

つくばチャレンジ2018 ロボット仕様書

記入日: 2018年 6月 10日

チーム名	西田研究室
ロボット名	taketic-kame
記入責任者名	下松八重 宏太

※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	独立2輪機構を採用し、駆動輪部にLMW機構を搭載している。		
		実績	つくばチャレンジ2017参加(確認走行未達成)		
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	独立2輪機構		
	2	ステアリング形式			
	3	外形寸法・重量	重量	35	kg
			外形寸法 (W×L×H)	545 x 600 x 750	cm
	4	センサ	urg×2, infinisoleil FX10×1, ロータリエンコーダ		
	5	モータ	ブラシレスモータ TF-M30-24-3500-G30L/R		
	6	バッテリー	種類	リチウムイオン	
			容量	8.9Ah x 2	
	7	コントローラ	ツジ電子 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)		再帰的サブサンプリングアーキテクチャ	
	11	OS・基本ソフトウェア		Ubuntu 16.04	
	12	開発環境		Thinkpad x250, Jetson TX2	
	13	利用する既存のソフトウェア		ROS kinetic	
	14	ソフトウェアモジュール化・再利用についての考え方			
その他	15	安全対策	通常時	コントローラによる操作、緊急停止スイッチ	
			最大出力		W
			最高速度		5 km/h
			異常動作時の対応	機体上部の緊急停止スイッチによりモータへの電源供給をカットする	
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。