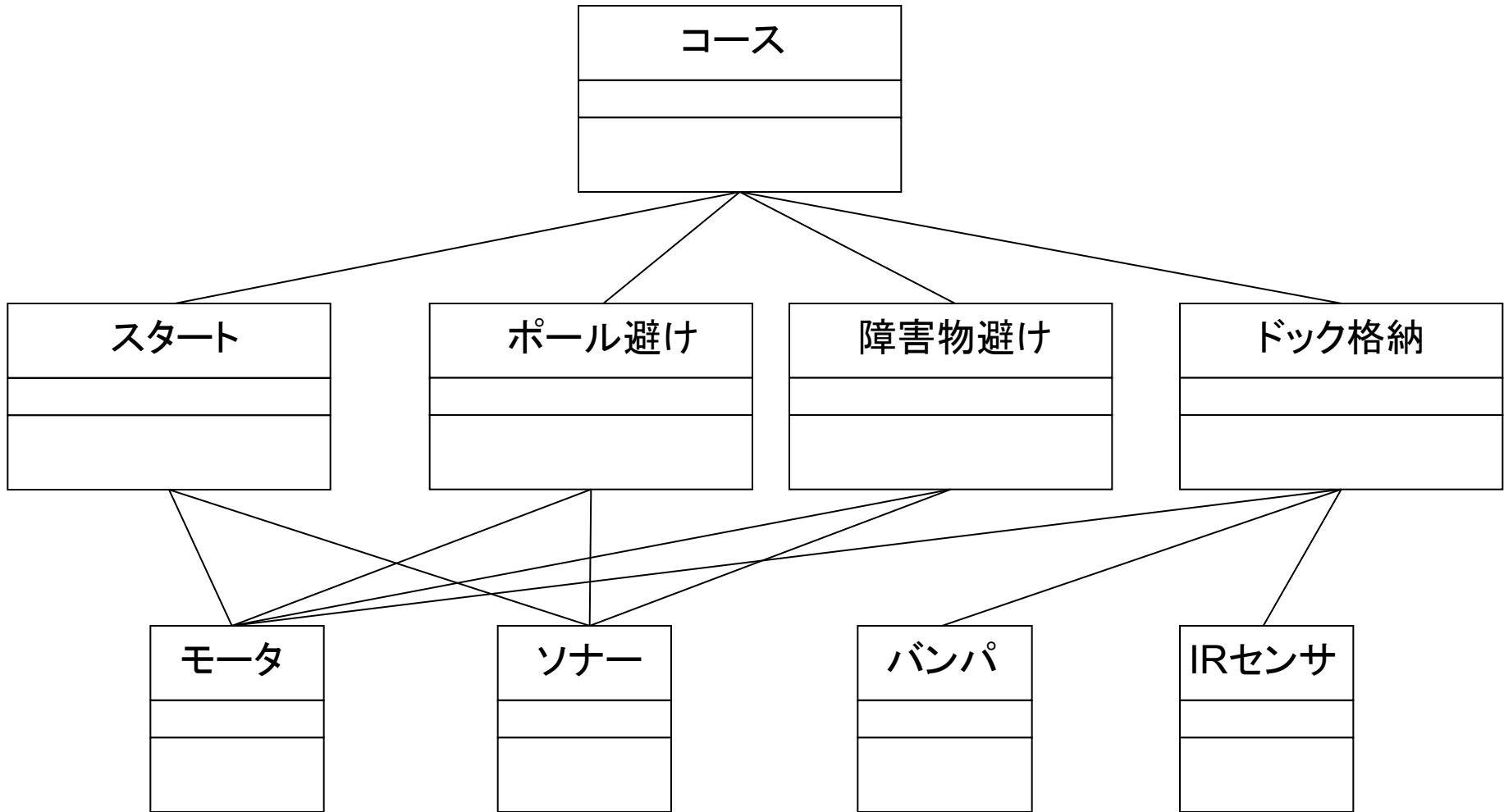
