

[GPS受信機シールド](#)のスポンサー様です。



GPS受信機シールドの抽選に当たりました。

<http://blog.goo.ne.jp/gpsrobocar>
<http://www.denshi.tosho-u.ac.jp/JIN-GPS/robocar2009/index.html>

同じように当たった人たち

[Kimio Kosaka Arduino GPS 活用](#)
[Verus verus diary](#)
[モリト roboduino](#)
[patalliro patalliroのブログ](#)
[keiso kei3.jp](#)
[gpstoday GPSロボ発進！・・・できるか？](#)
[koki-h 橋本幸樹の無愛想な日記](#)

<http://www.denshi.tosho-u.ac.jp/JIN-GPS/robocar2009/team.html>

[/バイナリで読むスケッチ](#)

日記

2009/9/4(3)

緯度経度を取得することができました。

[/バイナリで読むスケッチ](#)

S Dのソケットが一番小さいマイクロSDのソケットだった。
次はSDへ記録するロガーが、単三電池でどれだけうごくのかな。
ロボットを制御するには十センチ単位ぐらいで取得したいが、どうなんだ？

2009/9/6

<http://d.hatena.ne.jp/kamiyan2/20090613>

カルマンフィルタ
パーティクルフィルタ
って？

2009/9/4(2)

ベランダに出して放置してたら10分以上たった後に測位成功し始めた。
ってここでデータを書き込むと家が特定されますな。あぶない。

- ロボット大会なら高度固定で2D測位のほうが精度が良くなるかも。
- 測地系の指定
- スムージング係数？
- アルマナック エフェメリス

http://www.sametimes.net/boat_life/study/gps.htm

アルマナックデータは軌道上における全ての衛星に関する軌道情報
エフェメリスデータは各衛星の正確な位置情報と信号を発射した時刻情報

- 間欠と毎周期

2009/9/4

<http://blog.goo.ne.jp/gpsrobocar/e/1e1069ddafe564f5f832ccd70a3274d8>

やはりジャンプさせるのですね。

こうしておくともArduinoの好きなピンを割り当てられるのか、なるほど。

回路図はここ にある。

<http://www.denshi.tosho-u.ac.jp/JIN-GPS/robocar2009/contest.html>

改めて基板をみると、いろいろ発見。

- LEDが3つついている。
- MiniSDソケットが付いている。
- 押しボタンスイッチが2個ある。(1個はArduinoのリセットボタン?)
- GPSモジュールの横の電池はなに?

じっくりしらべないと・・・

とりあえず、サーボ用以外を配線して

<http://www.denshi.tosho-u.ac.jp/ebinuma/gpsrobocar/gh81test.pde>

を実行。

時刻は取れてるっぽいんだが、位置情報が・・・

```
2009  9  4 17 59 37 2
      0      0      0  0  0  0
2009  9  4 17 59 38 2
      0      0      0  0  0  0
2009  9  4 17 59 39 2
      0      0      0  0  0  0
2009  9  4 17 59 40 2
      0      0      0  0  0  0
2009  9  4 17 59 41 2
      0      0      0  0  0  0
2009  9  4 17 59 42 2
      0      0      0  0  0  0
```

おかしい??

2009/9/3

到着した。とりあえずピンを半田付けした。

まずはサンプルスケッチを試してみる。

<http://blog.goo.ne.jp/gpsrobocar/e/c62168bdbb92d7db15e418bf1fc86432>

ここの写真のようにジャンプさせる必要があるのかな。

mega328じゃないと容量足りないだろうか。