

チームNo. XXX

チーム名: XXXXXXXXXXXXXXX

所属: XXXXXXXXXXXXXXX, XXXX

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

1. 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
2. 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
  - (文字サイズは16ポイント以上)

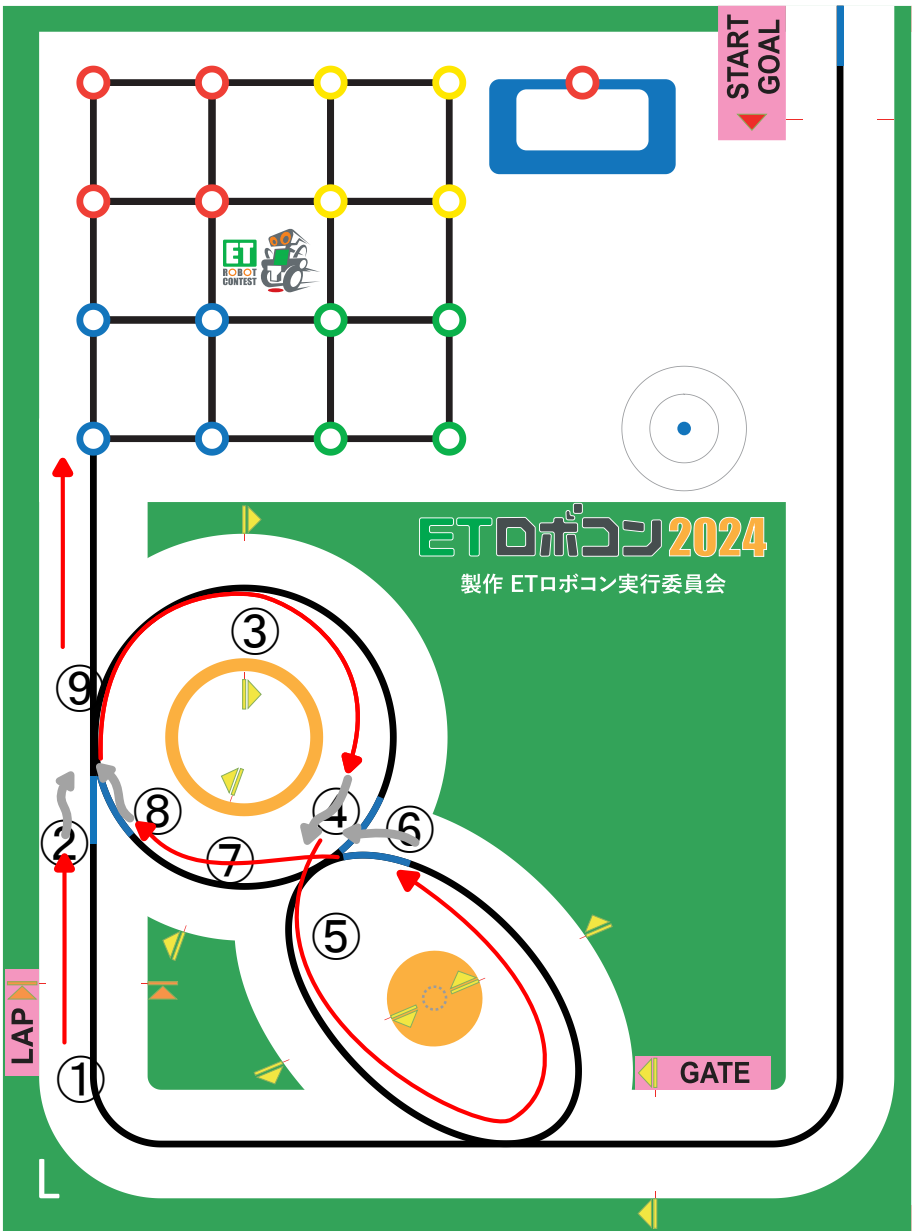
注：公開されている地域、  
例)「東京都中央区」等

