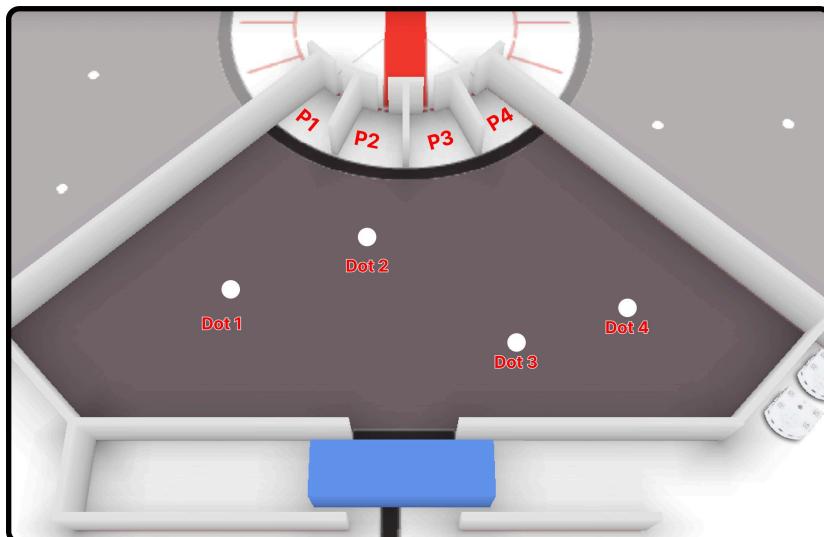


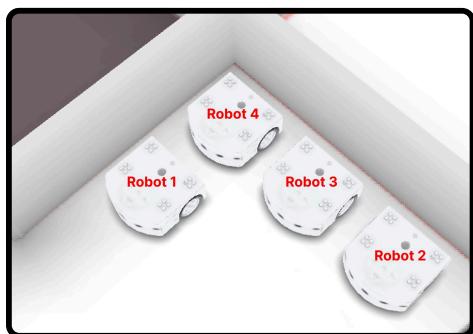
R2T2 Robotic Competition Strategy Overview

All following discussions will be based on markers Below.
การอภิปรายกั้งหมดหลังจากนี้จะอ้างอิงตามจุดที่กำเครื่องหมายไว้ด้านล่าง



Task List

- | | |
|----|-----------------|
| A0 | Pushing + Entry |
| A1 | Entry with Line |
| A2 | Find Dot |
| A3 | Find Parking |



Robot Position ตำแหน่งของหุ่นยนต์

The starting position of Thymio is currently uncertain
ตำแหน่งเริ่มต้นของ Thymio ยังไม่แน่นอน

- If the position is random, then task assignment will be based on the allocated position
- ถ้าเป็น การวางแผนสุ่ม ให้ แบ่งงานตามตำแหน่งที่ได้รับ

Task Distribution การแบ่งงานของหุ่น Each execution should inform in Discord

Robot 1

Robot 1 Task Flow:

- Execute A0: Pushing + Entry (Page 2)
- Then A2: Find Dot (Page 4)
- Finally A3: Find Parking (Page 5)

เส้นทางของ Robot 1:

- เริ่มด้วย A0: Pushing + Entry (หน้า 2)
- ต่อด้วย A2: Find Dot (หน้า 4)
- สุดท้าย A3: Find Parking (หน้า 5)

Robot 2

Robot 2 – Robot 4 Task Flow

- Start with A1: Entry (Page 3)
- Proceed to A2: Find Dot (Page 4)
- Then A3: Find Parking (Page 5)

เส้นทางของ D2–D4 (จะ เริ่มแบบแบ่งช่วง):

- เริ่มที่ A1: Entry (หน้า 3)
- เข้าสู่ A2: Find Dot (หน้า 4)
- สุดท้าย A3: Find Parking (หน้า 5)

Action A0(P2) → A2(P4) → A3(P5)

Action A1(P3) → A2(P4) → A3(P5)

Message Format:

