

# 速度ベクトルコンバータコンポーネントマニュアル

## 1 概要

InPort から Kobuki 向け速度ベクトルを受け取り、OutPort へ EV3 用の速度ベクトルを出力する。速度ベクトル情報にはハードウェア固有の値が組み込まれているため、当コンポーネントで EV3 で使用できる速度ベクトルへの変換を行う。

- ・速度ベクトル変換方法

- ・出力速度：入力速度 × 1000

- ・出力角速度：入力角速度 × 0.23 × 1000 ÷ 0.1185 (※EV3 のトレッド幅 (m))

## 2 入出力

### 入力

#### データポート (InPort)

- ・入力速度ベクトル (RTC::TimedVelocity2D)  
※Kobuki に設定する速度ベクトル。

### 出力

#### データポート (OutPort)

- ・出力速度ベクトル (RTC::TimedVelocity2D)  
※EV3 に設定する速度ベクトル。

### 3 使い方

ビルド環境をダウンロードして、実行環境でビルドしてから実行する。