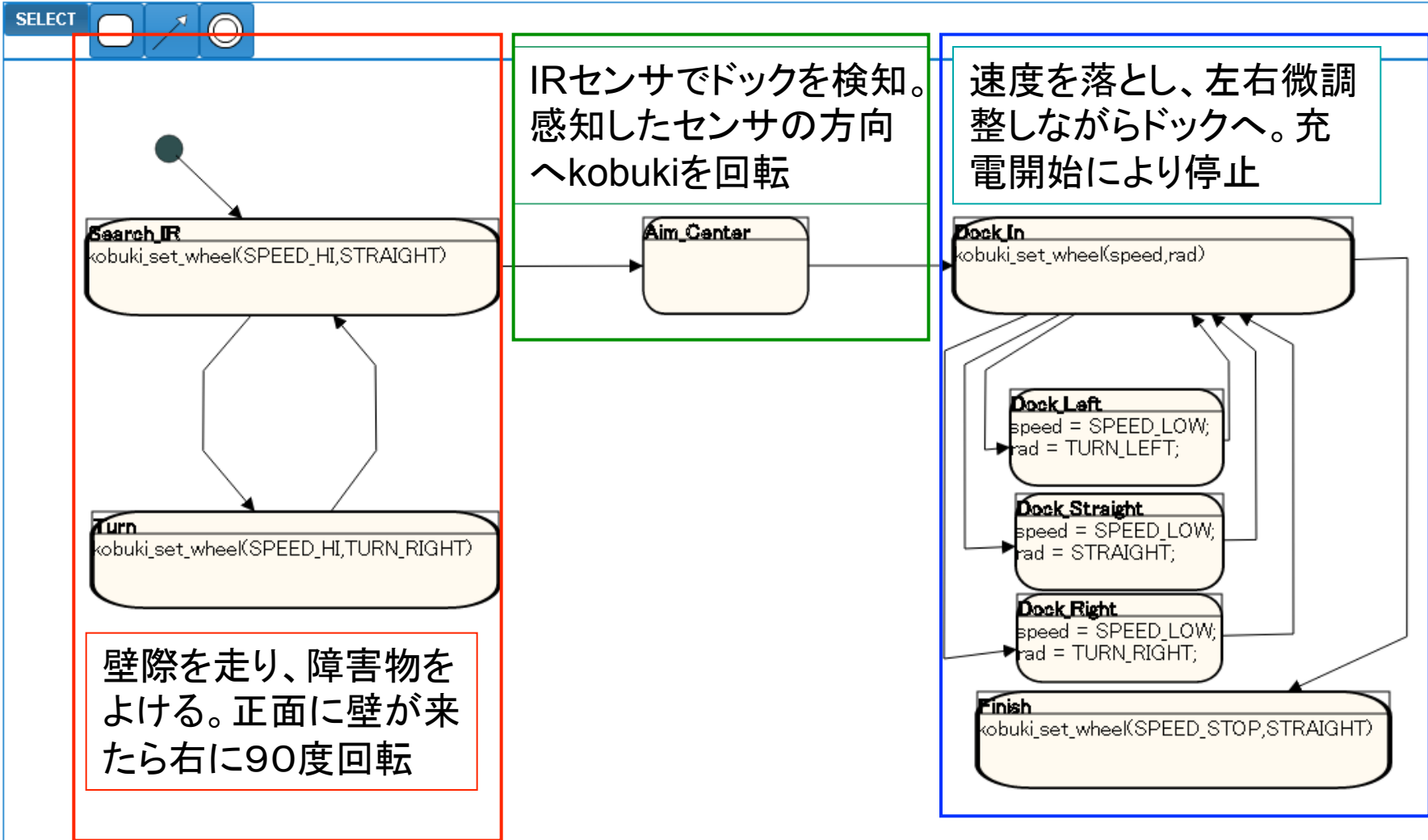


