

微電腦控制期末專題

授課教授：陳智強 老師

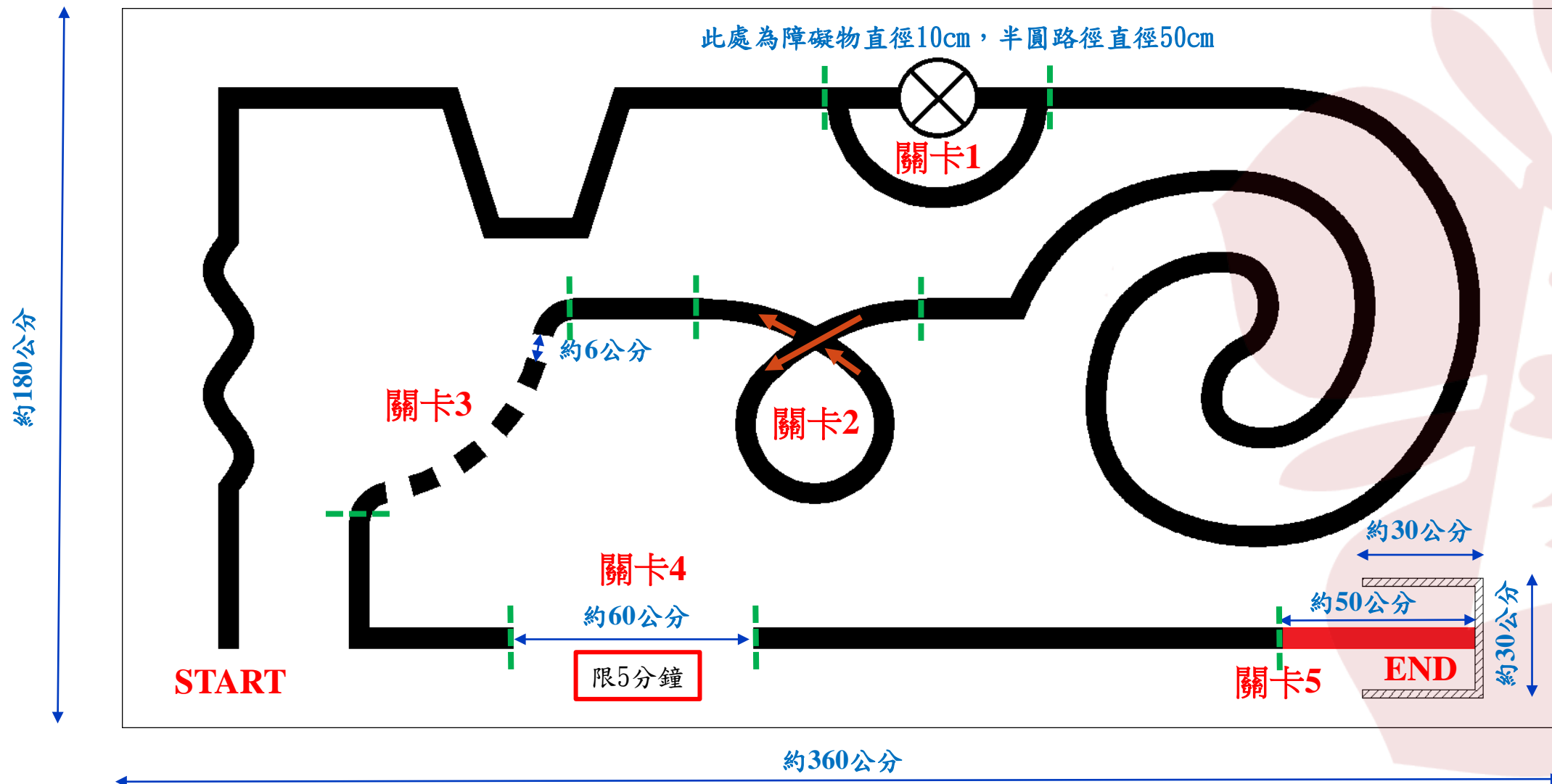


國立成功大學
National Cheng Kung University



系統及船舶機電工程學系
Systems and Naval Mechatronic Engineering

期末專題關卡



規則說明與評分標準

規則說明：

1. 自走車長寬需在15公分*20公分以內。
2. 軌跡至邊界之距離皆約為20公分，軌跡線寬約為5公分，車頭不可超出地圖邊界。
3. 每人測試時間限定於10分鐘內，測試次數不限。
4. 每一次測試中，若某關卡挑戰失敗可以選擇跳過此關卡，接續挑戰後續關卡。
5. 每次測試皆需從起點開始，期末專題分數由單次測試最高分而定。
6. 車輛需自行組裝可購買零件，不能購買現成車輛。
7. 控制板限定Arduino，控制板使用數量不限。

評分標準：

若跳過全部關卡，成功從起點循著軌跡至終點，可得40分。

關卡1：避開障礙物(障礙物尺寸為直徑10cm，半圓路線直徑為50cm)，可得15分。

關卡2：路線交叉處依照指定軌跡方向進行，可得10分。

關卡3：通過虛線路段不脫離軌跡，可得5分。

關卡4：依照指定軌跡通過斷線處(60cm)，可得15分（此關卡限5分鐘內通過）。

關卡5：於紅線處(50cm)前停止並倒車入庫，並且不可碰撞到U型板，可得15分。

