

## ☆チーム紹介

『NiASET(にあせっと)』は長崎県の大学生のチームです。チーム名の由来は長崎総合科学大学の略称“NiAS”と“ET”ロボコンを組み合わせています。2009年から参加して、チャンピオンシップ大会には2010年以来2度目の出場です！今年のチームは、昨年から参加している3年生2人と2年生1人に新メンバーの1年生1人を加えた計4名のチームです！

## ☆組込み、そしてモデリングの未来へ一言

組込みシステムは様々な分野に進出しています。多くの要求に対して肥大化、複雑化していく中で、適切なモデリングにより無駄のない開発ができると思います。その時に“即戦力”となれるように、ETロボコンのようなモデリングにふれあえる体験・機会が増えることを願います。

## ☆コンテストにかける意気込み、アピール

### 目標は『安全』に両コースを『完走』する！

ここ2,3年の地区大会では、両コースリタイアという結果に終わっていたので、今年はラインを見失わないことを第一に設計しました！その甲斐もあって、今年の九州北地区大会では、アドバンストクラスで地区唯一の完走賞をもらうことができました！しかし、Lコースではコースアウトこそしなかったものの、最後の直線手前でタイムアップとなり、時間内に完走することができませんでした。チャンピオンシップ大会では両コースの完走を目指したいです！

リタイアは  
カッコ悪い！




## ☆モデルの概要


- 1ページ目: 要件分析: 目標の実現に必要な要件の抽出
- 2ページ目: 構造設計: ソフトウェア全体の構造の設計
- 3ページ目: 振る舞い/設計課題: 全体の処理の流れと仕様未確定エリアIIへの対応
- 4ページ目: 走行戦略: 難所攻略のポイント
- 5ページ目: 要素技術: 走行戦略を実現するための要素技術

## ☆設計思想

今年度のメンバーはモデル図を記述する経験が不足していたので、4月からしばらくはモデル図の勉強に時間をかけました！歴代の先輩方の良いところは継承しつつ、見直すべきところは他のチームのモデル図を分析して真似て学ぶようにしました。先輩方のモデル図を参考に「いいね！」と思ったものから、自分たちでも実装・制御・検証できると思った技術はすべて取り入れました！(今年度の合言葉は“**TTP**”... (T)徹底 (T)的に (P)パクる!) 先輩方、ありがとうございました！！

## ☆モデルのここに注目！

昨年度のモデル図の反省点・アドバイスから、走行戦略(→4)や要素技術(→5)の対策・検証を今まで以上に行いデータを集めました。黒文字だけではなく、図やグラフをなるべく多く用意することで、技術の確証と理解の手助けになるようにしました。また、簡易アイコン →  を用意して各ページの内容との関連性を追求しました。

余談ですが、バッテリー補正( →5-6)のおかげで、去年の活動時にお蔵入りになった大量の電池がリユースできるようになり、実験・検証を行う回数がふえました♪