

推定位置が真値から大きく外れてしまったときの対処法 1/2

(位置情報をリセットするやり方)

【対処法の概要】

推定自己位置の値を手動で設定し直す。具体的には,
Odometry, CeilingNavigationLinux, LocalizeCenter で使用している現在位置
の値を書き換える。

【対処法の手順】

1. LocalizeCenter を deactivate する。
2. LocalizeCenter のコンフィグレーションにおいて、初期位置を正しい現在位置に設定し直し、適用する。
3. LocalizeCenter を再 activate する。これにより、LocalizeCenter の outport から新しい位置が送出されて Odometry と CeilingNavigation に反映される。

【注意】

- ・LocalizeCenter は、前回と異なる初期位置が与えられたときのみ、設定が反映される (x, y, θ のいずれか一つでも前回と異なっていれば良い)。
- ・そのようにして位置を再設定しても、反映されないことがある。そのときは、コンフィグレーションで指定可能な "start" や "entrance" などの名前をいくつかクリックしたのち、改めて位置を設定し直すと反映されることが多い (経験則)。

推定位置が真値から大きく外れてしまったときの対処法 2/2

(天井画像がきれいに撮れていないことが疑われる場合の対処)

【対処法の概要】

天井カメラで取得する画像の輝度を調整する。

【対処法の手順】

1. 天井カメラの画像を何らかのソフトウェアで画面に表示する。
2. 天井カメラのレンズに付けてある偏光フィルタを回転させながら、天井の蛍光灯が明瞭に (明るすぎず暗すぎず、蛍光灯の形状がはっきり分かる程度) 抽出できるように輝度を調整する。

【注意】

- ・偏光フィルタの調整時にカメラのピントがずれることがあるので、ピントにも注意して調整する。