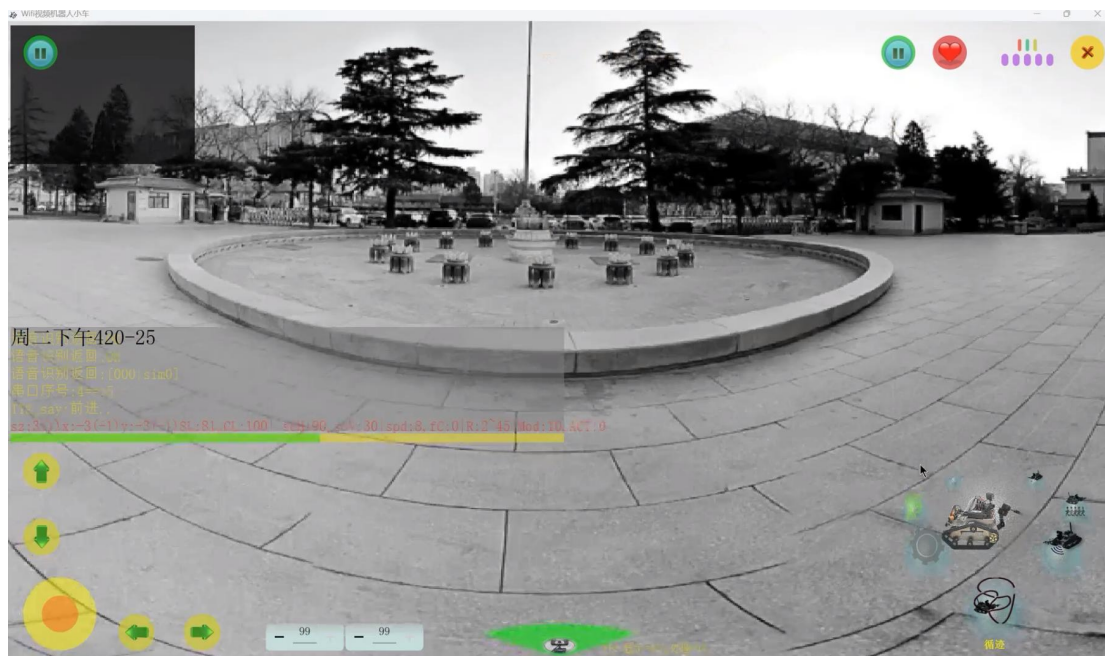


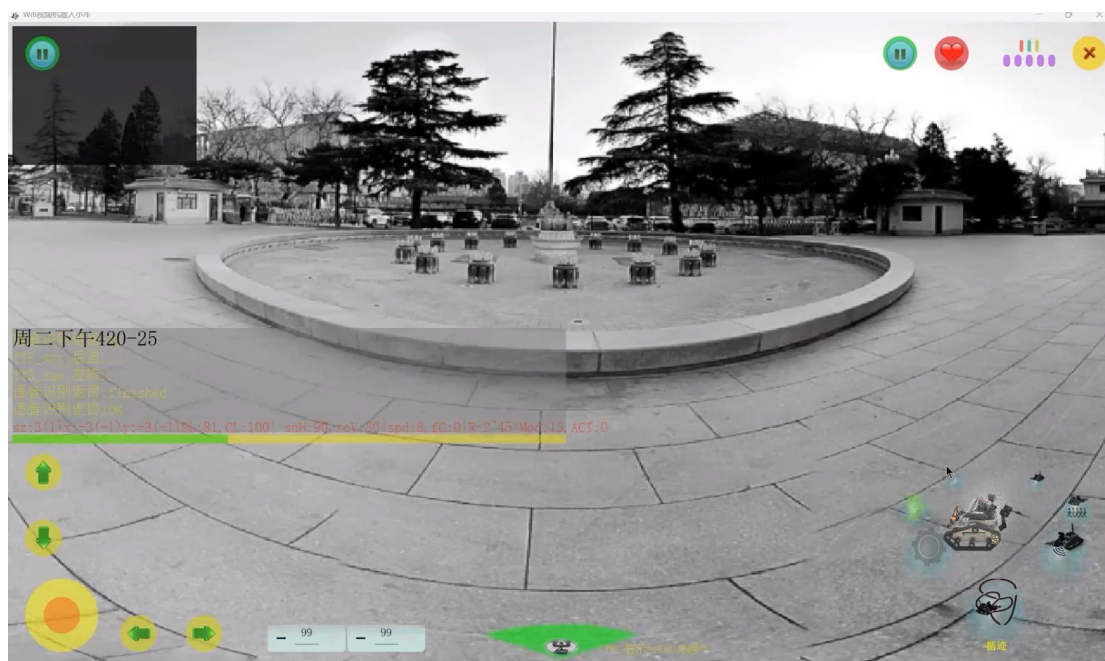
预习作业

一、基本动作

1.前进



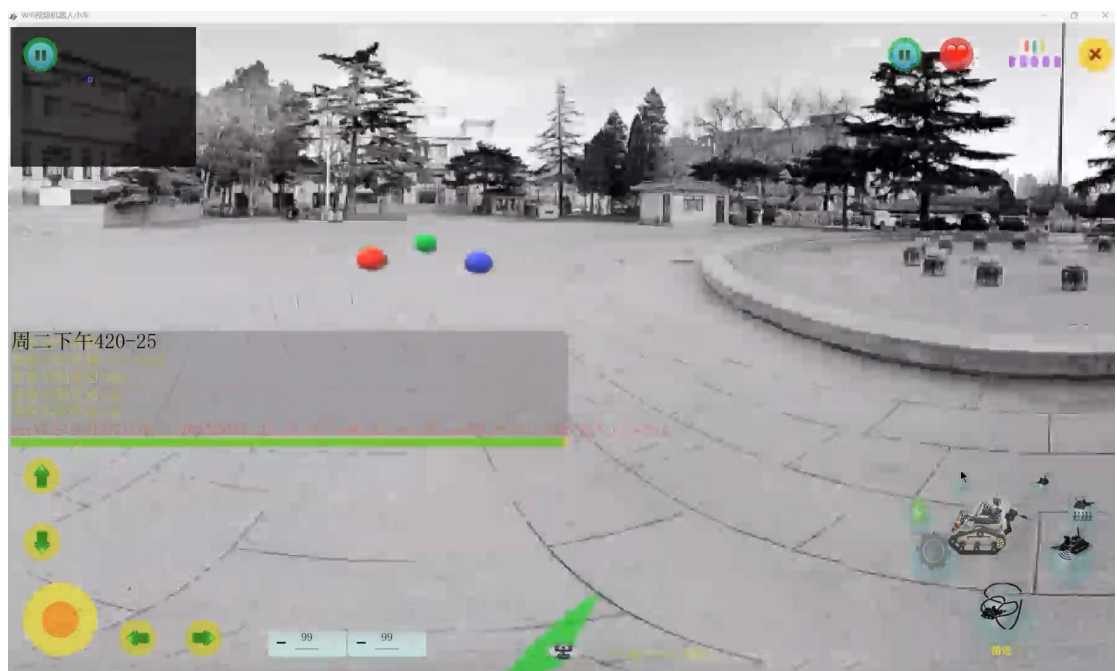
2. 左转



3. 右转



3. 东张

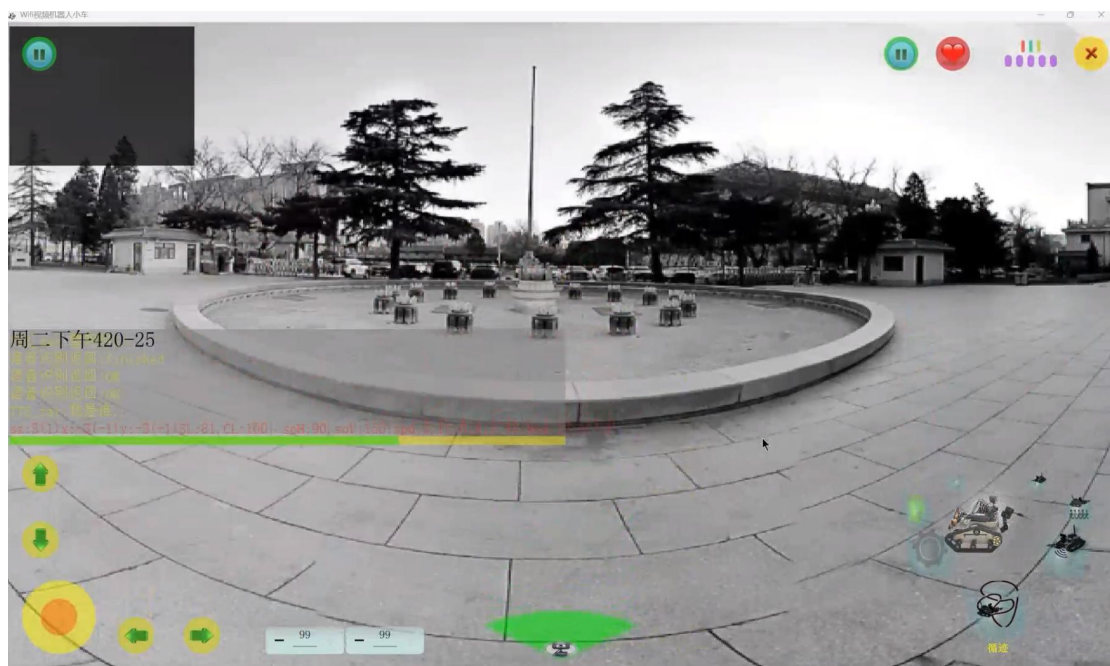


三、点头示意

