

変数

オリジナルの変数について以下に示す。これらはすべて `main()` の外で宣言されている。

型	名前	概要	※センサの対応は標準機
int	uss_value[4]	超音波センサの読取值	[0.1.2.3] =[前.右.左.前 2] --
char	touch_judge[4]	タッチセンサの読取值	[0.1.2.3] =[前.×.右.左] (48.49)=(白線なし.白線あり)
char	line_judge[2]	白線センサの読取值	[0.1] =[左.右] (48.49)=(白線なし.白線あり)
int	room_in	小部屋へどう入ったのかを示す。	(-1.0.1.2.3)=(白.標準.右.中央.左)
int	rotary_in	ロータリー処理を行ってよいかを示す。	(0.-1)=(標準.白線)
int	direction	DB の曲がる方向を示す。	(-1.0.1)=(右.標準.左)
int	motor_thread_end	すべてのスレッドの終了を示す。	(0.1)=(標準.終了)
int	seitai_finish	白線、超音波センサによる正対の終了を示す。	(0.1)=(標準.終了)
int	first_touch	path_motor_thread()の動作を示す。	(0.1)=(通路走行.TouchStart)
int	key_push	key_motor_thread()の動作を示す。	(0.1)=(鍵押前.鍵押後)
int	error_wall	I/O エラー後の走行時の壁を示す。	(1.-1)=(左.右)
int	uss_past_L	PD 走行時、直前の左超音波の値	
int	uss_past_R	PD 走行時、直前の右超音波の値	
int	uss_current_L	PD 走行時、現在の左超音波の値	
int	uss_current_R	PD 走行時、現在の右超音波の値	
int	speed_L	PD 走行時、左モーターへの入力値	
int	speed_R	PD 走行時、右モーターへの入力値	
int	io_error	モーターの状況を示す	(0.1)=(標準. I/O エラー)
int	s1	左モーターのエラー検出用	(-1.0)=(エラー.初期化)
int	s2	右モーターのエラー検出用	(-1.0)=(エラー.初期化)
int	number	画像処理後の曲がる方向の数字	※
int	camera	画像処理を行うかを示す	(-1.1)=(ゴール.初期値)
int	camera_final	最終の画像認識かを示す。	(0.1)=(標準.最終)
int	room_error	小部屋のエラーを示す。	(0.1)=(標準.エラー)

※number の対応は DB.h に宣言されている。

0	行き止まり	break
1	鍵	key_create()
2	ドア	break
3	小部屋	roomcheck_create(),room_create()
4	ロータリー	rotarycheck_create(),rotary_create()
5	ゴール	goal_create(),io_error=0 で return 0
6	エラー	error_create()
7	ヌル	break
8	ゴールヌル	return 0