

チーム紹介

ヒカリバクシンオーは富士ゼロックス株式会社に勤務する5年目1人、2年目4人の若手メンバーで構成されています。今年のチームのコンセプトは

「光」のように「爆進」して「王者」になる！

決して某名スプリンターにあやかって命名したわけではありません！

組込み、そしてモデリングの未来へ一言

巨大化、複雑化していく現状の組み込みSW業界において、もはやモデリングは当たり前のスキルです。技術者全員が早くそのスキルを身につけて、**要求**を即**仕様**に**変更**、そして**不具合**の出ない素晴らしい世界を！

コンテストにかける意気込み、アピール

歴代の参加チームはCS大会出場経験はあるものの、なかなか競技成績が振るわずにいました。更に今年は少ない人数、大半がロボコン初心者、モデリングどころかプログラミングも怪しい人もちらほら。いつにも増して厳しい状況ですが、諸々の逆境をはねのけて、歴代のメンバーが未だ達成したことのない

『CS大会で全難所クリアして完走！』を目指して精一杯頑張ります！

モデルの概要

P1. 要求分析

チーム活動方針・およびシステムが満たすべき機能/非機能要件の検討結果から、基本攻略方針を記載しています。

P2. 構造

再利用性・拡張性・汎用性を意識した作りを心がけ、要求を満たすための全体構造を(パッケージ図および)クラス図で記載しています。

P3. 振る舞い

システムがどのように動くかをステートマシン図およびシーケンス図を用いて記載しています。

P4. 走行戦略

コース走破に必要な走行戦略を『区間』のインスタンスで表すことでトレーサビリティをとっています。

P5. 要素技術

要求分析との対応、確実に走破するために必要な走行・検知の正確性・確からしさを意識しています。

設計思想

■「走行」＋「検知」＋「追加アクション」でコースを攻略！

今までの「走行」＋「検知」だけでは仕様未確定エリアⅡに対応できない。。。そこでバーコードの読み取りやルート探索など、新しい役割である「追加アクション」という概念を導入することでコース攻略を実現します！

モデルのここに注目！

■D-Caseを使用した非機能要件の分析

- ・ゴールをエビデンスで担保することで、トップゴールが満たされることが確認できます。「確実に走破する」ために必要な要件について分析しました。

■仕様未確定エリアⅡの対応

- ・障害物/段差等を考慮した柔軟なルート探索が実現できます。
- ・全256通りテストしなくても確実性が担保できる走行戦略が記載されています。