



portfolio

Webデザイナー・Webディレクター

橋口 裕太

HASHIGCHI YUTA

生年月日：1996年12月7日

血液型：O型

mail：buendo@outlook.jp



1996年、熊本県生まれ。崇城大学を卒業後、株式会社あとらす二十一に入社。お客様先に常駐する形で勤務を行い、約2年間日本BS放送様のマーケティング局でWebデザイナーとして番組ページ・特設LPのデザイン・コーディングを担当する。3年目はLINE株式会社様のみらい財団部署でプログラミング学習プラットフォームのWebディレクターを担当。リニューアルの作業を行っている。

SKILL

Photoshop

★★★★★

Illustrator

★★★★★

HTML

★★★★★

CSS

★★★★★

Sass

★★★★☆☆

JavaScript

★★★★☆☆

自己PR

・順序立ててまとめるのが得意です

業務の状況把握や作業依頼書の作成をする際に順序だててまとめるのが得意です。配属されてすぐにWebサービスに使用するキャラクターの作成依頼を行う業務が発生した際は、現状が把握できていなかった为上長とヒアリングを行い、それをもとに作業依頼書を作成したところ、大変好評をいただき、新しいサービスの企画書作成やユーザー向けマニュアルの作成担当に抜擢されました。

・情報を集めて課題解決への緒を探します

担当していた業務では毎回異なった内容の依頼が入って来たり、全くの専門外な内容だったりします。手探りで業務進めていく中でできる範囲で自分で調べ専門の担当者へエスカレーションする際も、丸投げするのではなく自分の見解を添えてお願いするようにしています。見当違いな場合もありますが、スムーズに課題解決へと繋がることもあるため、できるだけ行うように心がけています。

Webディレクター業務

2021年3月～2022年4月 LINE entry運用・リニューアル | LINEみらい財団



<https://entry.line.me/>

製作期間 / 制作範囲

スケジュール大幅ずれ

※詳細は下記に記載

/ 180ページ（ポップアップ含む）

担当範囲

- ・ 文言翻訳・作成
- ・ デザインチェック
- ・ 進行管理
- ・ 社内外折衝

詳細内容

韓国のプログラミング学習プラットフォーム「Entry」の日本語ローカライズ版「LINE entry」の運用業務とリニューアル進行。もともとリニューアルは5月に完了予定だったが、3月の個人情報についての報道を受け、急遽、契約のまき直し対応と運用権利の譲渡を行ったため大幅にスケジュールがずれる。

派生業務

・ 各種契約締結の進行

法務・情報セキュリティに確認・ミーティングを重ね契約書のまき直しをおこなった。誰が今対応しているのか分からなくならないように、動きがあるごとに議事録を作成し状況管理を行った。

・ 運用権利の譲渡

運用権利を所属部署に譲渡をおこなったことでユーザーへ利用規約・プライバシーポリシーへの同意をとる必要があったため、同意ポップアップの仕様書作成・本番環境への反映を行った。



・ ユーザー向けのマニュアル作成

リニューアルの時期がずれたため、リニューアルで追加される新機能について説明を中心にマニュアルの作成を行った。小学生向けのサービスのため、極力むずかしい言葉は使わないようにし、漢字にはルビを振って作成した。