Progress

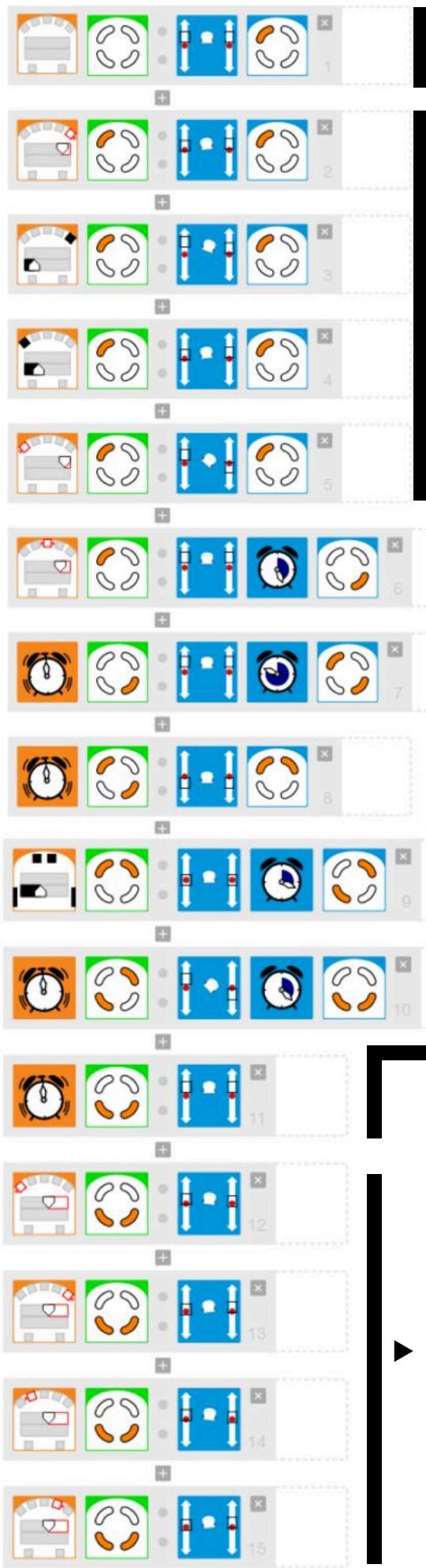
R2 Running now — others please hold

Adjustment R1 Dot detection = 925 (Value for Nilai University Dot)

Robot 1

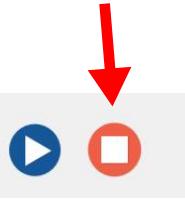
A0: Pushing + Entry

Next-A2: Find Dot



After entering the field, the robot needs to stop running.

