

地区: XXXXXX 地域: XXXXXXXXXXXX

チームNo. XXX チーム名: XXXXXXXXXXXXXXXX 所属: XXXXXXXXXXXXXXXX

チーム紹介、目標、意気込み

ダミーテキストダミーテキストダミーテキストダミーテキスト
ダミーテキストダミーテキスト
ダミーテキスト
ダミーテキスト
ダミーテキスト
ダミーテキスト

配布時のこの領域の大きさが記載可能な範囲です

モデルの概要

- ダミーテキストダミーテキストダミーテキストダミーテキストダ
ミーテキストダミーテキストダミーテキストダミーテキスト
- ダミーテキストダミーテキスト
- ダミーテキストダミーテキスト
- (文字サイズは16ポイント以上、全角で300文字程度)

ここに書いた説明で、モデル図全体を読んで得られる分析、設
計の全体像、重要なポイント、効果や実績を捉えることができる

モデルの構成

- 要求分析
 - ダミーテキストダミーテキスト
 - ダミーテキストダミーテキスト
 - ダミーテキストダミーテキスト
 - ダミーテキストダミーテキスト
- 分析モデル
 - ダミーテキストダミーテキストダミーテキストダミーテキストダ
ミーテキストダミーテキスト
 - ダミーテキスト
 - ダミーテキスト
 - (文字サイズは16ポイント以上)