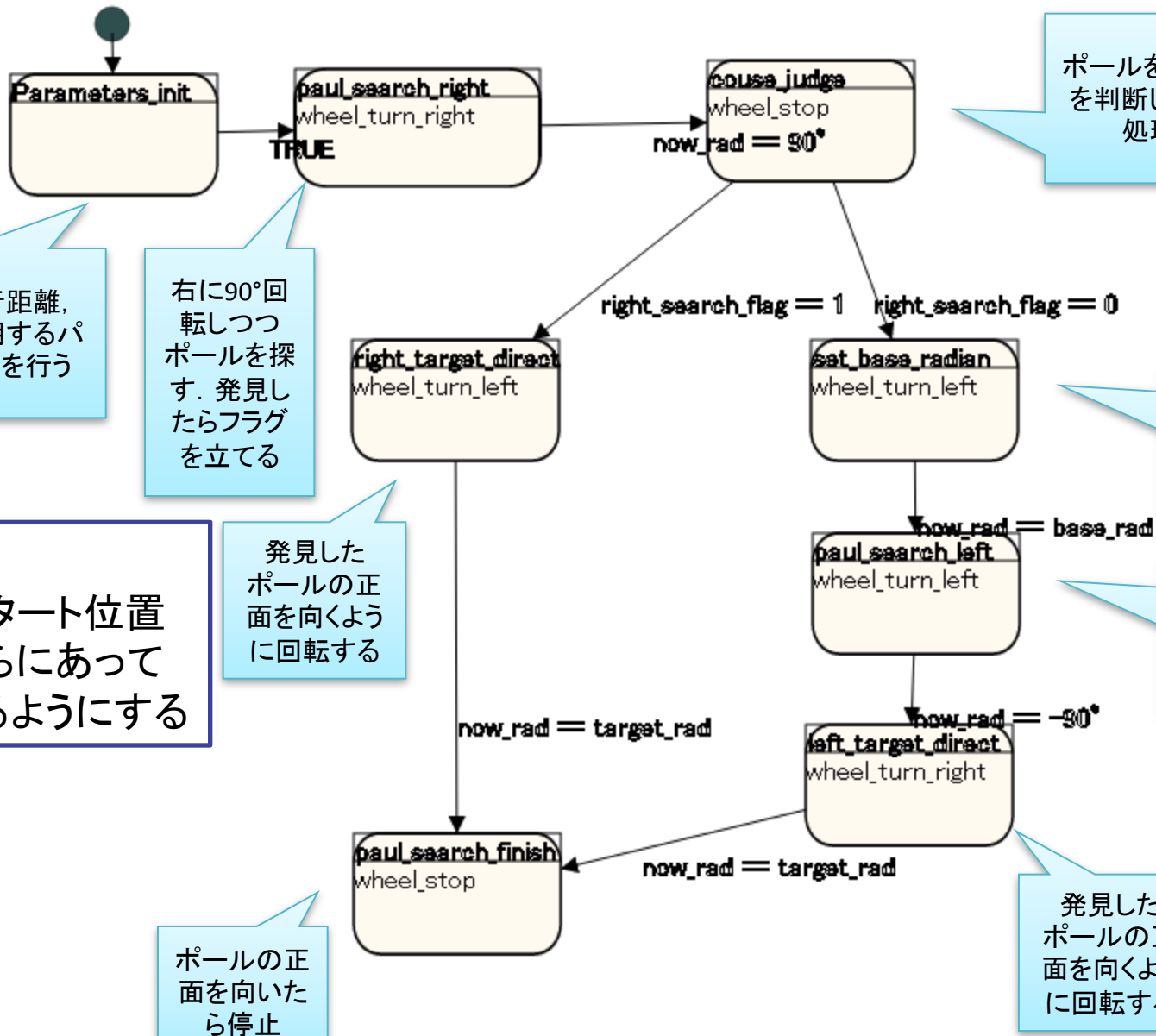
クラス図(設計思想)



ステートマシン図(障害物よけ～ドック格納)



スタートステイトマシン図



ポールを発見したかどうかを判断し、フラグに合った処理に分岐する。

回転角度や走行距離、ポール発見に使用するパラメータの初期化を行う

右に90°回転しつつポールを探す。発見したらフラグを立てる

Kobukiを初期の角度まで戻す

コンセプト
ポールがスタート位置の左右どちらにあっても対応できるようにする

発見したポールの正面を向くように回転する

左に90°回転しつつポールを探す。

ポールの正面を向いたら停止

発見したポールの正面を向くように回転する