

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 (特記事項がある場合)

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結構です。)</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8日

T.M.Z.Revolution
Type-18 Red Armored Buggy
富沢 哲雄

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	2011	年
特徴	ベビーカーを改造したロボット。	
実績	つくばチャレンジ2011、2012、2017に出場。	
ム、構造、ヨソ等	ベビーカーの左右の車輪にモーターを追加	
グ形式	独立二輪操舵	
重量	31	kg
外形寸法 (W×L×H)	56×102×98	cm
ト	TopURG×2、3D-URG×1、Webカメラ×1、GPS×1	
ヌ	マラソンRE35	
種類	鉛蓄電池	
容量	12V7Ah×2	
ーラ	ドローンコントローラ	
メーカー名	Air Buggy	
型番	Air Buggy COCO	
ヒ る場合)		

の特徴 (並び、探索法)	GPS情報をメインに用いて走行する。	
ソフトウェア	ubuntu16.04LTS	
環境	ubuntu16.04LTS	
ソフトウェア	ROS, SSM	
ルール化・ この考え方		
通常時	市販のベビーカーなので本質的に安全なデザイン	
最大出力	180	W
最高速度	4	km/h
異常動作 時の対応	緊急停止スイッチ	
特徴		
または、 ください。 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。
 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。