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

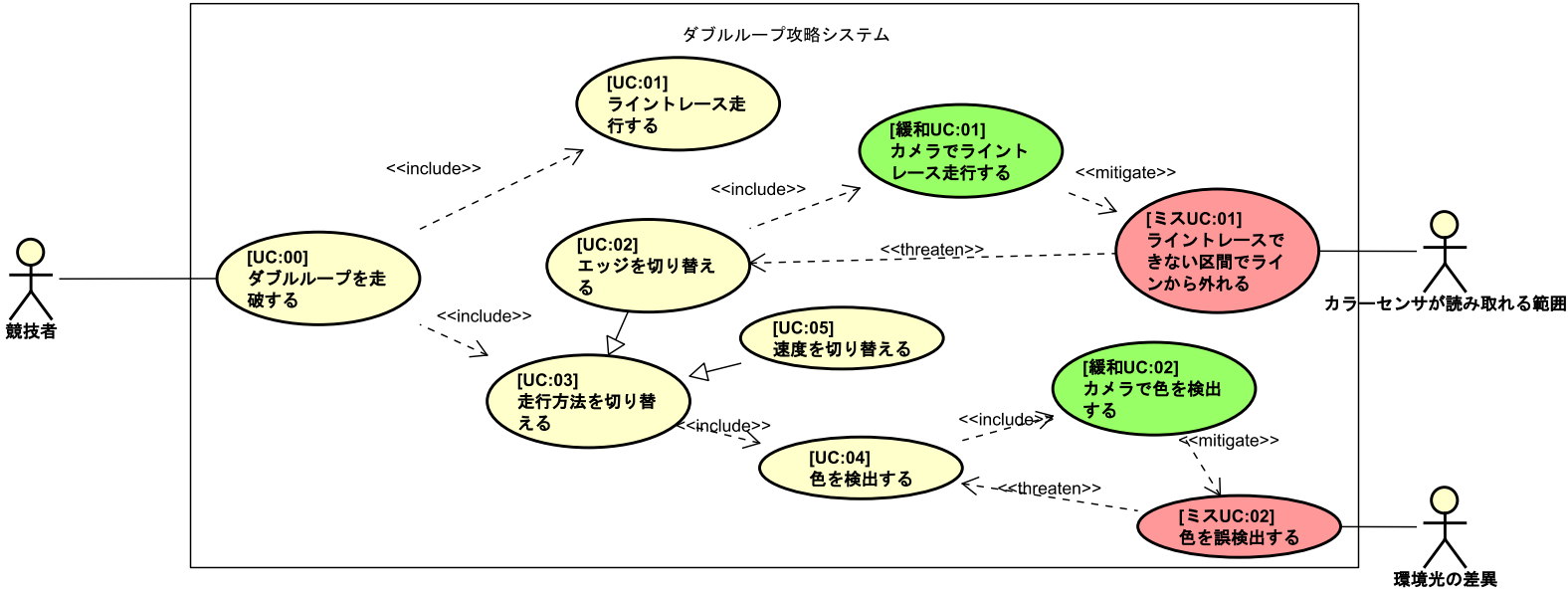
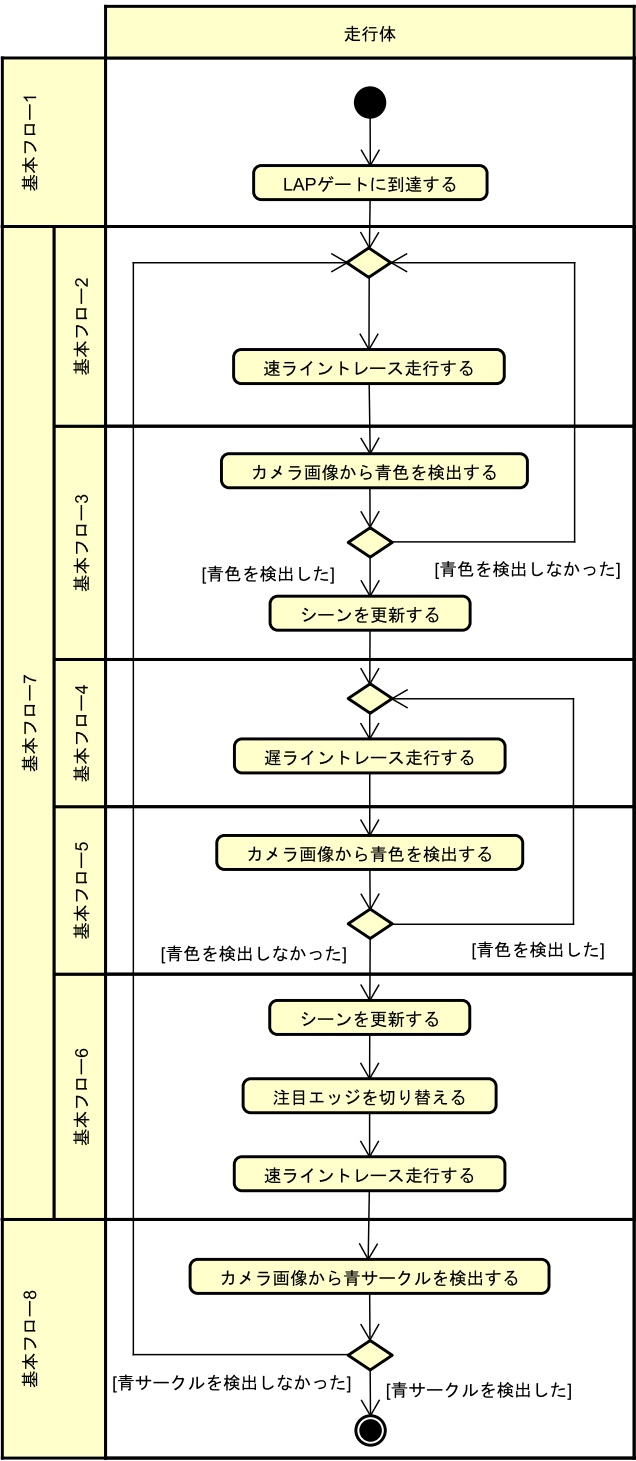
注：公開されている所属名を記載、  
個人参加の場合は”個人”を記載

