

2023 年度 main.cpp

フォルダ“Kinden_slam_V1.17.0.3-1-backup”内の main.cpp 参照

2023年度段階で使用している部分のみ解説

18	2125- 2230	SLAM()	else	SLAM 実行 2187or2190 slam(...) or slam2(...) >> slam.cpp 2221 map_building2(...) >> slam.cpp 2160 nmode[0]=6
19	2253	SLAM()	case 6	nmode[0]=6 より moveMode=11 に. >> 移動制御開始 >> 2272
20	2272	SLAM()	moveMode ==11	移動制御 2281 or 2284 decision_making(...) >> controller.cpp 全ての測定点を巡回した場合, moveMode = 9 2294 速度下限リミッター (値おかしい?) 2324 controlMotor(...): 速度指令
21	2446	SLAM()	moveMode ==9	全ての測定点を巡回した場合, 停止 &終了フラグ sflag=9
22	1467	main()	sflag==9	終了処理 break; しないことでループ続行