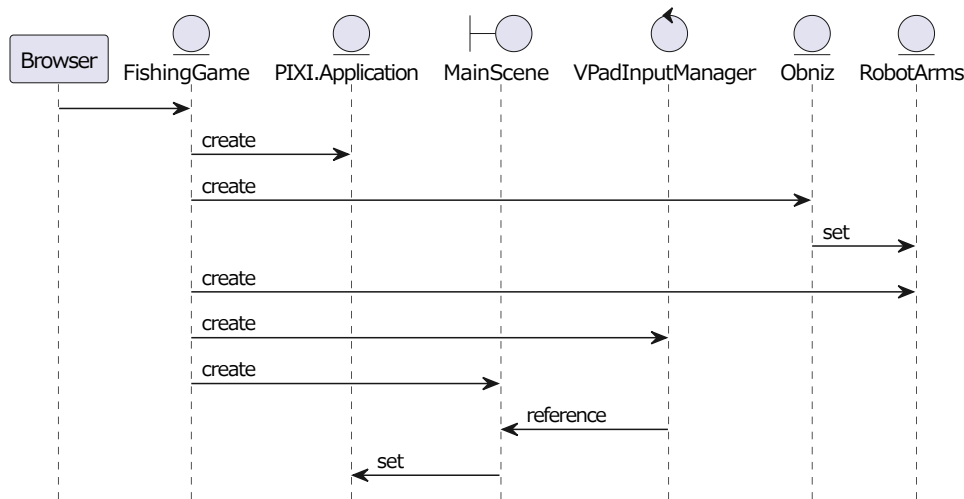


# 金魚すくいロボット 制御設計書

## 1. 概略シーケンス図

### 1.1 起動シーケンス



# 2.クラス

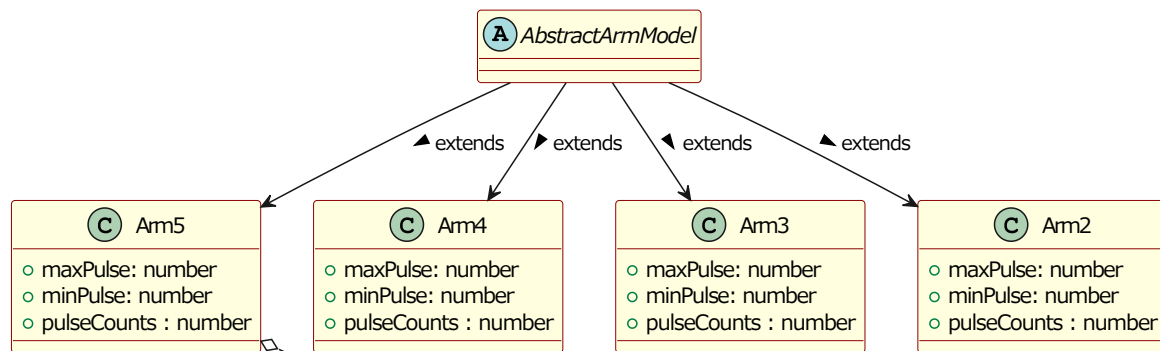
## 2.1 クラス一覧

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

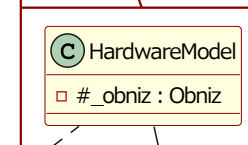
