





bdd [package] プレゼンロボットシステム [データ、インターフェース定義] «block» «block» «block» «block» «block» 音声データ 画像 スライト数 発話テキスト 聴講者位置情報 音声データ: TimedOctetSeg 画像データ: TimedOctetSeq 発話テキスト: string スライド数: int 聴講者位置: TimedDoubleSeq «interface» «interface» «interface» «interface» ロボットの姿勢を通知する 右腕制御インターフェース Common 右腕制御インターフェース Middle 発話内容を通知する ロボットの姿勢を通知する(): void 右腕制御インターフェース Common(): void 右腕制御インターフェース Middle(): void 発話内容を通知する(): void «interface» «interface» «interface» 発話状態を通知する 左腕制御インターフェース Common 左腕制御インターフェース Middle 発話状態を通知する(): void 左腕制御インターフェース Common(): void 左腕制御インターフェース Middle(): void «interface» «interface» 腰を制御する 頭部を制御する 腰を制御する(): void 頭部を制御する(): void







