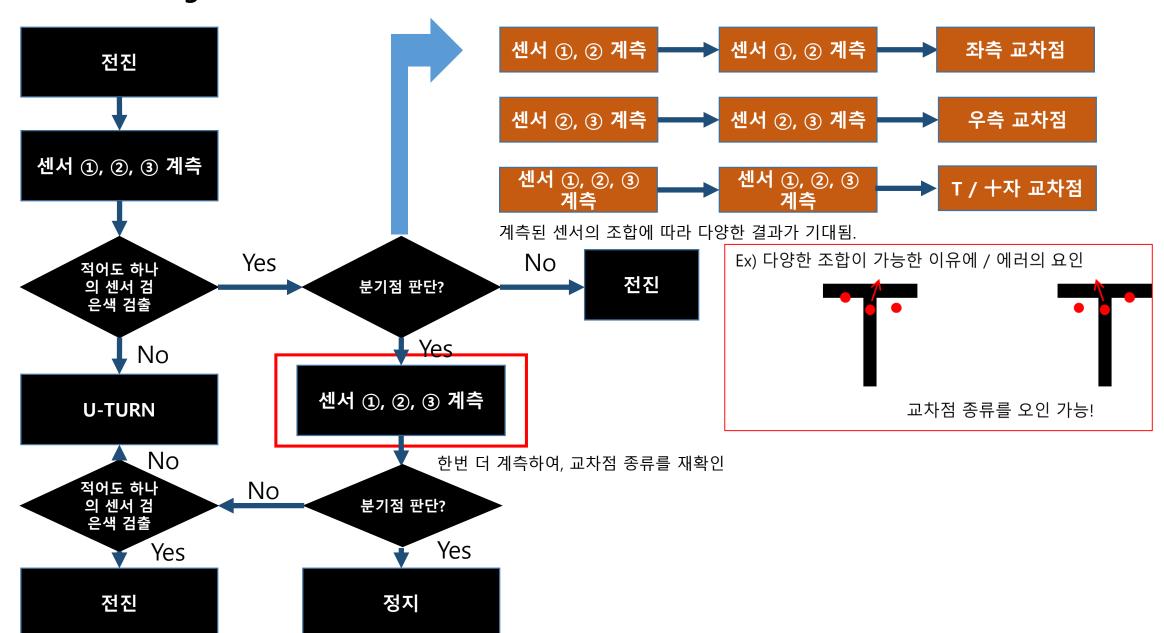


#### 2. 분기점 구분 알고리즘 2.2 분기점 구분 ideation

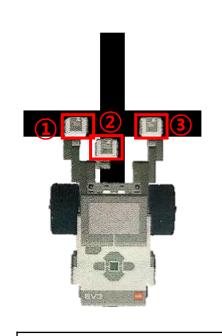


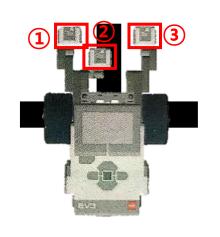
- 분기점 판단 시 stop
- 분기점에서 로봇이 갈 수 있는 방향을 디스플레이에 표시
- 모든 센서에서 흰색 계측 시 회전(U turn)

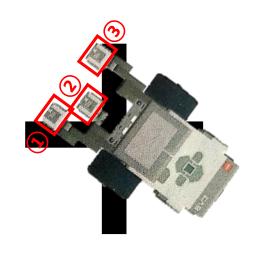
# 2. 분기점 구분 알고리즘 2.3 분기점 구분 algorithm 모범답안

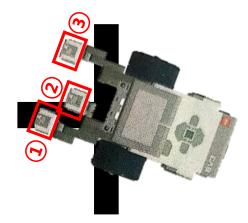


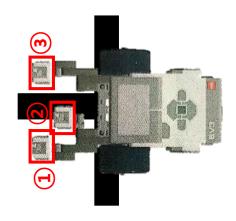
#### 2. 분기점 구분 알고리즘 2.4 분기점 구분 후 좌회전 ideation







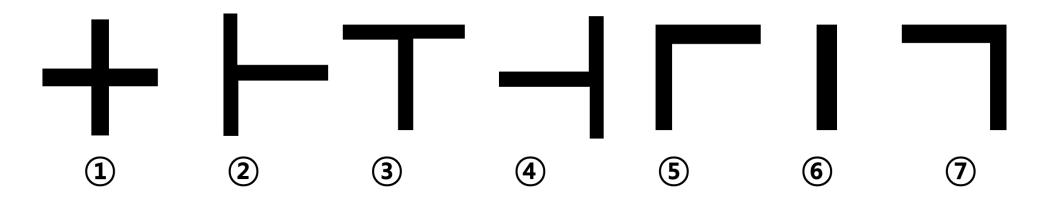




3센서에서 모두 검은색 측정 전진하여 1, 3번에서 흰 색 측정 분기점을 확인 1번 센서가 검은색 측 정까지 좌회전 수행 (1번이 흰색인 동안) 2번 센서가 흰색 측정 까지 좌회전 수행 (2번이 흰색인 동안)

2번 센서가 검은색 측 정까지 좌회전 수행 (2번이 검은색인 동안)

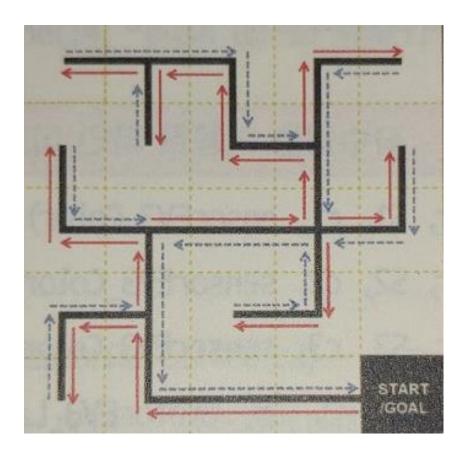
# 2. 분기점 구분 알고리즘 2.5 좌수법 미로 탐색 ideation1



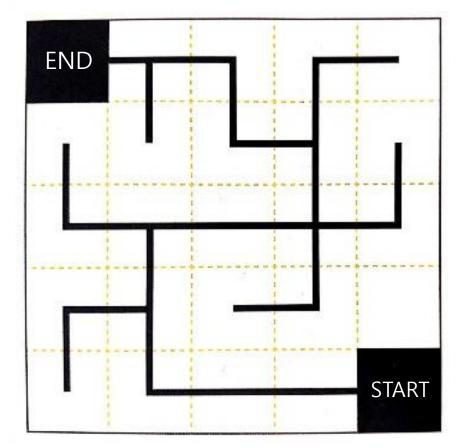
| 좌회전 | ①, ③, ④, ⑦ |
|-----|------------|
| 우회전 | 6          |
| U턴  | 6          |
| 직진  | 2          |

| 분기점 종류 | 왼쪽 갈림길 | 오른쪽 갈림길 | 직진길 갈림길 |
|--------|--------|---------|---------|
| 0      | true   | true    | true    |
| 2      | false  | true    | true    |
| 3      | true   | true    | false   |
| 4      | true   | false   | true    |
| 5      | false  | true    | false   |
| 6      | false  | false   | false   |
| 7      | true   | false   | false   |

# 2. 분기점 구분 알고리즘 2.6 좌수법 미로 탐색 ideation2



좌수법 1차 목표



좌수법 2차 목표

# 2. 분기점 구분 알고리즘 2.7 좌수법 Algorithm

