

EV3ControlServer

構築: Doxygen 1.8.6

2016 年 01 月 22 日 (金) 22 時 20 分 26 秒

Contents

1	階層索引	1
1.1	クラス階層	1
2	クラス索引	3
2.1	クラス一覧	3
3	ファイル索引	5
3.1	ファイル一覧	5
4	クラス詳解	7
4.1	EV3ControlServer クラス	7
4.1.1	詳解	7
4.1.2	メソッド詳解	7
4.1.2.1	main	7
4.2	ReadFile クラス	7
4.2.1	詳解	8
4.2.2	メソッド詳解	8
4.2.2.1	ReadVelocityYawFile	8
4.2.3	メンバ詳解	8
4.2.3.1	velocity	8
4.2.3.2	yaw	8
4.3	RunServer クラス	8
4.3.1	詳解	9
4.3.2	メソッド詳解	9
4.3.2.1	run	9
4.4	SocketServer クラス	9
4.4.1	詳解	10
4.4.2	メソッド詳解	10
4.4.2.1	MakeConnection	10
4.4.2.2	SendData	10
5	ファイル詳解	11
5.1	EV3ControlServer.java ファイル	11

5.1.1	詳解	11
5.2	ReadFile.java ファイル	11
5.2.1	詳解	11
5.3	RunServer.java ファイル	12
5.3.1	詳解	12
5.4	SocketServer.java ファイル	12
5.4.1	詳解	12
索引		14

Chapter 1

階層索引

1.1 クラス階層

クラス階層一覧です。大雑把に文字符号順で並べられています。

EV3ControlServer	7
ReadFile	7
SocketServer	9
TimerTask	
RunServer	8

Chapter 2

クラス索引

2.1 クラス一覧

クラス・構造体・共用体・インターフェースの一覧です。

EV3ControlServer	
サーバー側のメインの処理クラス	7
ReadFile	
ファイルを読み込むクラス	7
RunServer	
サーバー側で連続で行う処理を記述したクラス	8
SocketServer	
ソケット通信のサーバー側クラス	9

Chapter 3

ファイル索引

3.1 ファイル一覧

ファイル一覧です。

EV3ControlServer.java	
EV3 を制御するクライアント (PC) 側のメインクラス.	11
ReadFile.java	
ファイル読み込みクラス. Kinect が生成したファイルを読み込む	11
RunServer.java	
サーバー (PC) 側の時間をスケジューリングするクラス.	12
SocketServer.java	
サーバークラス. EV3 からの通信をPC 側で受け取る	12

Chapter 4

クラス詳解

4.1 EV3ControlServer クラス

サーバー側のメインの処理クラス

静的公開メンバ関数

- `static void main (String[] args)`
メインメソッド

4.1.1 詳解

サーバー側のメインの処理クラス

EV3ControlServer.java の 15 行目に定義があります。

4.1.2 メソッド詳解

4.1.2.1 `static void EV3ControlServer.main (String[] args)` [static]

メインメソッド

EV3ControlServer.java の 19 行目に定義があります。

このクラス詳解は次のファイルから抽出されました:

- **EV3ControlServer.java**

4.2 ReadFile クラス

ファイルを読み込むクラス

公開メンバ関数

- `void ReadVelocityYawFile (String args[])`
ファイルを読み込むメソッド

公開変数類

- double **velocity**
速度
- double **yaw**
ヨー角

4.2.1 詳解

ファイルを読み込むクラス

ReadFile.java の 14 行目に定義があります。

4.2.2 メソッド詳解

4.2.2.1 void ReadFile.ReadVelocityYawFile (String args[])

ファイルを読み込むメソッド

引数

<i>args[]</i>	String 型
---------------	----------

ReadFile.java の 24 行目に定義があります。

参照先 velocity, yaw.

4.2.3 メンバ詳解

4.2.3.1 double ReadFile.velocity

速度

ReadFile.java の 16 行目に定義があります。

参照元 ReadVelocityYawFile().

4.2.3.2 double ReadFile.yaw

ヨー角

ReadFile.java の 17 行目に定義があります。

参照元 ReadVelocityYawFile().

