

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。	一辺が50cmのタイルの上を走行させ、タイル6枚分移動したか確認する。	6/30	熊切雄之助 小河智摩	20cm/sでの走行時、直線方向の誤差は-4.5cm、左右方向の誤差は左に1.6cmであった。 50cm/sでの走行時、直線方向の誤差は0.8cm、左右方向の誤差は左に2.3cmであった。	○	
回転動作	90度づつ一旦停止して、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。	回転動作開始前と、360度回転後の標準機の円周のずれを計測し、角度の誤差を測定する。	6/30	熊切雄之助 小河智摩 辻幸弘 芝田和弥 田中萌葉 小林拓馬 狩野秀斗	30度/sでの実行時、時計回りは0度、反時計回りは回転方向に0.86度のずれが生じた。 60度/sでの実行時、時計回りは回転方向に4.87度、反時計回り	○	

					は 回転方向に 4.3 度のずれが生 じた。		
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 誤差は 3cm 以内、傾きは 10 度以内とする。	メジャーを使い、ロ ボットを 150cm の 位置に置く。その後 test_request で 30 度 傾 け、 最 後 に test_direction を実 行する。	7/9	熊切雄之助 蔭山朱鷺	距離の誤差 2cm 傾きの誤差 3.5 度	○	
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。	メジャーを使い、本 体を 100cm の場所 に置き、test_avoid を実行する。	7/7	熊切雄之助 小河智摩	20cm 以下で停止 し、2 秒後に 33cm 後退した。	○	
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。	メジャーを使い、本 体を 100cm の場所 に置き、20cm のと ころでバンパーを 触るようにして test_avoidを実行す る。	7/7	熊切雄之助 小河智摩	バンパー接触後 に停止し、2 秒 後に 30cm 下が った。	○	