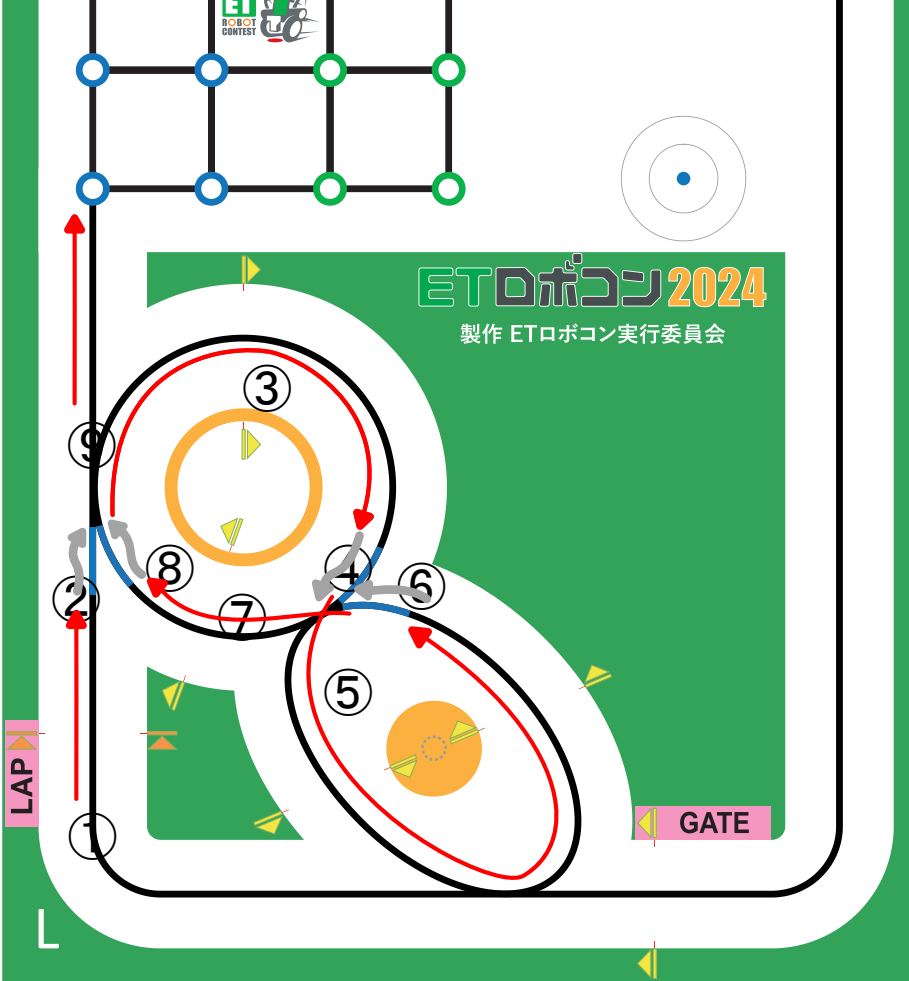
注：公開されている地域、
例)「東京都中央区」等

注：北海道、東北、北関東、東京、
南関東、東海、北陸、関西、中四国、
九州北、九州南、沖縄のいずれか