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



[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ゲートを通過している

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

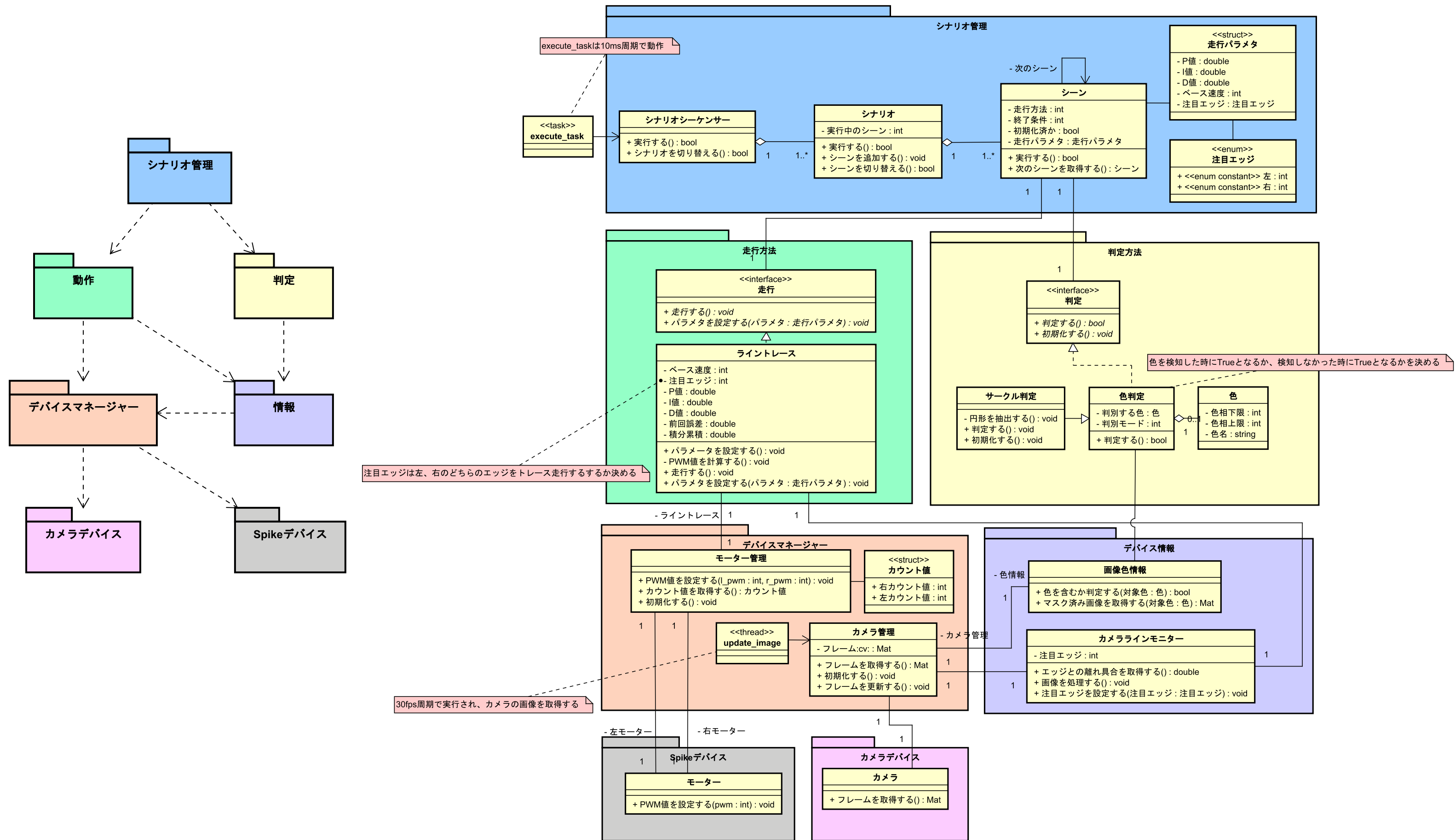
[UC::02]

