

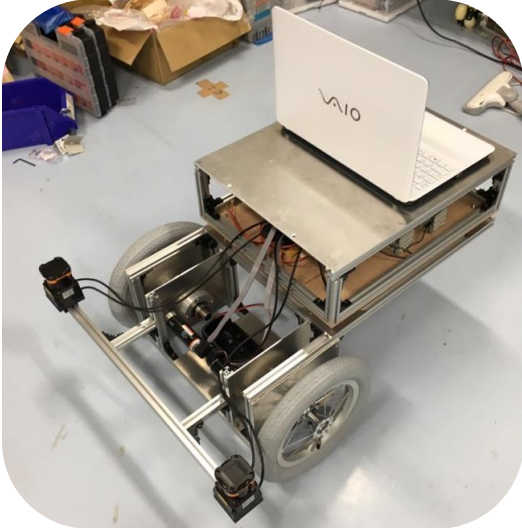
つくばチャレンジ2017 ロボット仕様書

記入日: 2017年 5月 29日

チーム名	関西学院大・東海大・東洋大・産業技術大 合同チーム(2)
ロボット名	TITANIC
記入責任者名	新井 雄介

※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	2017年		
		特徴			
		実績	今年度からロボットを開発。初参加のため実績なし		
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2輪+キャスター1輪		
	2	ステアリング形式	独立二輪駆動型		
	3	外形寸法・重量	重量	35	kg
			外形寸法 (W×L×H)	60×65×70	cm
	4	センサ	測域センサ・ジャイロセンサ・エンコーダ		
	5	モータ	DCモータ・90W×2		
	6	バッテリー	種類	リチウムイオン	
			容量	25V-12Ahr	
	7	コントローラ	二軸モータドライバ(TF-2MD3-R6)		
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 プロジェクト		
		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)		作成した環境地図を使って自己位置推定をしながら、あらかじめ設定した巡回点を辿る。	
	11	OS・基本ソフトウェア		Linux Ubuntu 14.04 LTS	
	12	開発環境		Linux Ubuntu 14.04 LTS	
	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・ヒューズ(過電流対策)	
			最大出力	90 × 2 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り、駆動輪のモータを停止させる	
16	その他の特徴		特になし		
特記事項			特になし		
<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>			 <p style="text-align: right;">別途外装を装着予定</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	(()メートル	・	<u>完走</u>)
		人物の探索	(する	・	<u>しない</u>)
		横断歩道に挑戦	(する	・	<u>しない</u>)
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。