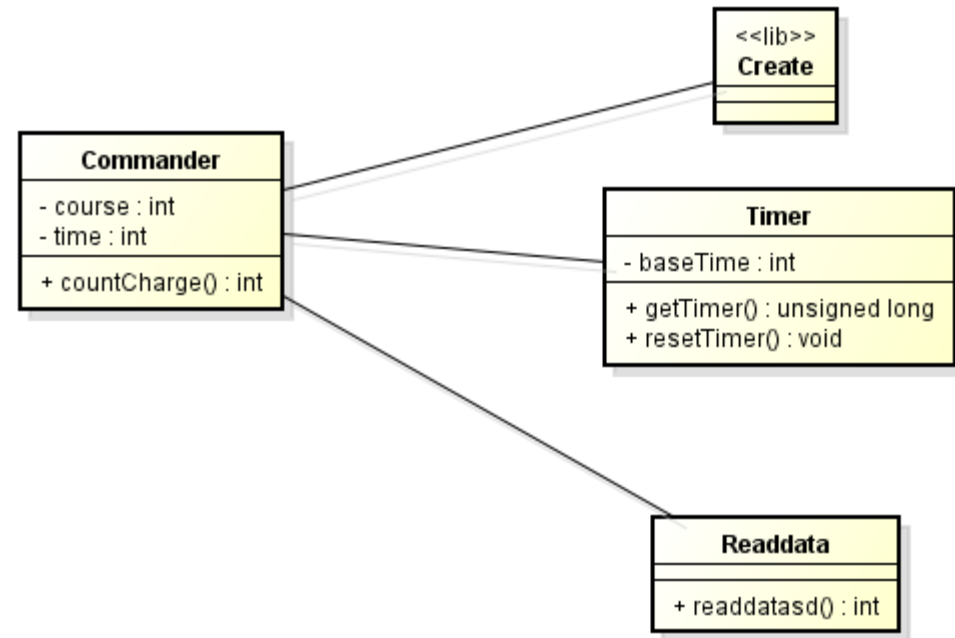


モデルシート

チームひだまり

クラス図

- **Commander**クラス : 全体の制御
 - ・属性
 - course : 設定経路パラメータ
 - time : 設定時間パラメータ
 - ・操作
 - countChage() : 充電状態判定
- **Timer**クラス : 制御時間の計測
 - ・属性
 - basetime : タイマカウント値
 - ・操作
 - getTimer() : タイマ値取得
 - resetTime() : カウントリセット
- **Readdata**クラス : 設定データの読み込み
 - ・操作
 - readdatasd() : 設定データ読み込み



