

自分が作ったプログラムの説明を記載する。説明対象のプログラムは、対戦走行コンテスト本戦に提出したプログラムとする。

ファイルが複数ある場合は、まずはじめに、ファイルの構成と、各ファイルの役割を記載する。AIController.java しかない場合は、ファイル構成の記載は省略する。

それぞれのファイルについて、中身を適宜引用しながら、クラス単位、メソッド単位、あるいはメソッド内の処理のまとまりの単位で、そのコードで何を行っているのかを、わかりやすく説明すること。データファイルの場合は、それぞれのデータの役割を説明すること。

参考として、フルアクセル版プログラムの説明を以下に示す。

AIController.java, AIController クラス, nextMove メソッド

Lines 9-16:

```
9      int command=neutral;
10
11      if(inputs.getAngleToNextWaypoint() > 0) {
12          command=forwardleft;
13      }
14      else{
15          command=forwardright;
16      }
```

int 変数 command は今回の走行コマンドを格納するための変数である。9 行目では、command の初期値として neutral（ハンドル操作・アクセル操作ともになし）を代入している。11 行目の getAngleToNextWaypoint メソッドは、次の目標点（走行シミュレーションの画面で黒色表示されるポイント）が自身の現在の進行方向から見て左右どちらの方向にあるのかを知るためのメソッドである。このメソッドの戻り値が 0 の場合は真正面に、正の場合は左方向に、負の場合は右方向に 次の目標点がある。そこで、

(a)この値が正のときは加速しながらハンドルを左に切るように、command=forwardleft とする（12 行目）。

(b)この値が負のときは加速しながらハンドルを右に切るように、command=forwardright とする（15 行目）。

(c)どちらでもない（つまり戻り値が 0 の）場合は command の値を操作せず neutral のままとする。

これにより、車の進行方向を 次の目標点のほうに合わせながら 次の目標点へ車を接近させてゆくことができる。