hiro\_jiren

Behavioral Report

Author: Author

Revision: 0.2

|  |  |
| --- | --- |
| No Magic |  |
| One Allen Center, 700 Central Expressway South, Suite 110 Allen, Texas 75013 USA | Date: May 17, 2019 |

**Revision History**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Revision** | **Date** | **Reason For Changes** | **Author** |
| 0.1 | <date 1> | <draft> | <Author name> |
| 0.2 | <date 2> | <release> | <Author name> |
|  |  |  |  |

**Table of Contents**

Microsoft Word users please click here and press F9 to create Table of Contents.

OpenOffice.org users please remove this text and select Insert Table of Content from menu.

**Table of Figures**

Microsoft Word users please click here and press F9 to create Table of Contents.

OpenOffice.org users please remove this text and select Insert Table of Content from menu.

# Introduction

## Purpose

<This document provides an overview of behavioral view>

## Scope

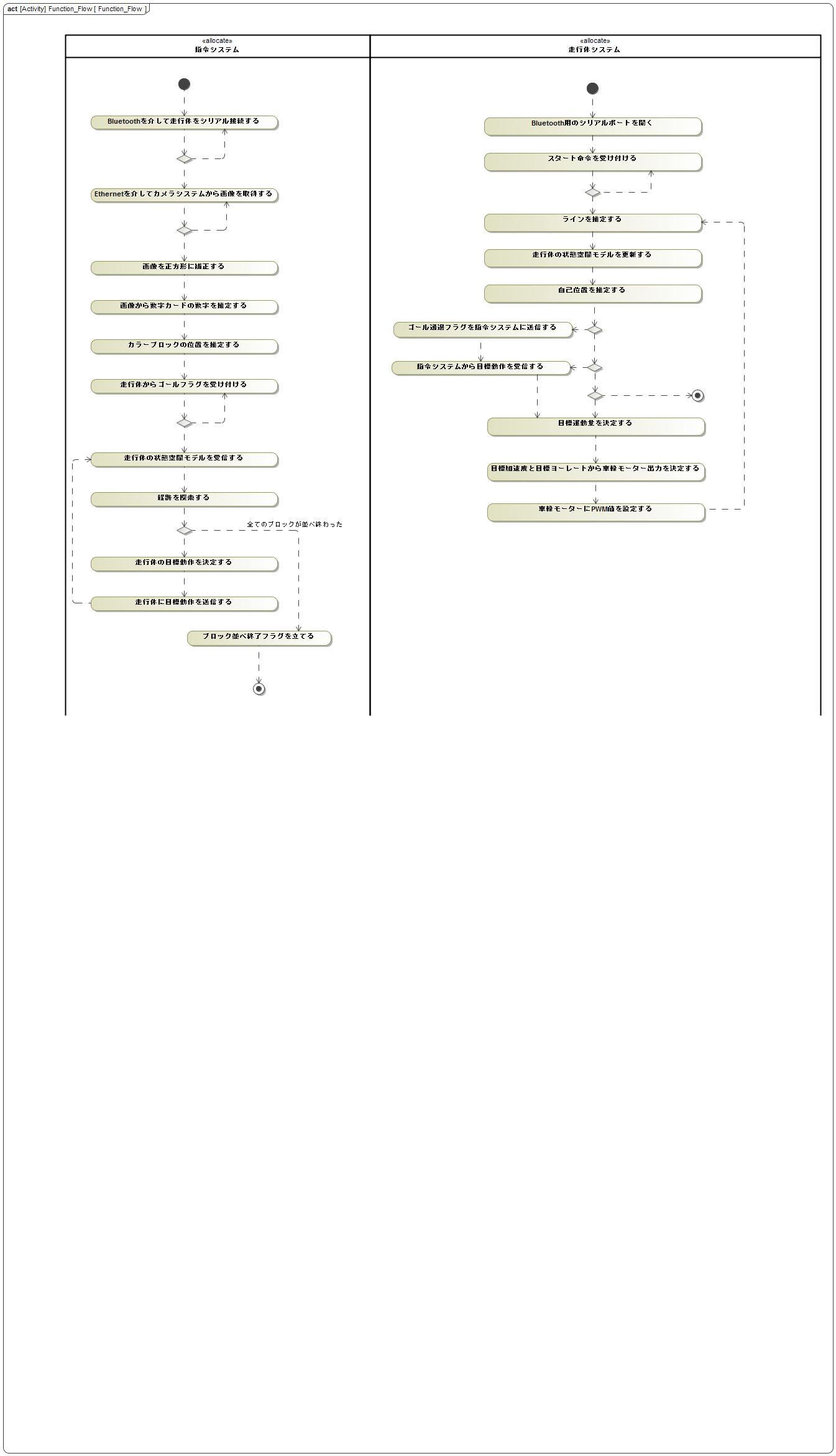
<Provide a short description of the system being specified and its purpose, including relevant benefits, objectives, and goals>

## Overview

<Describe what the document contains and explain how document is organized>

# Function\_Flow

## Function\_Flow



1. Function\_Flow

### Bluetoothを介して走行体をシリアル接続する

### Bluetooth用のシリアルポートを開く

### Ethernetを介してカメラシステムから画像を取得する

### カラーブロックの位置を推定する

### ゴール通過フラグを指令システムに送信する

### スタート命令を受け付ける

### ブロック並べ終了フラグを立てる

### ラインを推定する

### 指令システムから目標動作を受信する

### 画像から数字カードの数字を推定する

### 画像を正方形に補正する

### 目標加速度と目標ヨーレートから車輪モーター出力を決定する

### 目標運動量を決定する

### 経路を探索する

### 自己位置を推定する

### 走行体からゴールフラグを受け付ける

### 走行体に目標動作を送信する

### 走行体の状態空間モデルを受信する

### 走行体の状態空間モデルを更新する

### 走行体の目標動作を決定する

### 車輪モーターにPWM値を設定する