

無人車平坦面測試



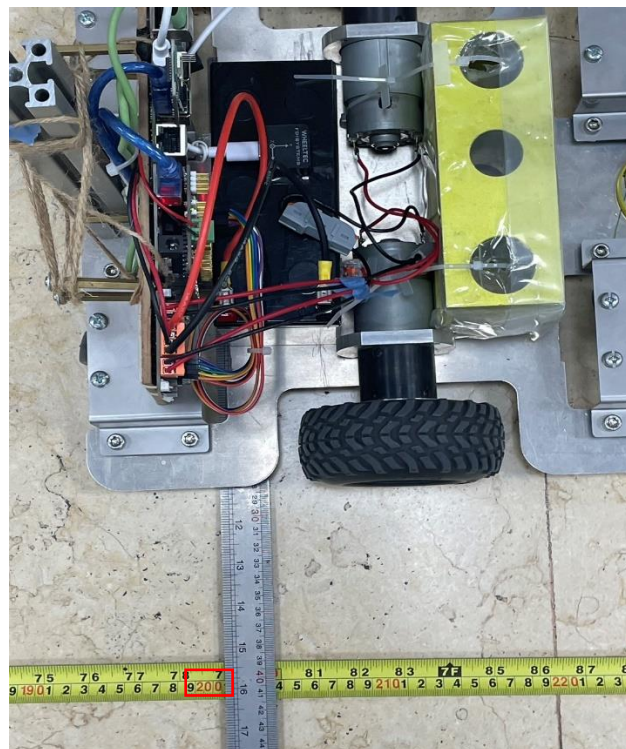
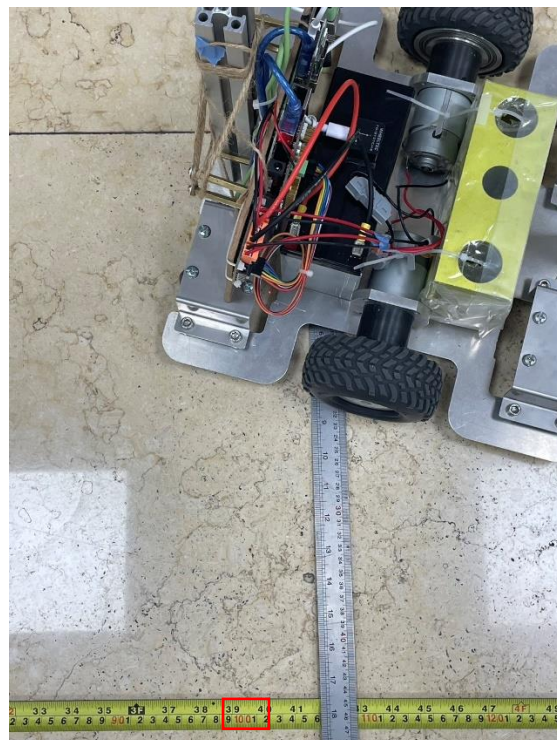
定點來回 3 次 X 方向測試紀錄,

