

初期内部状態

$$\theta_a = 1.0$$

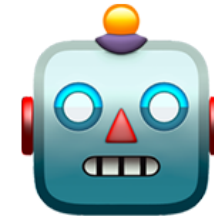
$$\theta_l = 1.0$$



クラス



オブジェクト



- 内部状態
 - 腕の角度 $\theta_a = 1.0$
 - 足の角度 $\theta_l = 1.0$
 - 記憶
- ロボットに対する命令
 - 立て！
 - 座れ！
 - 覚えろ！