

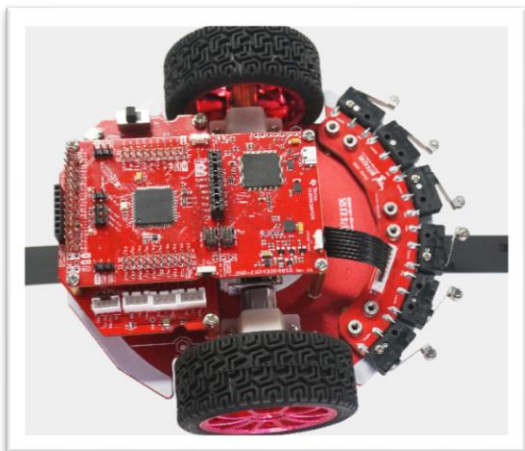
循线迷宫 综合实现（上）



北京匠牛科技

www.jiang-niu.com

概要

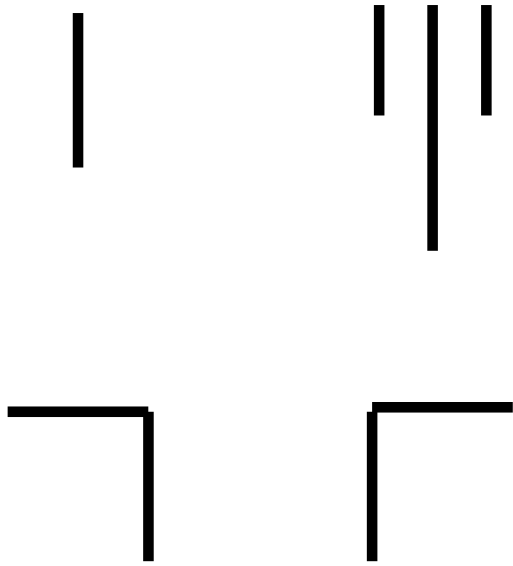


实现TI-RSLK机器人走迷宫：

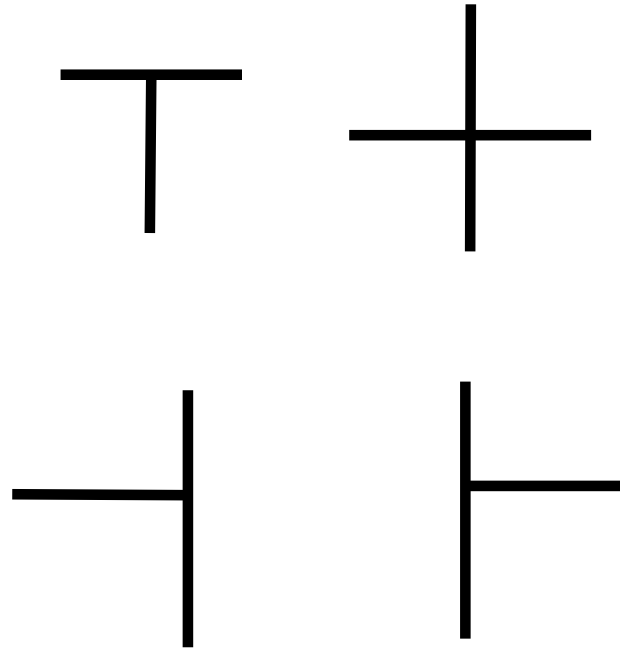
1.路况分析

2.迷宫设计与分析

路况分析

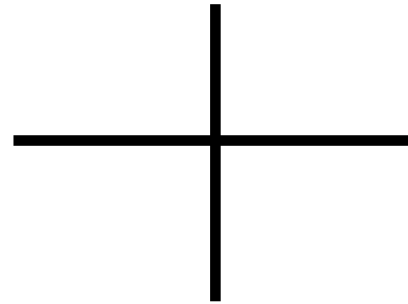
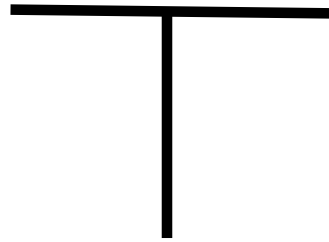


机器人接近判断点可能出现的4种情况

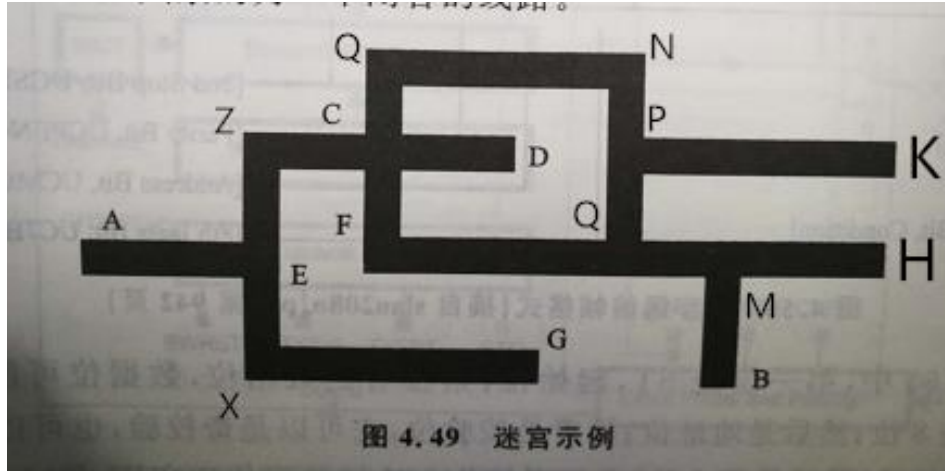


机器人接近判断点可能出现的另外4种情况

识别T字和十字路



迷宫实例参考



左手原则走迷宫的原则：

左转口：左转

右转口：右转

十字口：左转

T字口：左转

直行+左转口：左转

直行+右转口：直行

全白：掉头口掉头

全黑：终点停止

如果H口为出口：

从A口出发到达E口左拐（L），到达z口右拐（R），到达c口左拐（L），到达Q口右拐（R），到达N口右拐（R），到达p口左拐（L），到达k口返回（B），到达P口左拐（L），到达Q口左拐（L），到达M口直行（S），到达H口终止（S）

总体行走路线字符串为：**LRLRRLBLLSS**

从路线可看出如果到达p口时直接直行（S），可化简行走的路线，可得到公式S=LBL

化简后的路线为**LRLRRSLSS**

内容小结

- 1.懂得了TI-RSLK机器人如何区分识别路况;
- 2.理解了左手法则和右手法则,知道了怎么解迷宫;

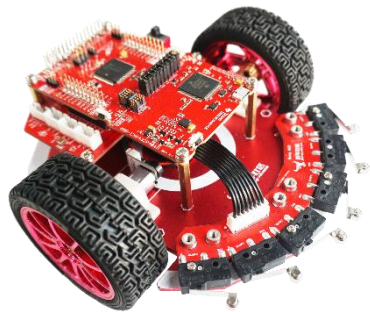
更多信息请关注



官方公众号



官方商城



谢谢

北京匠牛科技

www.jiang-niu.com

