2025WCRC
자율주행 자동차 미션챌린지 [예선 대회 4차]

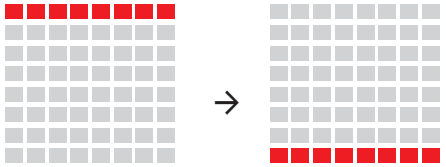
▼배 점 표

구분	미 션							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
배점	A1	A2	A3	연결	B1	B2	B3					
	20점	20점	20점	20점	20점	20점	20점	-2점	20점			

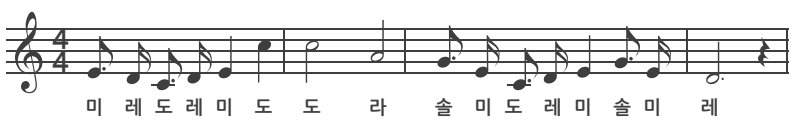
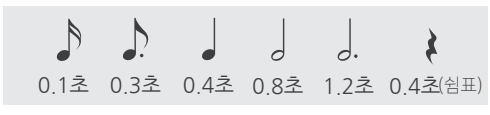
※ [로봇 A]는 표시된 동일한 위치에서 출발합니다. / [로봇 B]는 터널2 아래에서 대기 후 출발합니다.

[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, 솔, 라, 라]를 소리내고(10점) 끈 후 출발한다(5점).
3. 로봇 A가 터널2를 감지하면 멈추고(10점), 1초간격으로 오른쪽과 같이 동작하고 끈 후 출발한다 (10점).
   (각 디스플레이와 라이트 동시에 켜져야 한다.)



[선수 B]

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

둥근해가 - 떴습니다