หลังจากเข้าพื้นที่แล้ว หุ่นยนต์ต้องหยุดทำงาน



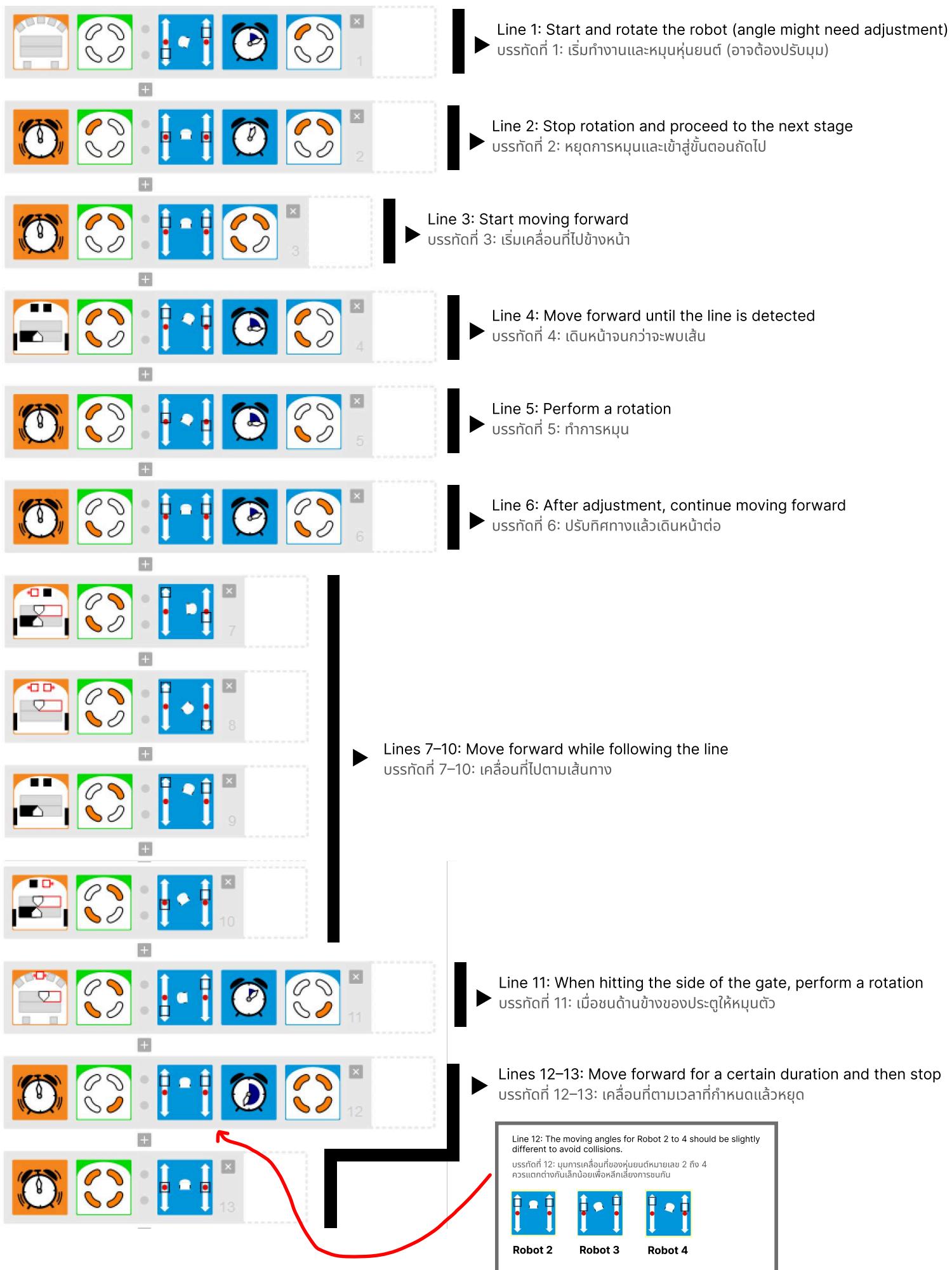
Robot 2 - 4

A1: Entry

The robots need to execute one by one from 2 to 4, based on our assigned order.

