



チーム紹介

私たち科学部は**聖なる妖精を養成する学園**で学ぶ2年生と1年生の妖精の卵たちです。
まだまだ未熟ですが必殺の休日消耗パワー全開で夏休み、秋休みを吹っ飛ばし、楽しく活動しています。 嗚呼、休みは何处・・・・・・・・・・。
科学部はロボットだけではなく、マウスの研究も行っています。よく間違われますが、**PCのマウス**ではなく、生物のマウス（ハツカネズミ）で記憶実験をしています。



組み込み、そしてモデリングの未来へ一言

組み込みシステムは普段の私たちの生活にとっても大きく関わっている技術なのに、あまり知られていないのが残念です。
一生懸命頑張ったので、これを評価してくれる大学（求む：**特別推薦**）が増えてくれることを願っています。

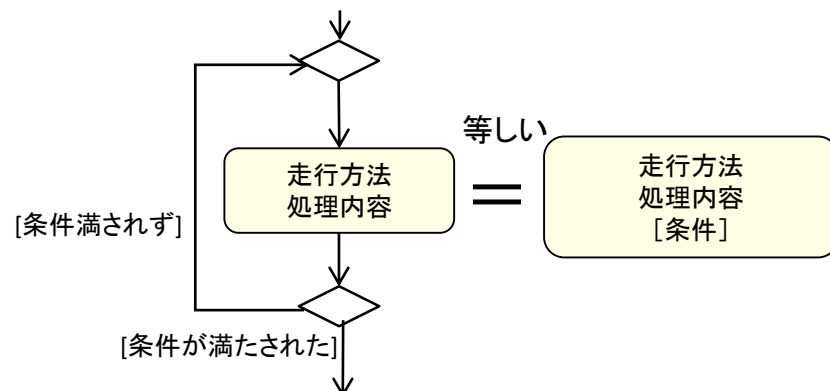


モデルのここに注目！

新しい要素技術 **「走行体傾斜検知」・「等回転比走行」**をゲットしました！！
これにより、難所攻略が非常に簡単になりました！！
詳しくは要素技術p4をご覧ください！
走行戦略を表す上で下記のアクティビティ図の拡張を行いました。

アクティビティ図の見方

走行区画ごとの「アクション」は「本来」左図のように表しますが、ここでは右図のように「簡略して」表します。



モデルの概要

走行システムの利害者関係を分析し、そこからマインドマップで要求分析、ユースケースに表しました。システムの構造をクラス図で示し、シーケンス図などの振る舞いで検証をしました。特に今回はドリフトターンで分岐点があるのでそこをわかるように作りました。要求分析から導きだした要素技術を使い、難所の走行戦略を組み立てました。要素技術をしっかり見てから走行戦略を見てください！
（モデルの表記法は、UML2.0）



設計思想

後世に残せるモデルを作る！

私たちのチームは、毎年主力メンバーが変わってしまいます。そこで、先輩から後輩へ技術や知識を継承していくために、変化に強いモデルを作りました！これで来年も楽に開発できます！



コンテストにかける意気込み、アピール

私たちのテーマは、**高校生チームが社会人チームを倒して優勝！！**
私たちは高校生だけで構成されているチームです。今年も北関東地区にて**完全優勝**し、2年連続の
チャンピオンシップ出場を果たしました。これは今年はさまざまな支援を受け、モデルを1から丁寧に教えていただいた賜物です。これらのことを生かしてより良いものを作り今年はチャンピオンシップ入賞を目指します！！



追加課題への取り組み

今年は昨年には無かった要求分析を取り入れ、何がシステムに求められているかを分析しました。（p1参照）
更に今までとは違う並行性設計も取り入れました。

謝辞 モデルの指導を熱心してくださったオーグス総研の皆様
連携活動してくださった芝浦工業大学松浦研究室の皆様
この場を借りてお礼を申し上げます。