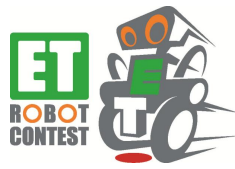


ETロボコン2025 審査規約 Ver 1.0



改版履歴



版数	日付	改版内容
1.0	2025/05/01	初版

0. クラス共通

・・・全クラス参加者確認ください

1. エントリークラス

2. プライマリークラス

3. アドバンストクラス

・・・参加クラスに応じて確認ください

4. UML表記ガイド

・・・主としてプライマリークラス向けですが、
他クラス参加者も参考にしてください

0. クラス共通

- 提出モデルは、A3用紙に印刷されて大会会場に掲示されます
印刷時に読みにくい文字サイズや画像解像度で記載されているモデルは、減点や表彰対象外になる可能性があります
 - モデルはステークホルダー間のコミュニケーション促進の役割を担います
読みにくいものはコミュニケーションに支障が生じると捉え、モデルの価値が低減していると判断されます
 - 望ましい文字サイズについては、別途参加チームに配布されるモデルテンプレートの記載を参考にしてください
- 提出モデルは、1ファイルにしてください
 - 1枚目（以下、アブストラクトページ）は、モデルテンプレートで指定した書式に従って記述してください
 - ファイル形式や提出方法などは実行委員から改めて指示があります

■ 著作権等

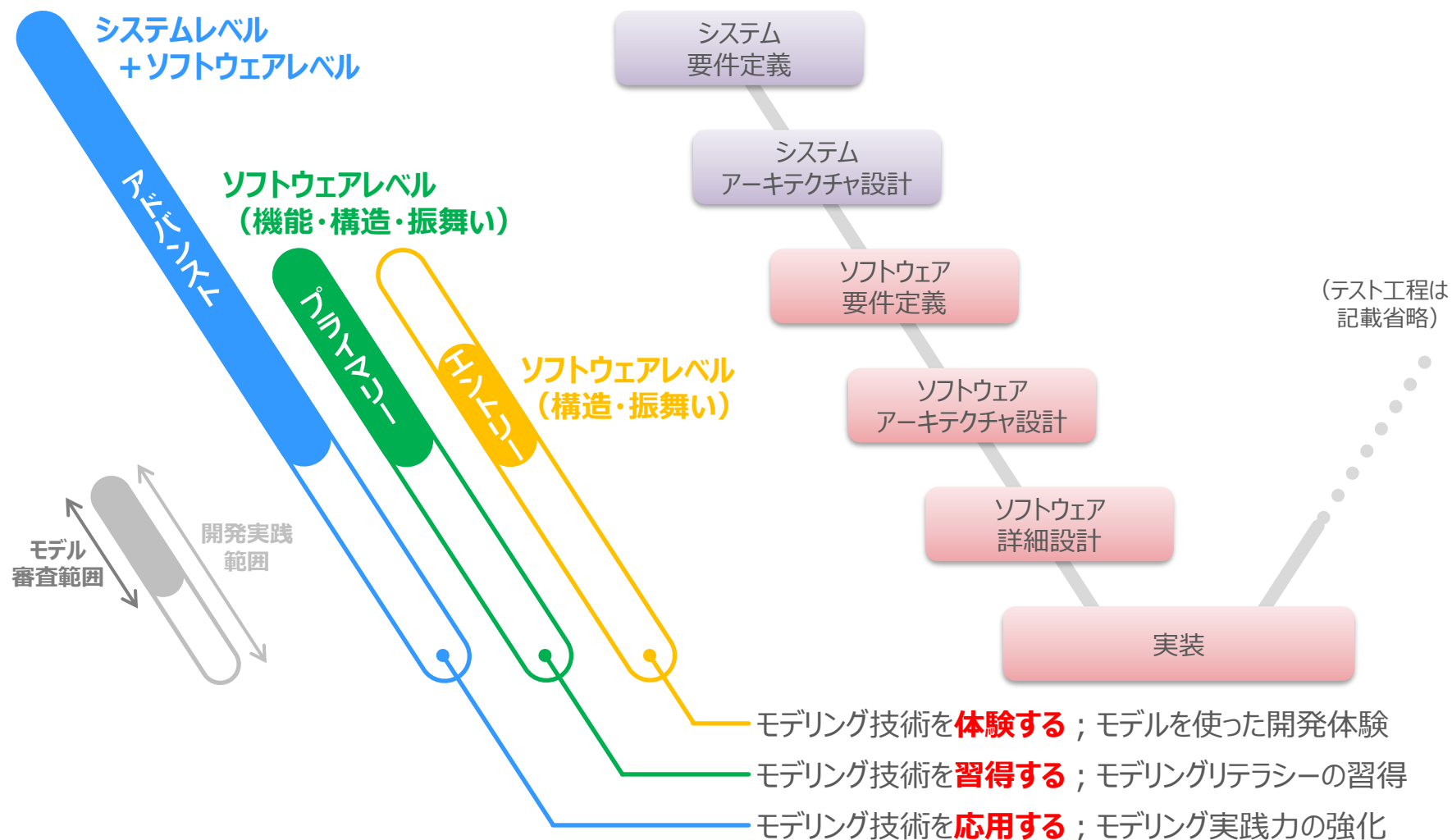
- 音楽、アニメ、イラスト、アイコン、シンボル、ワード、キャラクターなどを利用する際は、著作権、商標登録に留意し、問題ないことをご確認ください
- ETロボコン2025年の競技規約・モデル審査規約に使用されている図・写真を2025年の提出モデルで使用することは許可します（ただし、本資料の右上にあるETロボコンのロゴイラストは除く）
- シミュレータの画像もモデルで使用するのを許可します

各クラス的位置づけ

クラス共通



■ モデル審査対象範囲、および学びの狙いは以下の通りです



1. エントリークラス

1-1. 審査方針

エントリー

ET
ROBOT
CONTEST



- エントリークラスの狙いである「**モデリング技術を体験する**」の達成度合いを確認するために、以下の観点から審査します
 - 提供モデルの理解度
 - 変更内容のモデルへの反映

【補足】提供モデル

教材として提供されるモデルのこと。

提供モデルは、構造モデルと振舞いモデルの2種類があります。

1-2. 審査課題 ①

エントリー

ET
ROBOT
CONTEST



- 競技課題を攻略するために必要な内容を以下の観点で検討し、その結果をモデル内に記述してください
 1. 変更方針
 2. 構造モデル
 3. 振舞いモデル

1-2. 審査課題 ②

エントリー



- 各モデルには、以下のような内容を記述してください

モデル	内容	主に使用する図（UMLの場合）
変更方針	競技課題に対して、どのような考え方で変更するかを記述	自然言語、任意の図
構造モデル	提供モデルの構造モデルに対して、変更方針を実現するために、変更/追加する要素とそれらの関係	クラス図、オブジェクト図等
振舞いモデル	構造モデルにて定義された要素を用いて、変更方針を実現する方法	シーケンス図、コミュニケーション図、ステートマシン図、アクティビティ図等

1-3. 審査内容 ①

エントリー



■ 以下の内容に則って審査を行います

カテゴリ	審査対象	項目	審査基準	具体例（UMLの場合）
モデルの理解	提供モデルの理解とモデリング言語を用いた変更	提供モデルの利用度合	競技課題に対して提供モデルをどのように変更すればよいか明らかにしているか？	• 提供モデルを使った変更方針になっているかの度合い
		モデリング言語の利用度合	採用したモデリング言語を利用しているか？	• クラス図 • オブジェクト図 • シーケンス図 • ステートマシン図 などを利用している度合い