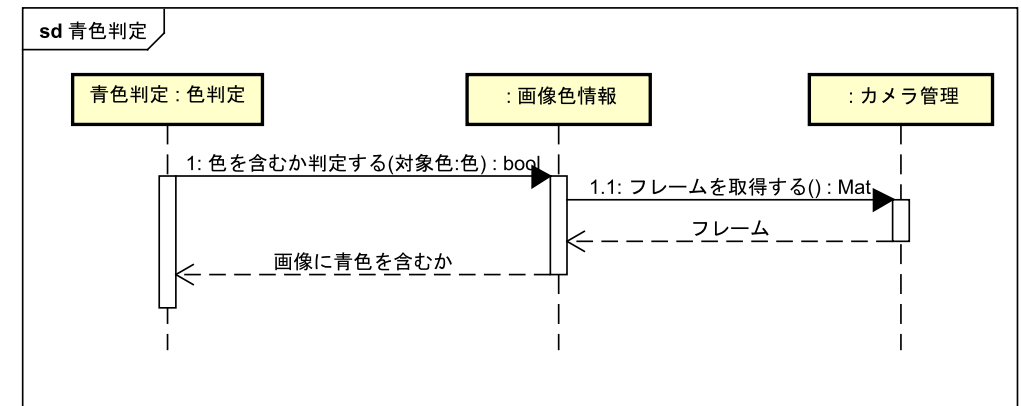
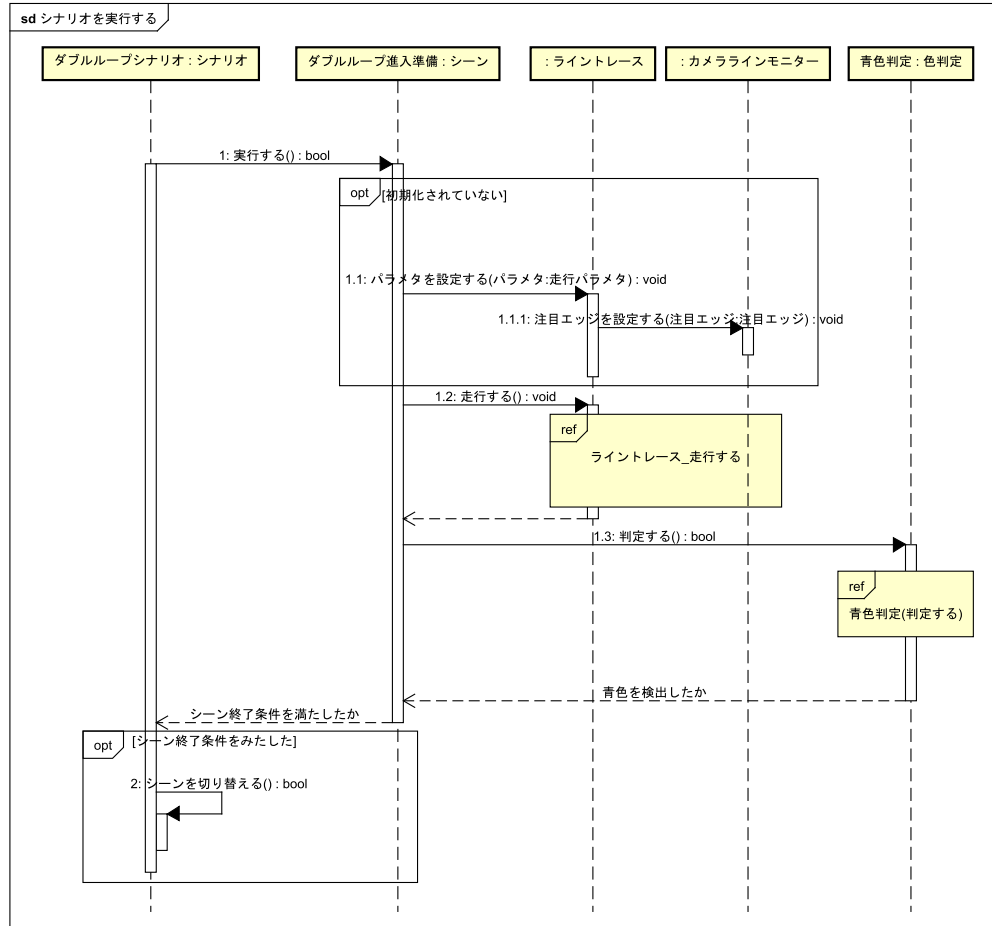
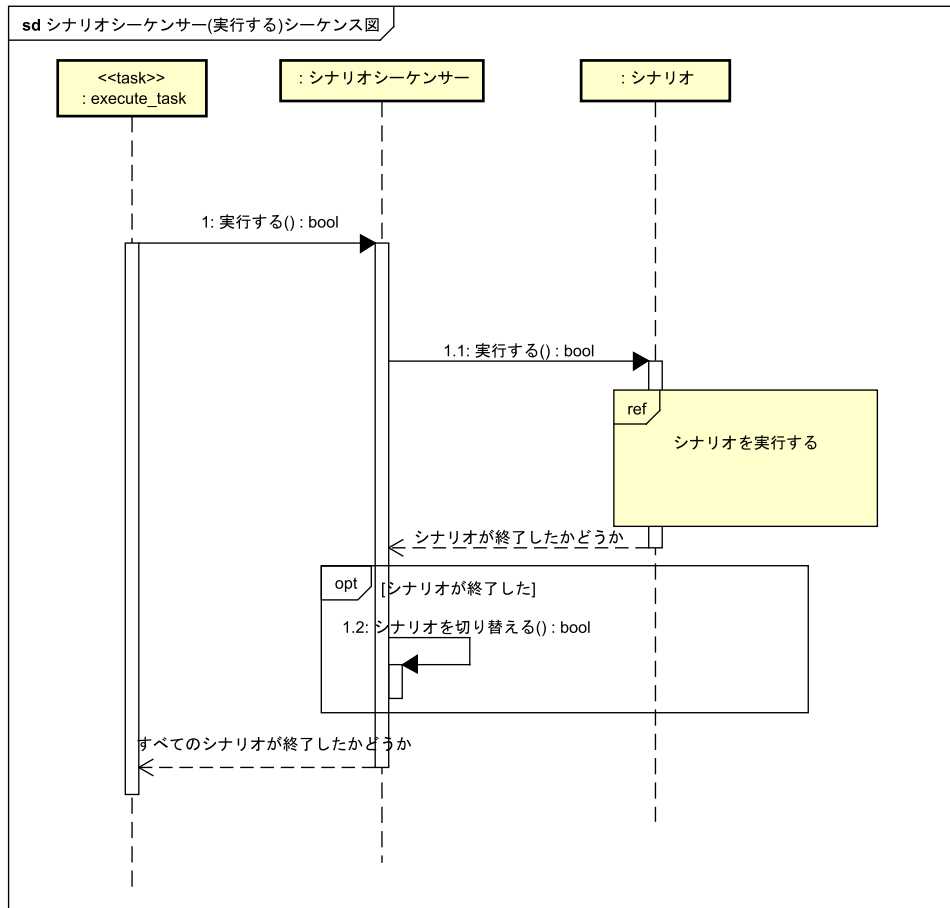
