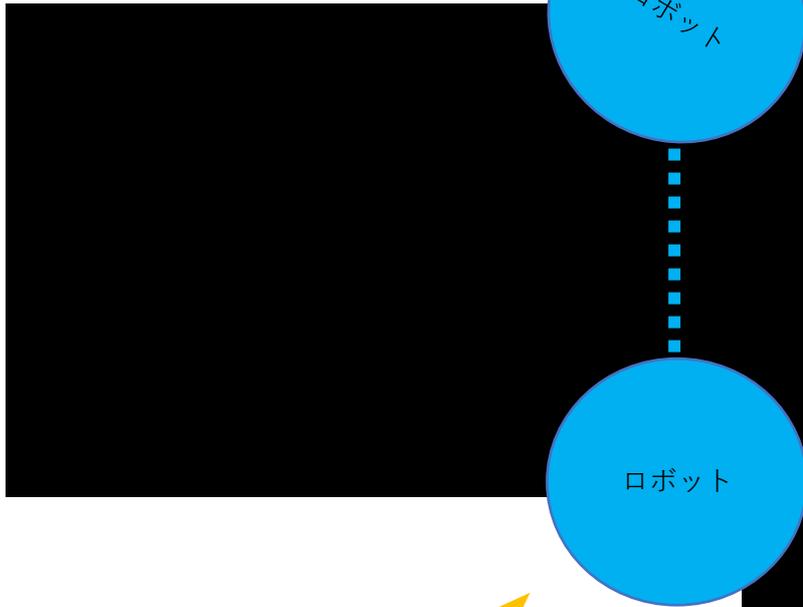


① ここでその数値を見つけ、通常のライントレースに戻るが、この角を直角だと思い一時停止してしまったり、線から外れてしまったりする。



② ここで交差点を見つけて一時停止
③ センサがある数値を測定するまで直進