注：公開されている所属名を記載、
個人参加の場合は”個人”を記載

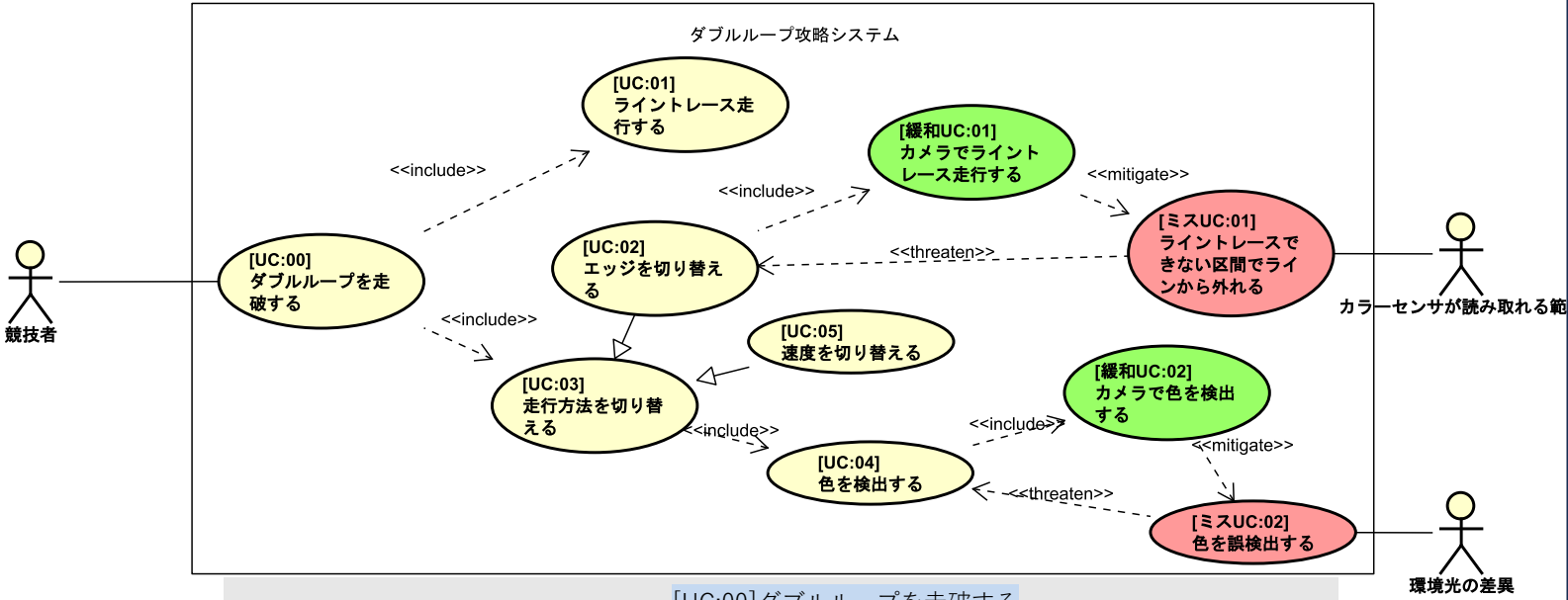
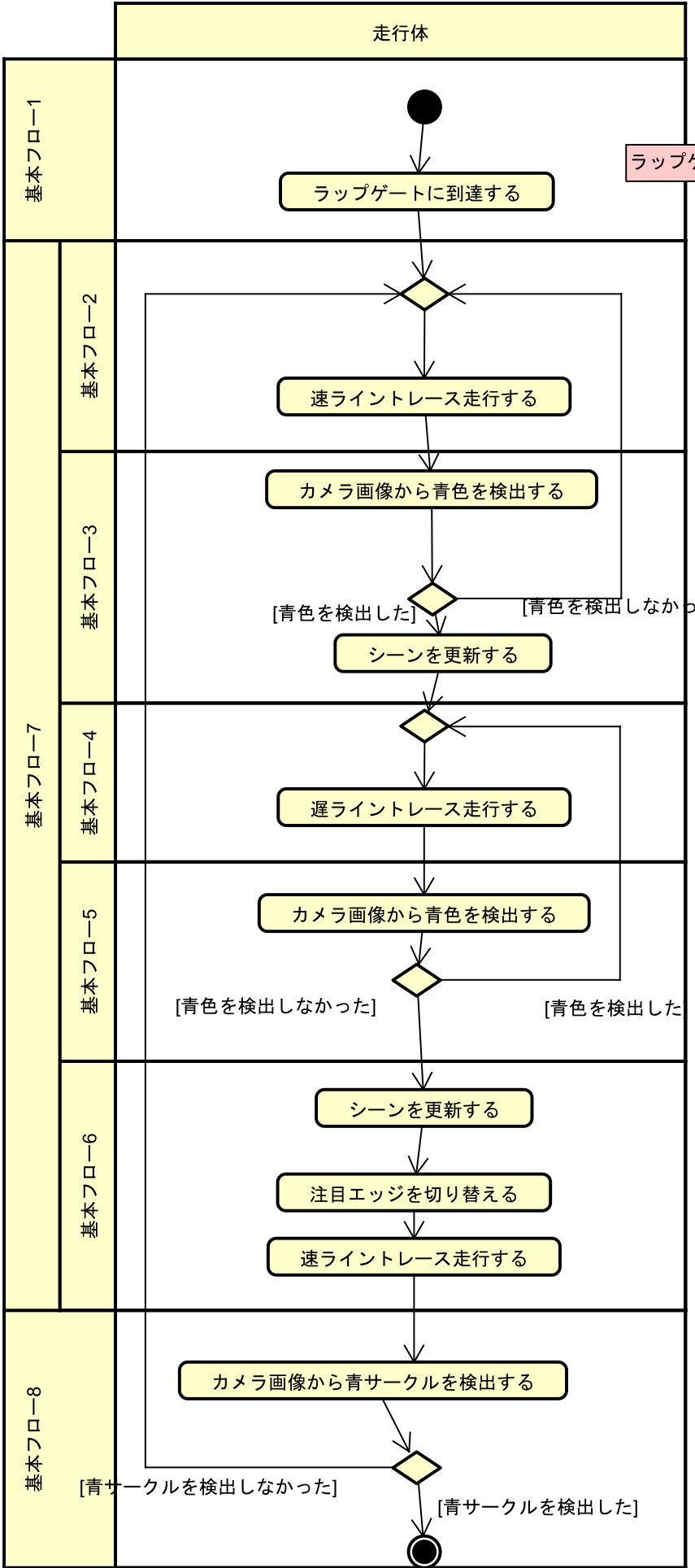
提出時には消してくださ
い

