

走行・動作

Arm

```
+ Arm()  
+ init() : void  
+ angleRotate(angle : int) : void
```

Tracer

```
- pwm : int8_t = 25  
  
+ Tracer()  
+ LT_S(target : int, edge : int, pwm : int) : void  
+ LT_C(target : int, param15 : int, pwm : int, bias : int) : void  
+ NLT(R_pwm : int, L_pwm : int) : void  
+ terminate() : void  
- calcPID() : float
```

0..2

0..1

デバイスコントローラー

- mRunControl

- mRunControl

- mColorControl

RunControl

```
+ RunControl()  
+ getCount() : int32_t  
+ terminate() : void  
+ rotate(pwm : int) : void  
+ reset() : void
```

ColorControl

```
+ ColorControl()  
+ getBright() : int8_t  
+ getColor() : colorid_t
```