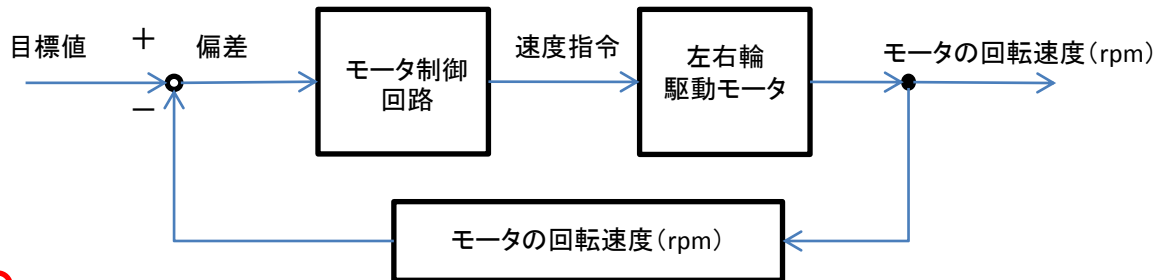


屋内測位システムと連動した電動車いすの自動走行制御

電動車いす制御方法



■ 電動車いすの走行指令

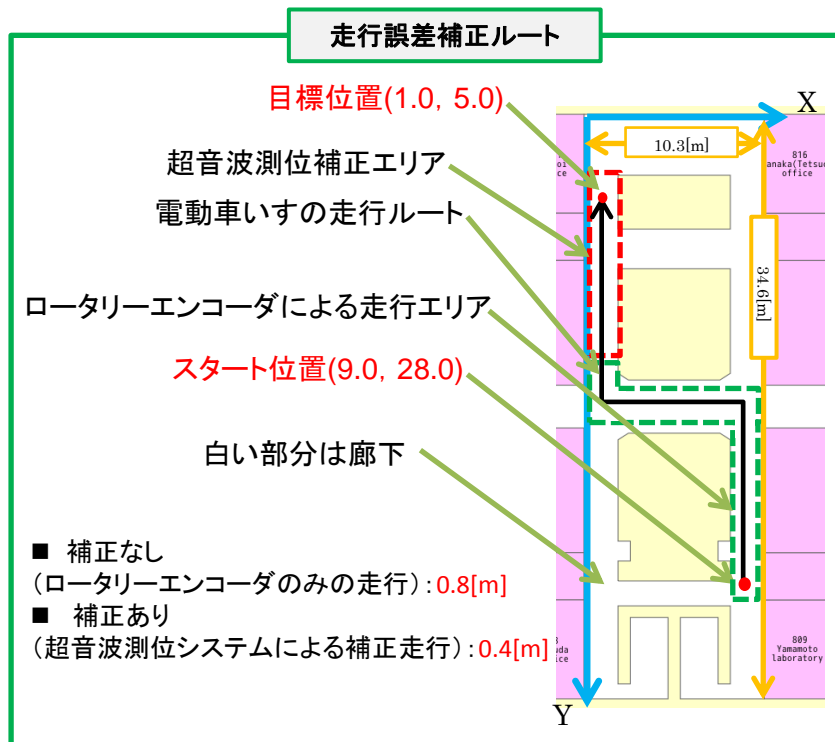
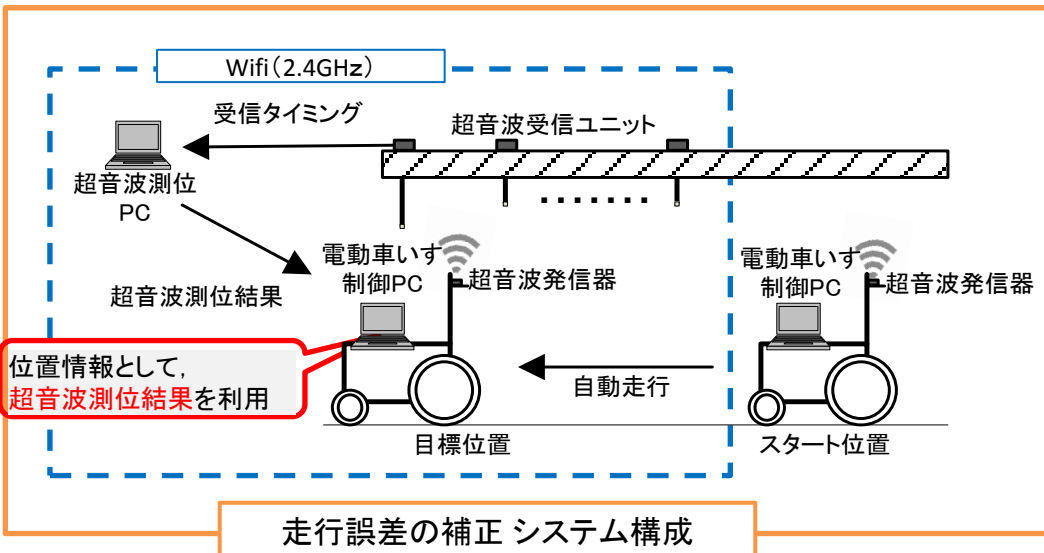
- ①が②へ走行指令を送信
- ②が①へ左右のモータの回転速度[rpm]を送信

■ フィードバック制御を用いた電動車いすの走行制御

- 直進走行: 左右輪のモータ回転速度(rpm)を**同じ比率に保つ制御**
- 曲り走行: 左右輪のモータ回転速度(rpm)を**一定の比率に保つ制御**

屋内測位システムの適用例

- 屋内測位システムとして、当研究室で開発中の「超音波屋内測位システム」を用いる
- 超音波エリア内での自動走行時、**走行誤差の補正** や**走行軌跡をブラウザ上に表示**が可能



- 補正なし (ロータリーエンコーダのみの走行): 0.8[m]
- 補正あり (超音波測位システムによる補正走行): 0.4[m]