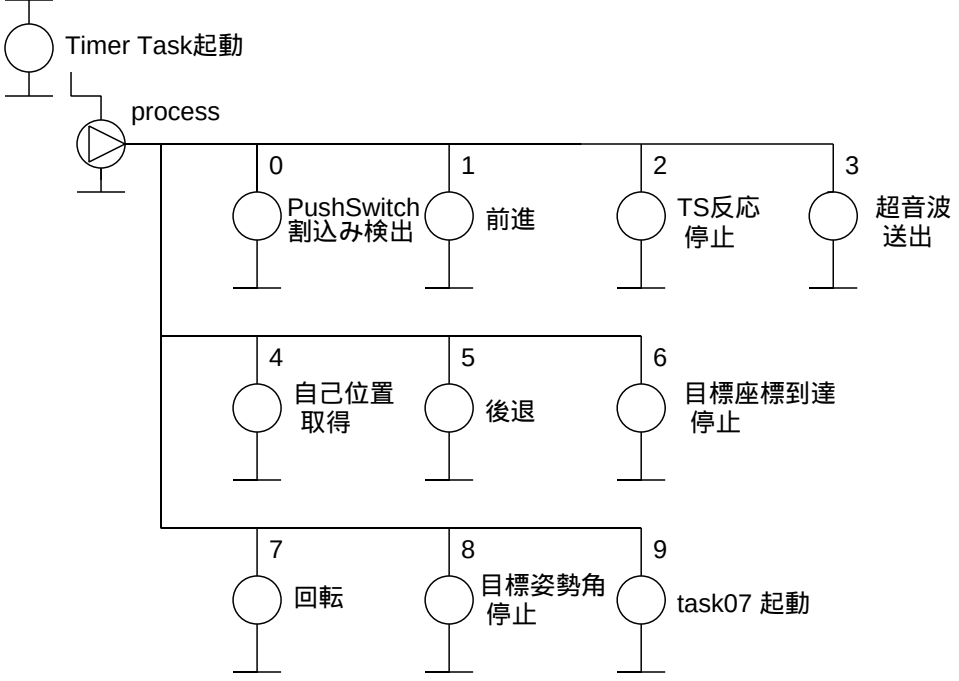
Timer Task起動
process
0
PushSwitch
割込み検出
1
前進
2
TS反応
停止
3
超音波
送出
4
自己位置
取得
5
後退
6
目標座標到達
停止
7
回転
8
目標姿勢角
停止
9
task07 起動