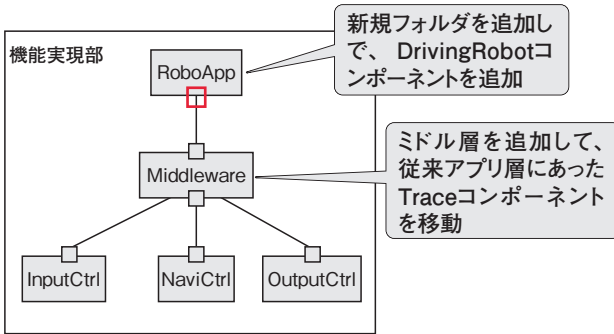
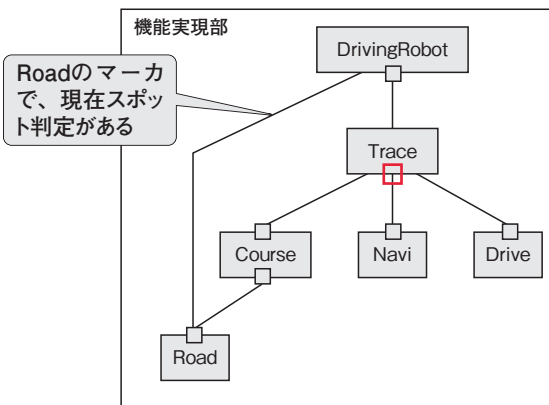


● 図 5.13 買い物ロボットの設計構想



次に、マーカで白が3回続いたらお店とみなす部分、すなわちスポット判定関数を作ります。そうすると、DrivingRobot コンポーネントから、直接 Road コンポーネントへのインタフェースとなります。少し階層を飛び越えていることが気になります。

● 図 5.14 スポット判定部を実装した結果



そもそもスポット判定関数は、アプリ層にはふさわしくないので、切り離せるように別ファイルを作ります。Markerとして、ShoppingRobotから切り離します。