製作期間 / 制作範囲

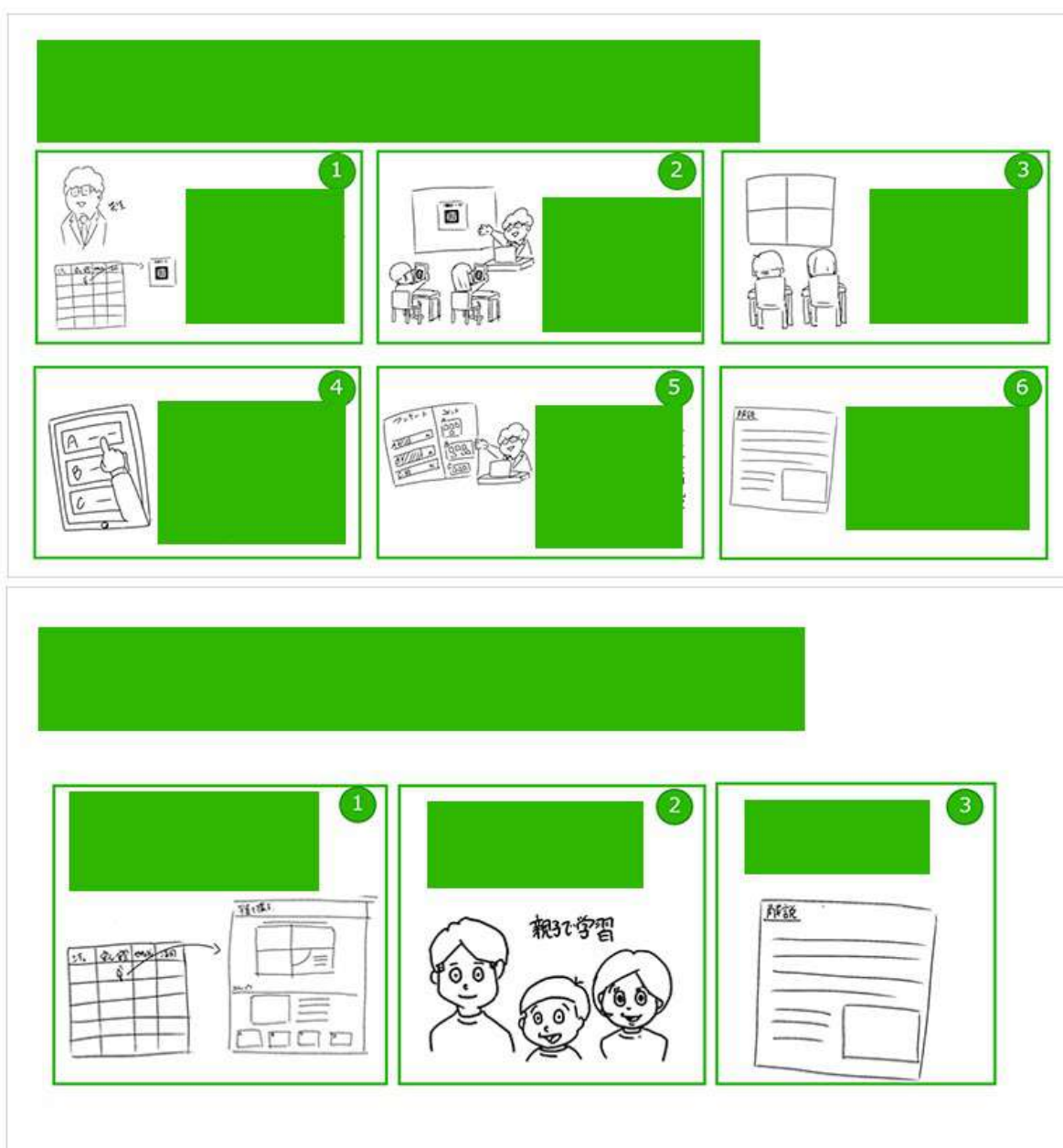
リニューアル進行中のため現在保留中
企画書

担当範囲

- ・ 概要ヒアリング
- ・ 進行管理
- ・ 内容のまとめ
- ・ 企画書作成

詳細内容

LINEみらい財団が提供している情報モラル教育のシステム化の企画。上長が考えている内容をヒアリングし、資料として作成した。話している内容の齟齬がないように、順次すりあわせを行いながらイメージをイラストにして確認できるように自分でかいて資料の作成を行った。



※公開していない情報なので内容は伏せてあります。

Webデザイナー業務

2019年6月～2021年2月 BS11HP運用 | 日本BS放送

担当範囲

- ・番組情報・次回予告の更新作業
- ・特設ページの作成・運用
- ・新規番組ページの作成
- ・各種バナー作成

詳細内容

日本BS放送（BS11）のHP運用。番組ページの作成・更新やシーズンごとに放送される特別番組やイベントの特設ページの作成・運用を担当。

CMSを使って更新していく業務となり、通常の番組ページは決まった形のものを作成し、特設ページはある程度自由にデザインすることが可能。

通常番組ページ



<https://www.bs11.jp/drama/kimhisho/> 他

製作期間 / 制作範囲

4時間～16時間 / メインビジュアル作成、番組紹介・登場人物記入、番組情報記入、告知バナー作成

業務内容

新しく始まる番組のページ作成業務。各番組に準備されている番組情報の量で制作時間が変動する。ドラマやアニメのページを作成する場合は作品の内容を確認して雰囲気にあったページの作成を心がけた。時間がある場合は動画や内容のまとめ記事などを確認。作成を重ねるごとに依頼元の部署の方から好評をいただいた。

