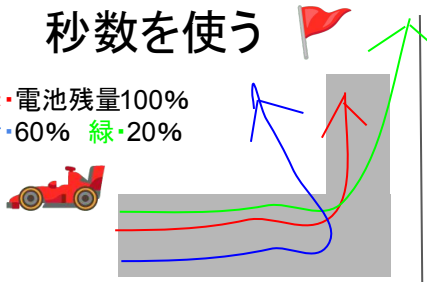


秒数をなるべく使わない！

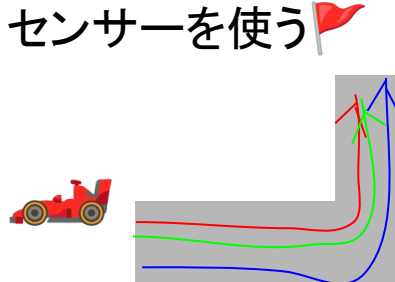
チーム名:すらくん 名前:土肥侑生

秒数を使う

赤・電池残量100%
青・60% 緑・20%



センサーを使う



〈結果〉10回実験したうち、成功した回数

1回目

2回目(20分後 電池残量減少)

センサー	秒数	→	センサー	秒数
10/10	9/10		10/10	4/10

2回目の秒数が上手いかなかった原因は、進む距離が足りなかったり、曲がる角度が足りなくて、上手くコンテナをとれませんでした。
(例)90度曲げたいところが60度しか曲がらなかった。

成功確率が低い！

- ・毎回曲がる角度が違う
- ・電池残量が変わるとまた変わってしまう

成功確率が高い！

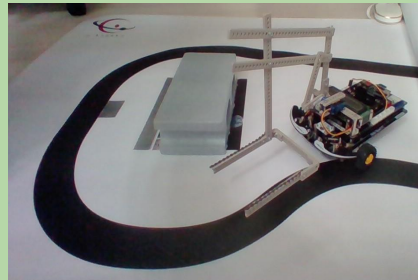
- ・正確
- ・けど、プログラムが難しい

成功確率を実験で、比べました！

実験のルール

Materials Storageに置いてあるコンテナをとって、復帰できたら成功 これをどちらも10回ずつやる

- ・どちらとも同じロボットを使う。
- ・コンテナを落としたりコースアウトしたら失敗。
- ・20分間走らせた後もう一度同じ実験をする。



〈考えたこと〉

	センサー	秒数
メリット	・電池残量が変わっても正確に走れる。	・簡単にプログラムできる。・目印がなくても走りやすい。
デメリット	・目印がないところでは走りにくい。・プログラムが難しい。	・電池残量が変わると進む距離や曲がる角度が変わる。

上の結果から、プログラムは難しくても、正確なセンサーを使おうと思います。