

# 队伍成员信息：

姓名	学号
唐佳未	161250127
王轩	161250145
许杨	161250173

# 代码简要说明：

代码使用：使用 build.sh 编译 main.cpp

控制方向思路：

1、判断转弯方向

```
if(rho < 0 && theta>=1.90 && theta<=2.40){
    turn_left=1;
}else if(rho > 0 && 2.0>=theta && 1.10<=theta){
    turn_left=-1;
}else{
}
```

2、转弯

```
if(turn_left>0){
    //clog << "turn left" << endl;
    turn_flag = 1;
    turn_to_init = 0;
    turnTo(-10);
}else if(turn_left<0){
    //clog << "turn right" << endl;
    turn_flag = 1;
    turn_to_init = 0;
    turnTo(15);
}else{
    //clog << "move forward" << endl;
}
}
```

3、记录转弯次数，轮胎归零

```
if(turn_flag==1){
    turn_to_init++;
    if(turn_to_init==4){
        turn_to_init = 0;
        turn_flag = 0;
        clog << "turn to init" << endl;
        turnTo(0);
    }
}
i++;
```