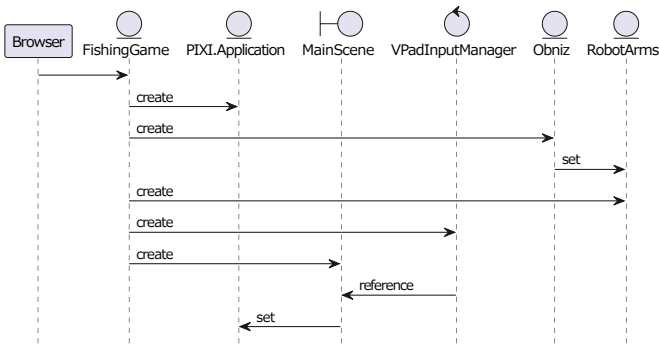


金魚すくいロボット 制御 設計書

1. 概略シーケンス図

1.1 起動シーケンス



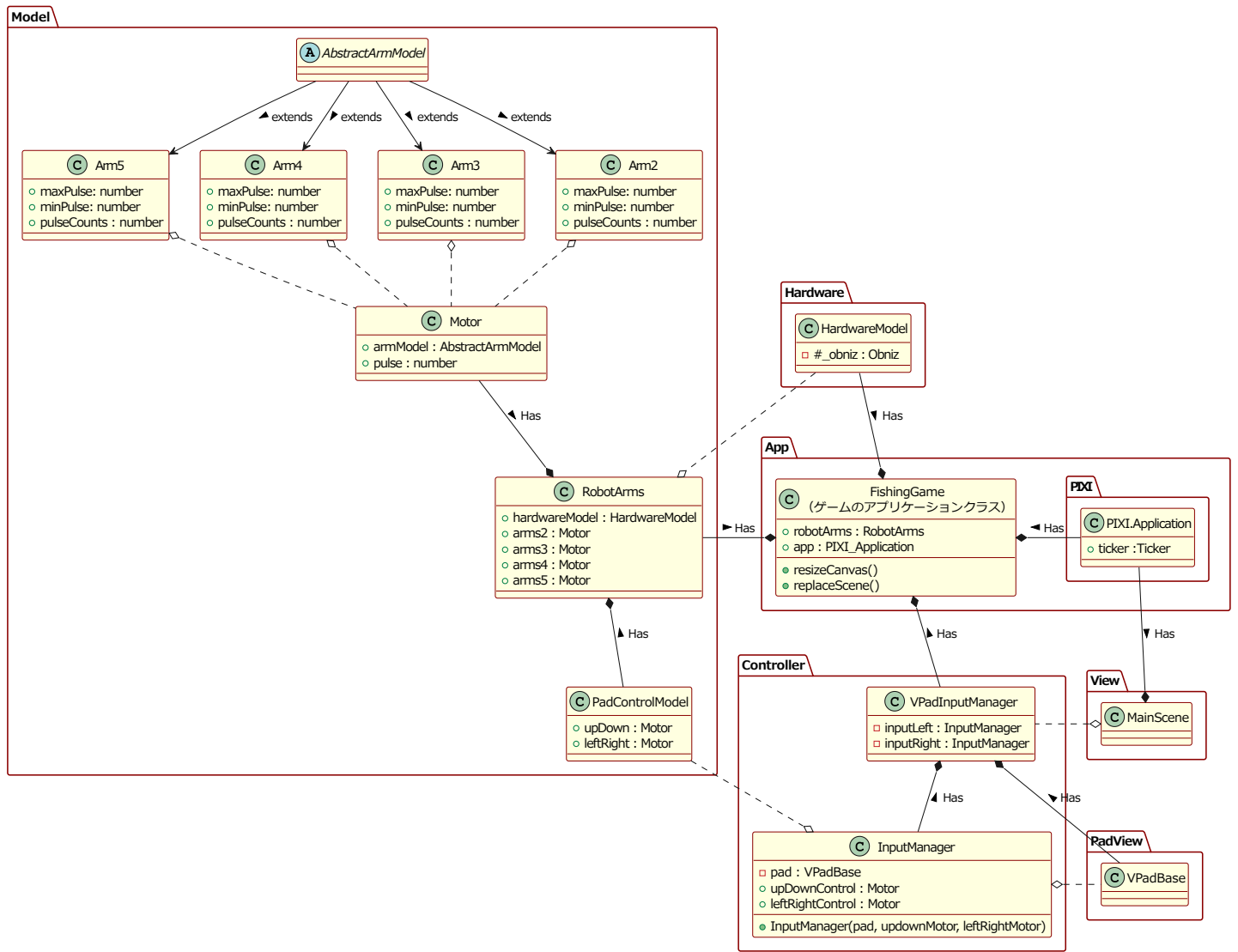
2.クラス

2.1 クラス一覧

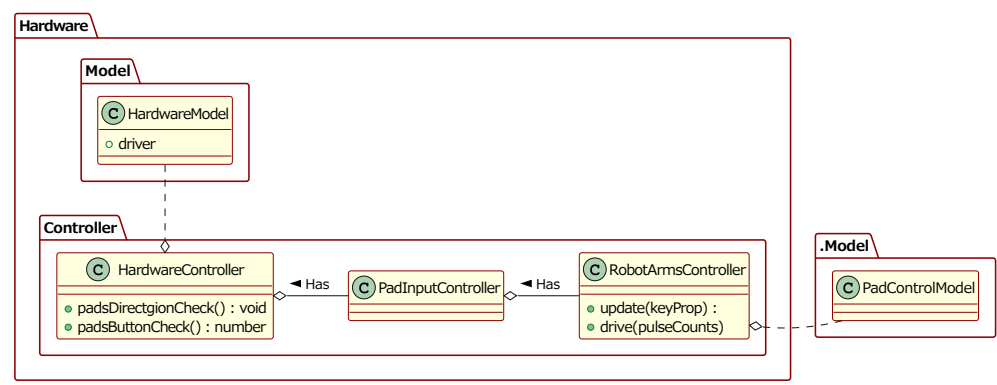
クラス名	説明
FishingGame	ゲームのアプリケーションクラス
MainScene	ゲーム画面の表示クラス
RobotArms	ロボットアームのModelクラス
Motor	ロボットアームのモーターのModelクラス
RobotArmsController	ロボットアームの制御クラス
VPadInputManager	バーチャルパッドの入力制御クラス
