



★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じて組込みソフトや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みます!

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みます!

●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!★

●ライトレースやマーカージ検知にこだわらない走行!

ライトレース走行にこだわらず、走行体の角度算出と、非ライトレース走行を
組み合わせ、大胆なショートカットを実現します。また、マーカージ検知以外の手段
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。