１ 概要

EV3付属の紙コースをライントレースする(PIDなし) ETrikeV 用ソースコード一式です。黒線の左エッジをライントレースします。

２ 内容物

app.c

ソースファイルです

環境に合わせて、以下のdefine 値を修正する必要があります

#define BLACK：黒色部分の光センサ値を指定して下さい

#define WHITE：白色部分の光センサ値を指定して下さい

app.cfg，app.h，Makefile.app，Makefile.appmod，Makefile.inc

触る必要はありません

３ 用意するもの

ETrikeV 1 体

配線が以下であることを確認してください

後輪左モータ：ポートA

後輪右モータ：ポートB

前輪モータ：ポートC

タッチセンサ：ポート2

光センサ：ポート3

ギア比が1:1 であることを確認してください

microSDCard 1 個

EV3RT Mindstorms EV3用開発プラットフォーム Installation Guide 2.アプリケーションのビルド・実行を参考に設定を行ってください。

EV3付属の紙コース

４ 使用方法

スタンドアローン形式の場合

電源ＯＮして、ラインの左エッジに走行体を設置してください。

タッチセンサを押すことで、走行を開始します。

ＢＡＣＫボタンを押すことでモータが停止します。

ＢＡＣＫ＋ＬＥＦＴ＋ＲＩＧＨＴボタンを長押しすると、電源ＯＦＦになります。

動的ローディング形式の場合

アプリケーションを選択して、ラインの左エッジに走行体を設置してください。

タッチセンサを押すことで、走行を開始します。

ＢＡＣＫボタンを押すことでモータが停止します。

ＢＡＣＫボタンを長押しするとアプリケーションが終了します。

５ 注意事項

β3の手順です。