

# GPS・QZSS ロボットカーコンテスト 2018 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 2018 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	スティック PC の RTKLIB にて RTK 測位をしています。 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。 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。		
ハードウェア構成	 <p>The diagram illustrates the hardware setup. At the top, a PC (stick PC) is connected to a Bluetooth module via serial communication. The Bluetooth module is connected to two Arduino boards. The first Arduino board, labeled 'Arduino互換ボード 情報処理用', handles data from a GNSS receiver and antenna via I2C and a serial (microUSB) port. It also communicates with a digital compass module. The second Arduino board, labeled 'Arduino互換ボード 機体制御用', controls the servo motor and speed controller via pins 10 and 11, and provides status information to an LED via pins 3-7. The entire system is powered by a battery and mounted on a Tamiya chassis.</p>		