

つくばチャレンジ2017 ロボット仕様書

記入日：2017年 6月 12日

| | |
|--------|-------|
| チーム名 | SQ |
| ロボット名 | SQ-2 |
| 記入責任者名 | 横田 隆之 |

※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 | 2016年 | | | |
| | 特徴 | | | | |
| | 実績 | 羽田空港ロボット実験プロジェクトにて走行デモ | | | |
| 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 | ロッカーボギー構造 | | |
| | 2 | ステアリング形式 | 差動二輪 | | |
| | 3 | 外形寸法・重量 | 重量 | 60 | k g |
| | | | 外形寸法 (W×L×H) | 60x60x140 | c m |
| | 4 | センサ | Hokuyo UST-20LX | | |
| | 5 | モータ | TF-M30-24-3500-G15L/R | | |
| | 6 | バッテリー | 種類 | チタン酸リチウム | |
| | | | 容量 | 22Ah, 1112Wh | |
| | 7 | コントローラ | T-Frog | | |
| 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) | | 未定 |
| | 11 | OS・基本ソフトウェア | | LINUX |
| | 12 | 開発環境 | | ROS |
| | 13 | 利用する既存のソフトウェア | | yp-spur |
| | 14 | ソフトウェアモジュール化・ | | ROSベースの開発により、再利用可を図っている |
| その他 | 15 | 安全対策 | 通常時 | 衝突回避 |
| | | | 最大出力 | 30W |
| | | | 最高速度 | 2 km/h |
| | | | 異常動作時の対応 | 非常停止 |
| | 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 | 完走 | |
| | | 人物の探索 | しない | |
| | | 横断歩道に挑戦 | する | |
| | 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。