1-3. 審査内容 ②

エントリー



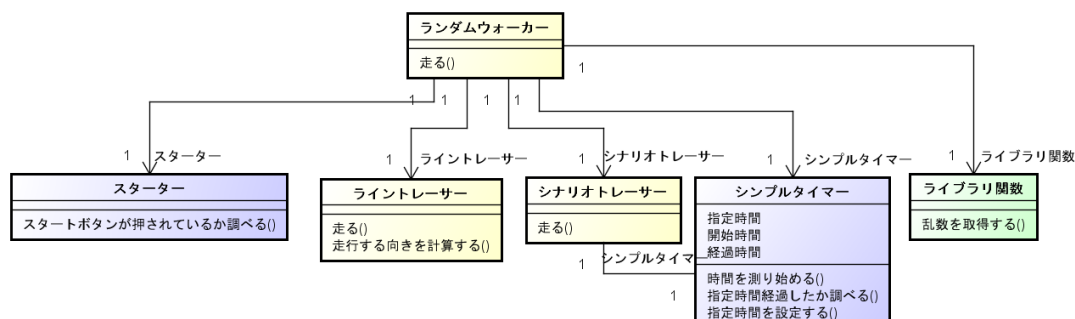
カテゴリ	審査対象	項目	審査基準	具体例（UMLの場合）
変更内容	変更方針を実現する方法のモデル記述	構造	変更方針を実現するために必要な要素が記述されているか？	クラス図における ・ クラス名、属性、操作 ・ 関連、関連端名、多重度などの活用度合い
		振舞い	定義された要素を使って、どのように変更方針を実現するか、が記述されているか？	シーケンス図における ・ メッセージ名やその順序 状態マシン図における ・ 状態、遷移、アクションなどの活用度合い

1-4. 提供モデル ①

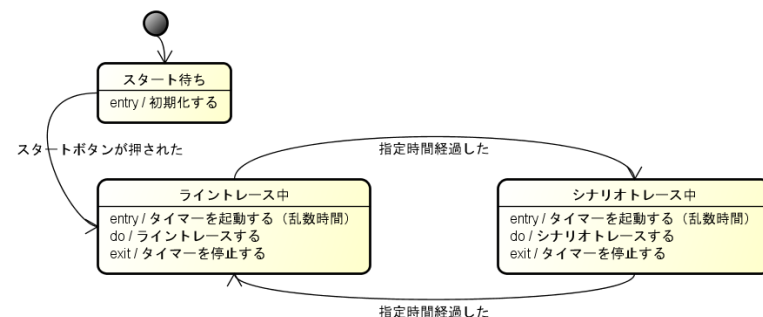
エントリー



- 提供モデルは技術教育2の資料に出てくる「ランダムウォーカー」の「クラス図」と「ステートマシン図」です
(詳細な掲載箇所は別途ご連絡します)



クラス図



ステートマシン図

- 競技課題を攻略するために、提供モデルにどのような変更が必要と考えたかを記述するとともに、変更したモデルを示してください
 - シーケンス図の記載も加点要素となります
 - ランダムウォーカーの詳細モデルについては別途資料を展開します
 - ソースコードは審査対象外ですが、モデルと合致するよう修正してみましょう

- 15

1-5. モデル記述

エントリー



- モデルは、以下の形式で記述してください
 - **A3横3枚**以内のモデル記述
 - 構成は以下のようになしてください
 - 1枚目 変更方針
 - 2～3枚目 構造モデルと振舞いモデル
- モデルを記述する際には、以下に留意してください
 - モデルを理解し、どのように変更したかが伝わるようにしてください

1-6. モデルの点数配分

エントリー



- モデルの点数配分は下記ようになります

カテゴリ		点数配分
モデルの理解		40%
変更内容	構造	30%
	振舞い	30%

1-7. 参考情報

エントリー



- モデルを作成する上で、過去のワークショップ資料が参考となるでしょう

2024年エントリークラス大会 ワークショップ資料：

- ETRC2024_エントリークラス審査総評_1.0.pdf
- workshop_entries_kuboaki_20241020.pdf

2024年CS大会 ワークショップ資料：

- ETロボコン2024CS大会ワークショップ(より良いモデルの勘所).pdf

- 技術教育資料、2024大会参加者モデルも参考にしてください
- 上記資料は参加者専用ページにて展開されます



2. プライマリークラス

2-1. 審査方針

プライマリー

ET
ROBOT
CONTEST



- プライマリークラスの狙いである「**モデリング技術を習得する**」の達成度合いを確認するために、以下の観点から審査します
 - ソフトウェアの内容をモデルで正しく表現する
- アドバンストクラスへのステップアップを図るため、性能向上や信頼性向上における工夫点もオプションで評価対象とします

2-2. 審査課題 ①

プライマリー

ET
ROBOT
CONTEST



- 以下の競技課題から、モデリング対象としてどれか1つを選択してください
 - 「ダブルループ」
 - 「スマートキャリー」
 - ※ 上記以外について記載した部分は、審査の対象外となります
 - ※ 2つ記載した場合は、審査委員の選択によりどれか1つを審査します
- 選択した競技課題を攻略するために必要な内容を以下の観点で検討し、その結果をモデル内に記述してください
 1. 機能モデル
 2. 構造モデル
 3. 振舞いモデル
 4. 工夫点（オプション）

2-2. 審査課題 ②

プライマリー



■ 各モデルには、以下のような内容を記述してください

モデル	内容	主に使用する図（UMLの場合）
アブストラクトページ	下記モデル全体を1枚にまとめて短く表したもの	自然言語、任意の図
機能モデル	選択した競技課題を実現するために、走行体に搭載する機能、および、それを実現するための仕様	ユースケース図、ユースケース記述、アクティビティ図等
構造モデル	機能を実現するために必要な要素とそれらの関係	クラス図、オブジェクト図等
振舞いモデル	構造モデルで定義された要素を用いて、機能を実現する方法	シーケンス図、コミュニケーション図、ステートマシン図、アクティビティ図等
工夫点（オプション）	選択した競技課題を実現する上で、性能や信頼性を向上させるために行った工夫	自然言語、任意の図

2-3. 審査内容 ①

プライマリー



■ 以下の内容に則って審査を行います

カテゴリ	審査対象	項目	審査基準	具体例（UMLの場合）
表現	モデル内容の正しい・分かりやすい記載	正確性	採用した表記法に従っているか？	・ ユースケース図 ・ クラス図 ・ シーケンス図 ・ ステートマシン図 等における記述の正確さ
		理解性	理解を助けるためのモデルの概要が示されているか？ モデルをわかり易く伝えることができるか？	・ アブストラクトページで示されるモデル概要 ・ モデル自体の可読性など

2-3. 審査内容 ②

プライマリー

ET
ROBOT
CONTEST



カテゴリ	審査対象	項目	審査基準	具体例（UMLの場合）
機能実現	選択した競技課題を実現する構成・方法の記載	機能	選択した競技課題を実現するために、走行体に搭載する機能、および、それを実現するための仕様が記述されているか？	機能については、 ・ ユースケース図、ユースケース記述などの妥当性 機能を実現する仕様については、 ・ アクティビティ図などの妥当性
		構造	機能を実現するために必要な要素が記述されているか？	クラス図における ・ クラス名、属性、操作 ・ 関連、関連端名、多重度などの妥当性
		振舞い	定義された要素を使って、どのように機能を実現するかがシーケンス図とステートマシン図の両方で適切に記述されているか？	シーケンス図における ・ メッセージ名やその順序 ステートマシン図における ・ 状態、遷移、アクションなどの妥当性
		一貫性	機能、構造、振舞いの各項目で記述された内容が一貫しており矛盾はないか？	・ クラス図のクラスとシーケンス図のライフライン ・ クラス図の操作とシーケンス図のメッセージ名 ・ ユースケースとシーケンス図の対応などの一貫性

