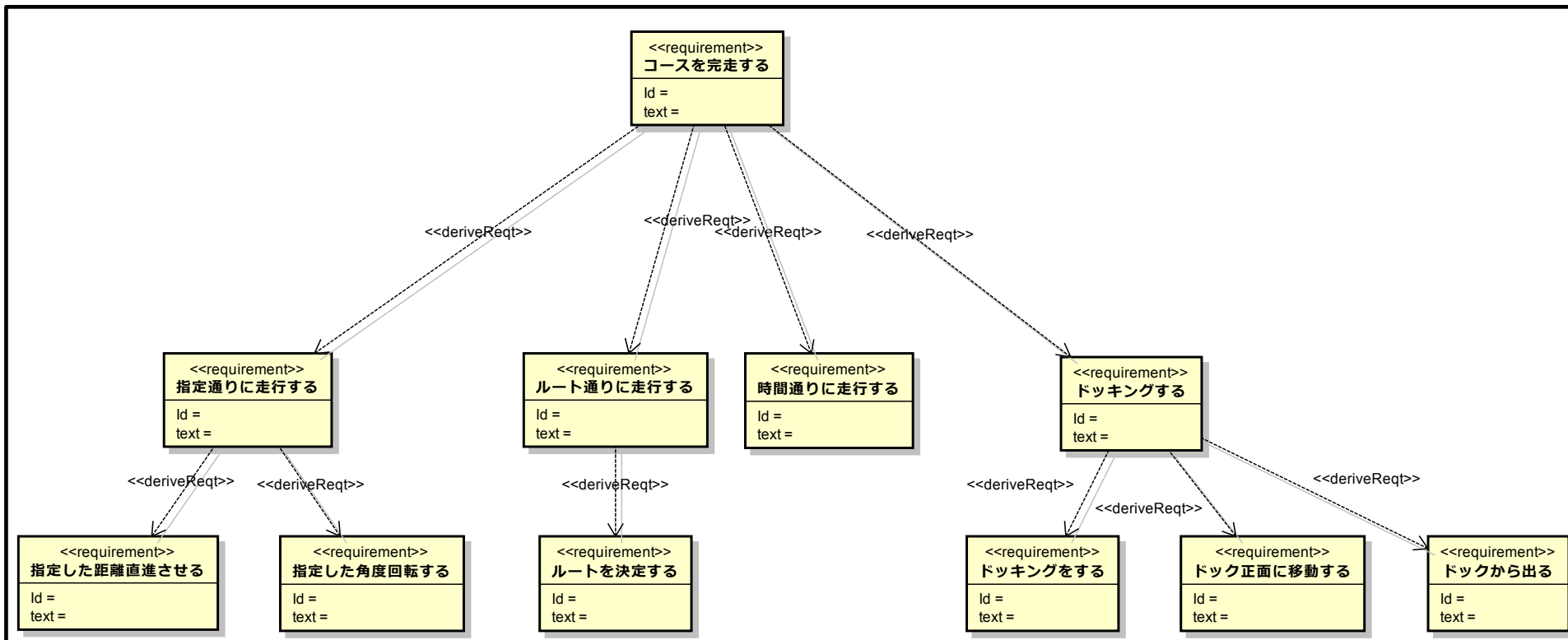
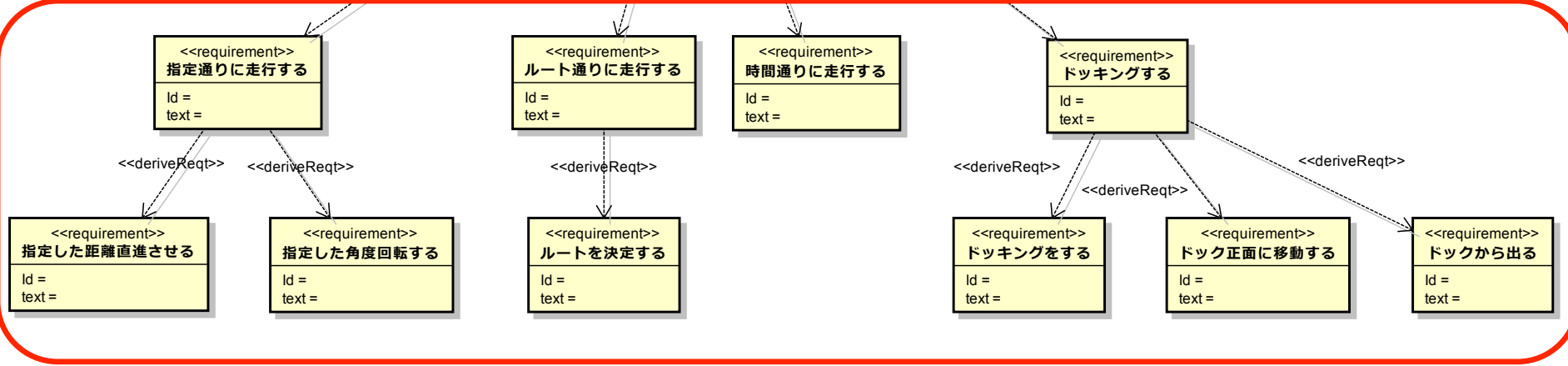


