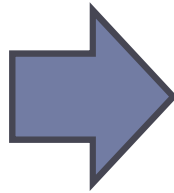


ロボット周囲(20m四方)の  
スキャンデータを二値画像化



重ね合わせ  
(自由空間の論理和)



経路全体の環境地図

- ※一度でも光が通過した場所は白くなる
- ※パイロン等のテンポラリな固定障害物により黒く残った箇所や不確定な領域はペイントソフトで簡単削除