定数

variable_extern.h で宣言される定数を以下に示す。方向：本体の進行方向に向かって。[左←↑→右]

型	名前	概要	例値
define	CORRECTION_VALUE	uss 補正走行の補正値。	5
define	CORRECTION_TIME	uss 補正走行の間隔時間。usleep()分モーターが動く。	7*1000
define	S_TIME	uss_thread 内の各超音波センサの読み取り間隔を示す。	50*1000
define	WALL_F1	前の壁 1 の有無の閾値を示す。	30
define	WALL_F2	前の壁 2 の有無の閾値を示す。	60
define	WALL_LR1	左右の壁 1 の有無の閾値を示す。	50
define	WALL_LR2	左右の壁 2 の有無の閾値を示す。	90
define	PATH_LR1	通路の壁の適正最小値を示す。	25
define	PATH_LR2	通路の壁の適正最大値を示す。	30
define	SIDE_L	本体を通路の中央へ置いたときの左の超音波の値	24
define	SIDE_R	本体を通路の中央へ置いたときの右の超音波の値	22
define	SIDE_L_ROOM	小部屋内の片側 PD 走行の左の壁の値	22
define	SIDE_R_ROOM	小部屋内の片側 PD 走行の右の壁の値	22
define	ROTATE	motor_rotate()へ与える引数で、左回転を示す。	1
define	ROTATE_DIS_LONG	その場で 90°回転時の片方のエンコーダの値(通常)	211
define	ROTATE_DIS_SHORT	その場で 90°回転時の片方のエンコーダの値(小)	195
define	ROTATE_DIS_ROTARY	その場で 90°回転時の片方のエンコーダの値(rotary)	187
define	USS_F1	uss_value[]の前 1 を示す。	3
define	USS_F2	uss_value[]の前 2 を示す。	0
define	USS_R	uss_value[]の右を示す。	1
define	USS_L	uss_value[]の左を示す。	2
define	TOUCH_F	touch_judge[]の前を示す。	2
define	TOUCH_R	touch_judge[]の右を示す。	0
define	TOUCH_L	touch_judge[]の左を示す。	3
define	LINE_R	line_judge[]の右を示す。	1
define	LINE_L	line_judge[]の左を示す。	0
define	K	PD(走行)比例ゲイン	2
define	Kd	PD(走行)微分ゲイン	4.5
define	KK	PD(片側)比例ゲイン	2
define	KKd	PD(片側)微分ゲイン	3.5
define	SPEED_L	PD 走行に使用する、左の基礎スピード値	25
define	SPEED_R	PD 走行に使用する、右の基礎スピード値	25
define	SPEED_L_ROOM	小部屋内の、左の基礎スピード値	26
define	SPEED_R_ROOM	小部屋内の、右の基礎スピード値	26
define	BACK_TIME	正面タッチした後の後退時間	500*1000
define	BACK_TIME_ROOM	小部屋内で正面タッチした後の後退時間	200*1000
define	BACK_TIME_ROTARYCHECK	小部屋内で正面タッチした後の後退時間(rotary_check)	470*1000
define	BACK_TIME_CAMERA_END	camera_end の、正面タッチ後の後退時間	500*1000

define	ROTATE_TIME	左右タッチした後の回転時間	1100*1000
define	ROTATE_TIME_ROTARY	左右タッチした後の回転時間(rotary)	1000*1000
define	ROTATE_TIME_CAMERA	左右タッチした後の回転時間(camera_end)	700*1000
define	CLOCKWISE_ROOM	小部屋走行のときのまわり方を示す。	(1.-1)=(時計.反時計) -1
define	CLOCKWISE_ROTARY	ロータリー走行のときのまわり方を示す。	(1.-1)=(時計.反時計) -1
define	ERROR_WALL	エラー走行のときにどちらの壁づたいかを示す。	(1.-1)=(左.右)　1