WRO2022

Этапы подготовки:

1.Старт из обеих позиций

2.Точный подъезд к каждому кубику для сканирования

3.Отработка захвата и выброса объектов

4.Сканирование

5. 3+4(вместе)

6. Выгрузка хим. Материала

7. Выставление маркеров

8.Финиш

План подготовки по дням:

1.Сабы + Старт с обеих позиций + точный подъезд

2.точный подъезд(доработка)

3.Отладочное сканирование + захват и выгрузка объектов

4. Отладочное сканирование + захват и выгрузка объектов

5.Сканирование

6.Тестинг всего что есть

7.выгрузка химии + подъезд к маркерам

8.Расположить маркеры

9.Финиш

План проги:

Первая часть:

Если (зона старта = 1):

Вперед

Лево

Вперед до стенки

Назад немного

Право

Иначе:

Отъехать от стенки

Немного вперед

Вперед через барьер

Выравниться об стенку

Вернуться к линии

Право

По линии до прав датчика

Лево

По линии до обеих датчиков

Выравнивание

Вторая часть:

Проезд вперед к первому кубику

Функция взаимодействия с кубиком(тут робот его сканирует и по надобности забирает или делает что либо еще)

Проезд вперед ко второму кубику

Функция взаимодействия с кубиком(тут робот его сканирует и по надобности забирает или делает что либо еще)

Проезд вперед до центра 2 зоны

Налево

Назад для сканирования 3 и 4 кубиков

Функция взаимодействия с кубиком(тут робот его сканирует и по надобности забирает или делает что либо еще)

Проезд вперед к 4 кубику

Функция взаимодействия с кубиком(тут робот его сканирует и по надобности забирает или делает что либо еще)

Проезд вперед к 5 кубику

Функция взаимодействия с кубиком(тут робот его сканирует и по надобности забирает или делает что либо еще)

Проезд вперед до центра 4 зоны

Налево

Назад для сканирования 6 и 7 кубиков

Функция взаимодействия с кубиком(тут робот его сканирует и по надобности забирает или делает что либо еще)

Проезд вперед до центра 5 зоны

Налево

Вперед для сканирования 8 и 9 кубиков

Функция взаимодействия с кубиком(тут робот его сканирует и по надобности забирает или делает что либо еще)

Вперед для сканирования 10 и 11 кубиков

Функция взаимодействия с кубиком(тут робот его сканирует и по надобности забирает или делает что либо еще)

Третья часть:

Вперед к центру 6 зоны

Направо

Вперед к линии

Выравнивание по линии

Вперед до зоны утилизации

Выгрузка хим. Объекта

Четвертая часть:

Назад к линии

Направо

Вперед до линии правым датчиком

Налево

Вперед через барьер

Налево

Назад выравниться об стенку

Расставить маркеры

Финиш