2-3. 審査内容 ③

- 下記項目に関してはオプションの項目とします。希望するチームのみ記述してください

カテゴリ	審査対象	項目	審査基準	具体例
工夫点	選択した競技課題を実現するために、性能や信頼性を向上させる工夫	表現	検討された工夫点について、その必要性や効果の主張に十分な記述内容となっているか？ 記述内容は論理的に展開されているか？ 図、絵を効果的に用いているか？	調査目的や課題設定、対策の検討、検証結果といった工夫についての記述項目
		工夫点の効果	示されている工夫は性能、信頼性、安全性などの向上効果が期待できるか？ 他チームにも有用か？	工夫について、 • 課題の着眼点 • 対策方式 などの妥当性

2-4. モデル記述

プライマリー

ET
ROBOT
CONTEST



■ モデルは、以下の形式で記述してください

● A3横5枚以内のモデル記述

➤ 構成は以下のようになしてください

1枚目 アブストラクトページ

2枚目 機能モデル

3～5枚目 構造モデル/振舞いモデル/(工夫点)

例)
3枚目：構造モデル
4枚目：振舞いモデル
5枚目：工夫点

● アブストラクトページは、実行委員会で指定された書式に従って記述してください

➤ モデリング対象として選択した競技課題は、アブストラクトページ内に必ず明記してください

➤ その他の書き方については次ページを参照してください

● 工夫点を書く場合は、最終ページを1枚使用してください（他の項目と混ぜないこと）

➤ 選択した競技課題の品質向上に関わる工夫点のうち、重要なものを中心に記載してください

➤ 複数の工夫点が書かれている場合は、最も評価が高いものが審査対象となります

2-5. 補足情報（アブストラクトページ）

プライマリー

ET
ROBOT
CONTEST



- アブストラクトページでは、作成したモデル記述で伝えたい内容全体を1枚で把握できるようにまとめてください
- 以下のようなものを評価します
 - モデル全体のポイントや特徴をまとめたもの
 - 審査委員がざっと見て目を引くようなものが良い
- モデルの売りを他の人に伝えることを意識してください
 - やったことや目次ではありません
 - 評価されない記述の例
 - 「私たちはユースケースで機能を記述し、クラス図で構造を記述しています」（表記の説明）
 - 「私たちはこのモデルを作るために何度も打ち合わせを行いました」（モデルそのものの説明ではない）
 - 「2つのシステムを連動させるため、その役割を示した」（この役割の特徴を記述してほしい）
- アブストラクトページの書き方およびモデルテンプレートファイルの使い方については、参加者専用ページで配布される以下を参照してください
 - `model_file_user_guide.pdf`

2-5. 補足情報（表記）

プライマリー

ET
ROBOT
CONTEST



- 表記に関しては本資料の最後にある表記ガイドを参照してください

2-5. 補足情報（機能実現）

- 機能実現の各項目について補足します。これは基本的な書き方であり、ここに書かれている記法でないと評価されないというわけではありません

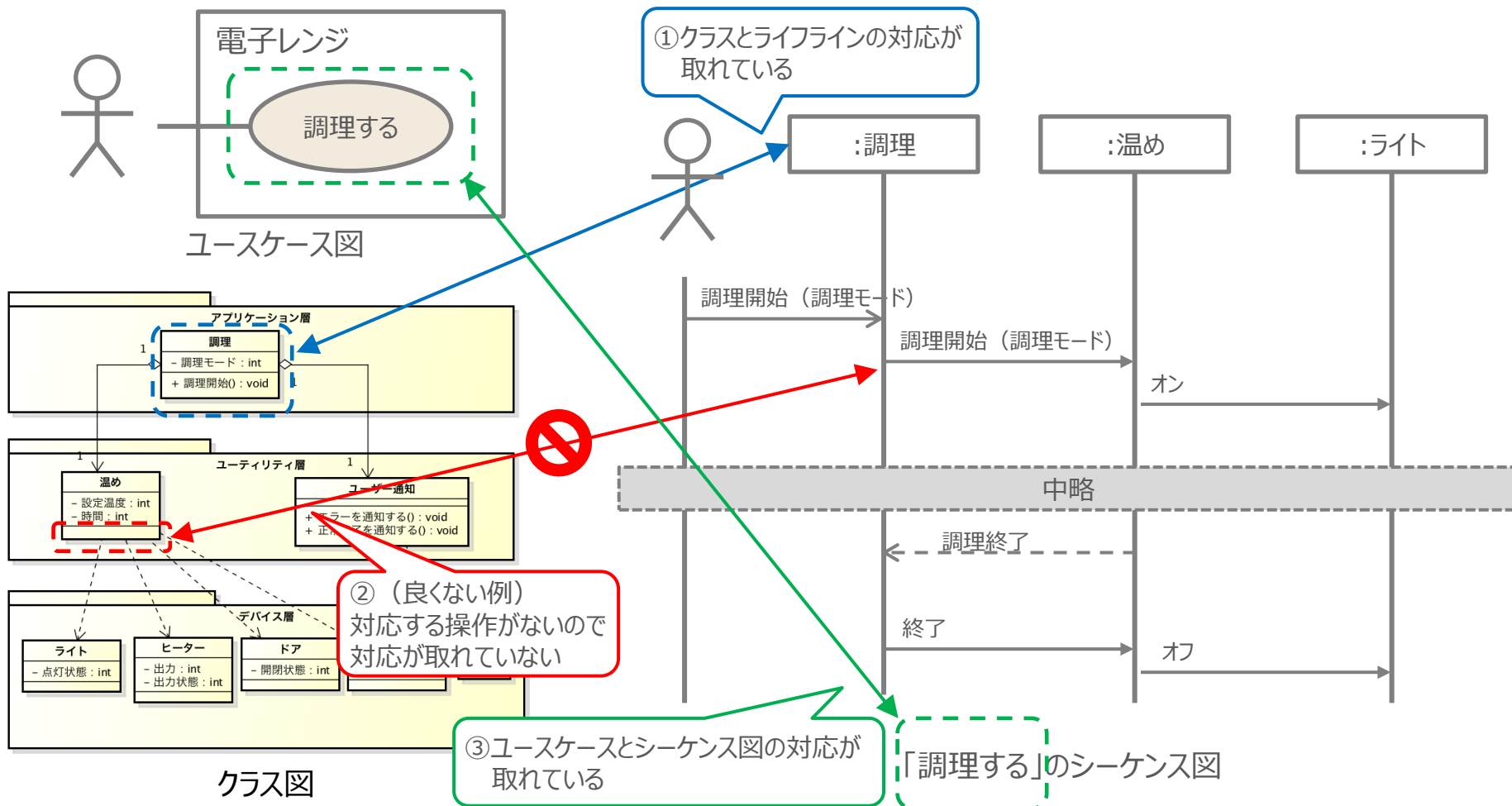
項目	補足（基本的な例）
機能	・ 機能の明示（ユースケース）とその概要（ユースケース記述）を示してください。 ・ 機能の仕様は自然言語あるいはアクティビティ図などで明示します。 ・ 単に動作順を示すだけでなく、実現性を高めるための仕様や工夫（代替系列やリスクへの対策）まで言及されていると評価が高くなります。
構造	・ クラス図で表現される要素は、機能や仕様と結びつくよう抽出されているか、関連や属性は妥当に定義されているか、などを評価します。 ・ 責務が特定のクラスに偏ることなく適切に分担されている様子が読み取れると、評価が高くなります。
振舞い	・ シーケンス図などを使用して、構造で定義した要素がどのように振舞うことで機能が実現できているかが分かるかを評価します。必要に応じて複合フラグメントを用いて処理が読み取れると評価が高くなります。 ・ ステートマシン図については、ステートマシンの対象となる要素（基本的には特定のクラス）を示してください。状態や遷移、アクションが適切であるかを評価します。

2-5. 補足情報（一貫性）

プライマリー



- 一貫性としては①クラス図のクラスとシーケンス図のライフライン、②クラス図の操作（メソッド）とシーケンス図におけるメッセージ、③ユースケースとシーケンス図の対応などを評価します
他にも、モデル内で使用されている語彙の一貫性などにも注意してください



