

チーム紹介

株式会社デンソーは、先進的な自動車技術、システム、製品を提供している自動車部品サプライヤーです。私達、DisplayGはカーナビに搭載されているカメラ表示やエアコン表示のソフト開発部隊からの参加です。



組込み、そしてモデリングの未来へ一言

モデルベースで開発する技術は、品質・コスト・納期を守る上で、設計者が身につけるべき技術であり、これからのカーナビゲーション開発に役立てたい。

コンテストにかける意気込み、アピール

【目標】チャンピオンシップ大会優勝！
昨年、チームのメンバは全員ETロボコン大会初参加でしたが、経験者の指導のもと地区予選3位で予選通過することができました。
しかしながら、チャンピオンシップでは、入賞どころか完走もできませんでした。その悔しさをバネに今年は『最速』だけでなく、『確実に』走りきるといふ部分にも力を入れ、再チャレンジします！
今年は地区大会優勝できました。東海代表として最高の走りを見せます！！

モデルの概要

構造
NXTと周りの機材とのシステムの関係・責務を配置図で明確にしました。そこからNXTのシステム内部をパッケージ分割し、各パッケージ内の詳細構造をクラス図で表現しました。

振る舞い
処理流れをシーケンス図とコミュニケーション図で表現しました。

走行仕様
走行戦略に基づく走行ロジックを解説しています。

要素技術
走行戦略をささえる基礎技術について解説しています。

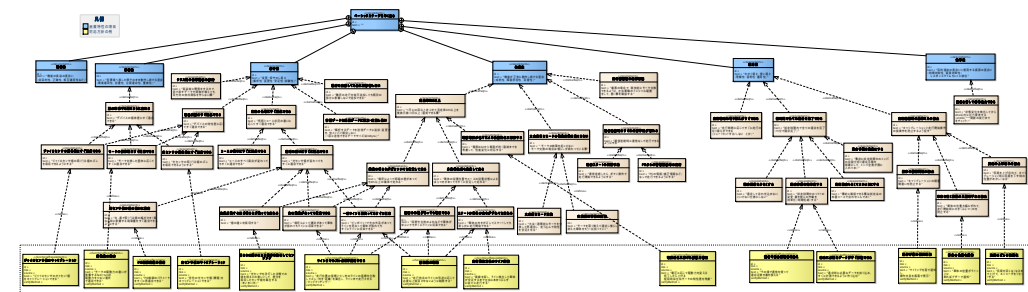
設計思想

< 基本コンセプト >

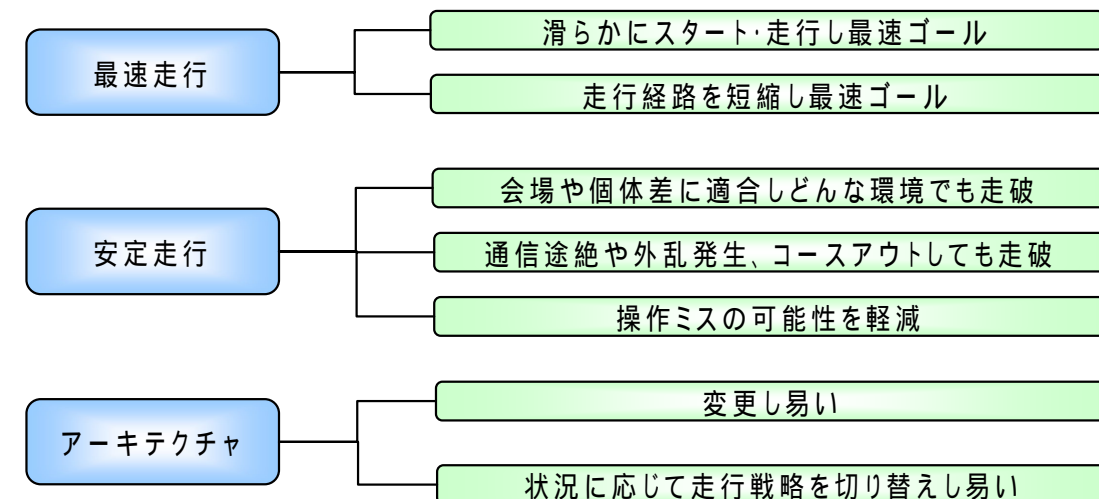
最速で確実にベーシックステージを走り切る

< コンセプトの実現方法 >

コンセプトから実現に必要な事を要件として抽出し、対応方針を検討し設計



< 要件と開発方針一覧 >



抽出した要件・開発方針に基づいて設計

モデルのここに注目！

スタート高速化 (P4.走行仕様)

最速で確実に走りきるためのスタートへの取り組みも見てください。

カーブ旋回量補正 (P4.走行仕様)

光の外乱により調整しきれずなす術が無かった昨年のチャンピオンシップ大会。高速かつ確実に走りきるため、昨年から戦略を大きく変更しているポイントです。