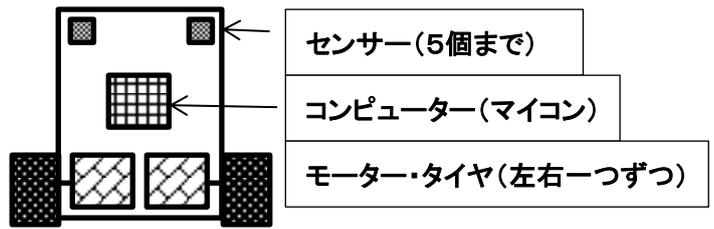


ライトレースカー

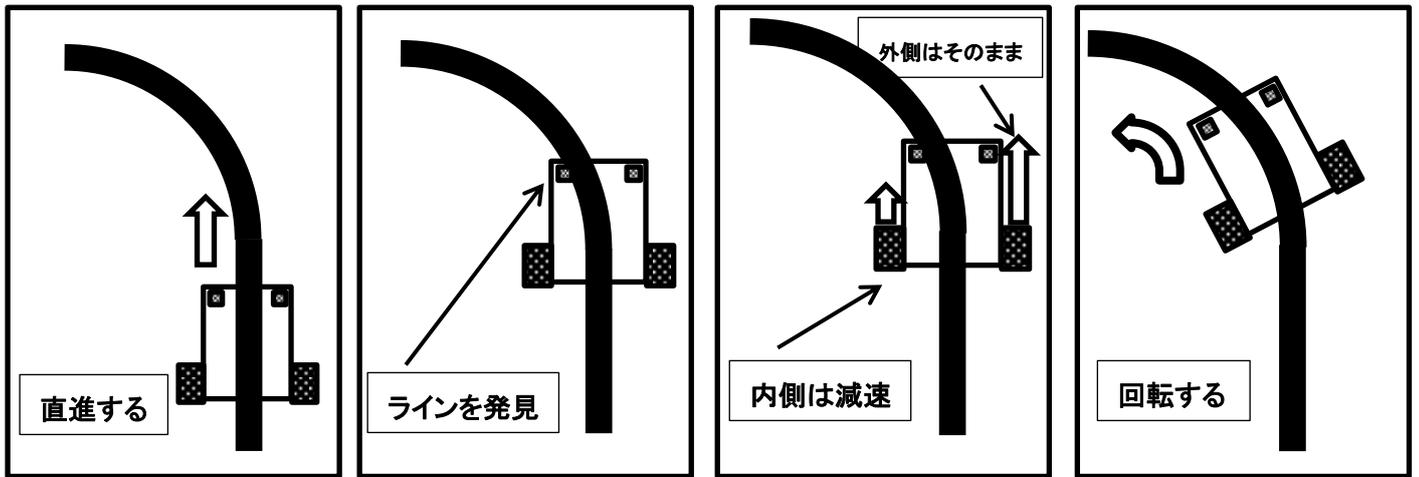
1. ライトレースカーの基本構成

黒いラインを読み取るセンサー、左右の独立したモーターで動作するタイヤ、それらを制御するコンピューターで構成されています。



2. なぜラインをたどれるのか

センサーは白と黒との色の判断を行います。黒いラインの読み取りからカーブに差し掛かったと判断して、左右のモーターの速度を変化させて、回転させます。この制御をコンピューターで行い、ラインをたどるように動きます。



3. より速く走るためには

モーターの速度を上げるとともに安定して走れるようにする必要があります。具体的には「直線でジグザグに走らずまっすぐ走ること」、「カーブを大回りせずライン上を小さく回れるようにすること」などについて調整します。



4. なぜコースアウトするのか

センサーは白と黒のみ判断します。直線かカーブか、正しいコースかどうかの判断はコンピューターが行います。そのため、「コンピューターが直線とカーブを勘違いする」、「十字路(クロスライン)でラインを間違える」などでコースアウトする可能性があります。