2-5. 補足情報（工夫点）

プライマリー

ET
ROBOT
CONTEST



- 工夫点については審査内容にある通りですが、課題設定・対策の検討・検証結果が論理的につながって書かれていることが重要です
- 図面や絵、表、数式などを使って分かりやすく、正確に書かれていると評価が高くなります。誤りがあると評価が上がらない場合があります
- 効果については課題設定に対してどうだったかを示してください
 - 例えば「成功率を上げる」という課題設定に対して、工夫を実施して「工数が減った」といった異なる効果しか示していない場合は、妥当ではないとされることがあります
- また、手法や着眼点が過去のETロボコンで使われていないようなものである場合、新規性があるとして評価する場合があります

2-6. モデルの点数配分

プライマリー

ET
ROBOT
CONTEST



- モデルの点数配分は下記ようになります

カテゴリ		点数配分
表現		20%
機能実現	機能	20%
	構造	25%
	振舞い	20%
	一貫性	15%
工夫点（オプション）		最大10%を加算

2-7. 参考情報

プライマリー

ET
ROBOT
CONTEST



- モデルを作成する上で、過去のワークショップ資料が参考となるでしょう

2024年CS大会 ワークショップ資料：

- ETRC2024_CS大会審査総評_1.0.pdf
 - ETロボコン2024CS大会ワークショップ(より良いモデルの勘所).pdf
 - CS_モデルWS_ステートマシン図で振る舞いをシンプルに表現しよう_20241122.pdf
- 技術教育資料、2024大会参加者モデルも参考にしてください
 - 上記資料は参加者専用ページにて展開されます

3. アドバンストクラス

3-1. 審査方針

アドバンスト

ET
ROBOT
CONTEST



- アドバンストクラスの狙いである「**モデリング技術を応用する**」の達成度合いを確認するために、以下の観点から審査します
 - システム間の分担・連携についての記述
 - AI/画像処理などの有効な活用とシステムへの組み込み方
 - 制御戦略・要素技術の検討内容とその効果

3-2. 審査課題 ①

アドバンス

ET
ROBOT
CONTEST



- 競技課題を攻略するために必要な内容を検討し、その結果を以下のモデル内に記述してください
 1. 要求モデル
 2. システム分析モデル
 3. 設計モデル
 4. 制御モデル

- それぞれに記述する内容については、次ページ以降に示します

3-2. 審査課題 ②

アドバンスト



■ 各モデルには、以下のような内容を記述してください

モデル	内容	主に使用する図（UML/SysMLの場合）
アブストラクトページ	下記モデル全体を1枚にまとめて短く表したもの	自然言語、任意の図
要求モデル	開発の目標と、それを達成するために必要な機能およびそこに付随する品質や制約などの要求	ユースケース図、ユースケース記述、アクティビティ図等 UML以外では、要求図、自然言語等 信頼性、時間効率性などの品質要求には必ずその上位要求としての機能性要求が存在することに注意すること
システム分析モデル	要求や制約に基づくシステム全体の構造および動作の分析	コンポーネント図、配置図、ブロック定義図、内部ブロック図、複合構造図、シーケンス図、ステートマシン図、I/F定義等
設計モデル	システム分析を元に要求を実現する各サブシステムの構造と振舞いの設計	コンポーネント図、パッケージ図、クラス図、オブジェクト図、コミュニケーション図、シーケンス図、ステートマシン図等
制御モデル	要求で定義した品質を満たすための制御戦略と、その戦略で用いられる要素技術の検討内容と結果	アクティビティ図、ステートマシン図等 UML以外では、ブロック線図、フローチャート、自然言語等

3-3. 審査の対象範囲

アドバンス



- アドバンスクラスに必要な要素は多岐に渡るため、網羅的に書くことは紙面上難しいことから、審査対象範囲を限定します
- 主として記載する対象として「ロボコンスナップ」「スマートキャリー」のどちらか一つの競技課題を選択してください
- 選択した競技課題以外の部分に対する記載があっても構いませんが、審査の対象にはなりません

	調整/スタート	ラップまでの走行/ ゴールまでの走行	競技課題	
			ロボコンスナップ	スマートキャリー
要求モデル	審査対象外		審査対象	審査対象
システム分析モデル				
設計モデル				
制御モデル				

どちらか選択して記載

3-4. 審査内容 ①

アドバンスト



■ 以下の内容に則って審査を行います

カテゴリ	審査対象	項目	審査基準	具体例
要求	選択した課題に対する開発の目標と、それを達成するために必要な機能および機能に付随する品質や制約の検討	妥当性	選択した課題に対する開発の目標と、それを実現するために必要な機能、および機能に付随する品質や制約などの要求が十分に検討されているか？ 品質の検討は複数の側面からなされているか？	機能・要求を示した ・ ユースケース図、ユースケース記述 ・ アクティビティ図 ・ 要求図、GSN などの妥当性 品質は信頼性・保守性・効率性などの品質特性を参照のこと 制約は競技規約、開発上の制約、など
		トレーサビリティ	記述内容が、段階的かつ適切な分解により追跡可能になっているか？	たとえば、 ・ 目標と機能/要求。機能と要求 ・ 上位要求から下位要求への段階的かつ適切な分解 ・ 分解をした際の観点 などにおける、それぞれの追跡可能性など

3-4. 審査内容 ②

アドバンスト



カテゴリ	審査対象	項目	審査基準	具体例
システム 分析	要求や制約に 基づくシステム 全体の構造お よび動作の分 析	対象システ ムの分析と 範囲定義	対象システムと外部の関係、 対象システムを構成するサ ブシステム間の関係が示さ れているか？要求や制約に 基づきサブシステムの役割と、 それに従ったI/Fが定義され ているか？	外部との関係を示す概略図、コン ポーネント図、配置図、ブロック定義 図、内部ブロック図、複合構造図な ど I/Fは選択した競技課題を実現する ために必要なものを記載。役割は表 やメモで示す
		サブシステ ムによる機 能実現	定義したサブシステム間の I/Fに基づき、サブシステム 間の振舞いにより重要な ユースケースが実現される様 子を示しているか？ ユースケースの実現のため、 サブシステムが自身の役割 を満たす様子を示している か？	サブシステム間の振舞い： アクティビティ図、コミュニケーション図、 シーケンス図など サブシステムの自身の役割： ステートマシン図

3-4. 審査内容 ③

アドバンスト



カテゴリ	審査対象	項目	審査基準	具体例
設計	システム分析を元に要求を実現する各システムの構造と振舞いの設計	アーキテクチャ	要求やシステム分析結果から、サブシステムを設計する上で主要な検討すべき事項が抽出されているか？ それに基づき、サブシステムの主なソフトウェアの構成要素とI/Fが定義されているか？ 定義したアーキテクチャにより、重要なユースケースが実現できるか？	検討事項は図や表で示す 構成要素はブロック図、コンポーネント図、配置図など 必要に応じてタスクの定義なども記載する ユースケースの実現はアクティビティ図、ステートマシン図、コミュニケーション図など
		構造・振舞い	アーキテクチャを構成するソフトウェアの構造・振舞いが示されているか？	ソフトウェアの構造： ・ クラス図/オブジェクト図 ・ パッケージ図 ・ 自然言語による補足 ソフトウェアの振舞い： ・ シーケンス図 ・ ステートマシン図 ・ 自然言語による補足

3-4. 審査内容 ④

アドバンス



カテゴリ	審査対象	項目	審査基準	具体例
制御	要求で定義した品質を満たすための制御戦略と、その戦略で用いられる要素技術の検討	表現	検討された制御戦略と要素技術について、その必要性や効果の主張に十分な記述内容となっているか？ 記述内容は論理的に展開されているか？ 図、絵を効果的に用いているか？	調査目的や課題設定、対策の検討、検証結果といった工夫についての記述項目
		制御戦略	定義された要素技術を使って、必要な機能をどのように実現しているかが記述されているか？	たとえば、 ・ ロボコンスナップでの撮影 ・ スマートキャリーでの移動などの実現手順
		要素技術	必要な機能を実現する上で性能、信頼性、安全性などの向上効果が期待できるか？	要素技術について、 ・ 課題の着眼点 ・ 対策方式などの妥当性

