

チーム名
ロボット名
記入責任者名

※申請時には、計画してい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。
---------------	--

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
	2	ステアリング
	3	外形寸法・重量
	4	センサ
	5	モータ
	6	バッテリー
	7	コントローラ
	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
	9	その他 (特記事項がある)

ソフトウェア	10	走行制御法 (コース走行、およ
	11	OS・基本ソフ
	12	開発環
	13	利用する既存の
	14	ソフトウェアモジ 再利用について
その他	15	安全対策
	16	その他の
特記事項		
<p>外観図</p> <p>ロボットの概略図面、写真等を貼り付けてください。 (別途ファイルを添付する構成です。)</p>		

※申込時点では、開発する  
 ※本仕様書はつくばチャレンジ  
 了解を前提に提出をお願い  
 (工業所有権等の問題にて  
 ※参加するロボット1台毎に  
 ※複数台のロボット間での協

# ばチャレンジ2018 ロボット仕様書

記入日:2018年 6 月 10 日

Project C.G.S
Capybara L. X.
米田 圭佑

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

開発年度	2018	年
特徴	インホイールモータによる駆動	
実績	2018年にベースプラットフォーム新規開発予定。 間に合わない場合は、2017年までのプラットフォームを流用予定。	
ム、構造、 ヨソ等	後輪駆動の4輪車	
グ形式	差動二輪	
重量	60	kg
外形寸法 (W×L×H)	60 x 68 x 70	cm
ト	2D LiDAR x4, カメラ x1, IMU x1, Gyroscope x1, GPS x1	
ヌ	3相交流モータ x2	
種類	鉛蓄電池	
容量	24V 3000mAh	
ーラ	Roboteq FBL2360	
メーカー名	-	
型番	-	
ル る場合)		

の特徴 (並び、探索法)	事前地図と走行時の周辺情報から安全かつ効率的な経路を選択. Waypointで基準経路を管理し、探索時は必要に応じWaypointを	
ソフトウェア	Ubuntu 16.04	
環境	Visual Studio Code, Vim	
ソフトウェア	ROS	
モジュール化・ この考え方	デバイス, 機能ごとにモジュール化. 入出力の定義のみ外部公開することで互いに疎な結合を保ち再利用性を高める.	
通常時	<外装> 挟み込み・突起部にカバーリング <システム> ソフトや回路異常時は停止側になるよう設計	
最大出力	420	W
最高速度	6	km/h
異常動作 時の対応	車体に設置した緊急停止SWにより非常停止を行う.	
特徴		
	プラットフォームフレーム検討時	
		
または、 ださい。 頁いても		

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。  
[バジ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  
 いたします。

(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。)

作成してください。

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。