

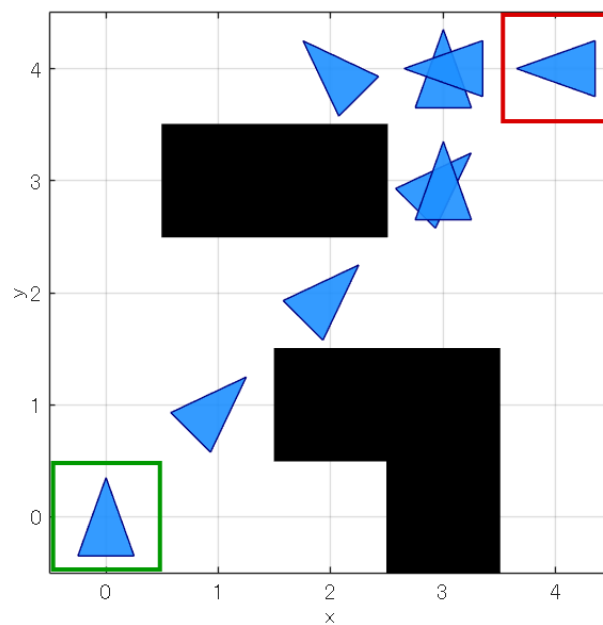
移動ロボット制御特論 課題レポート 2

1227556 田辺 裕翔

作成日 2025 年 11 月 12 日

```
%----- 119-138行を修正 -----%
switch theta
    case 0
        dirs = [ 1 -1 -1; 1 0 0; 1 1 1;-1 1 -1; -1 0 0; -1 -1 1];
    case 1
        dirs = [ 1 0 -1; 1 1 0; 0 1 1;-1 0 -1; -1 -1 0; 0 -1 1];
    case 2
        dirs = [ 1 1 -1; 0 1 0; -1 1 1;-1 -1 -1; 0 -1 0; 1 -1 1];
    case 3
        dirs = [ 0 1 -1; -1 1 0; -1 0 1;0 -1 -1; 1 -1 0; 1 0 1];
    case 4
        dirs = [-1 1 -1; -1 0 0; -1 -1 1;1 -1 -1; 1 0 0; 1 1 1];
    case -3
        dirs = [-1 0 -1; -1 -1 0; 0 -1 1;1 0 -1; 1 1 0; 0 1 1];
    case -2
        dirs = [-1 -1 -1; 0 -1 0; 1 -1 1; 1 1 -1; 0 1 0; -1 1 1];
    case -1
        dirs = [ 0 -1 -1; 1 -1 0; 1 0 1;0 1 -1; -1 1 0; -1 0 1];
end
%----- 119-138行を修正 -----%
```

Figure 6: Figure x



```
%----- 55行を修正 -----%
xr = [ x + r*sin(th) - r*sin(th - dt), ...
      y - r*cos(th) + r*cos(th - dt), ...
      th - dt ];
%----- 55行を修正 -----%
```

