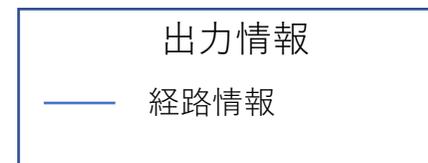
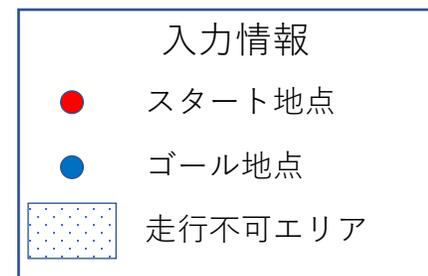
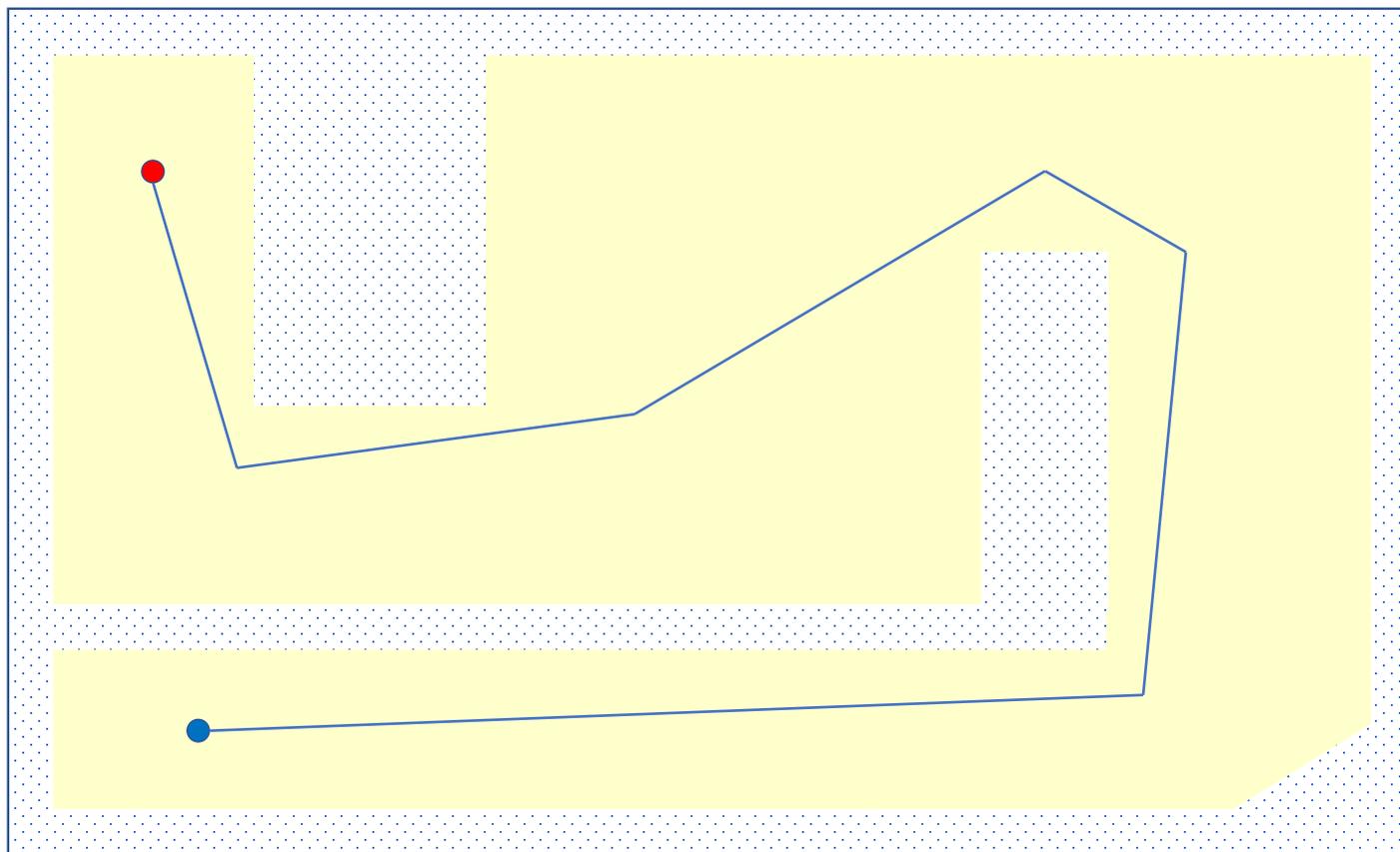


従来、任意の場所でサービス用ロボット等を走行させるには、障害物や走行不可エリアなどの情報を元にスタート地点からゴール地点までの走行ルート（経路）を手動で作成する必要がありました。

厳密なサイクルタイムやタクトタイムが求められる生産ラインであれば経路を手動で作成する必要がありますが、サービス空間向けのロボットであれば、ユーザの操作で出来るだけ簡単に経路を生成できるメリットは非常に大きくなります。

この自動経路生成処理では、ユーザにより3つの情報（スタート、ゴール、走行不可エリア）を指定するだけで、自動的に走行不可エリアを避けてスタート地点からゴール地点へ辿り着く経路を生成することが出来ます。



経路生成処理はライブラリ化しているため既存のプログラムから呼び出すことが可能です。