

火星ローバーコンテスト

部門 II.自律制御部門 MARS CHALLENGER AUTO【自律制御】
プレゼンシート

1. チーム名	FUKUOKA KAGAKU
2. チームメンバーの紹介	・KAGA_eins ・KAGA_zwei ・KAGA_drei
3. ロボットについて	センサーで壁を見つけたときに、ロボットが向きを変える角度を●●°と小さく設定して、こきざみにロボットが方向転換できるようにしました。
4. 今後の目標	角度を細かくしすぎて何回も方向転換して時間がかかったので、もっと早くゴールできるように角度を調整したいです。
5. ロボットの写真	