3-4. 審査内容 ⑤

アドバンス



カテゴリ	審査対象	項目	審査基準	具体例
総合	モデルの概要 記載およびト レーサビリティ 確保	概要	アブストラクトページにより、 モデル全体の概要を適切に 説明できているか？	アブストラクトページによるモデルの理 性向上と概要と全体の整合性
		トレーサビ リティ	要求・システム分析・各シス テムの設計は双方向に追 跡可能か？	各モデル間における追跡可能性等

3-5. モデル記述

■ モデルは、以下の形式で記述してください

● A3横6枚のモデル記述

➤ アブストラクトページを含むモデルは以下の構成で記述してください

1枚目	アブストラクトページ
2枚目	要求モデル
3枚目	システム分析モデル
4～5枚目	設計モデル
6枚目	制御モデル

● アブストラクトページは、実行委員会が指定した書式に従って記述してください

➤ モデリング対象として選択した競技課題は、アブストラクトページ内に必ず明記してください

● アブストラクトページ以外は、それぞれのページ内での構成は自由です

3-6. 補足情報（アブストラクトページ）

アドバンス

ET
ROBOT
CONTEST



- 競技課題以外の書き方については、プライマリークラスの記載（p27）も参照ください

3-6. 補足情報（要求モデル①）

アドバンス

ET
ROBOT
CONTEST



- 要求の審査基準には以下の記述があります

選択した課題に対する開発の目標と、それを実現するために必要な機能、および機能に付随する品質や制約などの要求が十分に検討されているか？ 品質の検討は複数の側面からなされているか？

- **目標**：似たような言葉に目的があります。目的が最終的に目指すゴールであるのに対し、目標はその目的を達成するための指標です。目標は具体的なものであり、達成したかどうか客観的にわかるようなものが好ましいです
- **機能**：目標を達成するために、システムは何らかの機能を提供しなくてはなりません。システムに必要な機能要求を、目標との繋がりがわかるように抽出すると良いでしょう
- **品質・制約**：システムへの要求は機能要求だけでは不十分です。目標達成のために必要な品質特性（信頼性・保守性・効率性などの非機能）の項目を抽出してください。それぞれに指標を定義し、それにより目標が達成できることが示されるとさらに良いでしょう。また、システムを構築する上では前提となる各種の制約があります。こうした制約も重要な要求となりますので、明示してください
- 記法は各種ありますが、上記のようなことが記述されていれば表記法自体は評価に影響しません

3-6. 補足情報（要求モデル②）

アドバンス

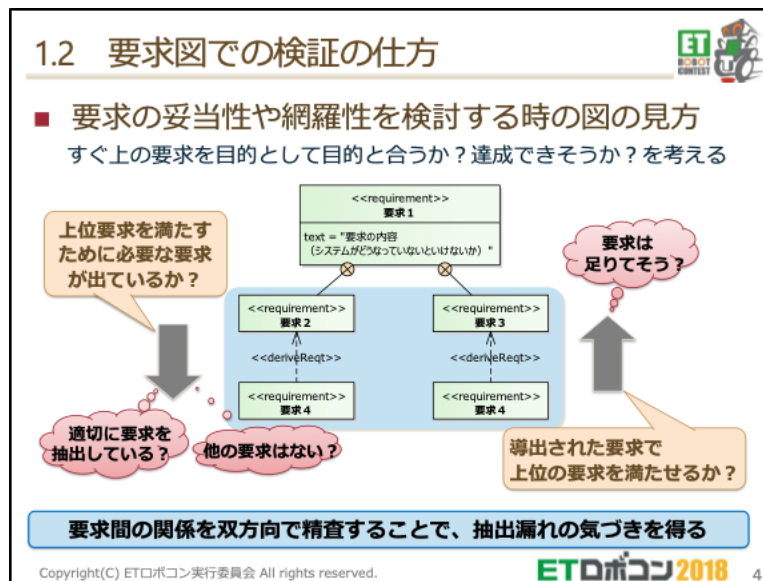


- 要求の審査基準にはもう一つ以下の記述があります

記述内容が、段階的かつ適切な分解により追跡可能になっているか？

- 目標をいきなり詳細な機能や要求に落としてしまうと、繋がりが見えなくなることがあります。良い粒度で段階的に分解することで、目標との繋がりが納得性が上がります

- 右の図は要求図を使った場合の検証のやり方の例です
(2018年のワークショップ資料より抜粋)



- システムに必要な要求について、メンバーや関係者などと繋がりが分解の仕方をチェックし合意しておくとい良いでしょう

3-6. 補足情報（システム分析）

アドバンス

ET
ROBOT
CONTEST



- どのような記載を期待しているかは、別途提供される補足資料を参考にしてください

3-6. 補足情報（設計モデル）

アドバンスト

ET
ROBOT
CONTEST



■ 設計モデル作成上の注意

- 要求やシステム分析結果から、サブシステムを設計する上で主要な検討すべき事項を抽出し、設計方針を記載してください
- 設計方針に従って、構造と振舞いを書くようにしてください
- 全ての詳細な構造・振舞いを書く必要はありませんが、重要と考える機能の実現性が読み取れるようにしてください
- サブシステム内の設計モデルで記載するステートマシン図は特定のクラスの振舞いを記載してください

3-6. 補足情報（制御モデル）

アドバンスト

ET
ROBOT
CONTEST



■ 制御モデル作成時の注意

- 制御モデルは走行などの制御のみを意味しているわけではなく、画像処理や通信などの要素技術およびそれらを使った制御戦略も含まれます
- 選択した競技課題から、要求モデルで導出された品質要求を満たすために実現した制御技術への取り組みを、1件以上記載してください
 - 2件以上記載した場合は、最も評価が高いものが審査対象となります

3-7. モデルの点数配分

アドバンス



- モデルの点数配分は下記ようになります

カテゴリ	点数配分
要求	20%
システム分析	20%
設計	30%
制御	20%
全体	10%

3-8. 参考情報

アドバンスト

ET
ROBOT
CONTEST



- モデルを作成する上で、過去のワークショップ資料が参考となるでしょう

2024年CS大会 ワークショップ資料：

- ETRC2024_CS大会審査総評_1.0.pdf
 - ETロボコン2024CS大会ワークショップ(より良いモデルの勘所).pdf
 - 要件定義と要件間のトレーサビリティで求められること.pdf
 - CS_モデルWS_ステートマシン図で振る舞いをシンプルに表現しよう_20241122.pdf
- 技術教育資料、2024大会参加者モデルも参考にしてください
 - システム分析については別途資料を配布します
 - 上記資料は参加者専用ページにて展開されます

4. UML表記ガイド

- プライマリークラスでは表記については使用した表記方法の文法に従っているかどうかを評価します
- さらに、表記上の正しさだけでなく、読み手の理解を向上させるような記述が評価が高くなります
- また、ツール上記述できるからといって、表記として正しいとは評価されませんので、注意してください
- 次のページからは代表的な注意点、間違いなどを記述していますので、参考にしてください。ここにある表記以外でも審査規約に則っていれば評価はされます
- 参考例にあるマークは以下の意味です



