

# ev3ultrasonic マニュアル

## 1 概要

ev3ultrasonic コンポーネントは EV3Control コンポーネントの超音波センサーの情報を入力し、EV3Control コンポーネントの 2 次元速度ベクトル情報を出力するコンポーネントです。機能は、InPort から取得した超音波センサーの情報により障害物を回避する 2 次元速度ベクトル情報を OutPort から出力します。

## 2 動作環境

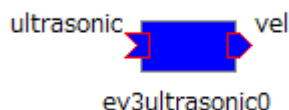
OS : windows7

RTM: OpenRTM-aist-1.1.2

ライブラリ:なし

## 3 RTC 説明

データポートについて説明します。



### データポート (InPort)

ポート名	データ型	概要
ultrasonic	RTC::RangeData	超音波センサーの値

### データポート (OutPort)

ポート名	データ型	概要
vel	RTC::TimedVelocity2D	EV3 の速度の値

### コンフィギュレーション

パラメータ名	データ型	概要
ultrasonicRange	float	障害物回避行動を取る距離の値
front_speed	float	前進速度の値
back_speed	float	後退速度の値
back_time	float	後退時間の値
turn_speed	float	旋回速度の値
turn_time	float	旋回時間の値

## 4 使用方法

以下の手順でコンポーネントを起動します。

- 1) コンポーネントをダウンロード
- 2) CMake でソリューションファイルを作成

- 3) ソリューションファイルを開き、コンポーネントをビルド
- 4) `ev3ultrasonic\build\src\Debug\ev3ultrasonicComp.exe` を実行