

# ルンバを自由に操ろう

信州大学繊維学部 機械・ロボット学科 河村研

熊本 涼介

許 鵬飛

徳木 悠斗

小林 拓也

## 1. ねらい

ルンバは皆さんも馴染みのある家庭用ロボット掃除機です。実際にご家庭で使用されている方は多いのではないのでしょうか。また Kobuki (コブキ) とは研究のために作られた移動用のロボットです。Kobuki は「掃除をする機能を持っていないルンバ」とイメージすれば分かりやすいと思います。今回はこの2台のロボットを実際に動かして観察することで、ロボットについて学んでみましょう。



ルンバ

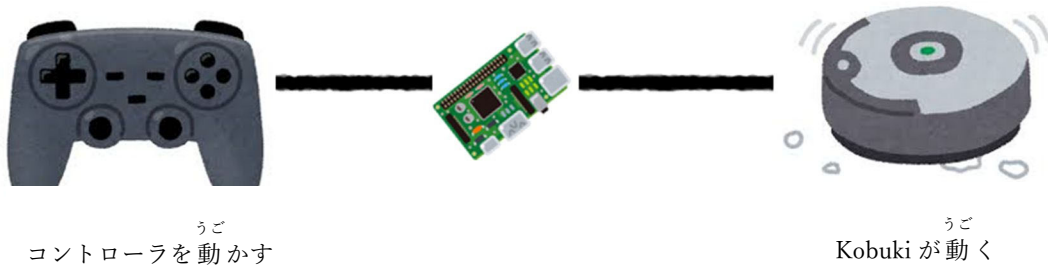


Kobuki

## 2. 実験内容

### ① Kobuki をコントローラで動かそう

右のようなゲーム用のコントローラを使って Kobuki を動かします。  
前後左右へ自由にロボットを動かしてみよう。



### ② ルンバを自動で走らせてみよう

ルンバが走行するエリアには障害物が設置されています。パソコンでスタートとゴールの位置を指定すると、ルンバが障害物を避けながらゴールまで走行します。ゴールまでルンバが自動で走行する様子を実際に見てみよう。

