# GNSS・QZSS ロボットカーを改良した白線引きクローラ車の試作

Prototype of Improved Line Marking Crawler Vehicle based on GNSS/QZSS Robot Car

入江博樹 崎口一 葉山清輝

Hiroki IRIE Ichi SAKIGUCHI Kiyoteru HAYAMA

熊本高等専門学校

National Institute of Technology, Kumamoto College

### 1. はじめに

GNSS・QZSS ロボットカーコンテスト 2022<sup>[1]</sup>のために製作したロボットーカーを改良しサッカー場や野球場の白線を引くためのラインカーを試作した。図1にベースとなった GNSS 搭載の自律走行可能なラジコンカーを示す。このロボットカーは、あらかじめ地図で指定した場所へ QZSS の CLAS を使って移動することが可能である。ライン引き機構を追加するだけで自動ライン引きロボットとして機能します。ラインを引くことで、ロボットカーの精度検証に利用でき、ロボットカーの開発や改良に役立つと考えた。



図 1 GNSS ロボットカー阿蘇不知火 QZSS/CLAS2022 号

### 2. 白線引きクローラ車の概要

図2に今回試作した白線引きクローラ車を示す。白線を引くための機構には CuboRex 社のクローラー型車体 CuGoV2<sup>[2]</sup>の中央部にモルテン社の白線引きレーザライナーライト  $^{[3]}$ を搭載した.



図2 今回試作した白線引きクローラ車

通常のラインカーで白線を引く際、ラインカーのタイヤが回転することよって内部の白線の粉が排出される。このロボットカーでは、タイヤの替わりに別途モータを使用して白線の吐出を制御する。吐出制御にはフライトコントローラからの信号を使用してモータコントローラの ON-OFF を行う. バッテリーや GNSS、コントローラなどは、図3に示すように白線引きクローラー車の背面の制御ボックスに収納した。



図3 背面の制御ボックス

## 3. 白線引きクローラ車の構成要素

ラインカーの白粉吐出用のモータ制御回路は正転逆転停止をオープコレクタのスイッチで与えるがこれも PixHawk4 から制御する. ミッションプランのソフトウェアには Mission Planner  $^{[6]}$ を使用した. HereLink  $^{[C]}$ を介して  $^{2}$ . 4GHz 帯の無線で Mavlink 接続してパソコンから制御が可能である.

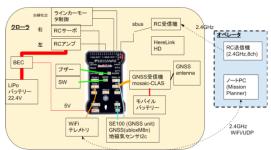


図4 電気/通信系の接続系統図

### 4. まとめ

マルチ GNSS を搭載して自動でラインを引くための白線引きクローラ車を試作した.要素装置の個別での動作確認ができた.今後は,実際にグランドで走行実験を行い,異なる GNSS 受信方式による精度の検証や,自動走行車の走路計画の検証について実験を予定している.

#### 謝辞

この研究はセプテントリオ社からの研究費により行われた.金属機械加工に協力して頂いた阿蘇カラクリ研究所に感謝する.

### 参考文献

[1] GNSS・QZSS ロボットカーコンテスト 2022,

https://robot-car.jimdofree.com/

[2] Cuborex, テスト開発用電動クローラユニット CuGoV3 https://cuborex.com/cugo

[3] モルテン, レーザライナーライト2輪,

https://shop.moltensports.jp/products/wg0032-0507

[4]セプテントリオ, mosaic-CLAS,

https://www.septentrio.com/ja/zhipin/gps/gnssshouxinjimoshi yuru/mosaic-clas

[5]Pixhawk 4

https://ardupilot.org/copter/docs/common-pixhawk-overview.html

[6]Mission Planner

https://ardupilot.org/planner/

[7]CubePilot, Herelink HD

https://docs.cubepilot.org/user-guides/herelink/herelinkoverview