

# ev3touch マニュアル

## 1 概要

ev3touch コンポーネントは EV3Control コンポーネントのタッチ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 から取得したタッチ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

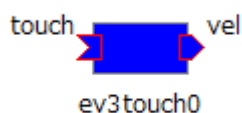
OS : windows7

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
touch	RTC::TimedBooleanSeq	タッチセンサーの値

### 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

### コンフィグレーション

パラメータ名	データ型	概要
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) ev3touch¥build¥src¥Debug¥ev3touchComp.exe を実行