

EV3 用コンポーネントマニュアル

1 概要

InPort から位置情報または速度ベクトルを受け取り EV3 のモーターを動かす。

ジョイスティックで左方向に倒した場合、左のモーターより右のモーターが早く動き EV3 が左に曲がる。

ジョイスティックで右方向に倒した場合、右のモーターより左のモーターが早く動き EV3 が右に曲がる。

速度と位置情報の両方が入力された場合、速度を優先する。

入力された速度はコンフィギュレーションで倍率を変えることができる。

2 入出力

入力

データポート (InPort)

- ・位置情報 (RTC::TimedFloatSeq)
※配列の 0 番目を x 、配列の 1 番目を y として処理する。
- ・速度 (RTC::TimedVelocity2D)

コンフィギュレーション

- ・速度設定倍率 (double)

出力

なし

3 使い方

コンポーネントをダウンロードして、EV3にコピーして実行する。