

☆チーム紹介

金沢工業大学の2年生と3年生で構成されたチームです。

愛と勇気と走行体だけが友達の5人が集まり、時間の許す限り走行体と戯れました!

☆組込み、そしてモデリングの未来へ一言

モデリング技術を習得できたことに加え、それに基づきプログラミングを行うといった、組込みソフトウェア開発一連の工程を経験できることは非常に貴重であり、至上の喜びであります。この場で得ることのできた技術や経験を基に、未来を支えることのできる組込み技術者を目指します。

☆コンテストにかける意気込み、アピール

全国区の実力を有する我々が、地区大会からの出場を義務付けられることは大変遺憾であります。我々が目指すところは全国の頂点であり、今回の地区大会参加は一通過点でしかありません。全国への切符はもはや定期券でしかない故に今回の地区大会出場の目的はルビーロマン獲得のみであります。

今回は、初のアドバンストクラスということもあり、分からないことも多かったのですが、仕様未確定エリアへの対応や、新しい難所の攻略を中心に頑張りました。

☆モデルの概要

今回は攻略すべき難所が多いことを考慮し、要求分析ではまず攻略する難所の選定を行い、コースの走行経路を決めました。その上で、それらに関して静的・動的な解析を行い、クラス図・シーケンス図などの作成を行いました。

また、走行戦略や要素技術の検討では難所の具体的な攻略法の考察を行いました。

☆設計思想

計画した走行スケジュールを基に区間ごとの攻略法や特に力を入れた難所の攻略法、自分達が課題としている問題のクリア方法を中心に設計を行いました。

☆モデルのここに注目!

アドバンストクラスでは、難所がたくさんあるため全ての難所をクリアすることは難しいと考えました。そこで、難所の優先度を決め優先度の高いものから攻略をしていくことにしました!

特に、ジャンプ台攻略方法は必見です!!

それと、デザインも!!!