ここに書いた説明で、どのように分析設計が進められ、分析に何
が書いてあるか、設計の何が書いてあるか、制御として何に取り
組んでいるか、それらがどのようにつながっているか、といったこ
とが把握できる



シーンNo.	シーン名称	走行方法	終了条件
①	ループスタート	ダブルループ 進入準備	青線を検知
②	真円入口エッジ切り替え準備	左から右エッ ジ切り替え準備	青線を未検知
③	真円走行	右エッジ走行	青線を検知
④	楕円入口エッジ切り替え準備	右から左エッ ジ切り替え準備	青線を未検知
⑤	楕円走行	左エッジ走行	青線を検知
⑥	楕円出口エッジ切り替え準備	左から右エッ ジ切り替え準備	青線を未検知
⑦	真円走行 2	右エッジ走行	青線を検知
⑧	真円出口エッジ切り替え	右から左エッ ジ切り替え準備	黒線横断
⑨	ループエンド	左エッジ走行	青サークルを検知

アクティビティ図の説明



[UC:00]ダブルループを走破する

概要 走行体がダブルループを走破する
アクター 競技者
前提条件 走行体がLAPゲートを通している
事後条件 走行体が青サークルに到達している

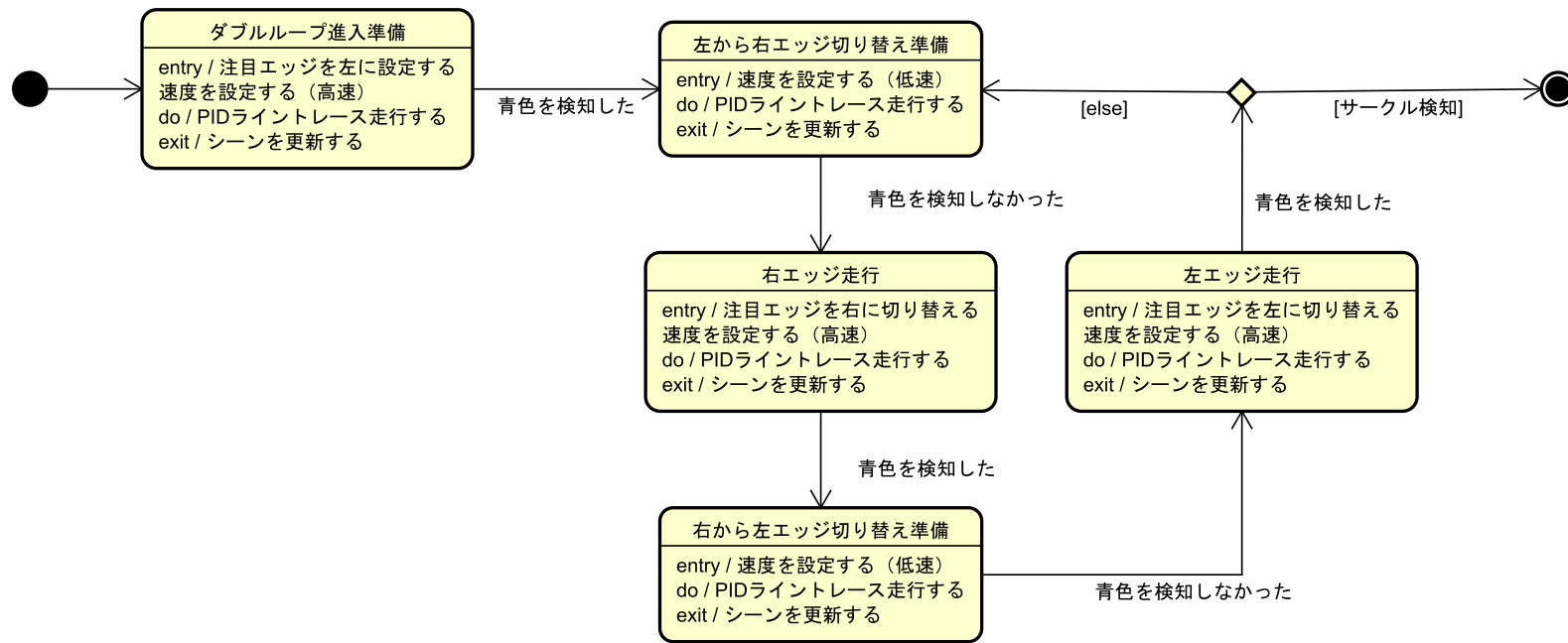
基本フロー

- 1、速ライトレースを行う（PID制御）
- 2、青色を検知するまで基本フロー 1 を繰り返す
- 3、青色を検知したらシーンを更新する
- 4、遅ライトレースを行う（PID制御）
- 5、青色を検知しなくなるまで基本フロー 4 を繰り返す
- 6、青色を検知しなくなったらシーンを更新し、注目エッジを切り替え、ライトレース速度を上げる
- 7、2～6を繰り返し、ダブルループを走行する
- 8、青サークルを検出すると、走行を終了する

