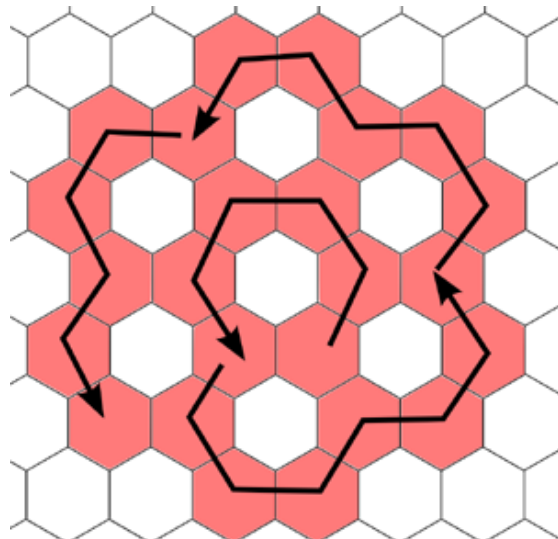


部 門	競 技 部 門	No.1 登録番号	30024
-----	---------	-----------	-------

No.2	タイトル	インピーダンスZ –アドミタンスの逆数–
------	------	----------------------

No.3	<p>1) 予定開発期間：6か月 2) 予定開発人数：3人</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>4</th> <th>5</th> <th>6</th> <th>7</th> <th>8</th> <th>9</th> <th>10</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>問題分析</td> <td colspan="2">←→</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>設計</td> <td></td> <td colspan="3">←→</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>実装</td> <td></td> <td></td> <td colspan="4">←→</td> <td></td> </tr> <tr> <td>試用・トレーニング</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td colspan="4">←→</td> </tr> </tbody> </table>		4	5	6	7	8	9	10	問題分析	←→							設計		←→						実装			←→					試用・トレーニング				←→			
	4	5	6	7	8	9	10																																		
問題分析	←→																																								
設計		←→																																							
実装			←→																																						
試用・トレーニング				←→																																					

No.4	<p>実現方法</p> <p>1. 概要 本プログラムでは地道に少しずつ自分のエリアを広げることを優先して、勝利することを目標とする。地道に、かつ効率的にエリアを拡大するために、各ロボットに担当領域を振り分け、担当領域内で個別に行動させる。</p> <p>2. チャージ ロボットの水量が0であれば、もっとも近い水瓶に移動してチャージを試みる。このときにチャージする水量は残りのフレーム数と場の状況に対応した関数によって決定する。</p> <p>3. 配水ルート チャージが終了したら、担当領域内でハニカム構造（最小単位が一マスの未配水セルを囲む六角形であり、六角形の辺を共有させて繋げた構造）を構成するように配水する。(図参照) 配水予定ルートに敵エリアや壁などの障害物がある場合は、可能であれば迂回を試み、それが不可能であればハニカム構造の展開方向の変更を行う。</p> <p>配水の開始位置に関しては、敵ロボットの位置と地形による移動に要するフレーム数の算出結果から決定する。 配水する量に関しては、処理の簡略化のために定数量配水することにする。</p> <p>4. 敵ロボットへの対応 敵ロボットに関しては位置をもとに脅威度を算出して、ハニカム構造の展開方向を決定する要素の一つとする。</p>	
------	---	--

No.5	開発環境 Visual Studio 2008
------	----------------------------