

つくばチャレンジ 2009 ロボット最終仕様概要書

※本仕様については、最終的なトライアル・本走行時の出走仕様について1ページの範囲で記載ください。

チーム名	金沢工業大学 demura.net
ロボット名	けんせいちゃん2号機
外形寸法 (進行方向の横幅W×L×H)	W 65 cm × L 1075 cm × H 149 cm
総重量 kg (内バッテリー重量)	60 kg 内バッテリー分 25 kg
最大走行速度 km/h	出し得る最高速度: 4 km/h 巡航実績速度: 0.6 km/h
異常動作時の対応	緊急停止スイッチ
モータ(もしくは動力源) 種類/数/出力	種類: AC (120W/個) 数: 2 個 合計出力: 240W
操舵方法	後輪直接駆動 (差動駆動)
車輪個数及び直径	動輪 2 個 60 cm 従輪 2 個 18 cm
搭載コンピュータとOS 等	Think Pad T400(Lenovo 製) OS: Linux Ubuntu 9.04 メモリ: 4 GB
使用センサーの種類と数 それぞれの使用目的を一行程度で記載して下さい (複数の場合は別々に)	<ul style="list-style-type: none"> ・種類: GPS (Ublox 社 EVK-5H, Hemisphere 社 A100) 個数: 2 使用目的: 自己位置 ・種類: FOG (日本航空電子工業, JG-108FD1) 個数: 1 使用目的: デッドレコニング ・種類: 電子コンパス (KVH 社, AZIMATH 1000) 個数: 1 使用目的: デッドレコニング ・種類: LRF (北陽電機, UTM-30LX) 個数: 1 使用目的: 障害物回避 ・種類: 個数: 1 使用目的:
バッテリーについて	駆動用: 種類: ニッケル水素 (1 個, 接続) 電圧: 24V 容量: 6.7 Ah センサ用: 種類: 鉛蓄電池 (1 個, 接続) 電圧: 12V 容量: 105 Ah
連続稼動(走行)時間(計算値)	約 8 時間 0 分 程度
既成品の台車(電動車いすや移動ロボットのベース車両等)を使用した場合はメーカー名や型番等	電動車椅子, ヤマハ発動機, JW アクティブ
制御ソフトウェア (開発言語, OS, モジュール化や再利用の考え方。また, フレームワークやミドルウェアをお使いでしたら, それについても具体的に)	開発言語: C++ OS: Linux Ubuntu 9.04 黑板モデルを用いたマルチスレッド モジュール化や再利用は特に考えていない。
その他特記事項	

※本仕様概要書は第三者に対して公表する事のご了解を前提に提出をお願い致します。

工業所有権等の問題についてはそれぞれご自身の判断で、問題の無い範囲で記載をお願い致します。