

つくばチャレンジ2016 ロボット仕様書

記入日: 2016年 12月 16日

チーム名	神奈川工科大学 吉留研究室
ロボット名	KAIT 3世
記入責任者名	吉留 忠史

※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	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	20インチの自転車の車輪, スプロケット, チェーンを使用. サスペンションを付ける予定であったが, 開発の遅れのため断念.
2	ステアリング形式		独立二輪		
3	外形寸法・重量		重量	36.2	kg
			外形寸法 (W×L×H)	W70×L110×L110	cm
4	センサ		3D-URG, EtherTop, ジャイロ, エンコーダ		
5	モータ		朱雀技研工房 RS-775GM294		
6	バッテリー		種類	Aliant X2 (LiFe), JTT XP1800A	
			容量	Aliant 4.6Ah, JTT 1.8Ah	
7	コントローラ		PC (Epson ST160E)		
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)		レーザー反射強度を利用したパーティクルフィルタによる自己位置	
	11	OS・基本ソフトウェア		Windows7	
	12	開発環境		Visual Studio 2010 C#.NET	
	13	利用する既存のソフトウェア		なし	
	14	ソフトウェアモジュール化・再利用についての考え方		機能ごとにクラス化, ファイル分け	
その他	15	安全対策	通常時	緊急停止スイッチ	
			最大出力		W
			最高速度	4	km/h
			異常動作時の対応		
16	その他の特徴				
特記事項					
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。)					

※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。

※本計画仕様は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。