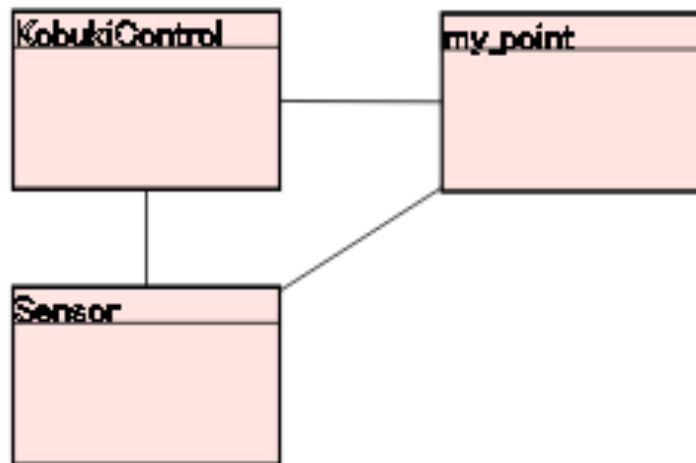


# クラス図

作成したクラスは、下記の3つ。

- ・Kobukiコントロールクラス  
ロボットを動作させるクラス
- ・マイポイントクラス  
ロボットの回転角、走行距離を管理するクラス
- ・センサークラス  
超音波センサーを扱うクラス



| class名        | 状態           | 公開属性(ラベル名) (※1)                         |
|---------------|--------------|---|
| KobukiControl | 状態遷移図参照      |   |
| my_point      | ・非動作<br>・動作中 | 現在の角度(cur_rad)<br>現在の走行距離(cur_mdis)     |
| Sensor        | ・非動作<br>・動作中 | 最短障害物の距離(min_sdis)<br>最短障害物の角度(min_rad) |

※1 クラス間での属性の操作は許可しない。(参照のみ)

# 状態遷移図

下記のクラス図を元にコードを作成。(完全自動生成失敗)  
 状態は、難所を細分し決定。