## 2.2 クラス図

### 2.2.1. ゲームのクラス図

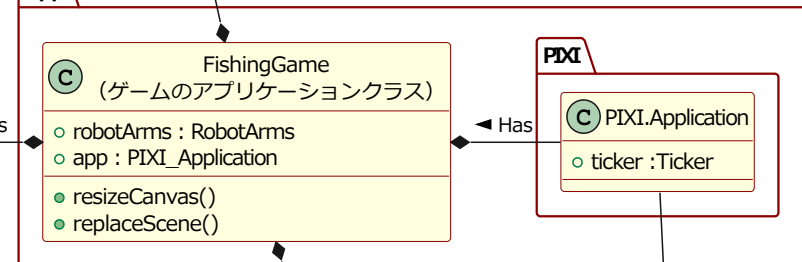
# Model



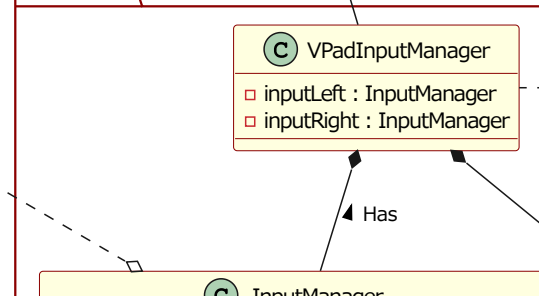
# Hardware



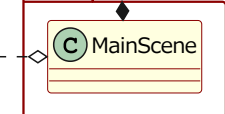
# App



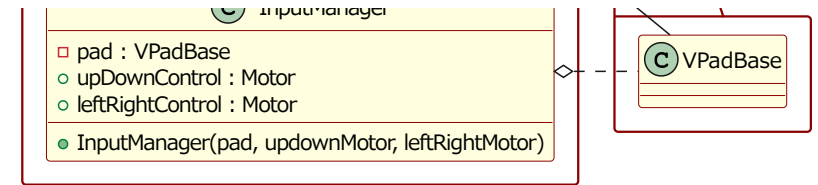