特設ページ



<https://www.bs11.jp/feature/miraculous-nurie/index.php>

ミラキュラス おうち時間キャンペーン



製作期間 / 制作範囲

40時間 / メインビジュアル作成、ページデザイン、コーディング、レスポンス対応、告知バナー作成

業務内容

コロナ禍でうち時間を過ごす中で、こどもむけにぬりえのキャンペーン企画を行った特設ページ。Twitterとの連動企画だったためTwitterにあげられた画像のみをサイトに表示させることを提案し、反映させた。



<https://www.bs11.jp/feature/miraculous-nurie/index.php>

第3回 BS11e-スポーツ学生選手権大会ページ



製作期間 / 制作範囲

64時間 / メインビジュアル作成、ページデザイン、コーディング、レスポンス対応、告知バナー作成

業務内容

毎年行われているBS11のeスポーツ学生選手権のエントリーページ。スケジュールが詰め詰めだったためこちらでデザインは融通を利かせて作成した。

ETロボットというレゴブロックで組み立ててあるロボットにプログラムを使って専用コースを完走するまでのタイムを競う大会に4人組で出場。主にシステムデザインを担当し、ロボットの動きを可視化させた。大会ではタイムを測る「技術部門」と、システムデザインの出来を確認する「デザイン部門」とで評価され、出場した九州北地区大会で「デザイン部門」は1位を獲得し、総合3位をとることができた。

[illegible]

SOJO RoboCons

機能	構造	振る舞い	工夫点
-----------	-----------	-------------	------------

評価視点

「コースを完走する」

1.1 マインドマップ

チームの「チャレンジシップに出場する」という目標達成するためには避けては通れないコースを完走するという課題を遂行し、まずはマインドマップで必要な技術要素をあげた。このモデル図では、上の1つの実視方法に着眼する。

要求

実現方法

技術要素

図1-1 マインドマップ

1.2 ミスユースケース図

1.1 で挙げた実現方法の貢献を以下の図で示す。この貢献を1.1の**技術要素**で解決する。

1.3 アクティビティ図

1.2 で挙げた技術要素を使用し、ロボットが行う流れを段階毎に示す。

図1-2 ミスユースケース図

図1-3 アクティビティ図

機能
構造
振る舞い
工夫点

SOJO RoboCons

2.1 パッケージ図

パッケージ化した各クラス役の役割を明確にする。

表 2.1 パッケージ図の概要

パッケージ名	概要
管理	走行を管理する
機能	走行に必要な処理を行う
デバイス	各センサーの呼び出しや、APIの処理を行う
例示版子ライブラリ	走行体を例立させる
UI	ユーザー操作の管理する

図 2.1 パッケージ同士の関係

2.2 クラス図

機能を実現するために、以下のクラス図で示す。

図 2.2 クラス図

[illegible]

SOJO RoboCons

機能 構造 振る舞い 工夫点

3.3 ロケットスタートと走行中のシーケンス図

ロケットスタートから走行中の細かい流れを下記に示す。

```

sequenceDiagram
    participant S as [ロケットスタート]
    participant E as [ロケットスタート完了]
    participant R as [走行開始]
    participant M as [走行中]
    participant F as [走行完了]

    S->>E: 1. ロケットスタート完了
    E->>R: 2. 走行開始
    R->>M: 3. 走行中
    M->>F: 4. 走行完了
    F->>S: 5. ロケットスタート完了
  
```

図) 3 ロケットスタートと走行中のシーケンス図

SOJO RoboCons

機能
構造
振る舞い
工夫点

4.1 ロープスフィルター

1. 目的
 ① 急な変動や誤作動を減らし、安定した走行を実現する。

2. 課題
 ① 急な急減速の影響でロバースフィアの値にノイズが乗る。
 ② 急な急減速で誤作動が起きないようにする。

3. 改善案
 カラーセンサーとジャイロセンサーにロバースフィアを用いて値の急激な変化を抑制する。
 以下の式より現在の値を算出する。

$$x[i] = \frac{\text{光のセンサー値} \times \text{現在のサンプリング} \times \text{ロバースフィアの適用段階}}{\text{経緯度} = x[i] \times x[i-1] \times x[i-2] \times x[i-3] + \dots + x[i-n] \times (1-i)/n}$$

