

ev3allsensor マニュアル

1 概要

ev3allsensor コンポーネントは EV3Control コンポーネントの超音波、タッチ、カラー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、タッチ、カラー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
color	RTC::TimedString	カラーセンサーの値
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) `ev3allsensor\build\src\Debug\ev3allsensorComp.exe` を実行