チーム: 給茶係

プロダクトバックログ

目標を達成するために必要な項目(要求)をもとに、要求図を作成し、プロダクトバックログとした。





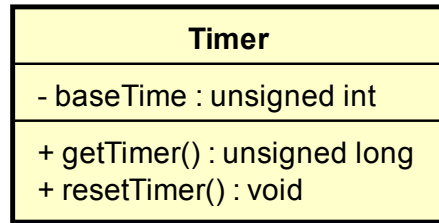
プロダクトバックログの項目ごとに対応したタスクを設定しスプリントバックログのもとを作成

スプリントバックログ

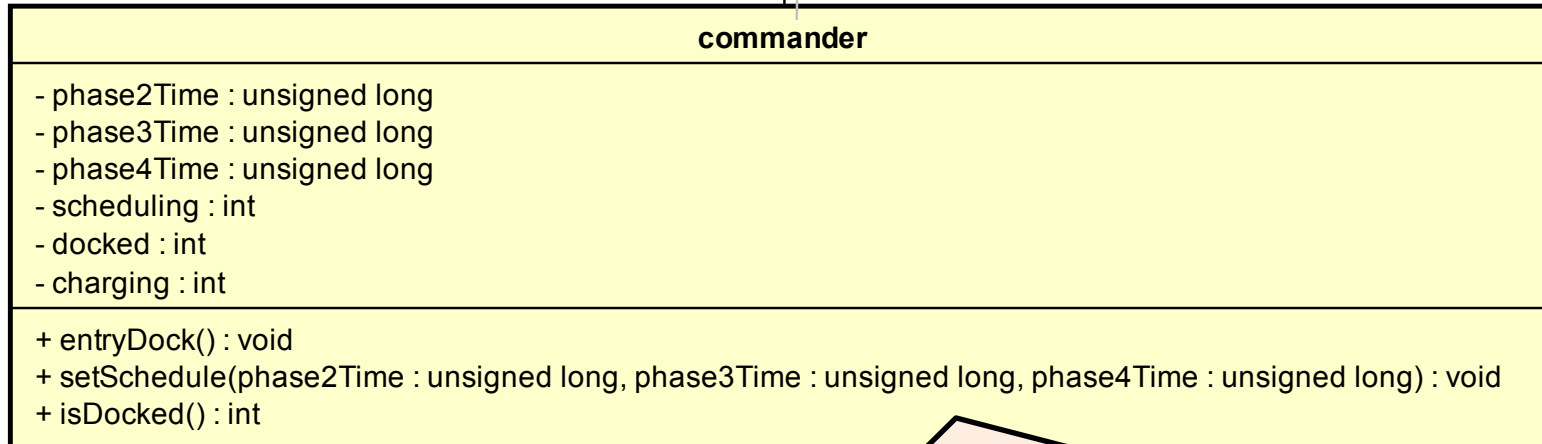
要求	タスク	完了定義
指定した距離を直進させる	モータの誤差を測定する	真っ直ぐ進めるように補正を行っている
指定した角度回転する	回転角の誤差を測定する	思った通りに開店するように補正を行っている
ルートを決断する	SDからデータを読み込む	SDからデータを読み込んで、ルートが決定できる
時間通りに走行する	30秒以上測れるようにする タイマーの誤差を修正する	60秒を測定できる プログラム内で正確に時間をはかれている
ドッキングに突入する	ドッキング開始を判断する	IRセンサの値を見てドッキング開始を判断できる
ドッキングの正面に移動する	IRセンサを検知する ドッキングの正面に移動する	IRセンサの値からターミナルの場所を把握できる ドッキング正面に移動する
	ドッキング正面に向く	ドッキング正面を向ける
ドックから出る	ドックから出る	ドッキング後に移動を開始できる

