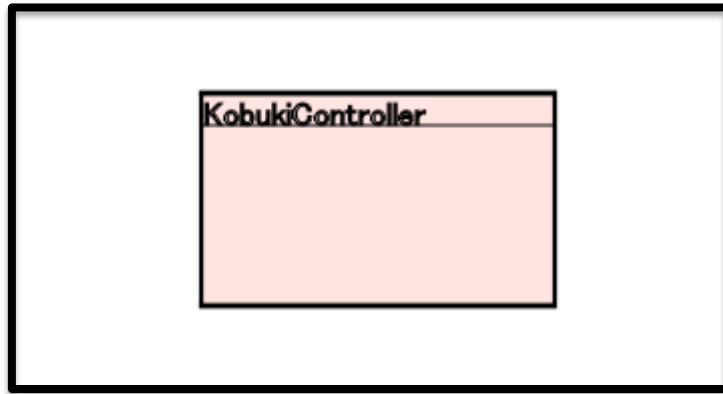


クラス図



クラスはただ1つです。

もともと存在していたソースコードを基にしてモデルを構築したため、移植されたものとして

- センサの値を保持するグローバル変数
- ポート番号や速度などの定数
- 遷移やセンサを動作させる補助関数
- loop, setupなどの処理

があり、状態遷移を起こすための条件となる様々な数値を扱います。

ステートマシン図

ステートマシンは状態数30と非常に大きなものとなっていますが、これは3つある障害物を回避するために繰り返し走行させ、その中で調節した微妙な角度・距離感を反映させたものとなっています。

各ステートは大きく

- 初期化などのステート
- 1つ目の障害物を回避するステート
- 2つ目の障害物を回避するステート
- 3つ目の障害物を回避するステート
- ドックへ戻るステート

となっています。