クラス図

ステートマシン図

●Commanderクラス

・3つのパートに分類

- ①スタート ⇒ A地点
- ②A地点 ⇒ 第2地点
- ③第2地点 ⇒ 最終地点

・直進・旋回・待機の各動作は
タイマにより動作時間を制御

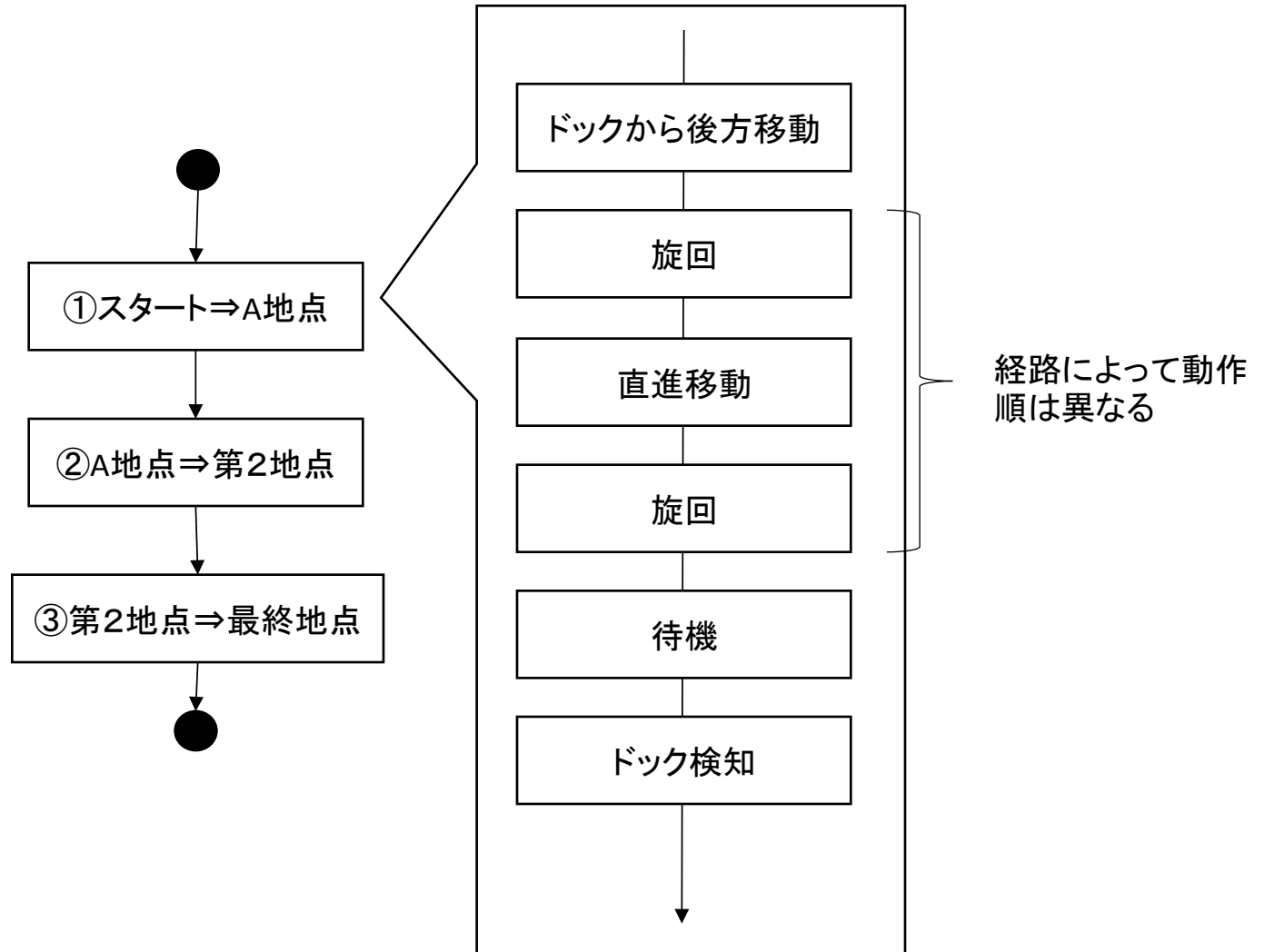
・経路設定はスタート時に実施

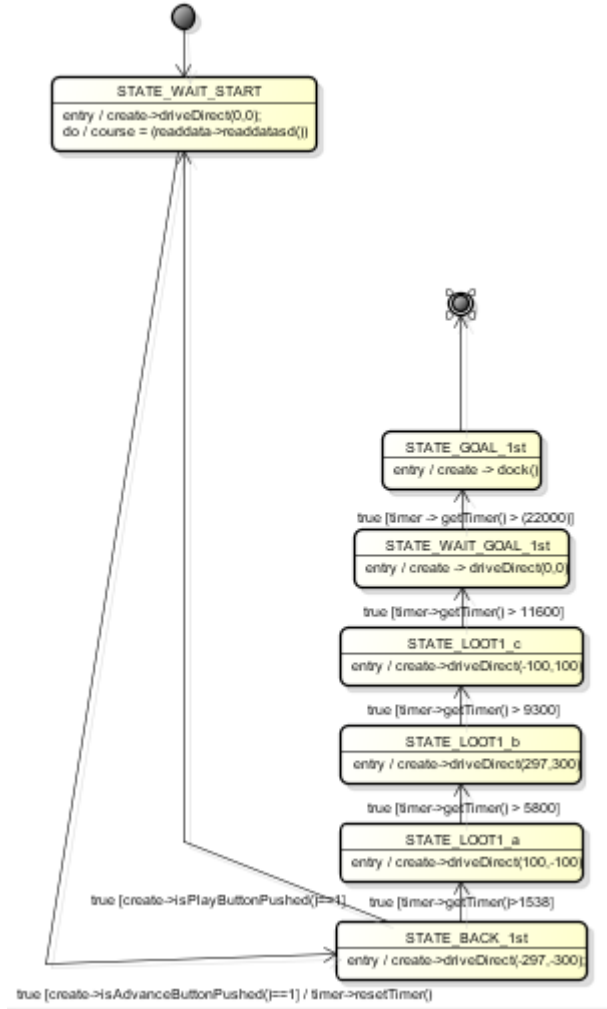
