

2025WCRC

자율주행 자동차 미션챌린지 [예선 대회 2차]

▼ 배 점 표

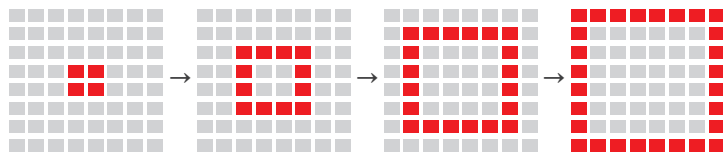
| 구분 | 미션 | | | | | | | 장애물 터치 | 시간 | 시간 점수 ※ 기준점에서 등수별 1점씩 감점 | 총점이 같을 경우 1. 감점 적은 점수 2. 미션 점수 3. 시간 점수 | 제한 시간 1분 30초 |
|----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|--------|-----|-----------------------------------|--|-----------------|
| | A1 | A2 | A3 | 연결 | B1 | B2 | B3 | | | | | |
| 배점 | 20점 | 20점 | 20점 | 20점 | 20점 | 20점 | 20점 | -2점 | 20점 | | | |

※ [로봇 A]는 표시된 동일한 위치에서 출발합니다. / [로봇 B]는 터널2 아래에서 대기 후 출발합니다.



[선수 A]

1. 로봇 A의 적외선 센서 4번과 5번을 손으로 동시에 터치하여(10점) 출발한다(10점).
2. 로봇 A가 터널1을 감지하면 멈추고(5점), 0.5초 간격으로 4옥타브 솔, 라, 시, 도를 2번 반복하여 소리내고(10점) 곧 후 출발한다(5점).
3. 로봇 A가 터널2를 감지하면 멈추고(10점), 다음과 같이 도트매트릭스(디스플레이)에 1초 간격으로 출력한 후에 끄고 출발한다(10점).



[선수 B]

1. 로봇 A에 의해 적외선 센서 6번이 인식되면(10점) 출발한다(10점).
2. 로봇 B가 터널3을 감지하면 멈추고(5점), 0.5초 간격으로 전방 라이트와 왼쪽 방향 라이트와 오른쪽 방향 라이트를 동시에 3번 켜고 끄고 (10점) 곧 후 출발한다(5점).
3. 로봇 B가 마지막의 벽을 감지하면 자율주행을 멈추고(10점) 아래의 노래를 연주한다(10점).

