

つくばチャレンジ2018 ロボット仕様書

記入日: 2018年 6月

チーム名	千葉工業大学 未来ロボティクス学科
ロボット名	ORNE- α
記入責任者名	井関 仁哉

※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	2017			
	特徴	土浦プロジェクトが開発したiCart-miniを使用			
	実績	2017年度: 全区間完走(横断歩道を含まない) マイルストーン3獲得			
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	差動二輪駆動		
	2	ステアリング形式	差動二輪駆動		
	3	外形寸法・重量	重量	40	
			外形寸法 (W×L×H)	W 50 × L 70 × H 68	
	4	センサ	北陽電機UTM-30LX 2台 Analog Devices ADIS16488 1台		
	5	モータ	TF-M30-24-3500-G15L		
	6	バッテリー	種類	制御弁式鉛蓄電池x2	
			容量	12Ah	
	7	コントローラ	T-frog Project 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			
		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)		コース走行: ROS navigation ・Adapting Monte Carlo Localization ・ウェイポイント間のA-Star法を用いた大域的経路計画DWAによる局所的経路探索	
	11	OS・基本ソフトウェア		Ubuntu Linux	
	12	開発環境		ミドルウェアにROSを使用(C++/Python)	
	13	利用する既存のソフトウェア		ROS及び各種ROSパッケージ	
	14	ソフトウェアモジュール化・再利用についての考え方		開発したソフトウェアパッケージをicart-mini向けROS Packageとしてオープンソース(BSD ライセンス)で公開. 今年度もメンテナンスを継続, 新規開発部分も公開	
その他	15	安全対策	通常時	全体を繊維強化プラスチック(FRP)でカバー	
			最大出力	100	W
			最高速度	3	km/h
			異常動作時の対応	非常停止スイッチを押下	
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>			添付資料1,2		

※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。