หุ่นยนต์ต้องทำงานกีฬาตัวจากหมายเลข 2 ถึง 4 ตามลำดับที่เรากำหนดไว้

Next-A2: Find Dot



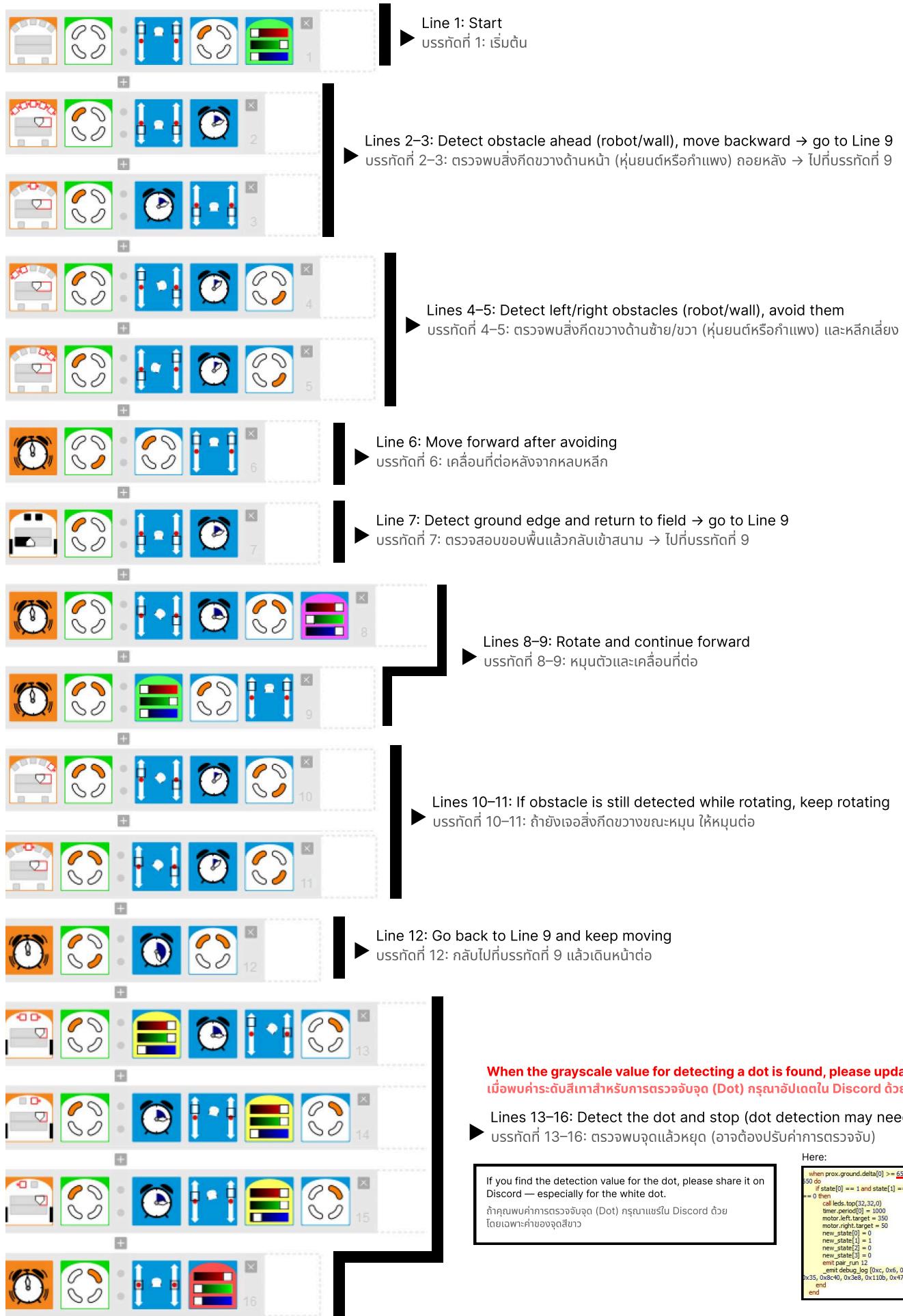
Robot 1 - 4

A2: Find Dot

Execute according to our discussion on Discord

ดำเนินการตามที่เราพูดคุยกันใน Discord

Next-A3: Find Parking

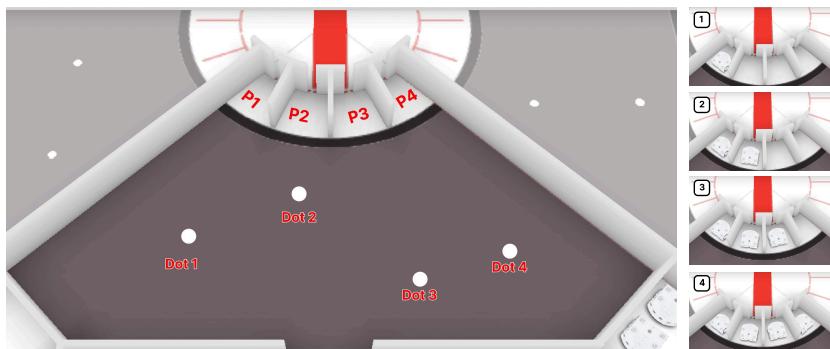


Robot 1 - 4

A3: Find Parking

Execute according to our discussion on Discord

ดำเนินการตามที่เราพูดคุยกันใน Discord

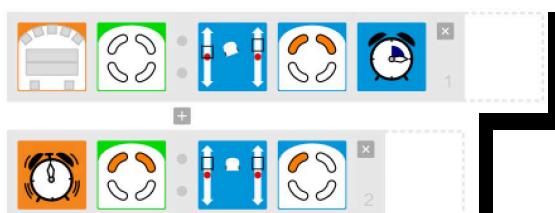


This final part is a bit more complex. The main idea is to fill from the left side to the right. The overall logic is for the robot to move along the left wall and fill positions from P1 to P4 in order.