間違い、あるいは減点対象となる

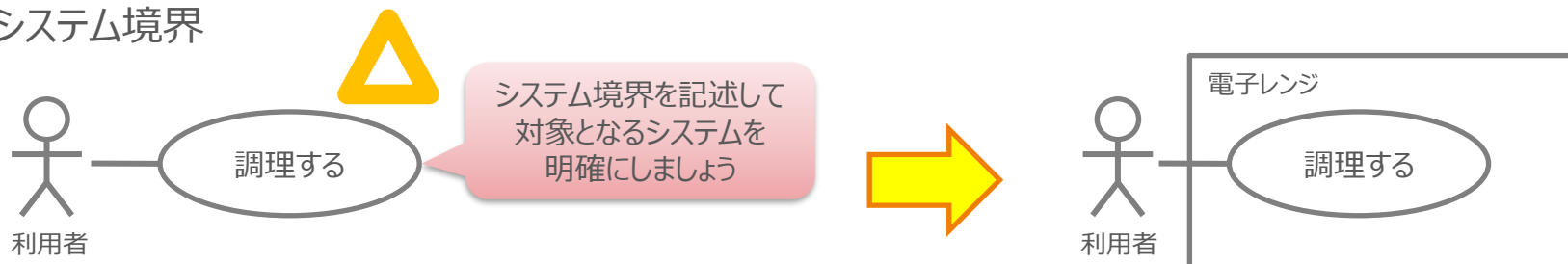


間違いではないが、高評価になるには改善が必要なもの

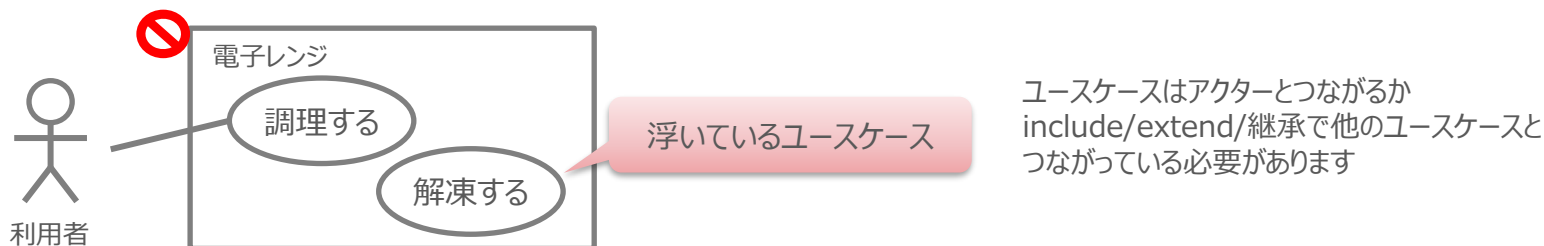
表記（ユースケース図）

■ ユースケース図では以下のようなポイントに気をつけてください

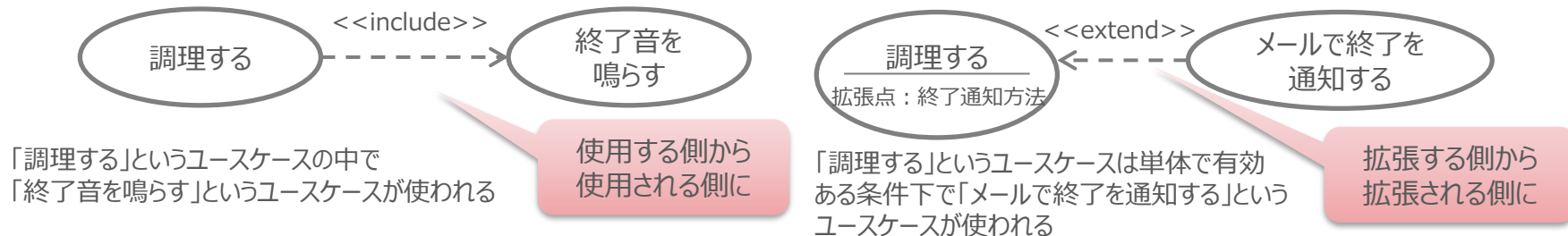
■ システム境界



■ 浮いているユースケース



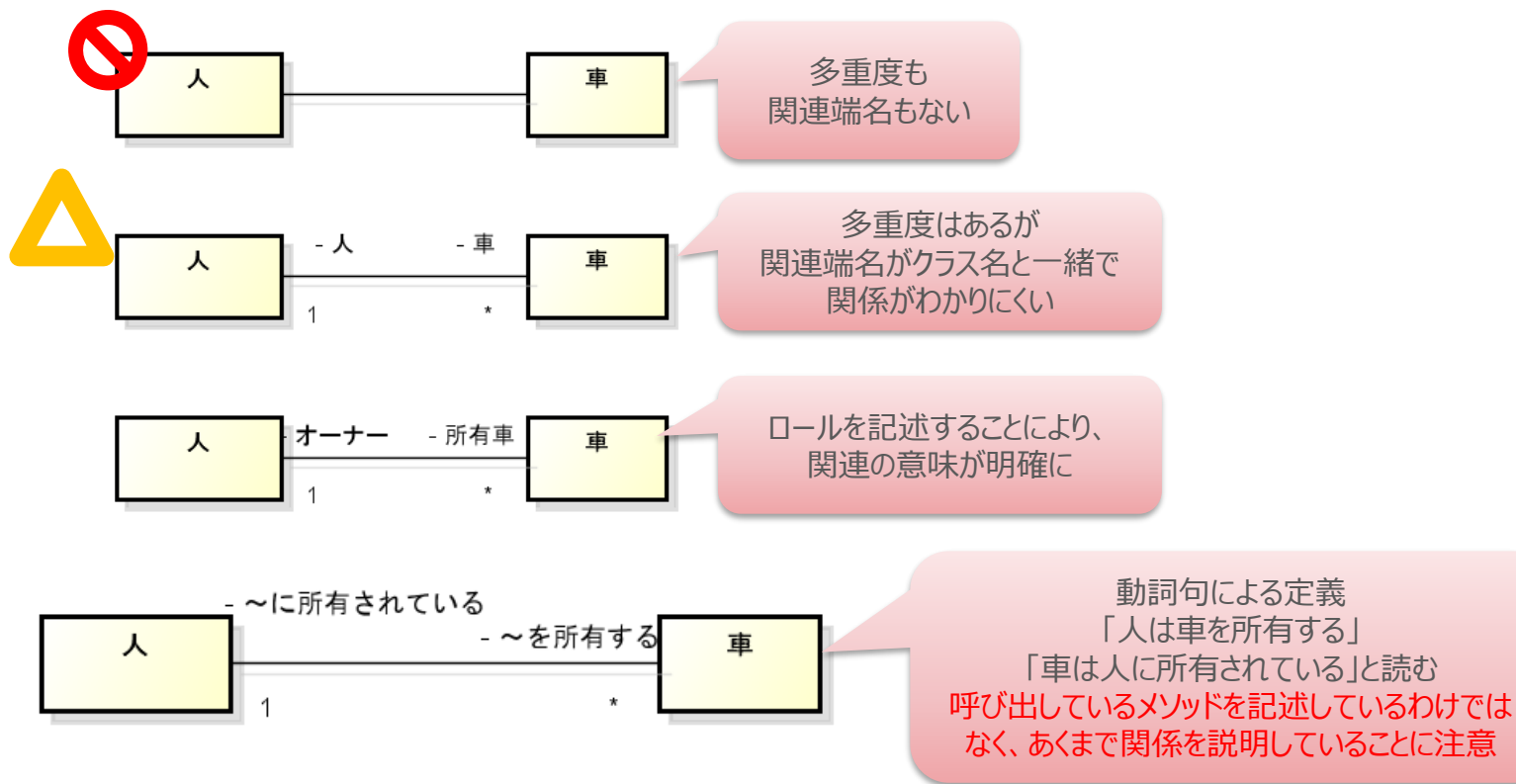
■ includeとextendを使用する際には矢印の向きに気をつけてください



表記（クラス図）①

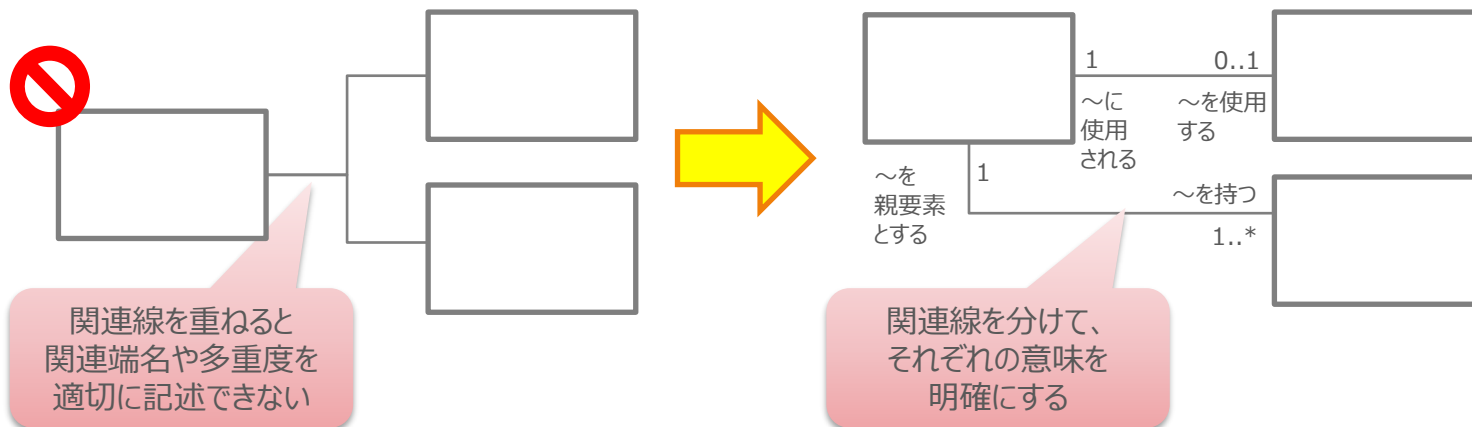
■ 関連には多重度と関連端名（ロール、動詞句）を書きましょう

- UMLでは多重度が1:1の場合省略できるとありますが、モデル上で明示的に省略したと書かれていない場合正しくないと捉えられます。できるだけ多重度は省略せず書きましょう
- 関連端名が相手のクラスと同じ場合（ツールのデフォルト）、関連端名自体に意味がないと捉えられることがあります。適切に関連端名を定義してください。

