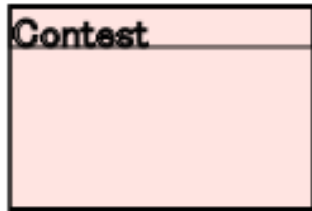


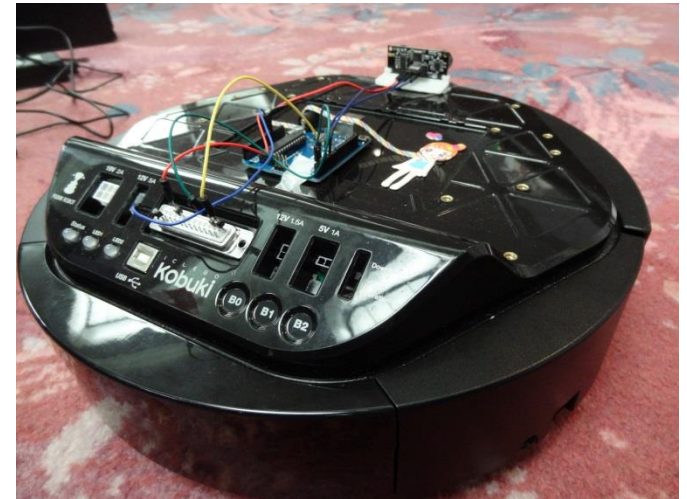
モデルシート

クラス図



走行アルゴリズム

1. ボタン押下でスタート
2. 一定の距離を前進
3. 一定角度で右回転
4. 一定の距離を前進
5. 一定角度で左回転
6. 前方の距離を監視しつつ閾値以下になるまで前進
7. ドックを探し、ドックに向かう
8. 充電が始まると停止



ステートマシン図



前半(ポールをよける)の動作

ドックに向かい、
止まる動作

