

縦列駐車 of 自動運転制御は KMAP を用いると簡単です

2018 (H30). 10. 8

KMAP (ケーマップ®) 研究会

代表 片柳亮二

2点境界値問題に代表される非線形最適化問題は非常に難しい問題の1つである。ここでは、車の縦列駐車 of 自動運転制御について、2輪車両モデルを用いて、KMAP 最適化法により簡単に解けることを紹介する。

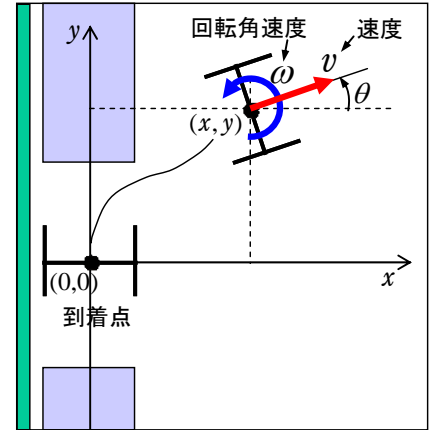


図1 2輪車両モデル

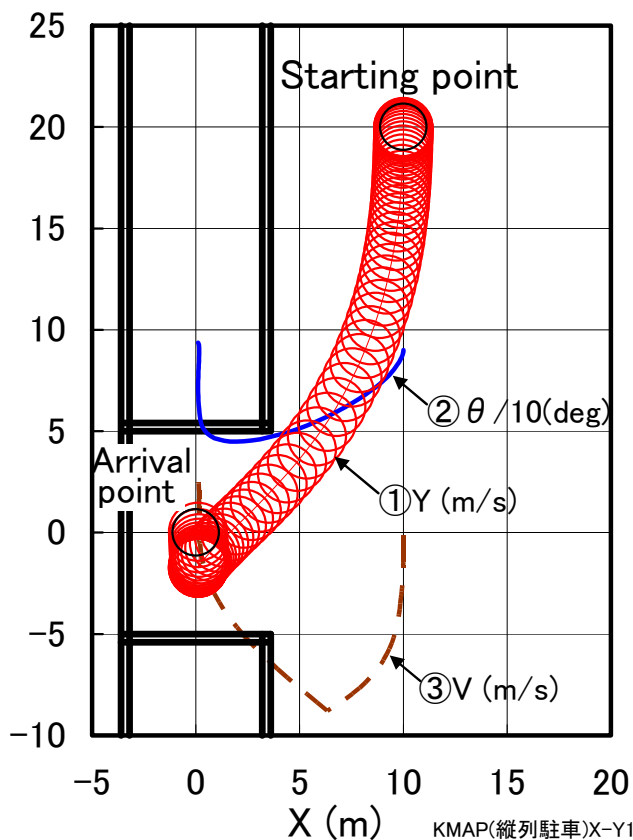


図2 縦列駐車 of 結果例(1)

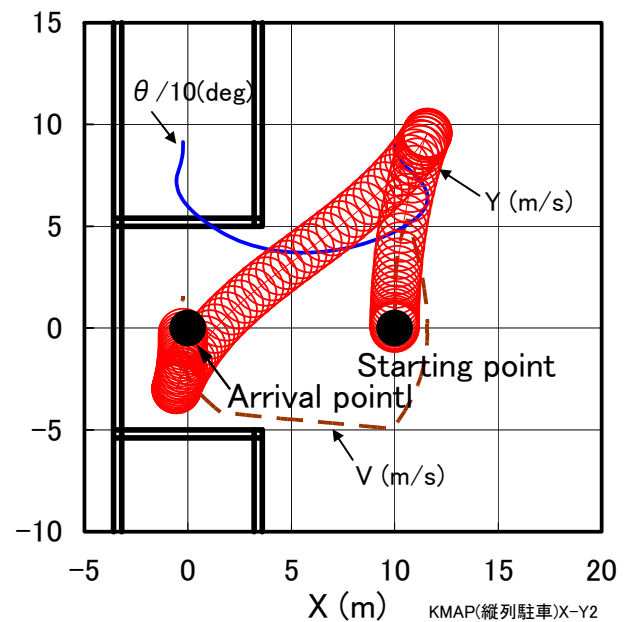


図3 縦列駐車 of 結果例(2)

参考文献

- 1) 片柳亮二：KMAP ゲイン最適化による多目的制御設計，産業図書，2018.
- 2) <http://r-katayanagi.air-nifty.com/>

〔解析ソフトウェア KMAP のご利用につきましては、下記にご連絡ください。〕
 KMAP 研究会：(E-mail) qyq00437@nifty.com

以上