

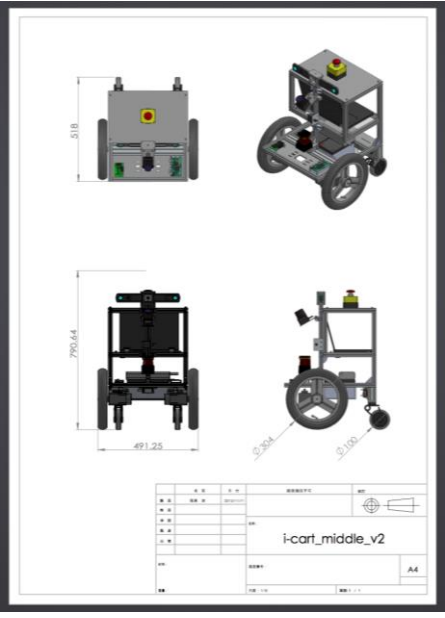
# つくばチャレンジ2017 ロボット仕様書

記入日：2017年6月11日

チーム名	Realize our dreams
ロボット名	名称未設定
記入責任者名	梅村 篤志

※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	i-Cart Middleを予定			
	実績	※新規導入			
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	4輪車（前輪2輪駆動、後輪2輪キャスト）		
	2	ステアリング形式	独立二輪		
	3	外形寸法・重量	重量	35	k g
			外形寸法 (W×L×H)	50×52×80	c m
	4	センサ	北陽UTM-30LX-EW×2、北陽YVT-X002×1		
	5	モータ	ツジ電子ブラシレスDCモータ		
	6	バッテリー	種類	鉛蓄電池12V×2	
			容量	12Ah	
	7	コントローラ	T-frog Projectモータドライバ、ノートPC		
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	T-frog Project		
		型番	i-Cart Middle		
9	その他（特記事項がある場合）	<a href="http://t-frog.com/forums/forum.php?ml=icart-mini-devel&amp;read=22">http://t-frog.com/forums/forum.php?ml=icart-mini-devel&amp;read=22</a>			

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)		参加初年度のため、既存のボクセルベース3D-SLAMとウェイポイント走行の実装・実証に注力する。障害物対応も簡易な手法に限る。	
	11	OS・基本ソフトウェア		Linux (Ubuntu)	
	12	開発環境		C/C++、Python	
	13	利用する既存のソフトウェア		ROS	
	14	ソフトウェアモジュール化・		ROSに準拠したモジュール化・標準化を行う。	
その他	15	安全対策	通常時	角部に保護クッションを設ける。	
			最大出力	60W	
			最高速度	4 km/h	
			異常動作時の対応	本体搭載の非常停止スイッチを押下する。	
	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	500メートル		
		人物の探索	しない		
		横断歩道に挑戦	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させていただきます。)

※参加するロボット1台毎に作成してください。