1. はじめに

　CIR-KIT は、九州工業大学の学部生を中心とした自律移動ロボット開発チームであり、屋内外の移動を行う案内ロボット・福祉ロボットの開発に取り組んでいる。このようなロボットには、案内、荷物や搭乗者の運搬、周辺環境の認識などの機能が必要とされる。本稿で報告する KIT-C5 は、自律移動ロボットの機能として最も基本的な「地図およびセンサ情報に基づく自律移動と障害物回避機能」に焦点を当てて開発されたロボットである。本年度のつくばチャレンジでは、課題コースの完走を目標とした。人物探索および横断歩道の自律横断には取り組んでいない。

2. ロボットの構成

3. 本年度の取り組み

4. つくばチャレンジ2018の結果と考察

5. 開発状況などについて

6. 今後の課題

7. まとめ

8. 謝辞

9. 参考文献