

GPS・QZSS ロボットカーコンテスト 2019 スペックシート

| | | | |
|------------|------------|-----------------|--|
| エントリーNo. | 事務局にて記入します | 機体の写真を添付してください | |
| チーム名 | | | |
| ロボットカー名 | | | |
| GPS モジュール名 | | ロボットカーの 制御装置 | |
| 使用している衛星 | | 衛星測位以外の センサー | |
| 測位方式 | | 車体 | |
| アピールポイント | | | |
| ハードウェア構成 | | | |

【記入例】 GPS・QZSS ロボットカーコンテスト 2019 スペックシート

| | | | |
|------------|---|--|-------------------|
| エントリーNo. | 事務局にて記入します | 機体の写真を添付してください  | |
| チーム名 | 測位航法学会 | | |
| ロボットカー名 | ロボット・インフィニティ | | |
| GPS モジュール名 | U-blox NEO-M8T | ロボットカーの 制御装置 | Arduino |
| 使用している衛星 | QZSS GPS Galileo BeiDou | 衛星測位以外の センサー | 地磁気 |
| 測位方式 | RTK | 車体 | TAMIYA ランチボックス |
| アピールポイント | <p>スティック PC の RTKLIB にて RTK 測位をしています。</p> <p>ロボットカーのステータスを車体前面の LED で確認できます。</p> <p>Bluetooth でロボットカーの位置情報を発信し、各種コマンドで走行の操作ができます。</p> | | |
| ハードウェア構成 |  <p>The diagram illustrates the hardware setup. At the top, 'ソフトウェア' (Software) is connected to a 'Bluetooth モジュール' (Bluetooth module) via 'Bluetooth シリアル通信'. The Bluetooth module is connected to two 'Arduino 互換ボード' (Arduino-compatible boards). The left board is labeled '情報処理用' (Information processing) and has connections for 'Serial (microUSB)', 'I2C', and 'ソフトウェアシリアル' (Software serial) on PIN 8 (RX) / 7 (TX). The right board is labeled '機体制御用' (Vehicle control) and has connections for 'Serial 1' on PIN 0 (RX) / 1 (TX), 'LED' on PIN 3-7, and 'サーボモーター' (Servo motor) on PIN 10 and 'スピードコントローラー' (Speed controller) on PIN 11. The software serial connection is also linked to a 'スティック PC' (Stick PC) and a 'デジタルコンパスモジュール' (Digital compass module). The vehicle control board is connected to a 'GNSS受信機 & アンテナ' (GNSS receiver & antenna). The entire system is powered by a 'バッテリー' (Battery) connected to a 'サーボモーター' (Servo motor) and a 'スピードコントローラー' (Speed controller), which are both connected to the '車体' (Chassis) of a Tamiya Lunchbox car.</p> | | |