クラス図

要求を達成するためのクラスを役割別に作成



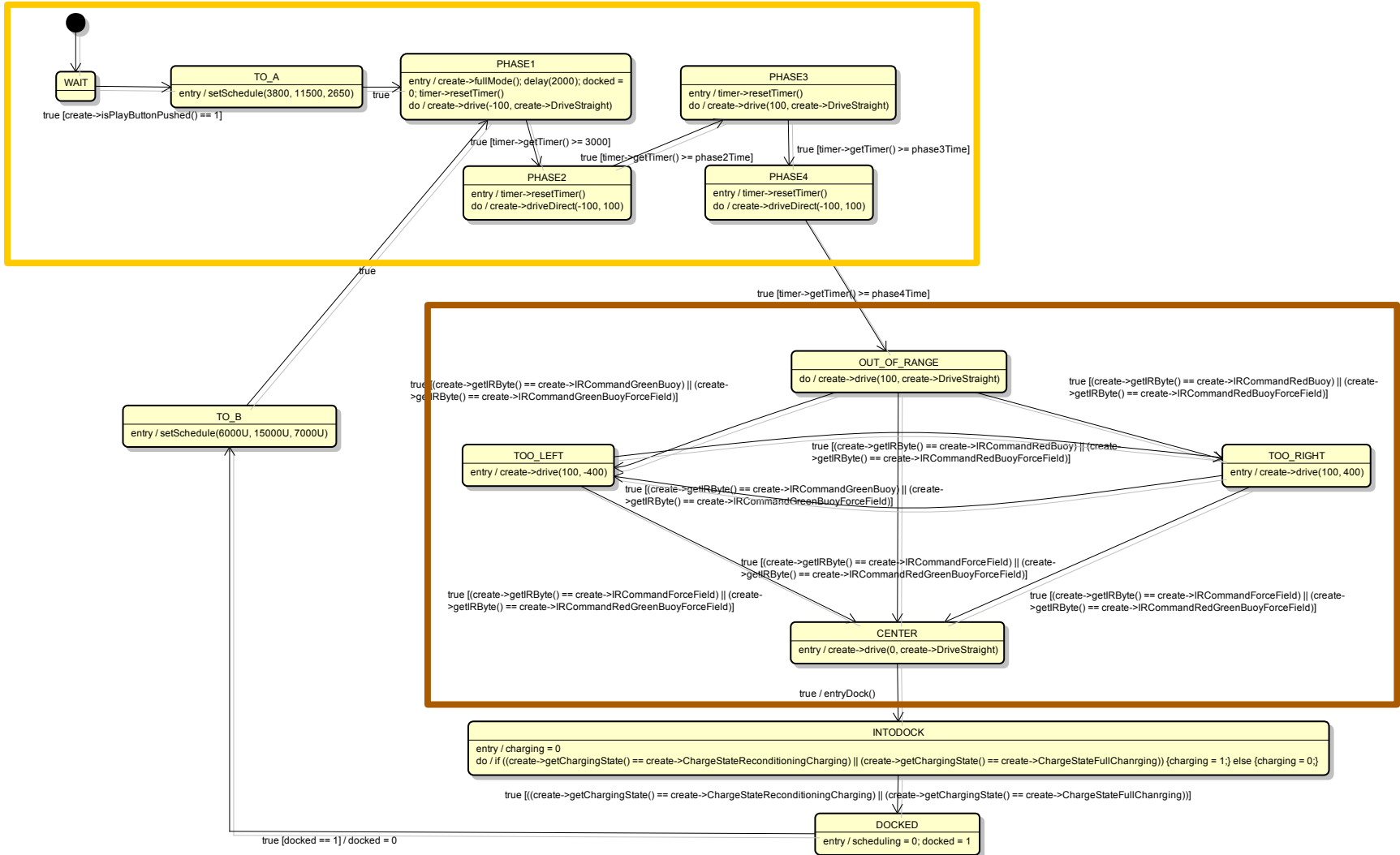
Timerクラス：
競技中の時間を計測する。
状態は持っていない。



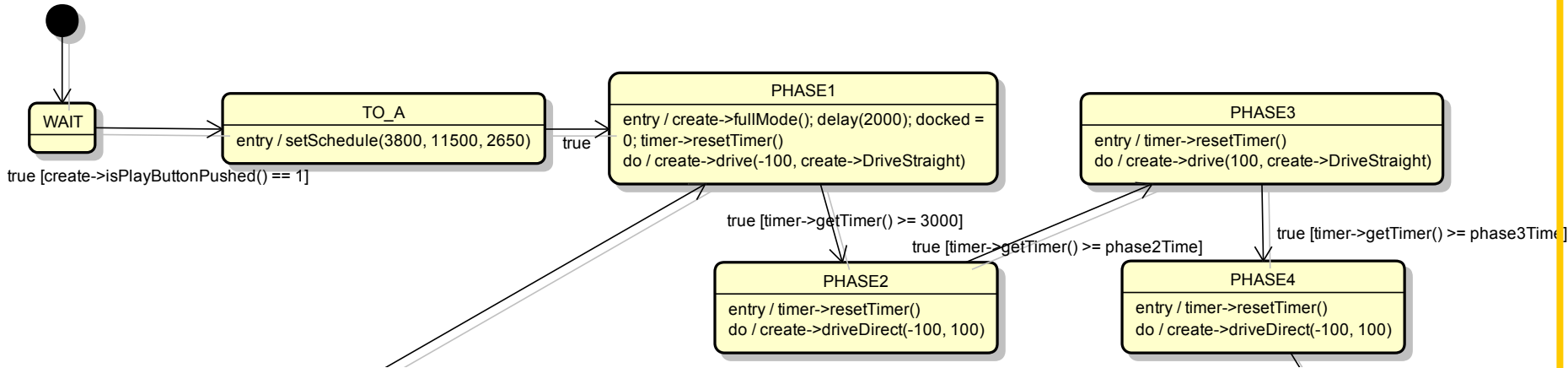
Commanderクラス：
走行をつかさどる司令塔！
Timerクラスから時間を受け取り、センサー入力
と合わせて状態を遷移させる。

ステートマシン図

Commanderクラスのステートマシン図。■の箇所と■の箇所についてピックアップして、タスクとの関連性を示しながら次ページで説明する。
(タスクを満たす = 要求満足！)



