


つくばチャレンジ2016 ロボット仕様書

記入日: 2016年 12月 18日

チーム名	つくばろぼっとサークル
ロボット名	TRC-20
記入責任者名	長田 一馬

※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	2013年		
		特徴	独立二輪操舵 ニキャスト		
		実績	・つくばチャレンジ2013 700m走行		
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	独立二輪駆動		
	2	ステアリング形式	独立二輪駆動		
	3	外形寸法・重量	重量	11	kg
			外形寸法 (W×L×H)	55×60×85	cm
	4	センサ	スキャナ式レンジセンサ		
	5	モータ	maxon RE35+ENCHEDL 5540+GP32A		
	6	バッテリー	種類	NI-MH	
			容量	3900mA 2つ直列で使用	
	7	コントローラ	LOGICCOOL ゲームパッド		
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)		ROS-move_base	
	11	OS・基本ソフトウェア		Ubuntu16.04	
	12	開発環境		gcc,C++	
	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・再利用についての考え方		ROSパッケージ化	
その他	15	安全対策	通常時	外装による危険部位露出防止	
			最大出力		W
			最高速度		3 km/h
			異常動作時の対応	非常停止スイッチによる電源部との遮断	
16	その他の特徴				
特記事項					
外観図					
<p>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>					

※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。