ส่วนสุดท้ายนี้จะซับซ้อนกว่าส่วนอื่นเล็กน้อย
แนวคิดหลักคือให้เติบจากด้านซ้ายไปด้านขวา
โดยให้หุ่นยนต์เคลื่อนที่ตามคำเพชรด้านซ้ายและเติมช่องจาก P1
ไปยัง P4 ตามลำดับ

Important Detail

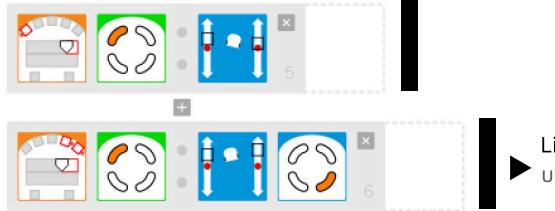
- Make sure the left side of the robot contacts the wall first during Line 1
- Use "Line 1 movement + Timer" to perform the turning – the turning value needs to be adjusted on-site
- Update your robot's action status in Discord
- Notify the team before running to avoid collision between robots
- Execution order: Start from Dot 1 and continue to Dot 4
- ตรวจสอบให้แน่ใจว่า ด้านซ้ายของหุ่นยนต์สัมผัสกำแพงก่อน ในบรรทัดที่ 1
- ใช้สิ่งที่ "การเคลื่อนที่ + ไทม์" ในการหมุน — ค่าการหมุนต้องปรับหน้างาน
- อัปเดตสถานะการเคลื่อนไหวของหุ่นยนต์ใน Discord
- แจ้งเพื่อนร่วมทีมก่อนเริ่ม — เพื่อหลีกเลี่ยงการชนกัน
- สำหรับการเริ่มต้น: จาก Dot 1 ไปยัง Dot 4 ตามลำดับ



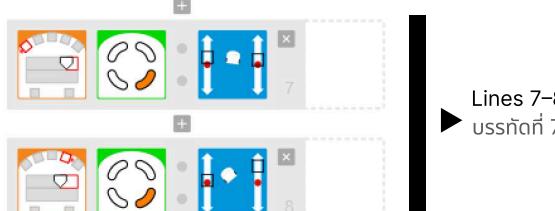
► Lines 1–2: Adjust angle, then start
บรรทัดที่ 1–2: ปรับมุมก่อนเริ่มทำงาน



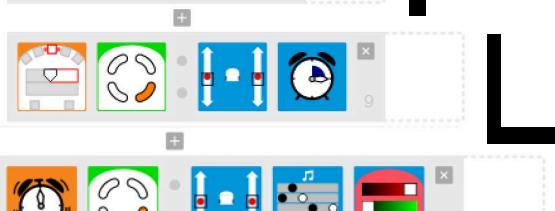
► Lines 3–5: After touching the wall, follow along it
บรรทัดที่ 3–5: เมื่อสัมผัสกำแพงแล้วให้เคลื่อนที่ซิดกำแพง



► Line 6: Upon touching left wall again, switch mode and attempt to park
บรรทัดที่ 6: เมื่อสัมผัสกำแพงซ้ายอีกครั้ง ให้เปลี่ยนโหมดและพยายามจอดรถ



► Lines 7–8: Adjust position for parking
บรรทัดที่ 7–8: ปรับตำแหน่งเพื่อจอดให้พอดี



► Lines 10–11: After touching the inside of the parking slot, move backward slightly and stop
บรรทัดที่ 10–11: เมื่อสัมผัสด้านในของช่องจอด ให้กลับเล็กน้อยแล้วหยุด