

# つくばチャレンジ2017 ロボット仕様書

記入日: 2017年 6月 7日

チーム名	千葉工業大学 fuRo アウトドア部 II
ロボット名	Mair 2
記入責任者名	原 祥堯

※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	既に開発されている場合、あるいはベースとなる機械がある場合は、そのロボットの特徴と実績をお書きください。	開発年度	2015	年	
		特徴	電動車椅子ベース、電動車両モータコントローラを使用		
		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	四輪車両、二輪駆動、サスペンションあり		
	2	ステアリング形式	差動駆動(Differential Drive)		
	3	外形寸法・重量	重量	85	kg
			外形寸法(W×L×H)	62 × 90 × 100	cm
	4	センサ	LIDAR(レーザスキャナ)、カメラ、IMU		
	5	モータ	DCモータ×2		
	6	バッテリー	種類	鉛蓄バッテリー(12V)×2直列	
			容量	47 Ah(5時間率)	
	7	コントローラ	PC、マイコン		
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	Permobil		
		型番	C300		
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)		
	11	OS・基本ソフトウェア		Ubuntu Linux
	12	開発環境		
	13	利用する既存のソフトウェア		
	14	ソフトウェアモジュール化・再利用についての考え方		主要機能ごとにプロセスを分離、プロセス間通信(IPC)を介してシステム全体を構成
その他	15	安全対策	通常時	車体カバー・クッション材を設置、非常停止スイッチを設置
			最大出力	500 W
			最高速度	4 km/h
			異常動作時の対応	非常停止スイッチによるモータ駆動電源の遮断
	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	完走	
		人物の探索	する	
		横断歩道に挑戦	する	
	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。