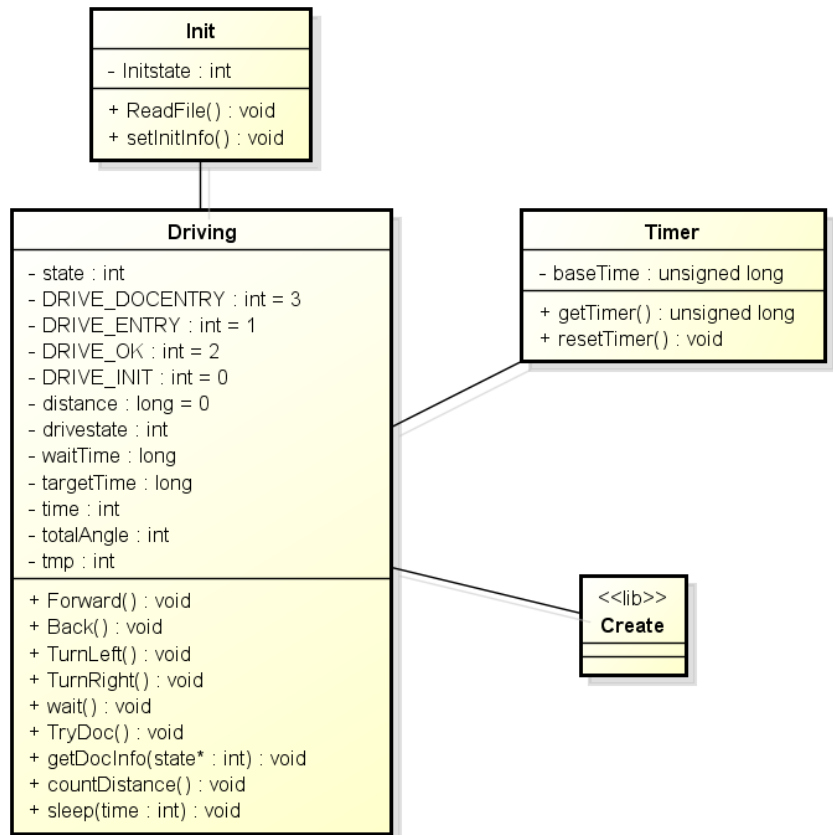


モデルシート

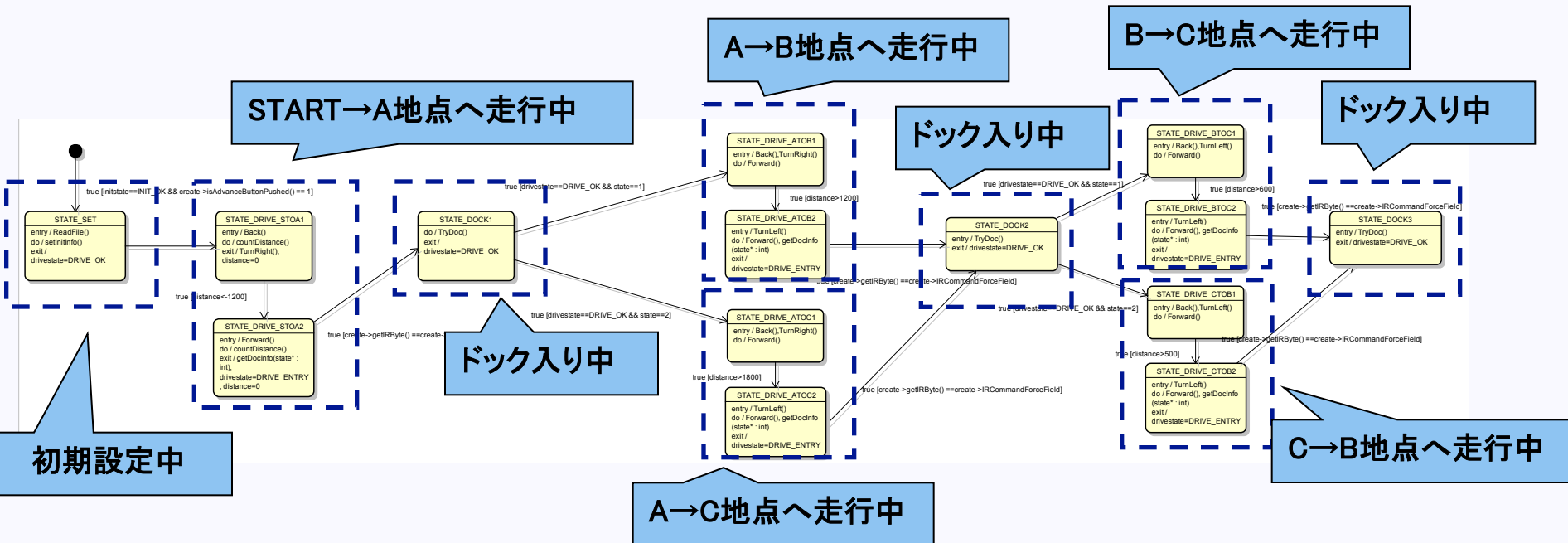
チームおにいちゃん

【クラス図】



クラス	概要	主な操作
Init	初期設定処理	・規定走行ルート設定 ・規定時間設定
Driving	走行処理	・各地点への走行制御 ・ドック情報受信判定 ・ドック入り処理制御
Timer	時間計測	・ドック間の走行時間計測
Create	ライブラリ	・CreateAPIライブラリ

【ステートマシン図】



《特徴》

ドックからの移動時は主にバック走行を実施し、回転動作は最小限にして走行誤差の低減を狙った。