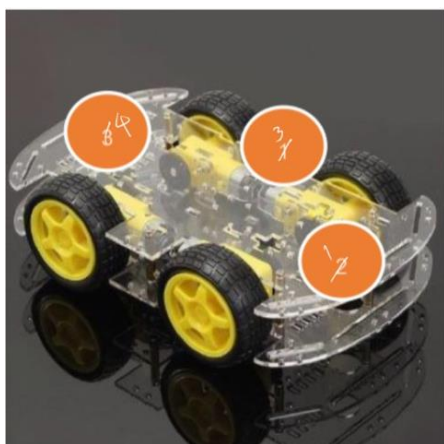


### กลยุทธ์รุก

1. sensor 1 : จับวัตถุข้างหน้าระยะ 15 cm ถ้าเจอค่อยๆชะลอ 5 วินาที พอครบให้เดินหน้าต่อ
2. sensor 2 : จับวัตถุด้านขวาในระยะ 10 cm ถ้าตรวจจับได้ให้รถเลี้ยวไปทางซ้าย
3. sensor 3 : จับวัตถุด้านซ้ายในระยะ 10 cm ถ้าตรวจจับได้ให้รถเลี้ยวไปทางขวา
4. sensor จับสี่แดงให้ชะลอแล้วค่อยๆหยุด ติดตั้งไว้ด้านหลังของรถ



### กลยุทธ์รับ

1. sensor 1 : จับวัตถุข้างหน้าระยะ 10 cm ถ้าเจอค่อยๆชะลอแล้วหยุด
2. sensor 2 : จับวัตถุด้านขวาในระยะ 10 cm ถ้ารถจับได้ ให้รถเลี้ยวไปทางขวา
3. sensor 3 : จับวัตถุด้านซ้ายในระยะ 10 cm ถ้ารถจับได้ ให้รถเลี้ยวไปทางซ้าย