

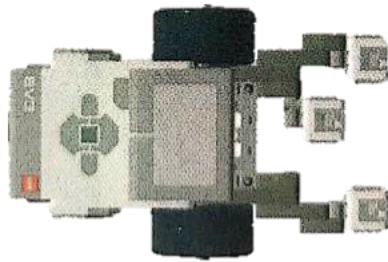
# MindStorm EV3

(Traffic Light, reactive robot)

이건희

# 1 신호등 지나가기

- 바닥배경은 흰색
- 신호등 색은 초록/노랑/빨강이고 순서가 바뀌어도 가능해야 한다.
- 시작/종료 위치는 검은색으로 한다.
- 브릭의 위버튼을 누르면 출발한다. (getButtonPress(1) 사용)
- 시작 지점을 인식하면 브릭의 LED를 초록으로 표시한다.
- 초록 신호등을 인식하면 소리를 낸다.
- 노랑신호등을 인식하면 노랑 신호등 구간 내에서 속도를 1/2로 줄인다.
- 노랑신호등을 벗어나면원래의 속도로 복귀한다.
- 빨강 신호등을 인식하면 1초간 정지한 후 출발한다.



## 2. Reactive Robot

- 코드를 수행하면 로봇은 전진한다.
- 장애물이 일정거리 이내로 가까워지면 로봇은 약간 후진을 한다.
- 후진 후 방향을 전환한다.
- 다시 전진한다.
- 초음파 센서를 사용한다.

