

図1 システム構成図

RTK 測位を行うために、基準局と移動局が必要となる。基準局は定点に置かれる。移動局は基準局の座標と基準局までの距離を用いて正確な位置を推定することができる。

図2 にその測定結果を示す。メモリの1マスが1cmであるため、±2cmの精度で自己位置を推定できていることが分かる。

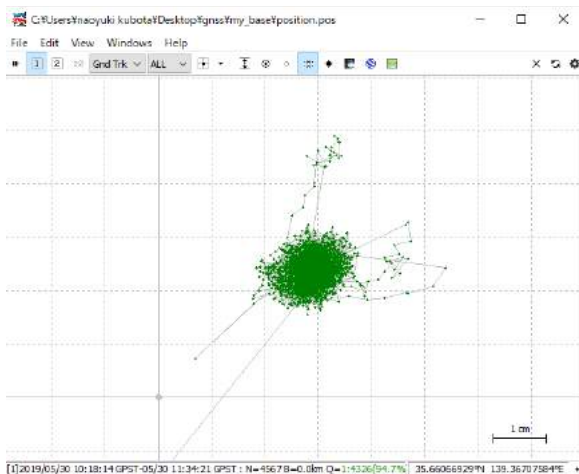


図2 RTK 測位による測定結果

現在、移動局のためのプラットフォームを作成しており(図1)、今後はこのプラットフォームを用いて、移動を行いながらの測定、指定された軌道に沿った走行を行う必要がある。

図3 に、シミュレーション上で行った、経路に沿った走行の結果を示す。RTK 測位によって推測されたロボットの自己位置を用いて実機でも実験を行う。

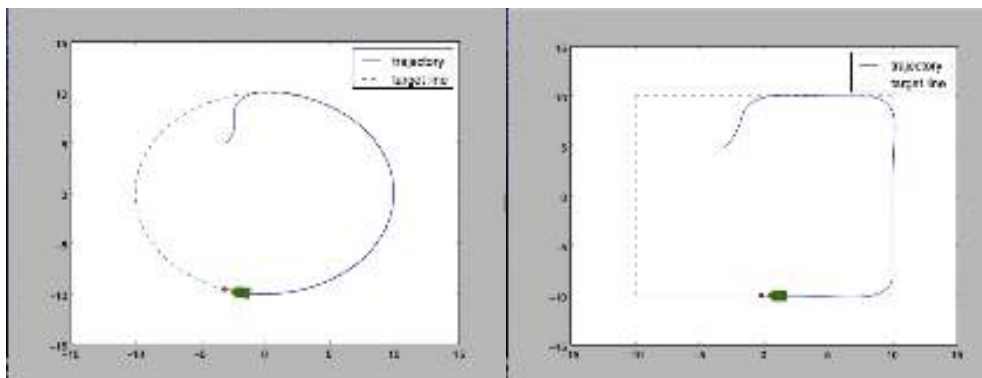


図3 シミュレーションによる経路追従