

MovementBase

- # finish_flag : bool
- # angleMap : std::map<jointlD, double>
- + MovementBase() : void
- + ~MovementBase() : void
- + getNextAngle(w : World&) : std::string
- + isFinished(): bool
- # set(w : World&, id : jointID, angle : double, gain : double) : bool
- # angleToString() : std::string
- # resetAngleMap(): void

SequenceMovement

- # finish_flag : bool
- # angleMap : std::map<jointID, double>
- name : std::string
- timeStamp : int
- seq : Sequence
- + SequenceMovement(_name : std::string) : void
- + ~SequenceMovement() : void
- + getNextAngle(w : World&) : std::string
- + isFinished() : bool # set(w : World&, id : jointID, angle : double, gain : double) : bool
- # angleToString() : std::string
- # resetAngleMap() : void
- + setNewSequence(newSeq : Sequence) : void
- + setNewSequence(name : std::string) : void

Sequence

- MAX_NUM : int
- num : int
- poses[MAX_NUM] : Pose
- + Sequence() : void
- + addPose(p : Pose) : bool
- + setPose(n : int, p : Pose) : bool
- + clear() : bool + getNum() : int
- + getPose(i : int) : Pose

0..MAX NUM

- target[22] : double
- gain : double + operator : Pose&
- + Pose(): void
- + Pose(value[22] : double)
- + ~Pose(): void
- + clear() : void
- + setTarget(i : int, v : double) : void + setGain(v : double) : void
- + getGain() : double
- + getTarget() : double*
- + getTarget(i : int) : double

OdensWalk

- # finish_flag : bool
- # angleMap : std::map<jointID, double>
- DEGTORAD : double
- RADTODEG ; double
- mw : MakeWalk
- dest[2] : double
- joint[12] : double
- + OdensWalk(_dest[] : double) : void
- + ~OdensWalk() : void
- + getNextAngle(w : World&) : std::string
- + isFinished(): bool
- + set(id : jointID, velocity : double) : bool
- + set(w : World&, id : jointID, angle : double, gain : double) : bool # angleToString() : std::string
- # resetAngleMap() : void
- + setAngle(w : World&, joint[] : double)
- + setAngle(w : World&, joint[] : double, velocity : double)

Standup

- # finish_flag : bool
- # angleMap : std::map<jointID, double>
- + MovementBase() : void
- + ~MovementBase() : void
- + getNextAngle(w : World&) : std::string
- + isFinished() : bool
- # set(w : World&, id : jointID, angle : double, gain : double) : bool
- # angleToString() : std::string
- # resetAngleMap() : void

TicktackBase

- # finish_flag : bool
- # angleMap : std::map<jointID, double>
- ts : int

0..

- name : std::string
- count : int
- t : double
- m_rlj1 : double
- m_rlj2 : double - m_rlj3 : double
- m_rlj4 : double
- m_rlj5 : double
- m_rlj6 : double - m_llj1 : double
- m_llj2 : double
- m_llj3 : double
- m_llj4 : double
- m_llj5 : double
- m_llj6 : double
- lj26 : double
- m_hj1 : double
- m_hj2 : double - headSpeed : double
- L : double - R : double
- cycle : double
- wX : double
- wY : double
- r : double - Gain : double
- Threshold : double
- H : int
- dummy_H : int
- max_H : int - drive : bool
- start : bool
- current : int
- + TicktackBase(_name : std::string, _count : int) : void
- + ~TicktackBase() : void
- + getNextAngle(w : World&) : std::string
- + isFinished() : bool
- # set(w : World&, id : jointID, angle : double, gain : double) : bool
- # angleToString() : std::string # resetAngleMap() : void
- + setAngle(w : World&) : void

GABase

- # finish_flag : bool
- # angleMap : std::map<jointID, double> - ts : int

0..*

- name : std::string

BrainBase

elementList : std::deque<ElementBase*>

+ getNextAngle(w : World&) : std::string

finish_flag : bool

+ BrainBase(): void + ~BrainBase(): void

+ isFinished(): bool

- count : int
- t : double - ga_param[17][3] : double
- ga_W : double - ga_l : double
- ga_Gain : double - m_hj1 : double
- m_hj2 : double
- m_raj1 : double - m_raj2 : double
- m_raj3 : double - m_raj4 : double
- m_laj1 : double
- m_laj2 : double
- m_laj3 : double
- m_laj4 : double
- m_rlj1 : double - m_rlj2 : double
- m_rlj3 : double - m_rlj4 : double
- m_rlj5 : double - m_rlj6 : double - m_llj1 : double
- m_llj2 : double - m_llj3 : double
- m_llj4 : double
- m_llj5 : double - m_llj6 : double
- + GABase(_name : std::string, _count : int) : void
- + ~GABase() : void
- + getNextAngle(w : World&) : std::string
- + isFinished(): bool # set(w: World&, id: jointID, angle: double, gain: double): bool
- # angleToString() : std::string # resetAngleMap() : void
- + updateAngle() : void
- + setAngle(w : World&) : void
- + setParam() : void