

★チーム紹介

今回でチャンピオンシップ大会には2度目の出場になります。去年は出場できず、悔しい思いをしたので今年は青大パワー全開という意味を込めてチーム名に「MAX」を加え、「青大ロボコン研MAX」にパワーアップしての出場です!! 今年は新たに1人がチームに加わり、教員1人、4年生4人、3年生1人で参加します。よろしくお願いします♥

★組込み、そしてモデリングの未来へ一言

組み込み分野でもモデリングの重要性は増しているが、自分たちの周りはそうなっていないと感じています。ETロボコンで得た知見を周りに広めていきたいと思います。

★コンテストにかける意気込み、アピール

モデルと走行でベストをつくし、出来るだけ上位に食い込む。地区大会では戦略を立て走行であまり攻めていけませんでした。チャンピオンシップ大会では守るものなんてないので全難所に挑んでいきたいと思います。

所属:青森大学ソフトウェア情報学部

★ここに注目!

<色分けで見やすいモデル図に>

基本的に4色で全ページを追えるようになっています。

通常走行 難所走行 リアルタイムログ フェイルセーフ

その他の5色はそのページでの見やすさ向上のために使用しています。



<コース形状に合わせた走行>

コースを直線、左右カーブ、難所など22区間に分割しそれぞれの区間に適切な速度で走行します。詳しくはP1にてご覧ください。

<基本走行を組み合わせて難所攻略>

シーソーや階段、ガレージ・インなどの難所をエッジ走行、直進、旋回などの基本走行を組み合わせて実現します。詳しくはP3にてご覧ください。

<ログ取得環境>

今までログ取得からグラフ作成、それを見て検証という作業が長過ぎたのもっと効率化したいと思いながらログの開発環境を改善しました。どのように改善したかはP5にてご覧ください。

★設計思想

走行アルゴリズム考案→走行テスト→ログとビデオで検証→改善→…を繰り返し、目標を実現する。

★追加課題への取り組み

並行性設計についてはP4にて
オリジナリティにも挑戦!!詳しくはP5にて