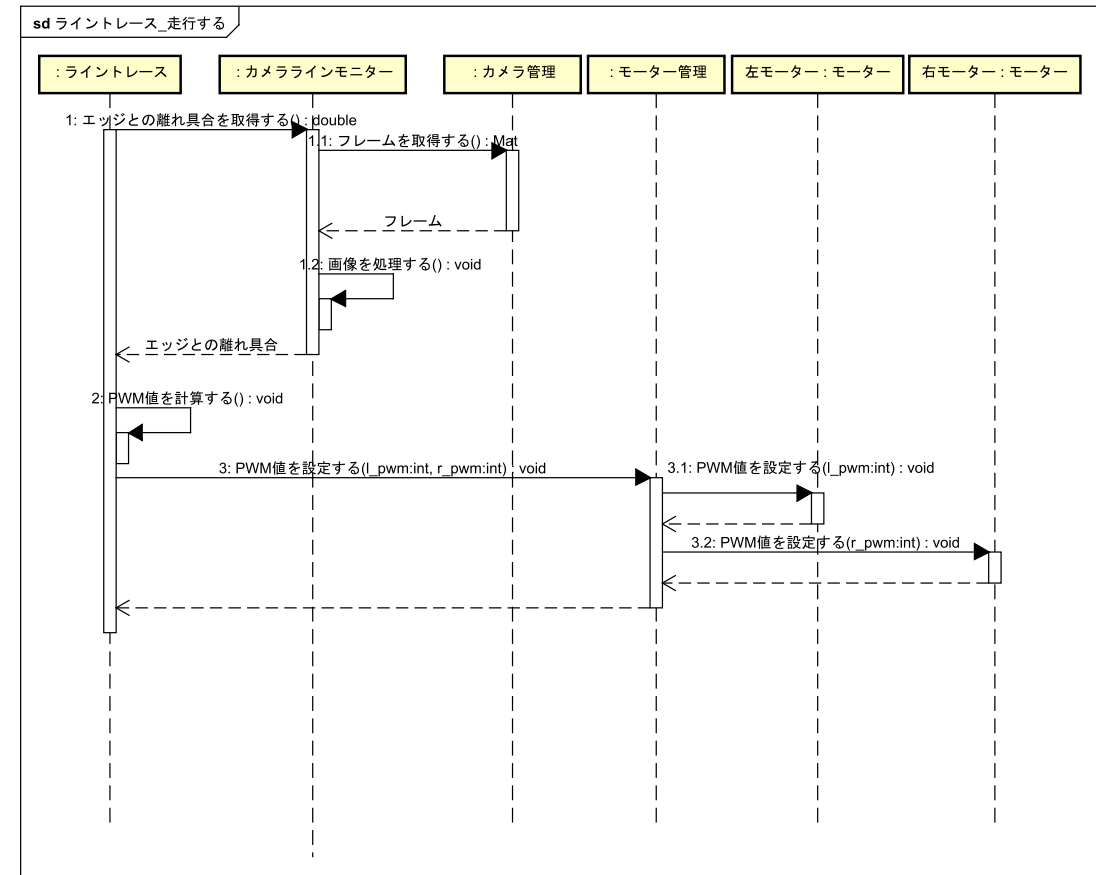
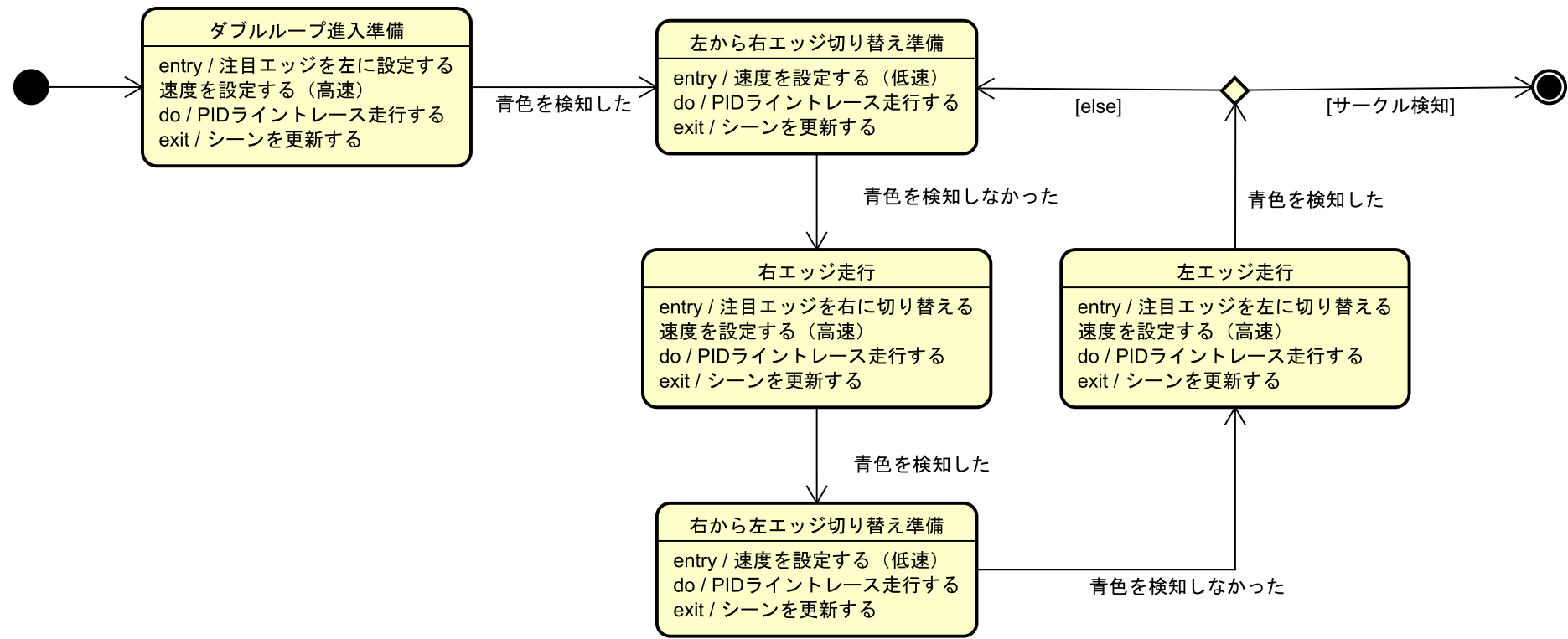
[UC::02] [UC::05]

[UC::01] 緩和

[UC::01]

[UC::03]





# 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。