InputManager	入力制御クラス
PadControlModel	方向キーの制御モデルクラス
Arm2	ロボットアーム 2 のモデルクラス
Arm3	ロボットアーム 3 のモデルクラス
Arm4	ロボットアーム 4 のモデルクラス
Arm5	ロボットアーム 5 のモデルクラス

2.2 クラス図

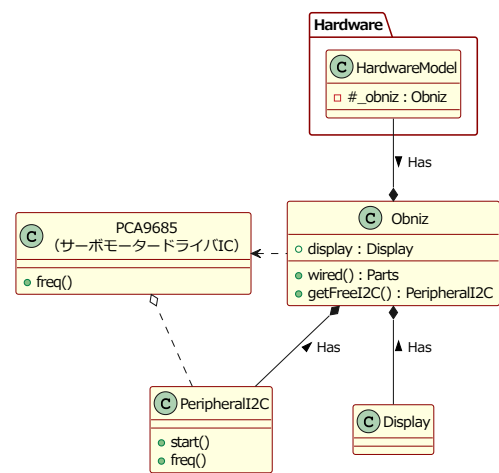
2.2.1. ゲームのクラス図



2.2.2. ハードウェア関連クラス図

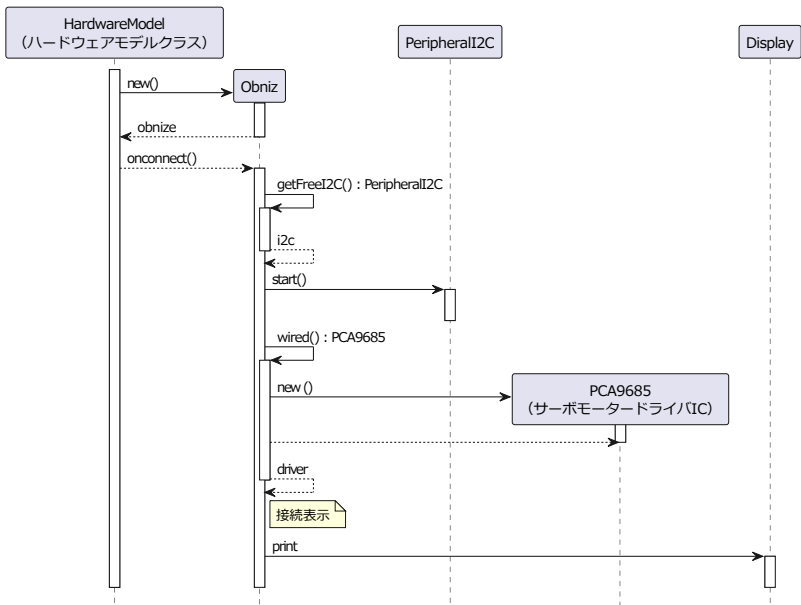


2.2.3. Obnizクラス図



3. シーケンス図

3.1. 初期化シーケンス



3.2. 方向キー入力シーケンス

