

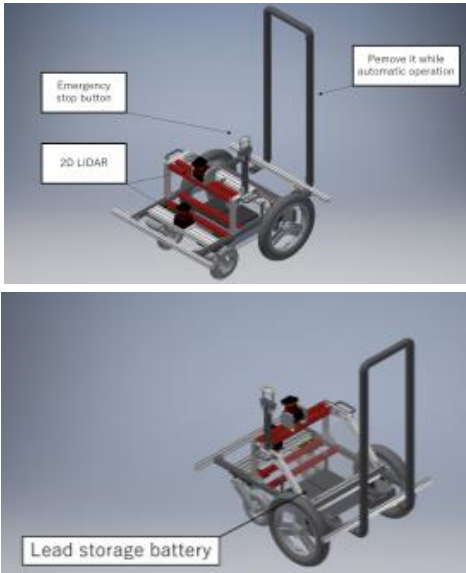
# つくばチャレンジ2017 ロボット仕様書

記入日: 2017年 5月 13日

チーム名	千葉工業大学 ロボット設計・制御研究室
ロボット名	ORNE- $\alpha$
記入責任者名	橋本 歩

※申請時には、計画しているロボットの仕様を記入してください。また、変更があれば、随時修正したものを提出して下さい。

ベースとなるロボットの 実績	開発年度	2017年			
	特徴				
	実績				
ハードウェア	1	メカニズム、 走行部の構造、 サスペンション等	差動二輪駆動		
	2	ステアリング形式	差動二輪駆動		
	3	外形寸法・重量	重量	40	kg
			外形寸法 (W×L×H)	W50×L70×H68	cm
	4	センサ	北陽電機UTM-30LX 2台 analog Devices ADIS16480 1台		
	5	モータ	TF-M30-24-3500-G15L		
	6	バッテリー	種類	制御弁式鉛蓄電池	
			容量	12Ah	
	7	コントローラ	TF-2MD3-R6		
8	既製品の台車 (電動車いすや 実験用移動ロ ボットなど)を 使用している場 合、メーカー名 や型番等	メーカー名			
		型番			
9	その他 (特記事項がある場合)				

ソフトウェア	10	走行制御法の特徴 (コース走行、および、探索法)	コース走行:ROS navigation ・Adapting Monte Carlo Localization ・ウェイポイント間のA-Star法を用いた大域的経路計画DWAによる局所的経路探索	
	11	OS・基本ソフトウェア	Ubuntu Linux	
	12	開発環境	ミドルウェアにROSを使用(C++/Python)	
	13	利用する既存のソフトウェア	ROS及び各種ROSパッケージ	
	14	ソフトウェアモジュール化・再利用についての考え方	今年度から開発するソフトウェアパッケージをオープンソース(BSD ライセンス)で公開予定.	
その他	15	安全対策	通常時	加工した外装品によってカバー(予定)
			最大出力	100 W
			最高速度	km/h
			異常動作時の対応	非常停止スイッチを押下
16	その他の特徴			
特記事項				
<p>外観図 ロボットの概略図面、または、写真等を貼り付けてください。(別途ファイルを添付頂いても結構です。)</p>				
達成目標	つくばチャレンジ2017における、現時点での目標を教えてください。	距離	( ( )メートル ・ <b>完走</b> )	
		人物の探索	( する ・ しない )	
		横断歩道に挑戦	( する ・ しない )	
	その他、個別に達成したい目標があれば、自由にお書きください。			

※申込時点では、開発するロボットの計画をお書き頂き、その後、適宜修正したものを提出して下さい。

※[本仕様書はつくばチャレンジ2017ホームページにて公開いたします](#)。第三者に対して公表することのご了解を前提に提出をお願いいたします。

(工業所有権等の問題についてはご自身の判断で、問題のない範囲の記載としてください。)

※参加するロボット1台毎に作成してください。

※複数台のロボット間での協調等を計画している場合は、その内容を特記事項に記入してください。