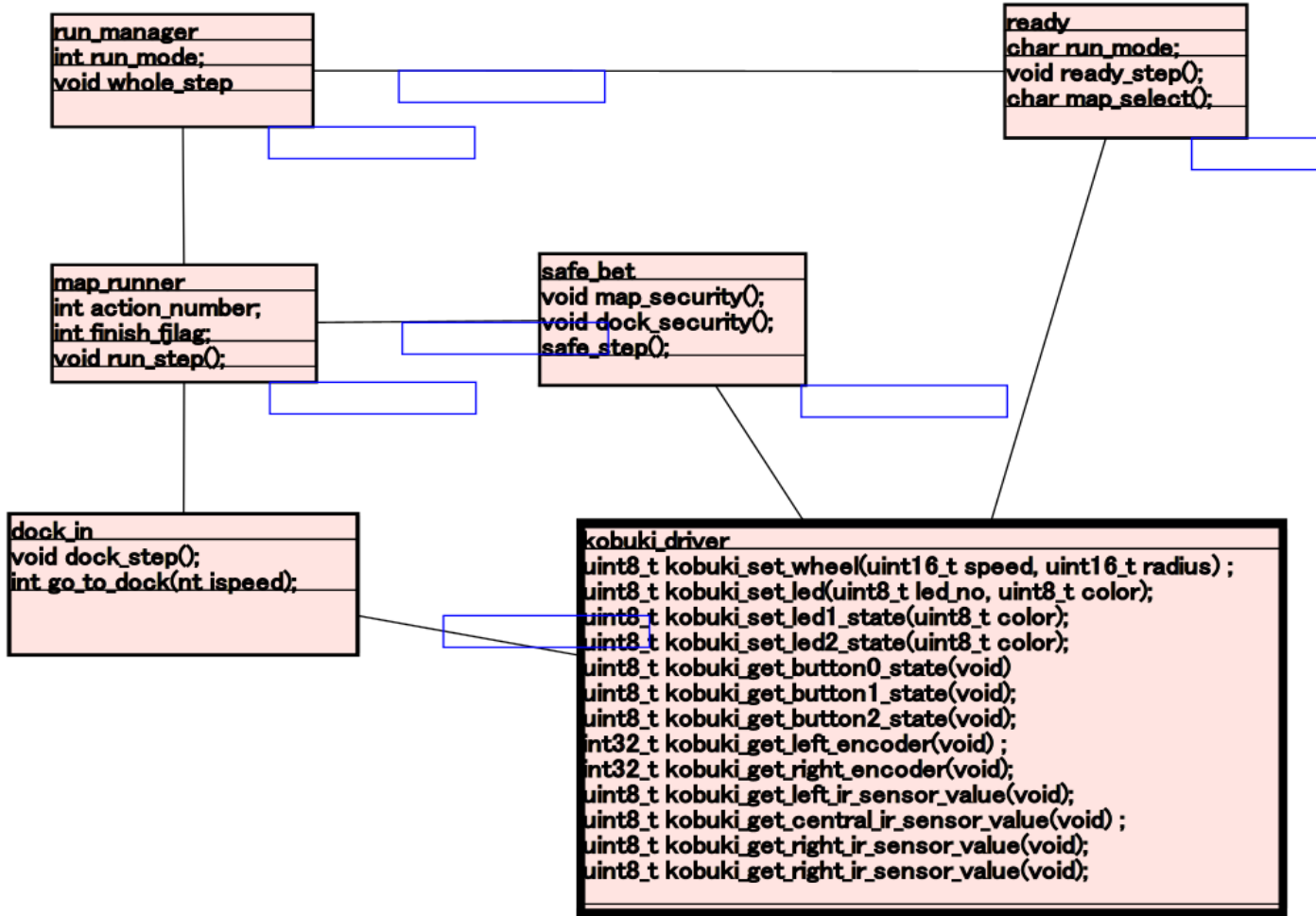


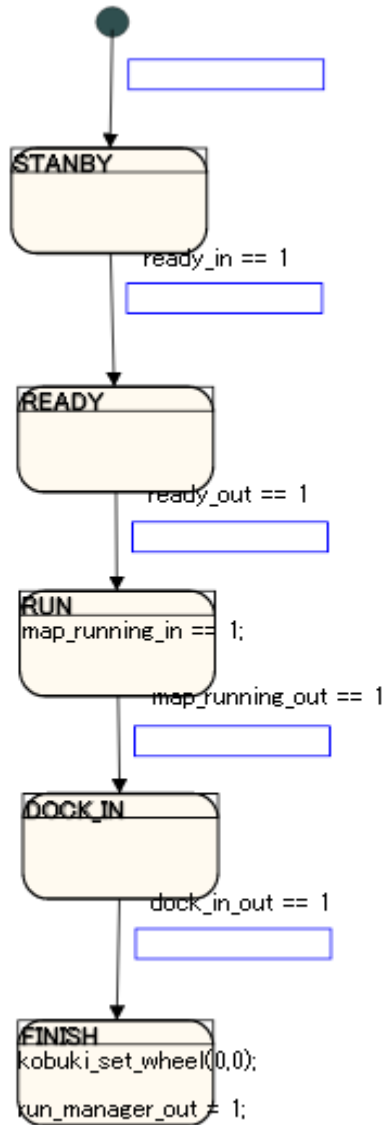
クラス図



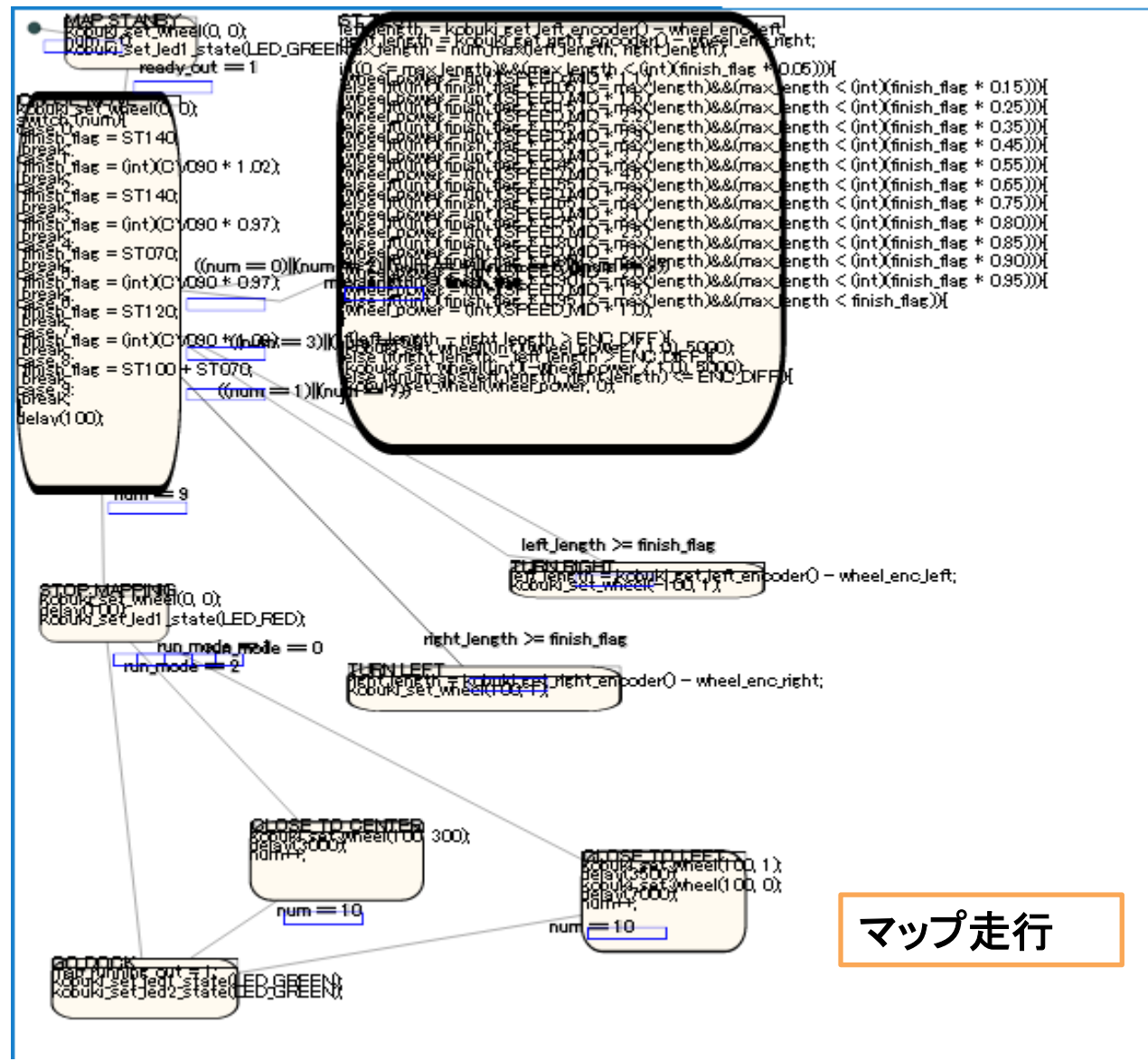
各クラスの責務

- run_manager**
走行の準備、発進、ドッグ入りまでの状態遷移を行う
- ready**
3種類の走行コースを決める
- map_runner**
コース前半のマップ走行を行う
- dock_in**
コース後半のドッグインを行う
- safe_bet (未実装)**
安全制御を行う
- kobuki_driver**
kobukiのI/Oの管理を行う

ステートメント図



全体の流れ



マップ走行