

試験項目	試験内容と合否条件	試験方法	実施日	実施者	試験結果	合否	備考
直進動作	3mを直進して、停止させる。途中の左右のブレは±5cm以内、停止距離の誤差は±5cm以内とする。直進速度は20cm/sおよび50cm/sとする。	メジャーで廊下に3mのコースを設置し、MIRSを左の条件に基づいて走行させた。	6/25	草茅新太 松永立樹 武藤楓 渡辺祐紀 野谷和生 飯山奏美	297cm 1.1cm。 297.9cm 3.1cm	○	
回転動作	90度ずつ一端停止して、360度時計回りおよび反時計回りに回転する。回転速度は30度/sおよび60度/sとする。	分度器とメジャーを用いて角度を測る	6/25	松永立樹 草茅新太 武藤楓 飯山奏美	30度/s 誤差4度 60度/s 誤差9度 (反) 30度/s 誤差4度 60度/s 誤差8度	○	
正対補正動作	壁に対して±30度傾いた状態から、指定距離まで近づいて壁と正対する。スタート位置は指定距離から±50cmにあり、指定距離は1mとする。正対補正後の壁との距離の	壁から1m±50cmの位置から±30度傾けて走らせ、壁との距離をメジャーで測る。	7/6	草茅新太 松永立樹 飯山奏美 木全竜 武藤楓	50cm(+30°) 誤差+1cm,+4° 50cm(-30°) 誤差±0cm -2.5° 150cm(+30°)	○	指定を80cmにしたが、70cmで止まってしまうことが一度あった。 超音波センサの最終値は70になっていた。

	誤差は 3cm 以内、傾きは 10 度以内とする。				誤差±0cm,±0° 150cm(-30°) 誤差±0cm,-2°		
回避行動 (1)	20cm/s で直進走行中に前方の障害物との距離が 20cm 以下になったら停止し、2 秒後に 30cm 下がる。	壁から 1m の位置から壁に向かって走らせ、壁との距離を測る。	7/6	草茅新太 松永立樹 武藤楓 木全竜 飯山奏美	停止距離 26cm 回避距離 壁から 56cm 後退距離 30cm	○	
回避行動 (2)	20cm/s で直進中に障害物に前方バンパーが接触したら、100m 秒以内に停止し、2 秒後に 30cm 下がる。	プログラム上でスイッチが反応してから停止命令を送信するまでの時間と、それぞれの停止位置の距離を計測する。	7/6	草茅新太	停止命令を出すまでの時間:117us 後退距離 30cm	○	