つくばチャレンジ2016における、既存部品やプラットフォーム等の使用についての調査

チーム名：　　　　　　（チーム番号：　　　）

ロボット名：

1． ハードウェア

・走行部・ボディ

□　自作　　□　市販品を改造

［　いずれについても、ベースにした車両等が有ればお書き下さい：

　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　］

・コントローラ

□　PC （□ノート、□デスクトップ、□シングルボード、□組み込み用）

□　その他

［　メーカ等や型番が有ればお書き下さい：

　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　］

・ドライバ

□　自作　　□　市販品　　□　利用した走行部に付随

［　メーカ等や型番が有ればお書き下さい：

　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　］

2． ソフトウェア

・全体システム

□　自作

□　既製のソフトウェアを改良・改造

□　ROSを利用

［　メーカ等やシステム名が有ればお書き下さい。ｌまた、既製ソフトやROSの場合はどのように使ったかも書ける範囲でお願いします。：

　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　］

・走行制御系

□　自作

□　既製のソフトウェアを改良・改造

□　ROSを利用

［　メーカ等やシステム名が有ればお書き下さい。ｌまた、既製ソフトやROSの場合はどのように使ったかも書ける範囲でお願いします。：

　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　］

・センサ処理・認識系

□　自作システム

□　既製のソフトウェアを利用（□Open-CV、□PCL、□ROS、□その他）

［　メーカ等やシステム名が有ればお書き下さい。ｌまた、既製ソフトやROSの場合はどのように使ったかも書ける範囲でお願いします。：

　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　］

3． 開発環境、シミュレータなど（ハードウェア、ソフトウェア）

□　自作

□　既製のソフトウェアを改良・改造

□　ROSを利用

［　可能な範囲で説明をお書き下さい：

　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　］