

# ET ロボコン ～最速ゴールを目指して～

IT システム科 3年 神村 琉恩・仲田 朋矢

概要：昨年参加した時よりも、正確かつ最速ゴールできる作品を作成する

## 1. 研究の目的

ET ロボコンを通して、モデリングの知識、プログラム技術を身につける。

また、昨年のリベンジとして、より正確なプログラムを作成し、昨年のタイムを更新する。

## 2. 計画

月	内容
4月 ～ 6月	UML 図、C++、 ev3api の復習
7月 ～ 9月	中間発表 参加 オンライン技術教育 参加 モデル相談会 参加 UML 図、プログラム作成
10月	UML 図、プログラム提出
11月	プログラム修正 チャンピオンシップ大会
12月	最終発表
1月	レポート作成

## 3. 役割分担

神村：プログラム担当

仲田：モデル図担当

## 4. 成果

< 神村 >

ET ロボコン経験上はじめて、シナリオトレーサーを採用し、シナリオトレーサーのアルゴリズムや利点、欠点を学ぶことができた。

< 仲田 >

システムを機能・構造・振舞いの3つの分野に分割し図に描くことで、相手にとっても自分にとっても理解しやすいようになった。

## 5. 反省と今後の課題

< 神村 >

シミュレーター上の走行体の動作を安定させるため、シナリオ切り替えのスイッチを、距離計、方位系の二つからタイマーに変更し、シミュレーター上での安定した走行を目指す。

< 仲田 >

技術教育で習った程度の知識だと、モデル図を作成するのは、困難だった。そのつらさを後輩にしてほしくないために、作成したモデル図に補足・説明を追加する。

## 6. 参考文献

ET ロボコン公式サイト

<https://www.etrobo.jp/>