Simulator class

function obj = Simulator(m,l,r)

start

เรียกใช้ Map และ Robot

stop

function loadMap(obj,m)

start

สร้าง Map ใน figure 1 โดยกำหนดขอบเขตของแกน x, y และ z

stop

function loadRobot(obj,r,l)

start

สร้าง Robot โดยกำหนดขอบเขตที่วิ่งได้ให้เท่ากับขนาดของ Map,

เรียกใช้ fusion ของหุ่นยนต์ และ ใช้ฟังก์ชัน runRobot ในคลาส Robot

stop