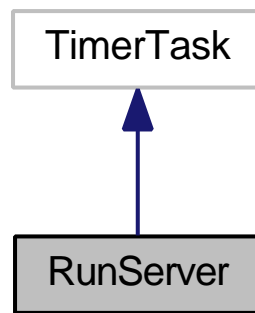
このクラス詳解は次のファイルから抽出されました:

- **ReadFile.java**

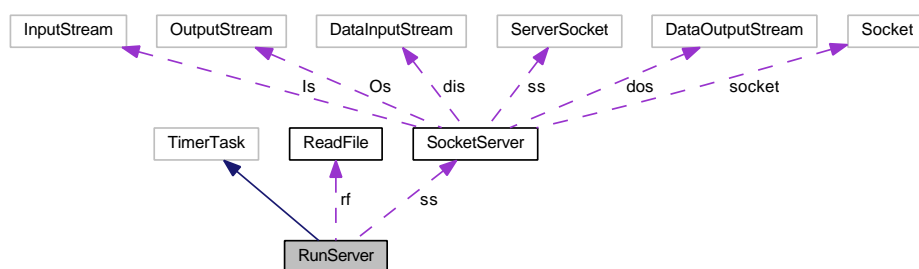
4.3 RunServer クラス

サーバー側で連続で行う処理を記述したクラス

RunServer の継承関係図



RunServer 連携図



公開メンバ関数

- void **run** ()
run() (p. 9). 処理の流れをここに書く

4.3.1 詳解

サーバー側で連続で行う処理を記述したクラス
 RunServer.java の 16 行目に定義があります。

4.3.2 メソッド詳解

4.3.2.1 void RunServer.run ()

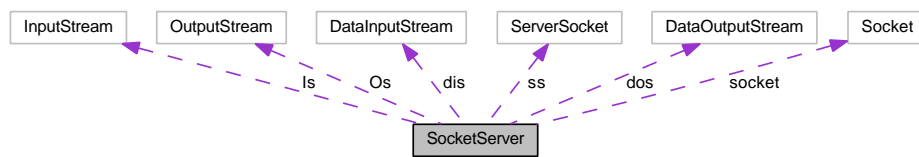
run() (p. 9). 処理の流れをここに書く
 RunServer.java の 35 行目に定義があります。
 このクラス詳解は次のファイルから抽出されました:

- **RunServer.java**

4.4 SocketServer クラス

ソケット通信のサーバー側クラス

SocketServer 連携図



公開メンバ関数

- void **MakeConnection** (String args[])
コネクションをはるメソッド
- void **SendData** (double velocity, double yaw)
データを送信するメソッド

4.4.1 詳解

ソケット通信のサーバー側クラス

`SocketServer.java` の 20 行目に定義があります。

4.4.2 メソッド詳解

4.4.2.1 void SocketServer.MakeConnection (String args[])

コネクションをはるメソッド

`SocketServer.java` の 34 行目に定義があります。

4.4.2.2 void SocketServer.SendData (double velocity, double yaw)

データを送信するメソッド

`SocketServer.java` の 53 行目に定義があります。

このクラス詳解は次のファイルから抽出されました:

- **SocketServer.java**

Chapter 5

ファイル詳解

5.1 EV3ControlServer.java ファイル

EV3 を制御するクライアント (PC) 側のメインクラス。

クラス

- class **EV3ControlServer**
サーバー側のメインの処理クラス

5.1.1 詳解

EV3 を制御するクライアント (PC) 側のメインクラス。

日付

2016.01.05

著者

H.Shigehara

EV3ControlServer.java に定義があります。

5.2 ReadFile.java ファイル

ファイル読み込みクラス。Kinect が生成したファイルを読み込む

クラス

- class **ReadFile**
ファイルを読み込むクラス

5.2.1 詳解

ファイル読み込みクラス。Kinect が生成したファイルを読み込む

日付

2016.01.05

著者

H.Shigehara

ReadFile.java に定義があります。

5.3 RunServer.java ファイル

サーバー (PC) 側の時間をスケジューリングするクラス.

クラス

- class **RunServer**
サーバー側で連続で行う処理を記述したクラス

5.3.1 詳解

サーバー (PC) 側の時間をスケジューリングするクラス.

日付

2016.01.05

著者

H.Shigehara

RunServer.java に定義があります。

5.4 SocketServer.java ファイル

サーバークラス. EV3 からの通信をPC 側で受け取る

クラス

- class **SocketServer**
ソケット通信のサーバー側クラス

5.4.1 詳解

サーバークラス. EV3 からの通信をPC 側で受け取る

日付

2016.01.05

著者

H.Shigehara

SocketServer.java に定義があります。

Index

- EV3ControlServer, 7
 - main, 7
- EV3ControlServer.java, 11
- main
 - EV3ControlServer, 7
- MakeConnection
 - SocketServer, 10
- ReadFile, 7
 - ReadVelocityYawFile, 8
 - velocity, 8
 - yaw, 8
- ReadFile.java, 11
- ReadVelocityYawFile
 - ReadFile, 8
- run
 - RunServer, 9
- RunServer, 8
 - run, 9
- RunServer.java, 12
- SendData
 - SocketServer, 10
- SocketServer, 9
 - MakeConnection, 10
 - SendData, 10
- SocketServer.java, 12
- velocity
 - ReadFile, 8
- yaw
 - ReadFile, 8