1. 望明月



2. 思故乡



四、友好握爪

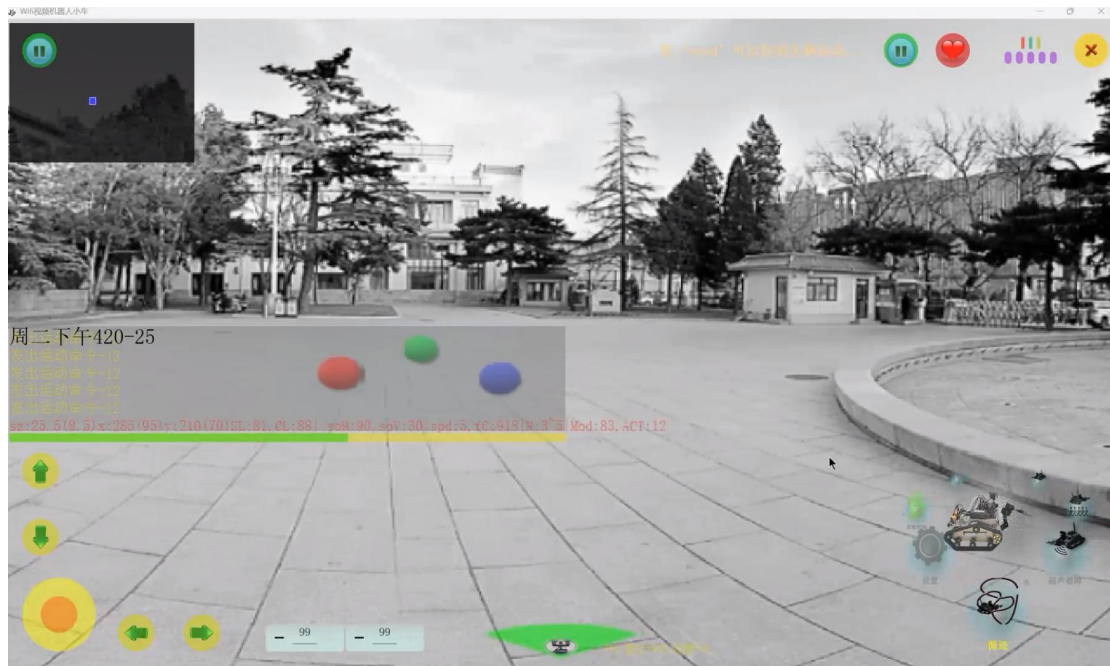


五、蓝翔附体（见循色找球 6-10）

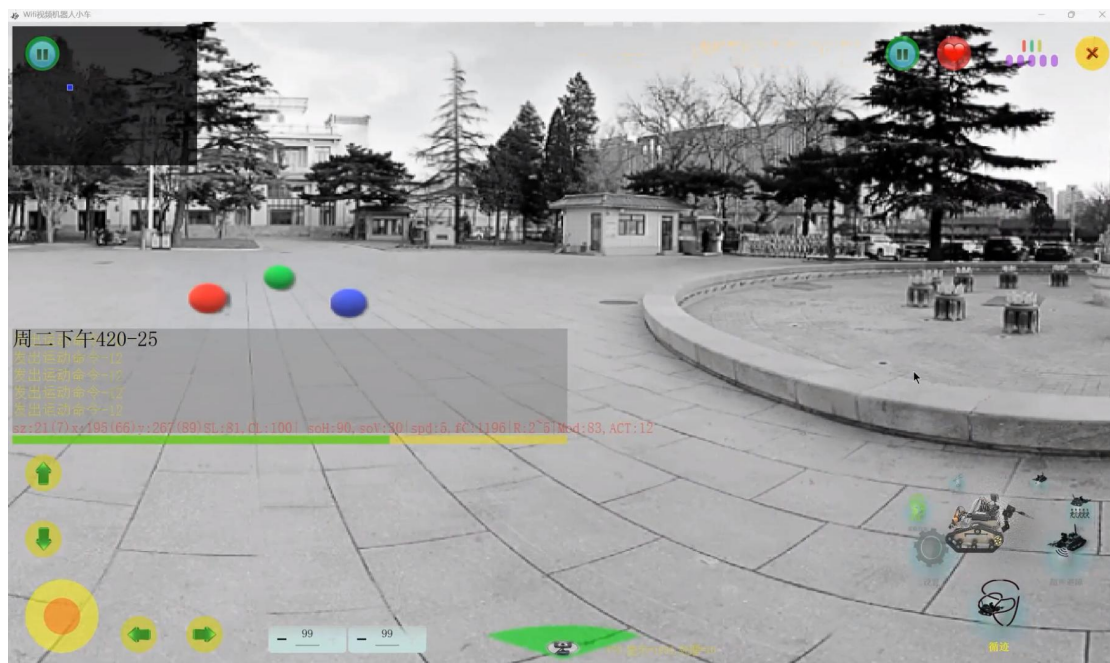
六、循色找球

1. 摇头+点头

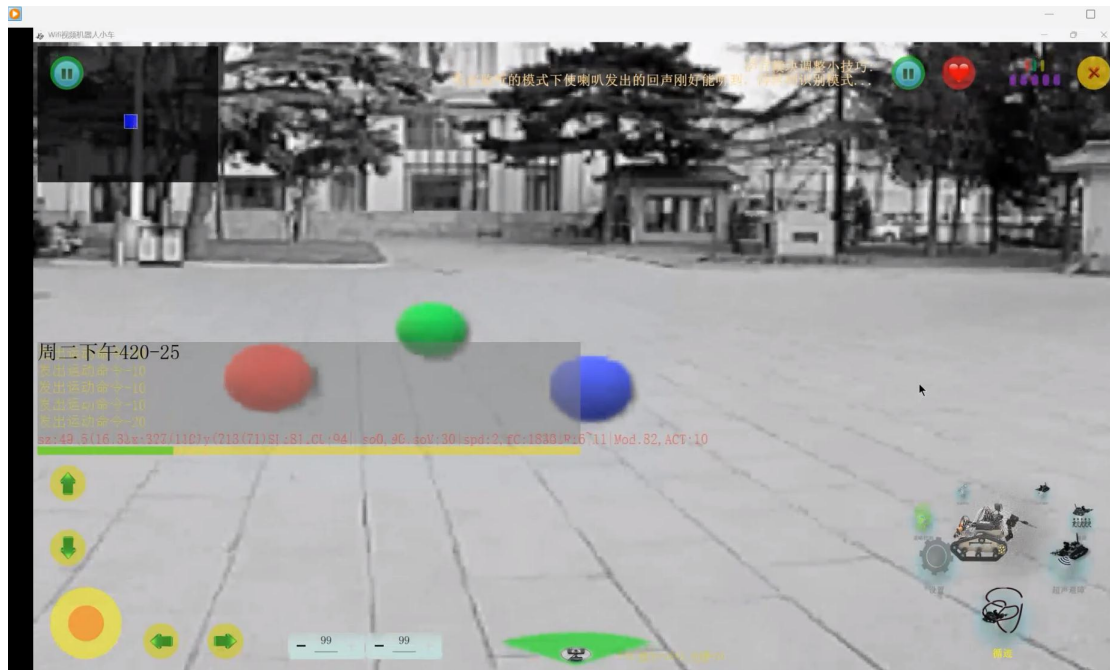




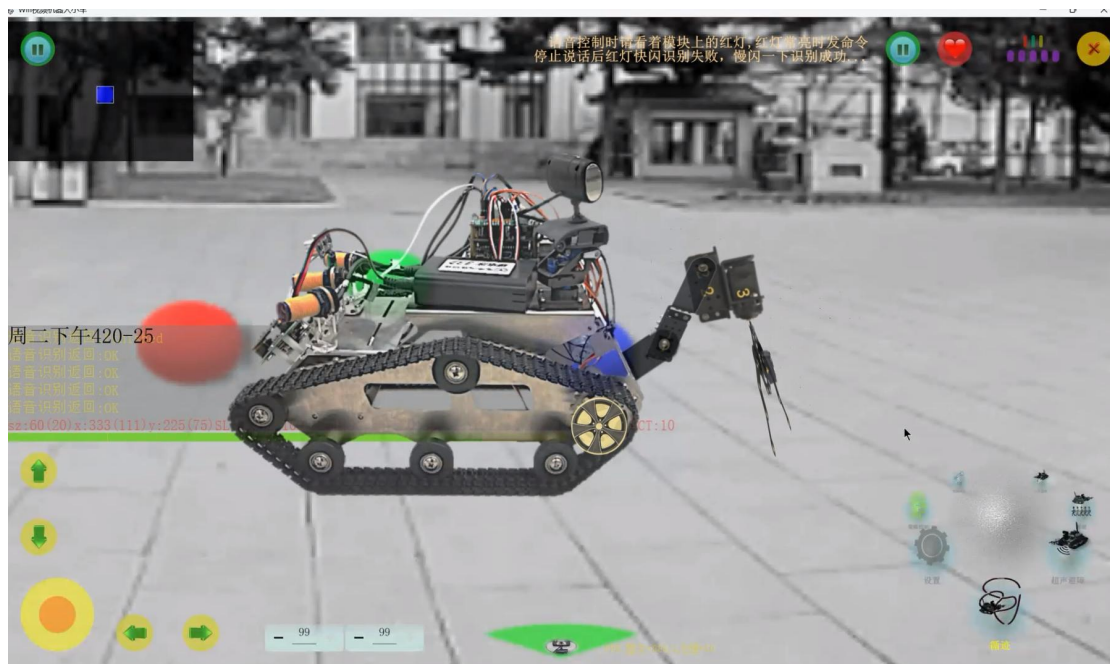
