

ポテンシャルを用いた UAV の障害物回避と飛行試験による実証

目標ウェイポイント，障害物などを考慮した人工ポテンシャルをリアルタイムで生成します．そして機体位置でのポテンシャルの傾斜を計算することで，目標経路をリアルタイムで生成します．障害物の情報は，外部センサ，プリプログラミング，アップリンクによる指示などを利用して更新することが可能です．

現在飛行試験で性能を評価中です．「第 45 回飛行機シンポジウム」で発表予定です．

生成したポテンシャル