

final



2. 旋轉180度
(10%)

3. 側飛、辨識到紅綠燈要後空翻
(20%)



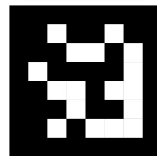
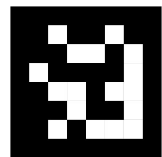
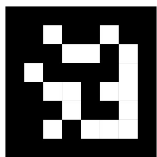
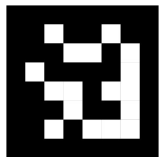
4. 繼續側飛，Marker會出
現在紅綠燈旁邊的通道，
看到Marker後再往前
(10%)

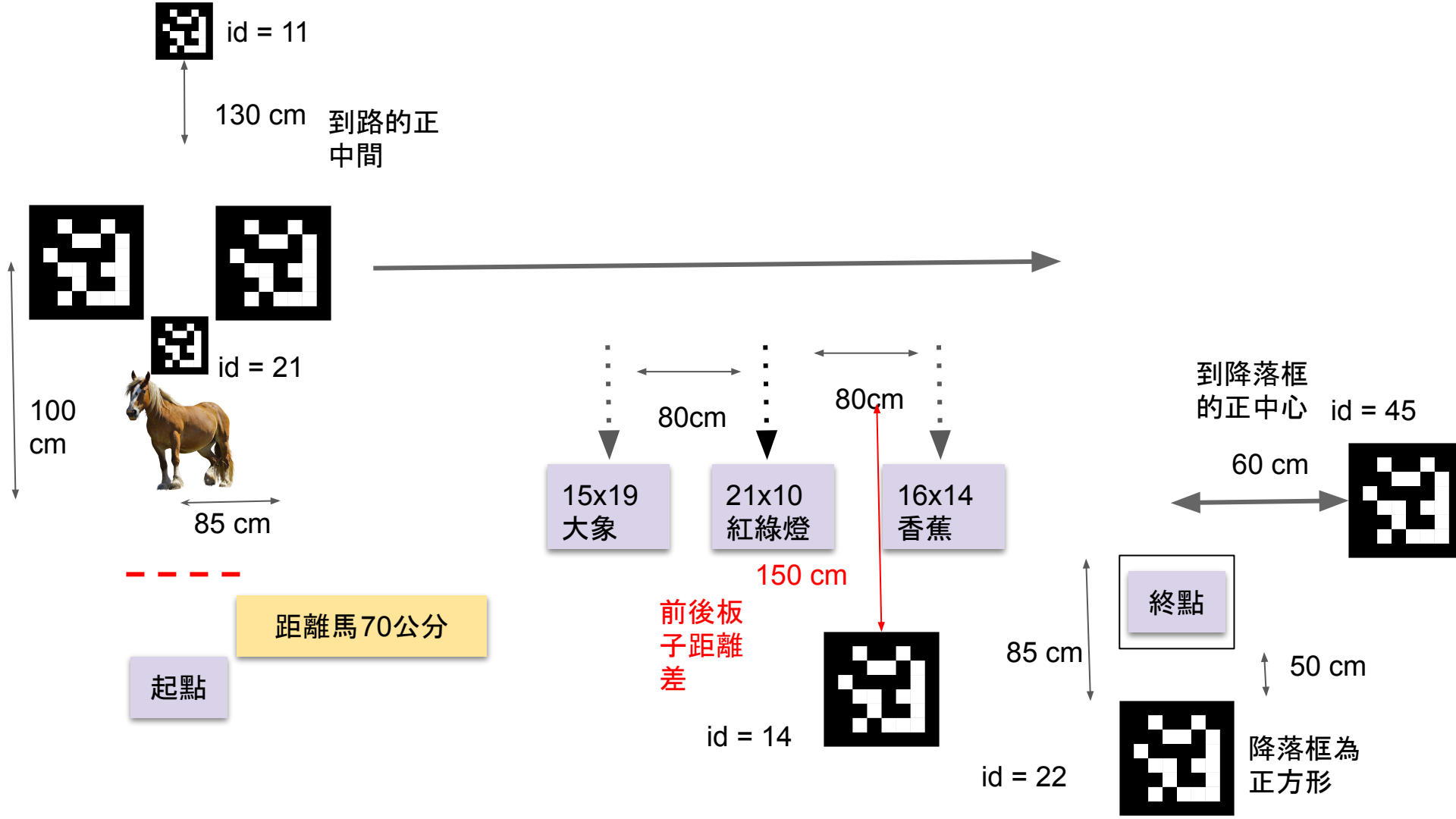
5. 降落，停在框裡
(10%)

終點

起點

1. 避障(40%)





評分標準

- | | |
|------------------|-------|
| 1. 避障 | +40 |
| 2. 旋轉180度 | +10 |
| 3. 成功辨識紅綠燈並後空翻 | +20 |
| 4. 看到Marker、走對通道 | +10 |
| 5. 降落在終點的框框裡 | +10 |
| 6. 計時(排名) | +0~10 |