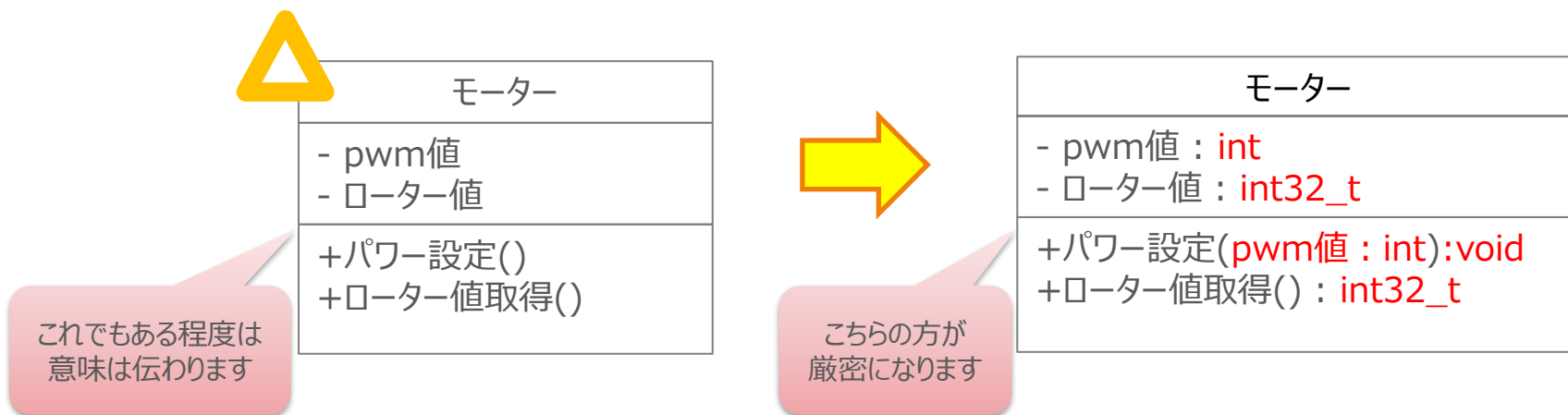


表記（クラス図） ②

- 関連の意味を明確するために、関連線は重ねないようにしましょう

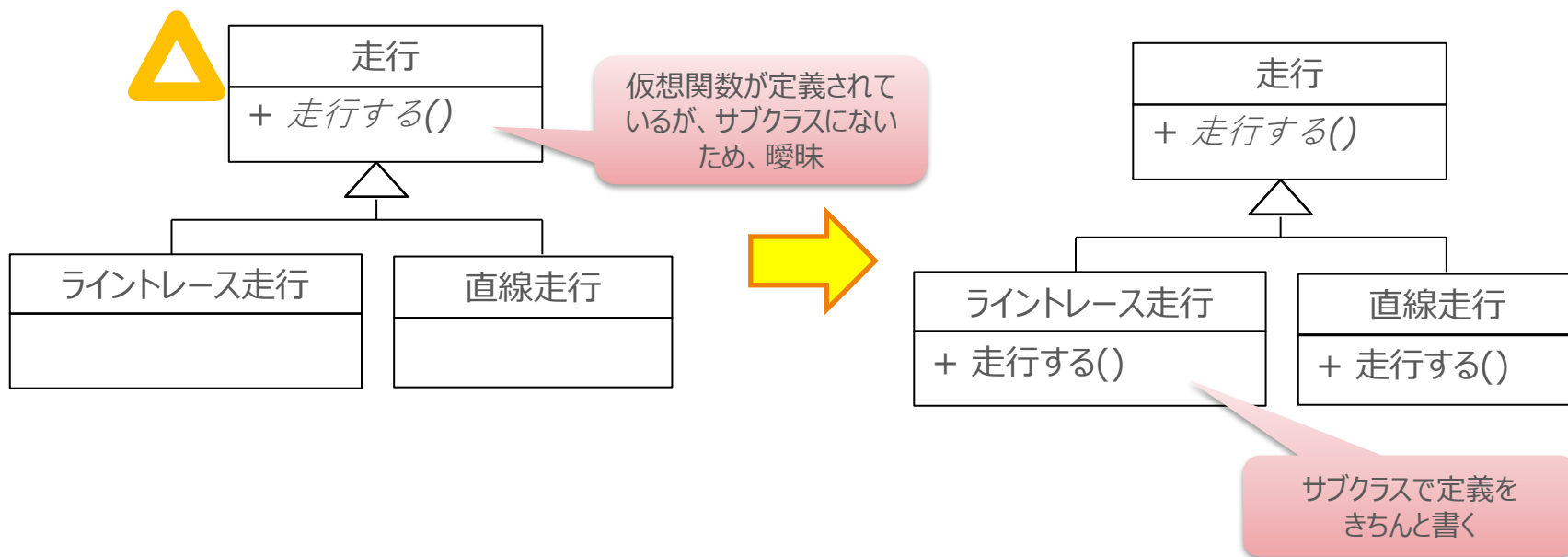


- 設計のクラス図ではメソッドに型やパラメータを記載しましょう
ただし、全てにつけることでモデルが見づらくなるような場合は、重要なもの以外は省略しても構いません



表記（クラス図） ③

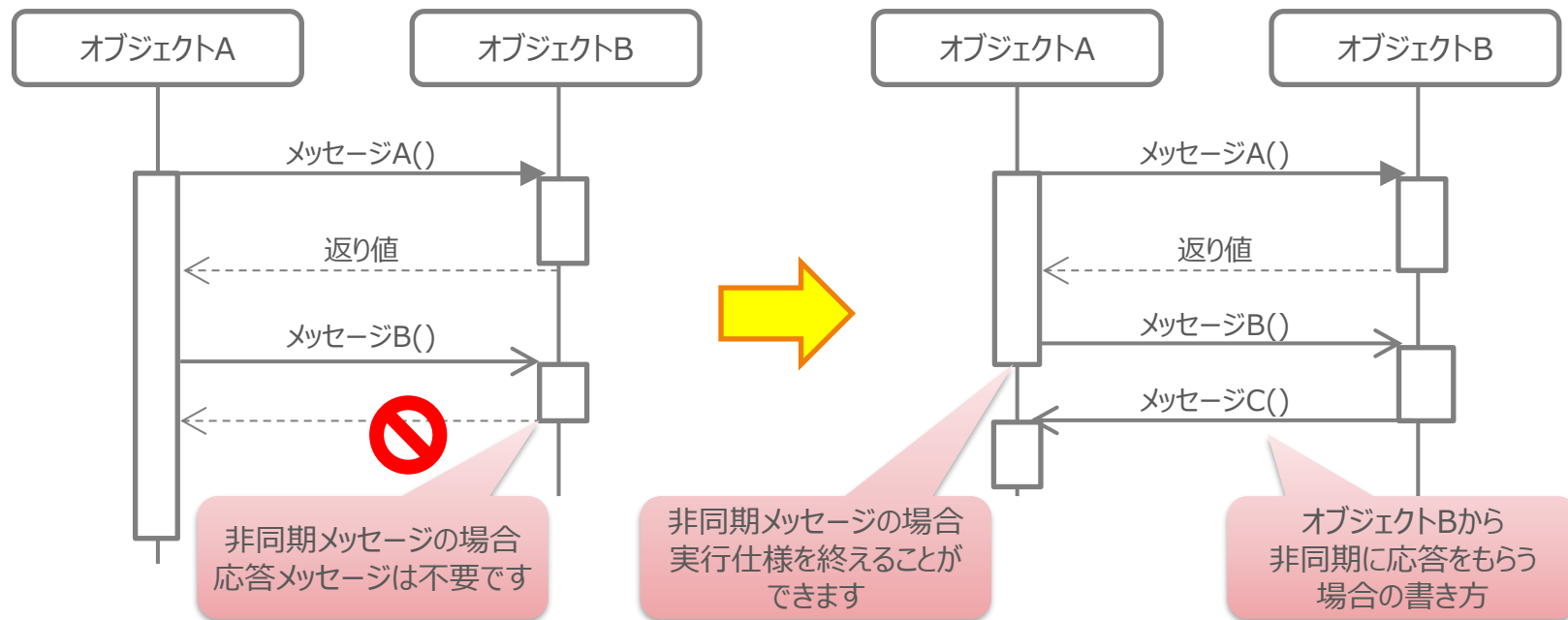
- 設計のクラス図において継承が必要なメソッドはサブクラスでも記述して、サブクラスで定義が必要なことを明確にしましょう



※この例では型などは省略しています

表記（シーケンス図）

- メッセージの同期・非同期の使い分けに注意しましょう。非同期メッセージは送り先の処理を待つことなく処理を進められます（非同期メッセージは通常は別のタスクへの処理のトリガとして使用されます）

