

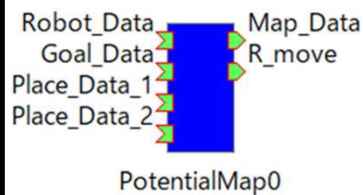
障害物のポテンシャル化コンポーネントの開発

概要

谷川 朋生, 後藤 優太, 加藤 宏一朗,
中村 真吾, 菅谷 みどり, 松日楽 信人 (芝浦工業大学)

開発したRTCは人を含む障害物と目標のワールド座標系における位置と、ロボットのワールド座標系における位置および向きを受け取り **ポテンシャル法の計算**を行う。計算されたポテンシャルデータは **ロボットの移動方向と速度**, **周辺地図情報の出力**に利用される。

ポテンシャル化RTC



Inportからロボットや障害物の **位置情報**を受け取り,
ポテンシャル計算を行い
ロボットの **移動指令とマップ**
情報を出力

	名称	機能説明
InPort	Place_Data_1,2	障害物座標の取得
	Robot_Data	ロボット座標, 方向の取得
	Goal_Data	目標点座標の取得
OutPort	MapData	各座標とポテンシャルデータの送信
	R_move	ロボットの移動速度データの送信, vx, vaの値で移動方向と速度を制御

システム概要

各座標データ→ポテンシャル化→**移動制御・マップ化**

