

## 1. 依頼品

供試体となる依頼品の番号と名称を表 1 に定め、供試体の外観を図 1 に示す。

表 1. 供試体の番号と名称

供試体番号	供試体名称
1	MiniTaurus (屋内用搬送ロボット)



図 1. 供試体の外観

次葉へ続く

## 2. 試験内容

### 2-1. 試験装置

試験装置の番号と名称を表2に示す。また、試験装置の配置を図2に示す。

表2. 試験装置

番号	名称	型式	台数	メーカー
1	傾斜走行試験装置	—	1	(株) テクノコア
2	巻き尺	—	1	—
3	ストップウォッチ	—	1	—
4	レーザー墨出し器	GCL2-50CG	2	BOSCH (株)
5	パネル	—	2	—

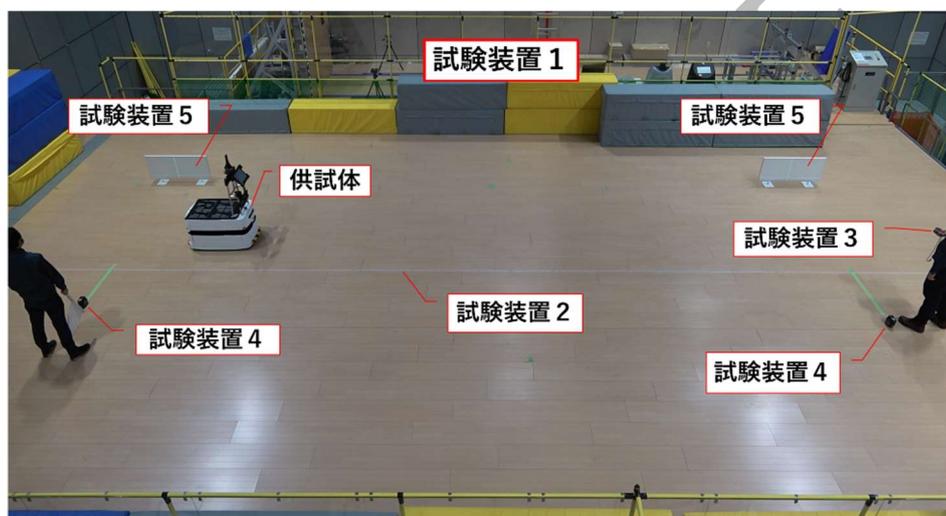


図2 試験装置の配置

### 2-2. 試験方法

- (1) 図3に規定するように、水平な路面に長さ2 mの助走区間と長さ10 mの測定区間を設定する。
- (2) 車体、車輪の向きを調整し、供試体が測定区間内を直進可能な状態にする。
- (3) 供試体を走行させ、助走区間内で最高速度にする。
- (4) 最高速度を維持したまま測定区間を走行させる。
- (5) 測定区間の所要時間を小数点以下2桁までストップウォッチで測定する。
- (6) 同一測定区間を2往復測定し、平均所要時間を求め、前進時の最高速度を算出する。  
最高速度は小数点以下2桁まで算出し、JIS Z 8401により小数点以下1桁に丸める。
- (7) 後退時の最高速度は、(1)~(8)の手順を後退によって行い、前進時と同様に求める。

次葉へ続く

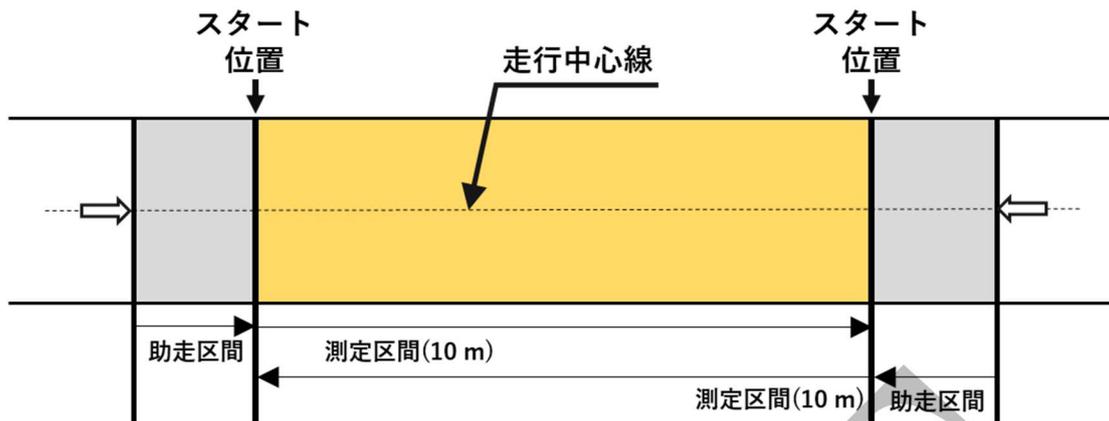


図3 走行区間

## 3. 試験条件

- (1) 走行速度：供試体の仕様上最高速度
- (2) 試験路面：平坦面（摩擦係数 0.06）
- (3) バッテリー状態：満充電

## 4. 試験結果

試験結果を表3に示す。

表3 試験結果

試験条件		試験結果		
進行方向	試行数	所要時間[s]	平均所要時間[s]	速度[km/h]
前進	往路1回目	11.23	11.21	3.2
	復路1回目	11.19		
	往路2回目	11.31	11.29	
	復路2回目	11.26		
後退	往路1回目	11.23	11.21	3.2
	復路1回目	11.19		
	往路2回目	11.31	11.29	
	復路2回目	11.26		

以上