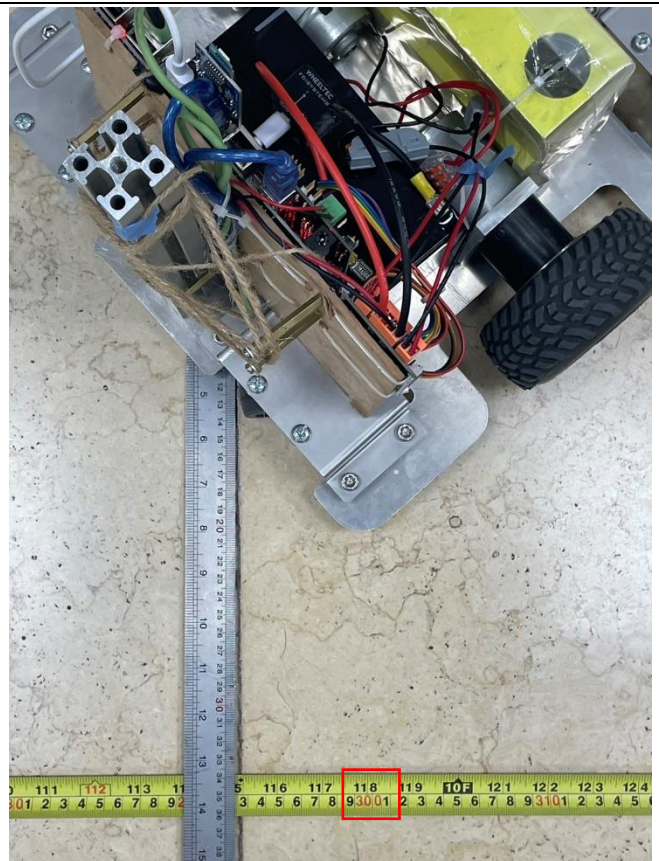
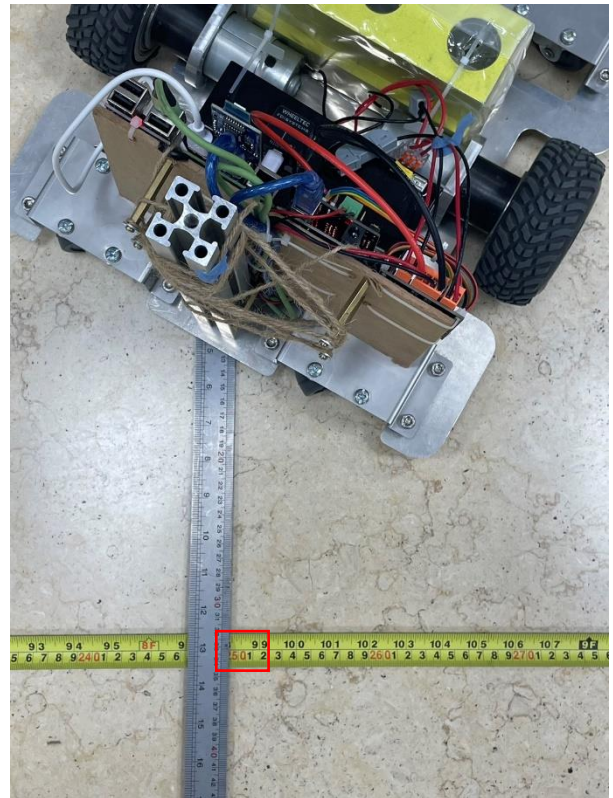
起始點 x:50mm

長：5860mm 寬：1960mm

定點位置	第一次誤差	第二次誤差	第三次誤差
X:100	3cm	2cm	3cm
X:150	5cm	3cm	5cm
X:200	5cm	4cm	5cm
X:250	5cm	8cm	3cm
X:300	8cm	8cm	12cm
X:350	9cm	15cm	12cm
X:400	20cm	15cm	15cm
X:450	12cm	20cm	12cm
X:500	27cm	23cm	19cm
X:550	22cm	22cm	21cm

後面補拍照記錄及網頁上參數數據





uwb_car

導航角度敏感度
2

導航允許偏差
5

訊息

imu_角度: 320

UWB資料: [3.51,0.94,0]