各ドックから発進し、次のドックの周辺まで移動する。
回転や直進のフェイズごとに状態を分けている。



関連タスク

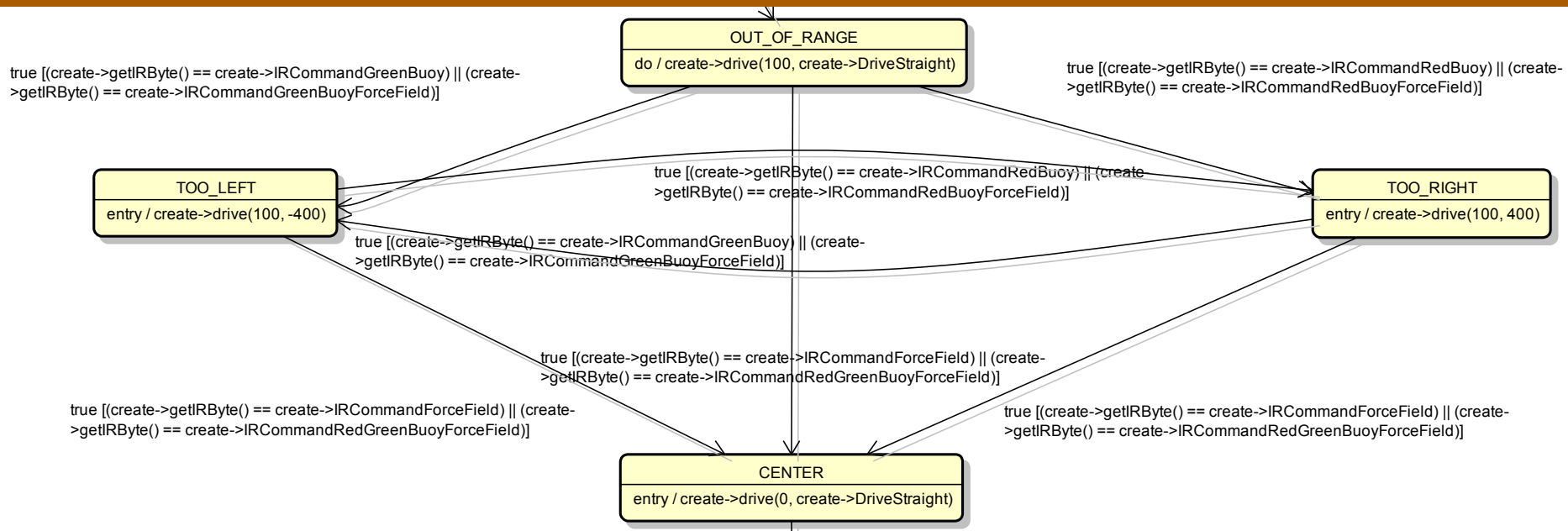
■ モータの誤差を測定する

■ 回転角の誤差を測定する

■ 30秒以上測れるようにする

■ タイマーの誤差を修正する

ドック周辺位置から赤外線センサー入力を元に自分のいるエリアを判定し状態遷移する。各状態では、それぞれのエリアからドック方向に進行する。



関連タスク

■ モータの誤差を測定する

■ 回転角の誤差を測定する

■ ドッキングの正面に向く

■ IRセンサを検知する

■ ドッキングの正面へ移動する