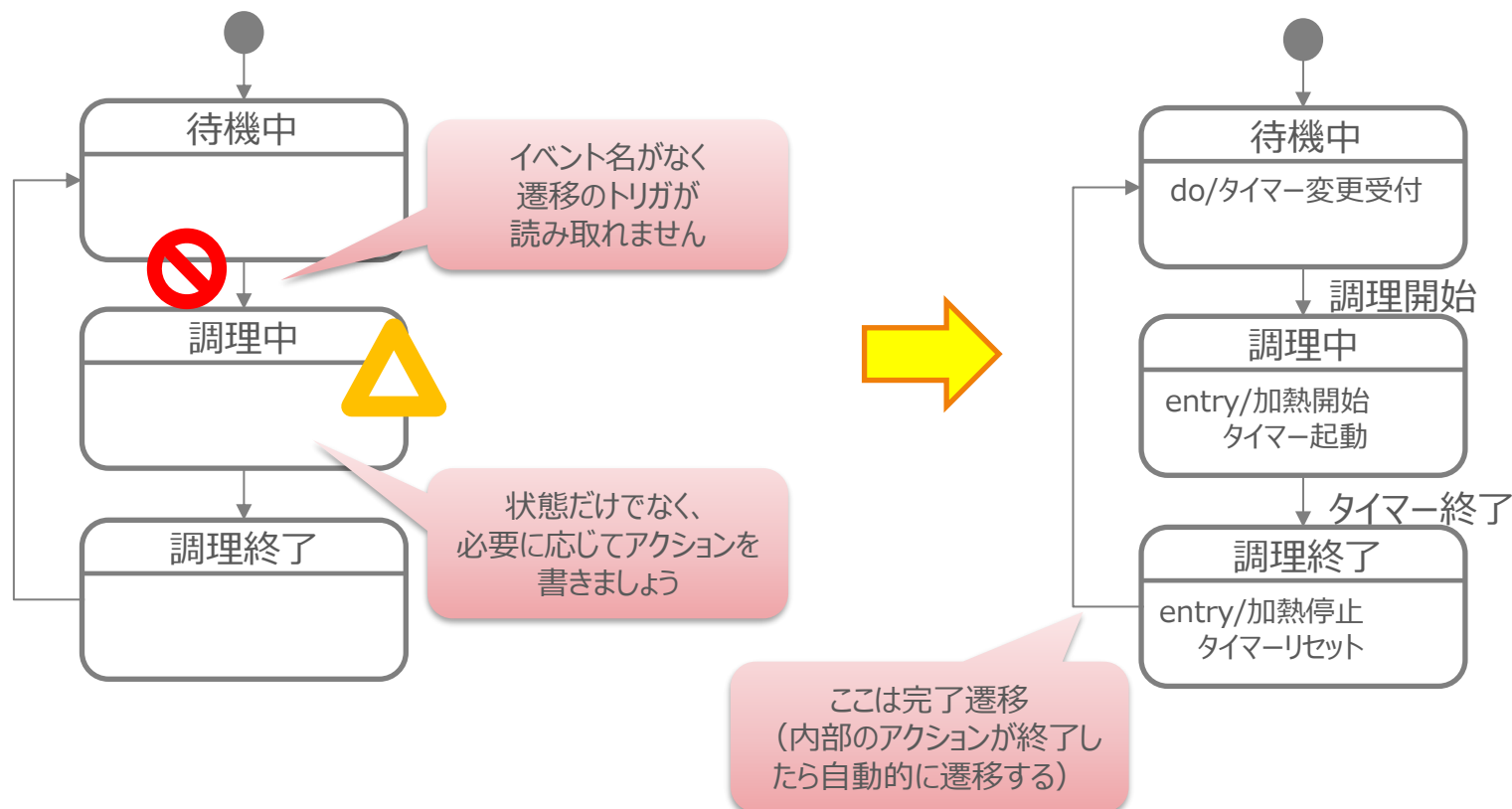


- 複合フラグメントのalt・opt・loopなどを使い動作を明確化しましょう。また、ガード条件を書きましょう
- 理解性という観点では、シーケンス図が複雑になる場合には「相互作用の再利用(ref)」を使うなどして階層化すると良いでしょう

表記（ステートマシン図）

- ステートマシン図ではイベント名・状態名・アクション・ガード条件などを書くようにしてください
完了遷移（complete transitions/イベントなく状態のアクション終了後自動的に遷移する）ものや、
アクションがない状態・イベントもありますが、全体的に全く書かれていない場合には表記としても
減点することがあります

電子レンジの状態（簡易版）



ETロボコン2025 審査規約