●Timerクラス

・状態遷移なし

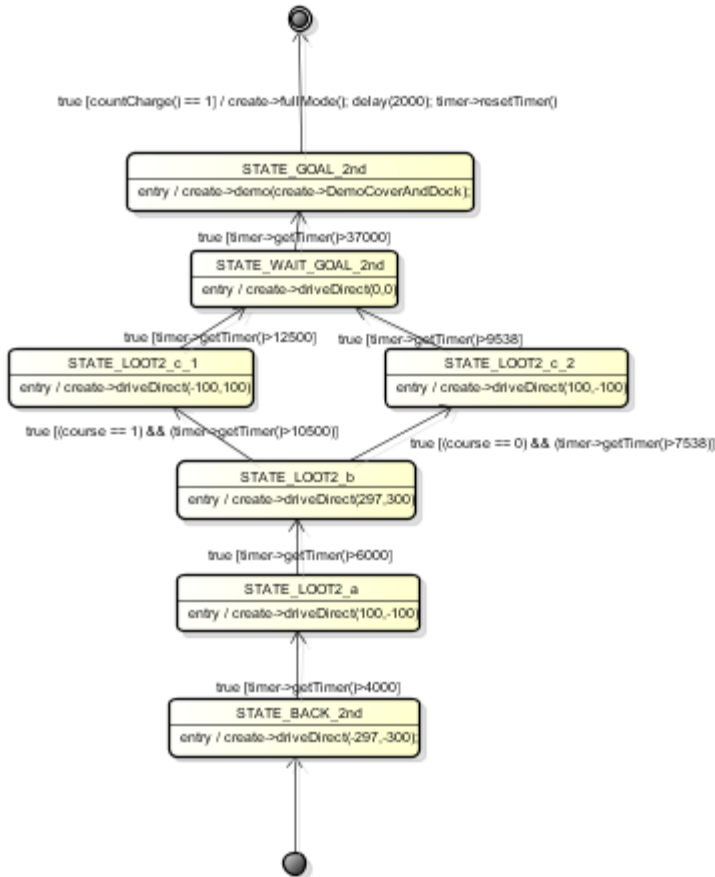
●Readdataクラス

・状態遷移なし

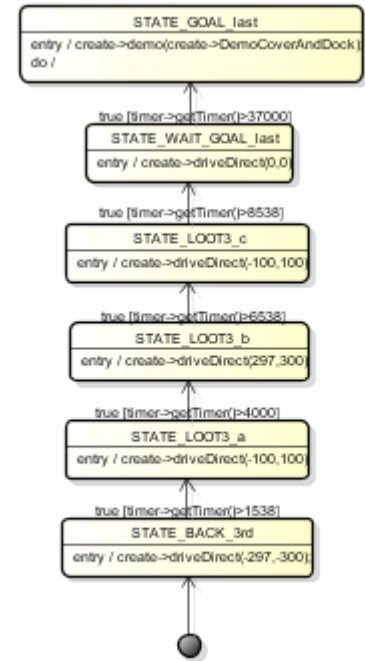




Commanderクラス①



Commanderクラス②



Commanderクラス③