

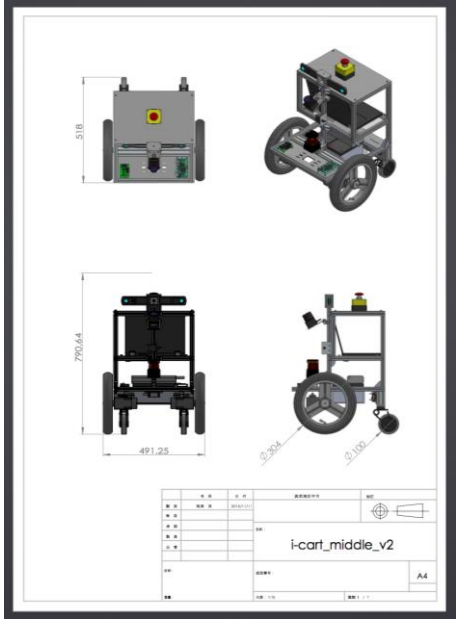
つくばチャレンジ2018 ロボット仕様書

記入日:2018年 6月 4日

チーム名	Realize our dreams
ロボット名	名称未設定
記入責任者名	渡辺 将旭

※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	i-Cart Middle		
		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	4輪車(前輪2輪駆動、後輪2輪キャスト)		
	2	ステアリング形式	独立二輪		
	3	外形寸法・重量	重量	35	kg
			外形寸法(W×L×H)	50×52×80	cm
	4	センサ	北陽UTM-30LX-EW×2、北陽YVT-X002×1		
	5	モータ	ツジ電子ブラシレスDCモータ		
	6	バッテリー	種類	鉛蓄電池12V×2	
			容量	12Ah	
	7	コントローラ	T-frog Projectモータドライバ、ノートPC		
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 Project		
		型番	i-Cart Middle		
9	その他(特記事項がある場合)	tp://t-frog.com/forums/forum.php?ml=icart-mini-devel&read=			

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)		ベース3D-SLAMとウェイポイント走行の実装・実証に注力する
	11	OS・基本ソフトウェア		Linux (Ubuntu)
	12	開発環境		C/C++, Python
	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に準拠したモジュール化・標準化を行う。
その他	15	安全対策	通常時	角部に保護クッションを設ける。
			最大出力	60 W
			最高速度	4 km/h
			異常動作時の対応	本体搭載の非常停止スイッチを押下する。
	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>			 <p>The image shows a technical drawing of a robot. It includes four views: a top view with a height dimension of 518, a side view with a height of 790.64 and a width of 491.25, a front view with a width of 300, and a rear view with a width of 300. Below the views is a title block with the text 'i-cart_middle_v2' and 'A4'.</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。
 ※**本仕様書はつくばチャレンジ2018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。