20191226_运动规划组SLAM测试报告

版本	测试人	报告整理人	日期
v1.0	蒋丹丹,温从标,焦健	焦健	2019-12-26

1. 测试方法

前置条件: web组蒋丹丹与SLAM组温从标的数据输入.

SLAM的IPC提供定位数据/webslam/odom/filtered_js

yg的IPC提供定位数据/yg.../odom/filtered, 两者通过网线相连, 从yg端获得webslam的定位数据.

录制两者的rosbag并进行比较.

- 1) 两者进行比较.对比路径的准确性, 延迟
- 2) 把webslam的定位数据直接作为运动规划的输入.进行控制

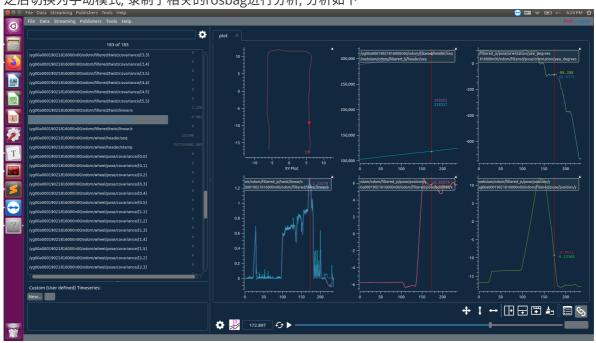
2. 测试结果

1) 把webslam的定位数据直接作为运动规划的输入.进行控制

使用webslam作为定位数据进行控制的时候,由于数据传输不稳定,导致yg端报gloca timeout.从而小车在6.08分之前处于前进,卡顿+前进的模式中.

2) 两者进行比较.对比路径的准确性, 延迟

之后切换为手动模式, 录制了相关的rosbag进行分析, 分析如下



如图所示, y方向的粗略看到的实时定位,相差20cm以上, 这个是对于控制来说很难接受的, 此时的速度为 1.2m/s.粗略看了一下定位误差大部分保持在10cm以上.

3.建议

- 1) 继续提升实时性
- 2) 在接收端做一次后处理.

4. 附录

rosbag(两次定位数据)