

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

手順	行	親	参照	内容
1	691	main()	ini_Read()	Setting.ini 読み込み
2	858	main()	mapFileName[]	図面 PNG ファイルのパス (C::¥¥kinden¥¥map¥¥xxx.png)
3	966	main()	pathname[]	測定点テキストファイルのパス (C::¥¥kinden¥¥map¥¥xxx.txt)
4	1062- 1092	main()	for 文	図面から占有格子地図の作成 (初期値：100 or 0)
5	1172 1173	main()	initial_Position ->init_pos[2]	設定した初期位置の登録 209-211 InitX, InitY, InitAngle で設定
6	1314 1315	main()	viewImage2 mapImage	描画用
7	1382	main()	while(true)	走行中
8	1434	main()	SLAM()	SLAM 及び移動制御実行関数 >> 1736-
9	1744	SLAM()	cpImage	図面画像，ここに結果を上書きしていく
10	1780	SLAM()	nmode[0]	移動制御判定用 nmode[0]=1 (moveMode=5)
11	1829	SLAM()	slam_On	1334 で初期状態 false 多分 true にはならない >> 1876
12	1883- 1942	SLAM()	lflag==0	1330 で初期状態 0 初期位置推定 initial_Localization(...) >> localization.hpp 初期位置推定完了後, lflag=1 >> 1943
13	2440	SLAM()		moveMode=5 より停止
14		main()		ループ >> 手順'7'の main() while(){} >> 1943
15	1943- 2124	SLAM()	lflag==1	推定した初期位置の登録 地図準備，描画 lflag=2 >> 1943
16	2440	SLAM()		moveMode=5 より停止
17		main()		ループ >> 手順'7'の main() while(){} >> 2124

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