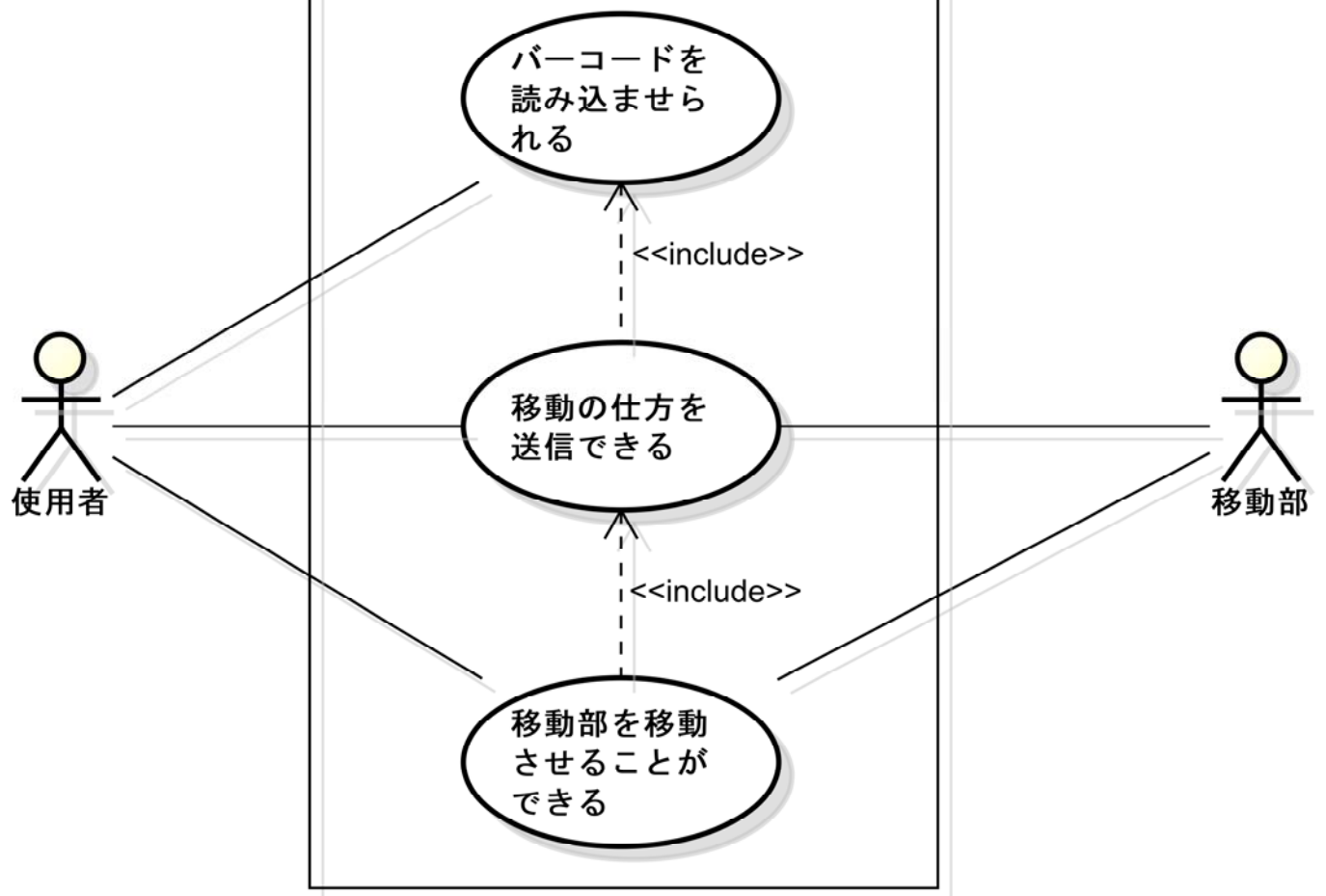


# スキャン部



項目	内容
ユースケース	バーコードを読み込ませられる
概要	ミニ四駆の動き方が決まるバーコードを読み取らせる
アクター	使用者
事前条件	電源が入っている
事後条件	バーコードに書かれた情報を読み込むことにより、移動部の動き方（移動方法コマンド）が決まる。
基本系列	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. ユーザは、基板手前にあるフォトインタラプタの下にバーコードが書かれた用紙を設置する。</li> <li>2. システムは、フォトインタラプタから得られる情報を入力する。</li> <li>3. システムは、スキャン完了インジケータにフォトインタラプタから得られた情報を表示する。</li> <li>4. ユーザは、スキャン開始スイッチを押すまで、1から3までを繰り返す。</li> <li>5. システムは、フォトインタラプタから得られた情報をバーコードの情報として記憶する。</li> <li>6. システムはバーコード読み取り完了ランプを点灯する。</li> <li>7. 1から6を2回繰り返す。</li> </ol>
代替系列	特になし。
例外系列	特になし。
サブユースケース	
備考	スキャン完了インジケータのうち、両端のLED以外の計8個のLEDには、フォトインタラプタから得られた情報を表示し、両端のLED、計2個には、バーコードの読み込みが終了したことを表示する。

項目	内容
ユースケース	移動の仕方を送信できる
概要	移動の仕方(移動方法コマンド)を移動部に送信する.
アクター	使用者 移動部
事前条件	バーコードを読み込ませた結果, 移動方法コマンドが決まっている.
事後条件	移動部が動作可能状態になる.
基本系列	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 使用者は, コマンド送信スイッチが押す.</li> <li>2. システムは, 赤外線LEDから識別用IDと移動方法コマンドを送信する.</li> <li>3. 移動部は, 識別用IDと移動方法コマンドを受信する.</li> <li>4. 移動部は, コマンド受信完了ランプを点灯させる.</li> <li>5. マイコンは, 赤外線LEDから識別用IDと移動移動コマンドを送信することをやめる.</li> <li>6. 使用者は, コマンド送信スイッチを離す.</li> </ol>
代替系列	特になし.
例外系列	<p>A. 3.において, 移動部が識別用IDもしくは移動方法コマンドを受信できなかった時</p> <p>A-1. 受信した識別用IDおよび移動方法コマンドを無視する.</p> <p>A-2. 2へ.</p>
サブユースケース	バーコードを読み込ませられる
備考	

項目	内容
ユースケース	移動部を移動させることができる
概要	移動部が移動し始めるよう、移動開始コマンドを送信する。
アクター	使用者 移動部
事前条件	移動部は移動方法コマンドを受信済みである。
事後条件	移動部は駆動し始める。
基本系列	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. 使用者は、駆動開始スイッチを押す。</li> <li>2. マイコンは、赤外線LEDから識別用IDと移動開始コマンドを送信する。</li> <li>3. 移動部は、識別用IDと移動開始コマンドを受信する。</li> <li>4. 移動部は、駆動中ランプを点灯させる。</li> <li>5. マイコンは、赤外線LEDから識別用IDと移動開始コマンドを送信することをやめる。</li> <li>6. 使用者は、駆動開始スイッチを離す。</li> </ol>
代替系列	特になし。
例外系列	<p>A. 3.において、移動部が識別用IDもしくは移動開始コマンドを受信できなかった時</p> <p>A-1. 受信した識別用IDおよび移動開始コマンドを無視する。</p> <p>A-2. 2へ。</p>
サブユースケース	移動の仕方を送信できる
備考	