④ 4.1 に示すように、ロバースフィアを用いることで値が滑らかになる。
 しかし、より効果的にロバースフィアを使用するため、ロバースフィア適用段階"n"を定める必要があると考えた。

4.2 横揺れ判定

1. ④ 4.1 に示すようにフィルタ数は8サンプリング10回ずつのコースを走行する。
 ④ 4.2 に示すGate1-Gate2のタイムを計算する。
 (タイム測定スタートコース開始設定後) ロボットスタートの瞬間を計る。
 フィルタ数の影響が分かりやすいコースが理想的。
 ⑤ 完全直線と平均タイムと比較する。
 ⑥ 差があまり無い場合、さらに10回測定し、合計20回と比較する。

5. 結果

1. 表の4.1の □ で悪くないであるように、フィルタの7と8が完全直線の、タイムも良い。

2. 表2より、フィルタ7は平均タイムでは8より悪いが、フィルタ8の方が標準偏差が低いことから平均タイムにばらつきがない。また、完全直線が高いため、安定性が保たれている。

→ フィルタなし

→ n=10

表4.1 ロバースフィア適用段階比較

フィ ル タ	完全 直線 (s)	平均 タイム (s)	タイ ムの 順位
7	10	100: 11.092	7
8	90	100: 7.620	4

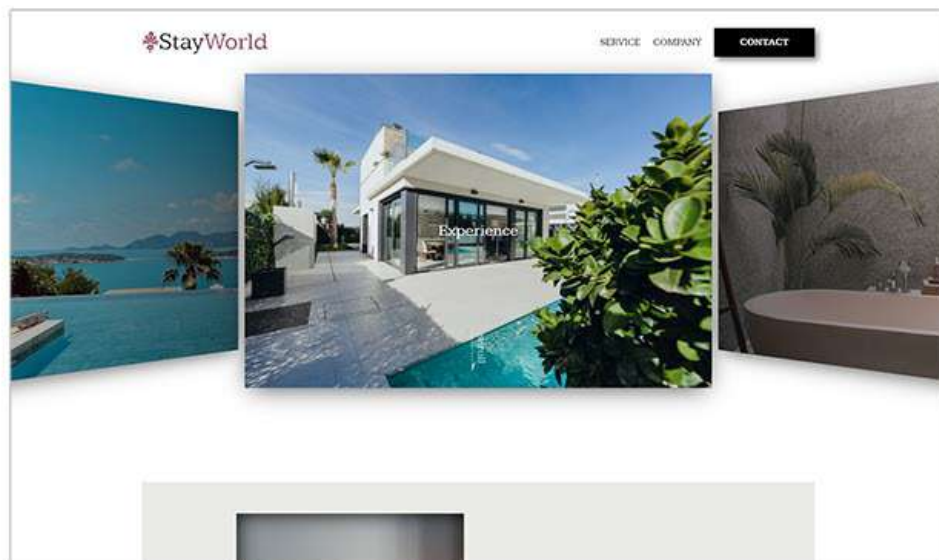
表4.2 フィルタ最適比較

フィ ル タ	完全 直線 (s)	平均 タイム (s)	標準 偏差
8	8	100: 10.645	2
7	90	100: 10.561	1
6	90	100: 10.871	6
5	80	100: 10.818	6
4	70	100: 7.338	3
3	70	100: 10.656	3
2	50	111.36	8

よって、ロバースフィアの適用段階は8に定めた

自主制作物

民泊サービス疑似サイト



<https://yuutahahsiguchi.github.io/stayworld/>

製作期間 / 制作範囲

10時間 / コーディング、レスポンス対応

概要

Sassの勉強として学習動画を参考に制作。JavaScriptを用いて動きを出したり、Sassを使っの記述をして効率化をはかっている。

LINEスタンプ作成



Buendo

トリー&ペンペン

概要

普段、身内でよく使う言葉をスタンプ化させたもの。



© Buendo