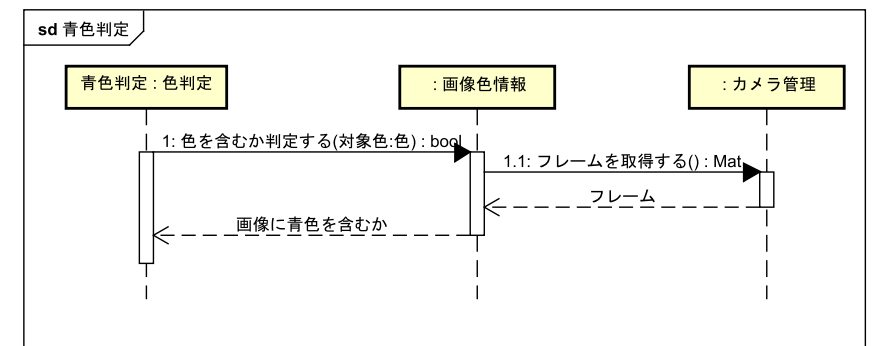
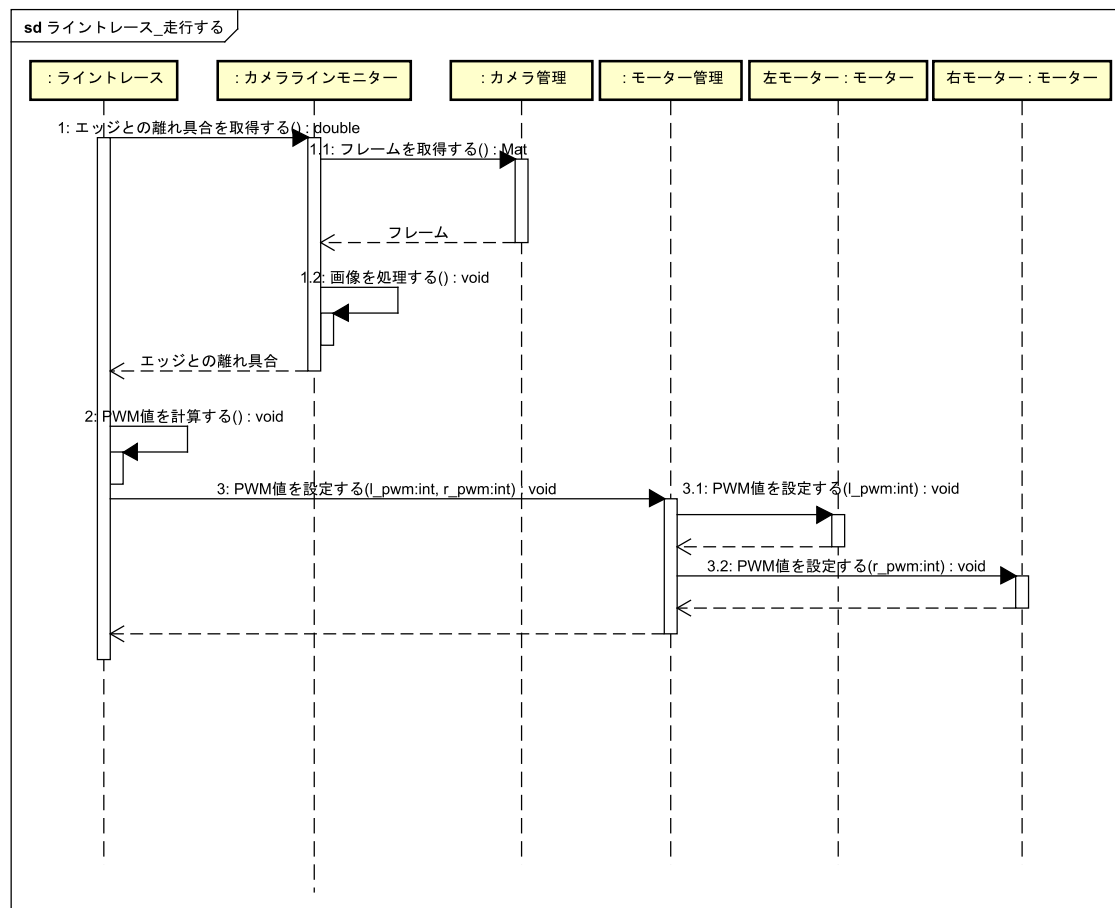
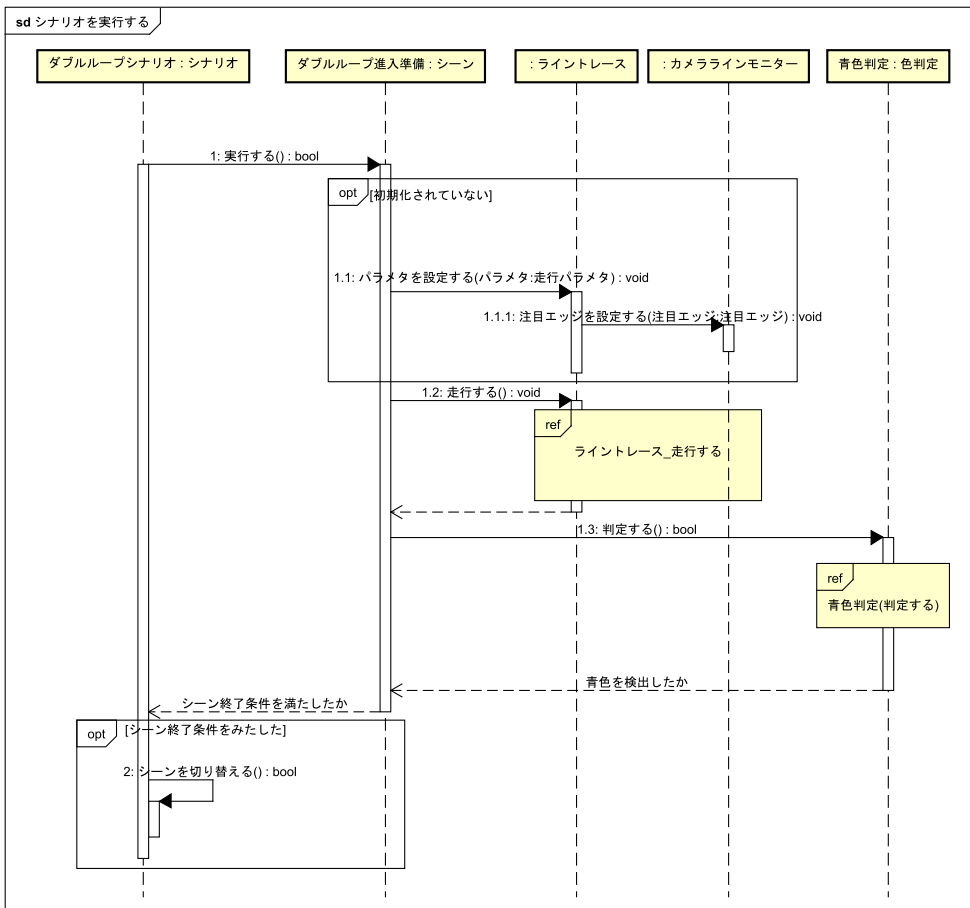
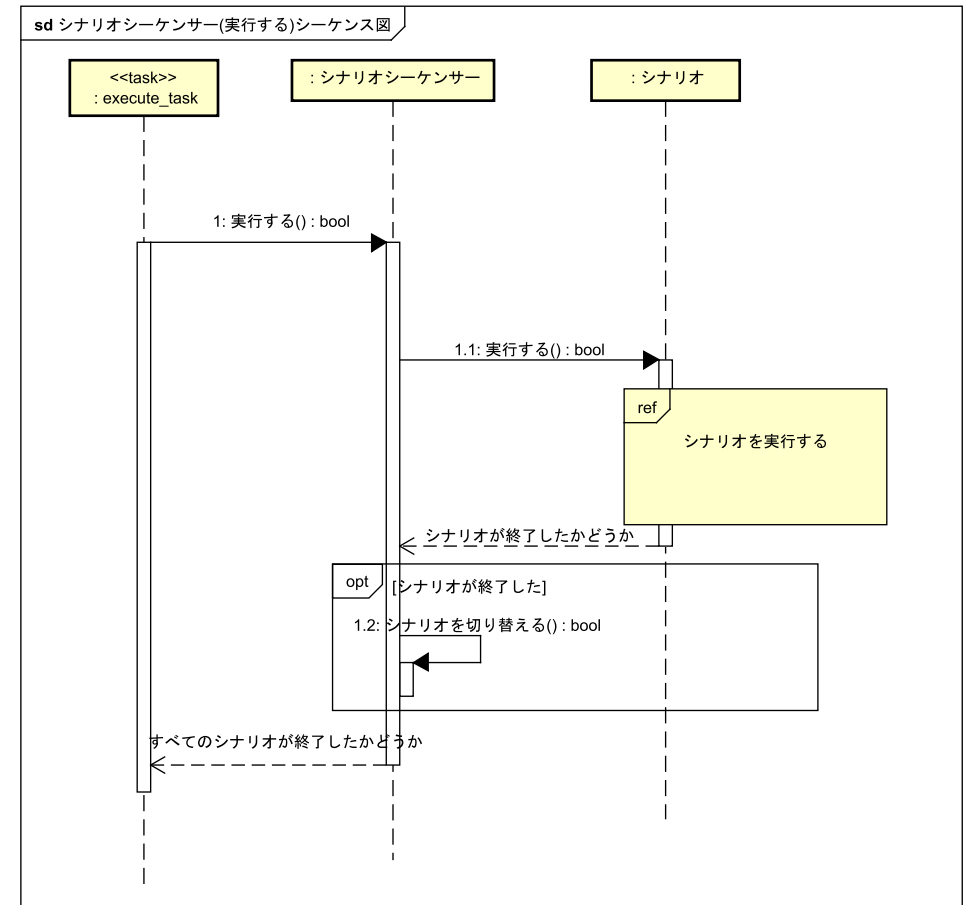
[UC::01] 緩和
[UC::01]
[UC::04] 緩和
[UC::02]
[UC::02] [UC::05]
[UC::01] 緩和
[UC::01]
[UC::03]

ユースケース図の説明

状態の説明



シーケンス図の説明（前置き）



工夫点（最終頁とする）

- ここに選択した機能を実現するための工夫点を書く
- 課題（問題）、対策、効果が分かる形で書く…などなど
- 工夫点を記載する場合でも、最大ページ数は変わらない。