提示訊息: /car1抵達坐標

導航遙控器

x: 350 y: 75

開始導航

停止導航

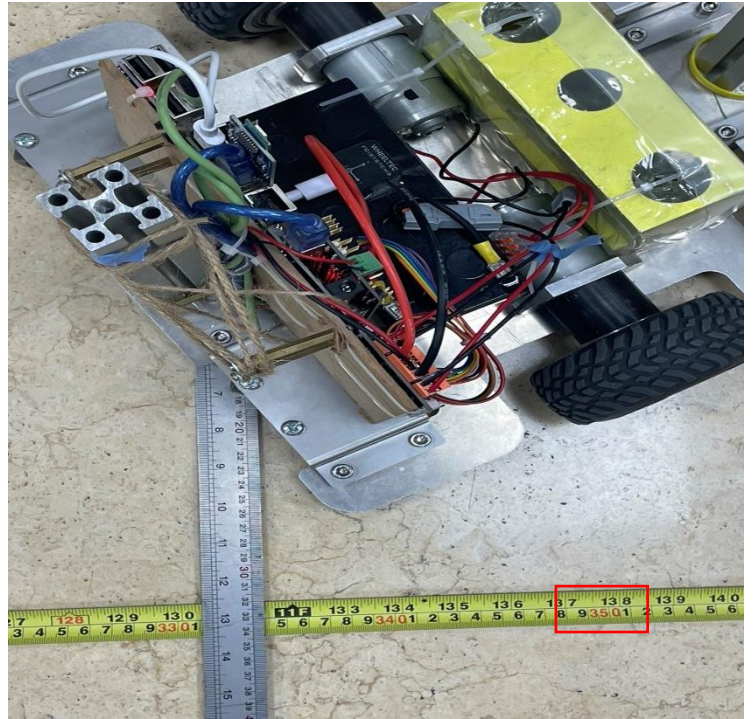
路徑名稱

執行路徑

停止路徑

複製路徑

停止複製



10:42

192.168.0.55:1880

uwb_car

導航速度設定0~255
150

導航角度敏感度
2

導航允許偏差
5

訊息

imu_角度: 290

UWB資料: [3.99,0.68,0]

提示訊息: /car1抵達坐標

導航遙控器

x: 400 y: 75

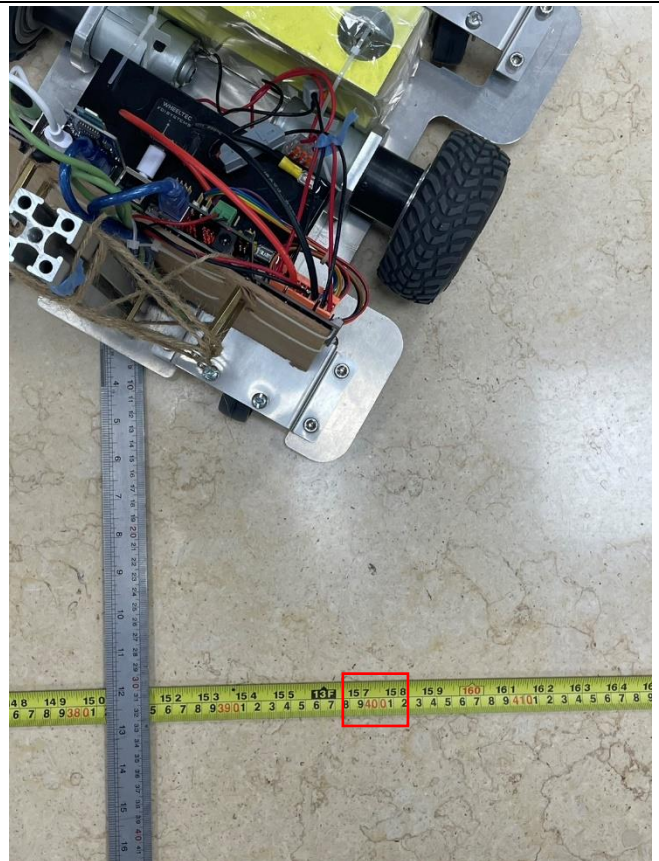
開始導航

停止導航

路徑名稱

執行路徑

停止路徑



10:54

192.168.0.55:1880

uw_b_car

基站設定

導航速度設定0-255

150

導航角度敏感度

2

導航允許偏差

5

訊息

imu_角度:

328

UWB資料:

[4.52,0.33,0]

提示訊息:

/car1抵達坐標

導航遙控器

x:

450

y:

75

開始導航

停止導航

路徑名稱

←

→

+

1

...

