

Simulator

画面上のロボットで遊んでみよう！

何のために

このソフトはロボットの動きを管理・シミュレートする為に作ったソフトです。ロボットが目標地点に向かうための速度や角度等は全てデータベースに集められ一括管理されています。そのほかに、ロボットを複数台動かすため、ロボット同士がぶつかることの無いように協調処理を加えています。

今後はこのソフトを使って全てのロボットを無線通信で制御する予定です。

操作説明

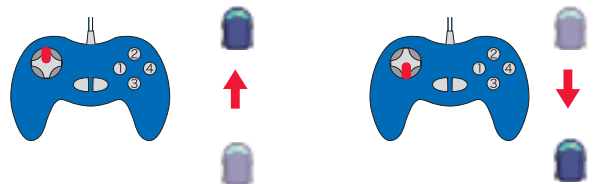
基本操作

- ・コントローラーで操作します。

1. 十字キー左右で進行方向を決定します。



2. 十字キーの上下で前進、後退します。



各ロボットの操作の切り替え方

- ・1ボタンを押すと、①②③の順でロボットの操作が切り替わります。
- ・操作し終わったロボットは自動的にもとの位置に戻ります。



画面説明

- ・ロボットを表しているアイコン
- Active Control...
 - ・操作状態の表示
 - ・Control... 操作中のロボット
 - ・OK! 操作されていないロボット

こんな時は・・・

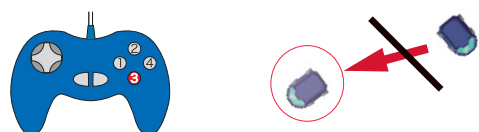
1. ロボットを始めに居た位置に戻したい
ロボットが画面外に出てしまった。

- ・4ボタンを押すとロボットが操作前に居た位置に戻ります。
- ・画面外に出てしまったときには4ボタンを押して初期位置に戻すことをお進めします。



2. ロボットが勝手に戻らないようにしたい。

- ・3ボタンを押せばなしにしておくと目標点に勝手に戻らなくなります。



※ボタンの効きが悪いのでちょっと強めに長く押すと幸せになります。