**-되도록이면 INI값부터 수정하며 테스트, .h파일은 꼭 필요할 때 변경-**

**KUNS.ini**

ALPHAH : Head, 경로가 미치는 영향 증가

🡪크기가 커질수록 경로에서 벗어나지 않게 된다

ALPHAC : Clear, 장애물이 미치는 영향 증가

🡪크기가 커질수록 장애물로부터 더 먼 거리에서 피하게 된다

ALPHAV : Velocity, 속도가 미치는 영향 증가

🡪크기가 커질수록 회피속도가 빨라진다

ROBOT\_RADIUS : DWA에영향이 있으니 맞춰준다

ROBOT\_WHEEL\_BASE : DWA에영향이 있으니 맞춰준다

**KuDWAPr.h**

DWA\_SIZE : DWA 격자 크기 설정(크기가 클수록 DWA window 크기 증가)

DWA\_VELLIMIT : 속도 제한

🡪cm/sec

DWA\_RIGHT\_ACCELATION : 우측바퀴 가속도 최대값

🡪cm/sec^2

DWA\_LEFT\_ACCELATION : 좌측바퀴 가속도 최대값

🡪cm/sec^2

MAX\_TRANSVEL : 병진속도 제한

🡪mm/sec

MAX\_ROTVEL : 각속도 제한

🡪mm/sec

SAFE\_DISTANCE : 안전 거리