4. 恢复视窗



5. 前进到设定位置



6. 开抓抓取



7. 举起嘢瑟



8.放下球



9.抓球结束



七、循色找球思路

1.语言描述

小车向导接受“循色找球”指令后，开始同时进行“摇头晃脑”和“点头示意”指令，直至目标颜色小球出现在视野中，停止点头。继续水平转动，直至小球出现在视野中央位置后前进。前进一段距离后恢复视窗。前进直至达到设定小球位置和云台舵机角度，执行“蓝翔附体”指令，开始抓球。

2.伪代码描述

function 运动指令():

 // 启动循色找球任务

 启动摇头晃脑()

 启动点头示意()

 // 开始循环检查是否找到目标小球

while (未找到目标颜色小球):

 // 如果目标小球未出现，持续执行摇头晃脑和点头示意

if (目标小球未出现):

continue

else:

 // 如果找到了目标小球，停止摇头和点头

 停止摇头晃脑()

 停止点头示意()

break // 跳出循环，进入下一步处理

 // 小球已找到，开始调整视角，将其定位于视野中央

while (小球未位于视野中央):

 水平转动()

 // 前进一段距离以接近目标小球

 前进()

 // 调整视窗位置以确保小球始终处于视野内

 恢复视窗()

 // 向设定目标位置前进，确保位置和角度同步调整

while (位置.小球 != 位置.设定 || 角度.云台舵机 != 角度.设定):

 前进()

 // 停止前进，执行“蓝翔附体”指令

 停止运动()

 蓝翔附体()