

### กลยุทธ์รุก

1. Sensor 1 : ติดหน้าคันรถ จับวัตถุข้างหน้าในระยะ 10 ซม เมื่อพบวัตถุจะหยุด 3 วิแล้วจึงเดินต่อ
2. Sensor 2 : ติดฝั่งขวา เพื่อจับวัตถุฝั่งขวาในระยะ 10 ซม เมื่อพบวัตถุจะชะลอ 2 วิแล้วเลี้ยวรถไปฝั่งซ้าย
3. Sensor 3 : ติดฝั่งซ้าย เพื่อจับวัตถุฝั่งขวาในระยะ 10 ซม เมื่อพบวัตถุจะชะลอ 2 วิแล้วเลี้ยวรถไปฝั่งขวา
4. Sensor 1 : จับเส้นสีแดง เมื่อพบแล้วไปข้างหน้าต่อ 3 วิแล้วจึงหยุด

### กลยุทธ์รับ

1. Sensor 1 : ติดหน้าคันรถ จับวัตถุข้างหน้าในระยะ 10 ซม เมื่อพบวัตถุจะชะลอ 3 วิแล้วหยุด
2. Sensor 2 : ติดฝั่งขวา เพื่อจับวัตถุฝั่งขวาในระยะ 10 ซม เมื่อพบวัตถุจะชะลอ 2 วิแล้วเลี้ยวรถไปฝั่งขวา
3. Sensor 3 : ติดฝั่งซ้าย เพื่อจับวัตถุฝั่งขวาในระยะ 10 ซม เมื่อพบวัตถุจะชะลอ 2 วิแล้วเลี้ยวรถไปฝั่งซ้าย