

つくばチャレンジ2022安全チェックシート

チーム番号	チーム名:			
22	ロボット名:			
	代表者名:	オペレータの参加年数(今年度も含む):		
	項目	遵守事項	チーム申告・チェック欄	委員チェック欄
必須仕様	サイズ・重量	全長: 1.2 m 以下	全長: _____ m	<input type="checkbox"/>
		全幅: 0.75 m 以下	全幅: _____ m	<input type="checkbox"/>
		全高: 0.6 m 以上、1.8 m 以下	全高: _____ m	<input type="checkbox"/>
		重量: 125 kg 以下 (60 kg 以下を推奨)	重量: _____ kg	<input type="checkbox"/>
		サイズと重量は現在のロボット構成で測定すること	測定日: _____ 年 _____ 月 _____ 日	<input type="checkbox"/>
	走行速度	最高速度: 6 km/h 以下	最高速度: _____ km/h	<input type="checkbox"/>
		自律走行時に、歩行者などの近くや狭い道では、安全な走行速度や距離を取ること (例: 障害物を Lidar で検出して減速・停止、常時低速 ○ km/h で走行、など)	実現方法:	<input type="checkbox"/>
	外装	危険な突起部を有しない形状であること	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		人の手や足などを巻き込む恐れのない構造であること	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
		高温あるいは感電の恐れのある露出部を有しないこと	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
一般の通行人(や他のロボット)から見えやすい形状と色であること		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
動作	周囲の人に危険を及ぼす動作をしないこと (勢いよく転倒したり脚を不用意に暴れさせたりする動作をしないこと)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
	ロボットが発する騒音や振動は、一般に許容される程度までに収めること	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
非常停止スイッチ (ロボット本体上)	どの方向からでも視認や押下できる位置に設置されていること	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
	黄色の土台に取り付けた赤色の押しボタンであること	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
	主電源スイッチとは別に設けること	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
	押下時、ロボットは速やかに減速し、安全な姿勢で走行を停止すること (実演により押下時の挙動を確認)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
	押下して停止した状態で、手押しや持ち上げなどによる人手での運搬が可能であること (ブレーキ解除クラッチを備えるなど)(横断歩道では台車を用いるなどして速やかに退避すること)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
	押下時、車輪型ロボットで車輪がフリーになる場合に、スロープ等でも停止できること (人手で軽く支えたり非常用リード紐を引くことで、停止状態が維持できるなど)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
ナンバープレート	規定のナンバープレートを取り付けること(サイズ: 縦 11 cm × 横 13 cm)	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
	取付位置: 前後左右のうち前方を含む2~4ヶ所、地上 0.2 m 以上の高さ	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
オプション	有線/無線 コントローラ	有線コントローラを使用する際には申告すること	使用の有無: あり / なし	<input type="checkbox"/>
		無線コントローラを使用する際には申告すること	使用の有無: あり / なし	<input type="checkbox"/>
		無線コントローラを介して動力走行する場合、ランプ・旗・たすきのいずれかを設置して状態表示すること(自律走行時: 緑、無線操縦時: 黄)	表示方法: ランプ / 旗 / たすき	<input type="checkbox"/>
有線 非常停止スイッチ	有線非常停止スイッチを使用する際には申告すること	使用の有無: あり / なし	<input type="checkbox"/>	
	有線非常停止スイッチを使用する場合、ケーブルは有線コントローラと容易に区別できる色や形状で、適切な長さであること	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
	有線非常停止スイッチは黄色の土台に取り付けた赤色の押しボタンであること	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
非常用リード紐	非常用リード紐を使用する際には申告すること	使用の有無: あり / なし	<input type="checkbox"/>	
	非常用リード紐を使用する場合、紐は第三者からもはっきり視認できる色や形状で、適切な長さであること	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
前回の指摘事項と対策	前回の実験走行で指摘された事項	実施した対策		
担当委員 指摘事項				