

ETロボコン2010

チームID:141 チーム名: SAGA組込ソフト研究会

地区: 九州

地域: 佐賀県佐賀市

所属: 個人



★チーム紹介★

組込み開発経験が全くない佐賀県の現役プログラマーで構成される、実力未知数(笑)のチームです。
地区大会では、予想外の好成績を残す事ができ、「初心者でも頑張ればここまでやれる!」という自信を得ることが出来ました。
そしてETロボコンへの参加を通して組込みソフトやUMLへの理解が深まりました。
今回初参加となるチャンピオンシップ大会でも、良い成績が残せる様に日々頑張っています☆
抜群のチームワークと、独創的なアイディア、そして飽くなきチャレンジ精神で、記憶に残る走りを目指します!

★組込み、そしてモデリングの未来へ一言★

これからの時代、システムはさらに複雑化・多様化していくでしょう。
そんな中、組込みソフトウェアの重要性・可能性はますます増えていくと思われます。
そして、それらの設計には、ソースコードの自動生成などをを行うことができ、開発にもたいへん有効的なモデリング技術が必要不可欠となるはずです!

★コンテストにかける意気込み、アピール★

●ロボコン競技を楽しめます！

失敗を恐れず、難所攻略にチャレンジします！
競技を思いっきり楽しめます！



●モデリングも頑張ります！

地区大会参加を通じて、UMLの基礎が分かりました！
まだまだ理解が足りない部分もありますが、しっかり勉強して、
チャンピオンシップ大会でもモデル部門の上位を狙います！

●チャンピオンシップ大会優勝を目指します！

今年は初めてのチャンピオンシップ大会出場となりますが、地区大会を通じて大きく成長する事が出来ました。
悔いが残らないように、走行・モデル両方において、すべての力を出し切ります。
そして、チャンピオンシップ大会優勝を目指します！

★ここに注目！★

●ライントレースやマーカー検知にこだわらない走行！

ライントレース走行にこだわらず、走行体の角度算出と、非ライントレース走行を組み合わせ、大胆なショートカットを実現します。また、マーカー検知以外の手段でも走行体の位置を把握出来るように工夫しています！

●豊富な動作(ふるまい)を用意！

進む、止まる、方向転換、段差を上る、など、競技フィールドを「縦横無尽」に駆け回るための動作を行います。

●リカバリー設計で安心！

予期せぬコースアウトなどに備えて、様々なリカバリー機能を実装します。

★設計思想★

私たちが目指すもの…それは、S A G A の追求…

●スピードへの挑戦！(S:Speedy)

スピードを重視した走りを目指します！

●アクティブな走行！(A:Active)

ライントレースにこだわらない、ダイナミックな走行を目指します！

●優雅な動きも重視！(G:Gracefully)

走行距離や進行方向を計算し、優雅で繊細な動きを目指します！

●進歩していく心を忘れない！(A:Advance)

現状に満足しない、常に進歩することを目指します！
チャンピオンシップ大会では、地区大会よりさらに洗練された走りを目指します！

★追加課題への取り組み★

●並行性設計

取り組みの有無:無

⇒検討しましたが、従来の資産(シングルタスクにて設計)を流用する事による
メリットに着目し、今回はシングルタスクでの設計としました。