

$$x(t+1) = x(t) + \cos[\phi(t) + \theta(t)] + \sin[\theta(t)]\sin[\phi(t)]$$

$$y(t+1) = y(t) + \sin[\phi(t) + \theta(t)] - \sin[\theta(t)]\cos[\phi(t)]$$

$$\phi(t+1) = \phi(t) - \arcsin\left[\frac{2\sin[\theta(t)]}{b}\right]$$

其中 $\phi(t)$ 是模型車與水平軸的角度， b 是模型車的長度， x 與 y 是模型車的座標位置， $\theta(t)$ 是模型車方向盤所打的角度，其中 $\phi(t)$ 是模型車與水平軸的角度， b 是模型車的長度， x 與 y 是模型車的座標位置， $\theta(t)$ 是模型車方向盤所打的角度

Case??.txt格式如下

第一行為車體中心起始的 (x, y, degree)

二，三行標示出終點區域位置

第二行為區域左上角 (x, y)

第三行為區域右下角 (x, y)

第四行以後為軌道邊界節點 (x, y)

直到最後一行

最後一行與第四行數值相同

形成一個封閉的跑道