


つくばチャレンジ2018 ロボット仕様書

記入日: 2018年 6月 8日

チーム名	Meiji univ. AMSL
ロボット名	CATS
記入責任者名	黒田洋司

※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	昨年度のつくばチャレンジにおいて約640m走行		
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	6輪, ゴムダンパ		
	2	ステアリング形式	差動二輪		
	3	外形寸法・重量	重量	60	kg
			外形寸法 (W×L×H)	60cm × 60cm × 140cm cm	
	4	センサ	カメラ, LIDAR, IMU, ホイールエンコーダ		
	5	モータ	DCモータ, 左右輪各々に搭載		
	6	バッテリー	種類	シールドバッテリー	
			容量	36Ah	
	7	コントローラ	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)		事前地図を用いた自律移動	
	11	OS・基本ソフトウェア		Ubuntu16.04	
	12	開発環境		ROS	
	13	利用する既存のソフトウェア			
	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 wikiなどで公開されているソフトは活用する	
その他	15	安全対策	通常時	人検出等を行い、回避を行う	
			最大出力	430 W	
			最高速度	4.5 km/h	
			異常動作時の対応	非常停止ボタンを押し、モータへの電源を停止する	
	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>					

※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。