# Controller



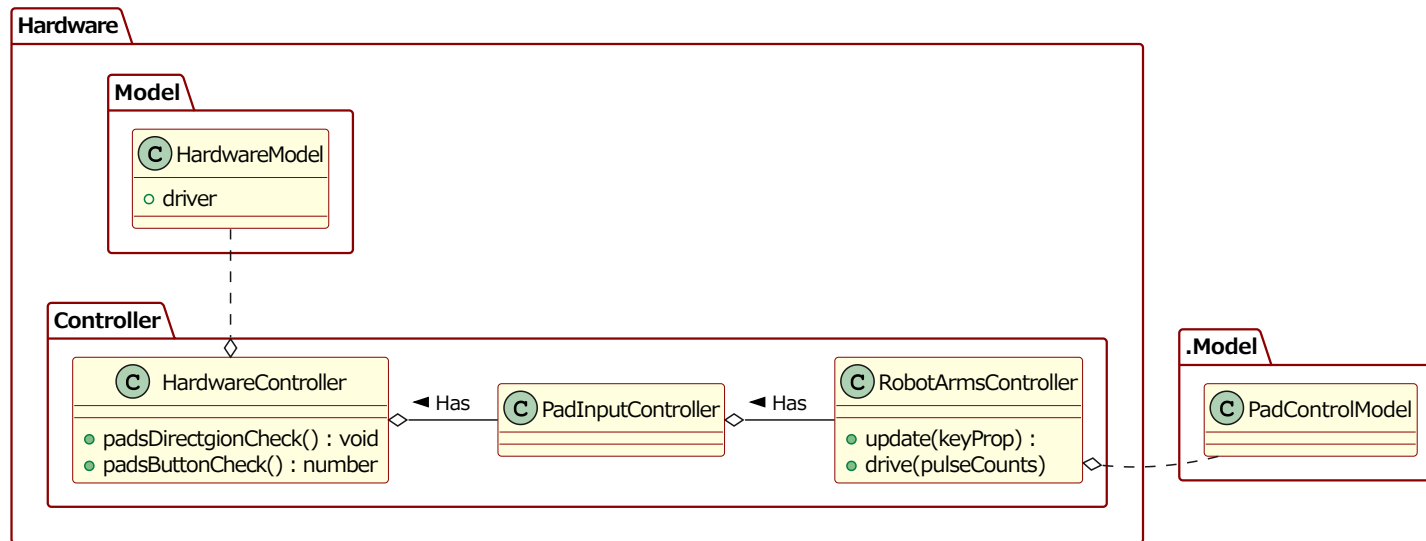
# View



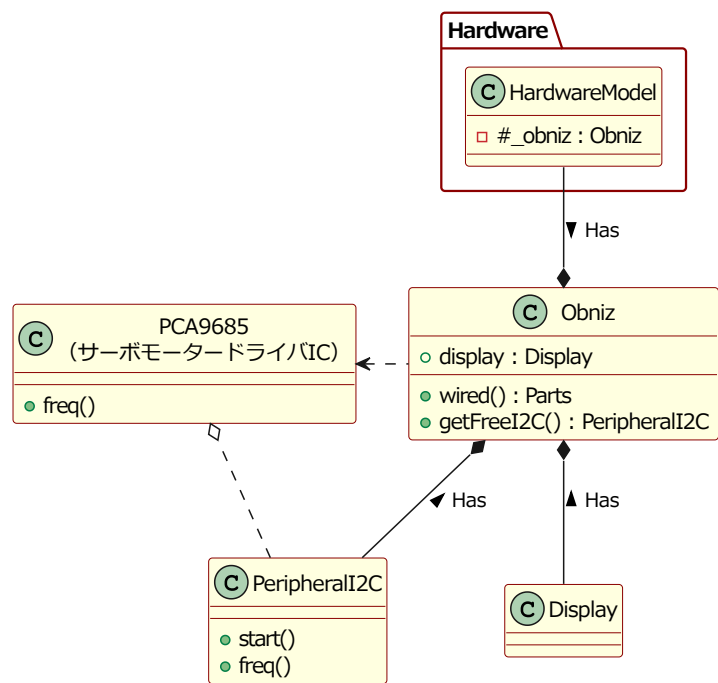
# PadView



## 2.2.2. ハードウェア関連クラス図

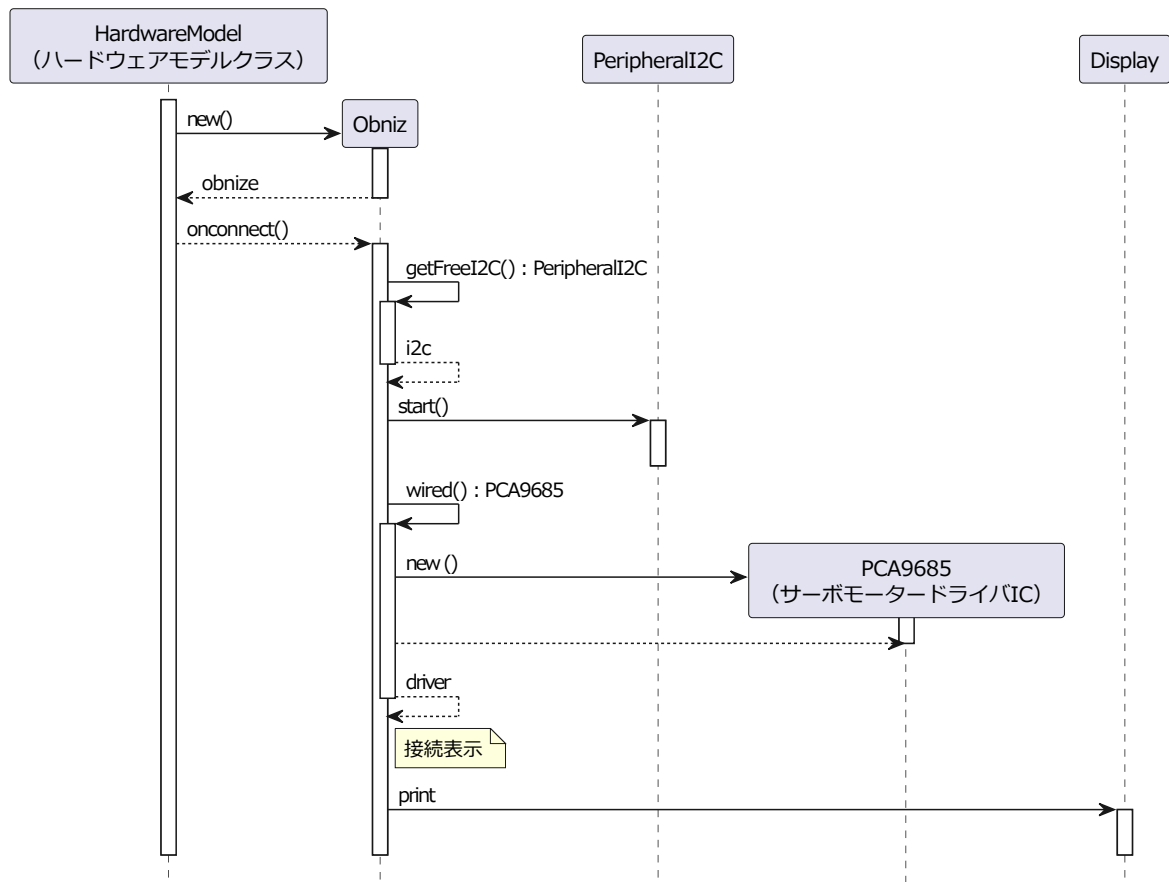


2.2.3. Obnizクラス図



# 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



