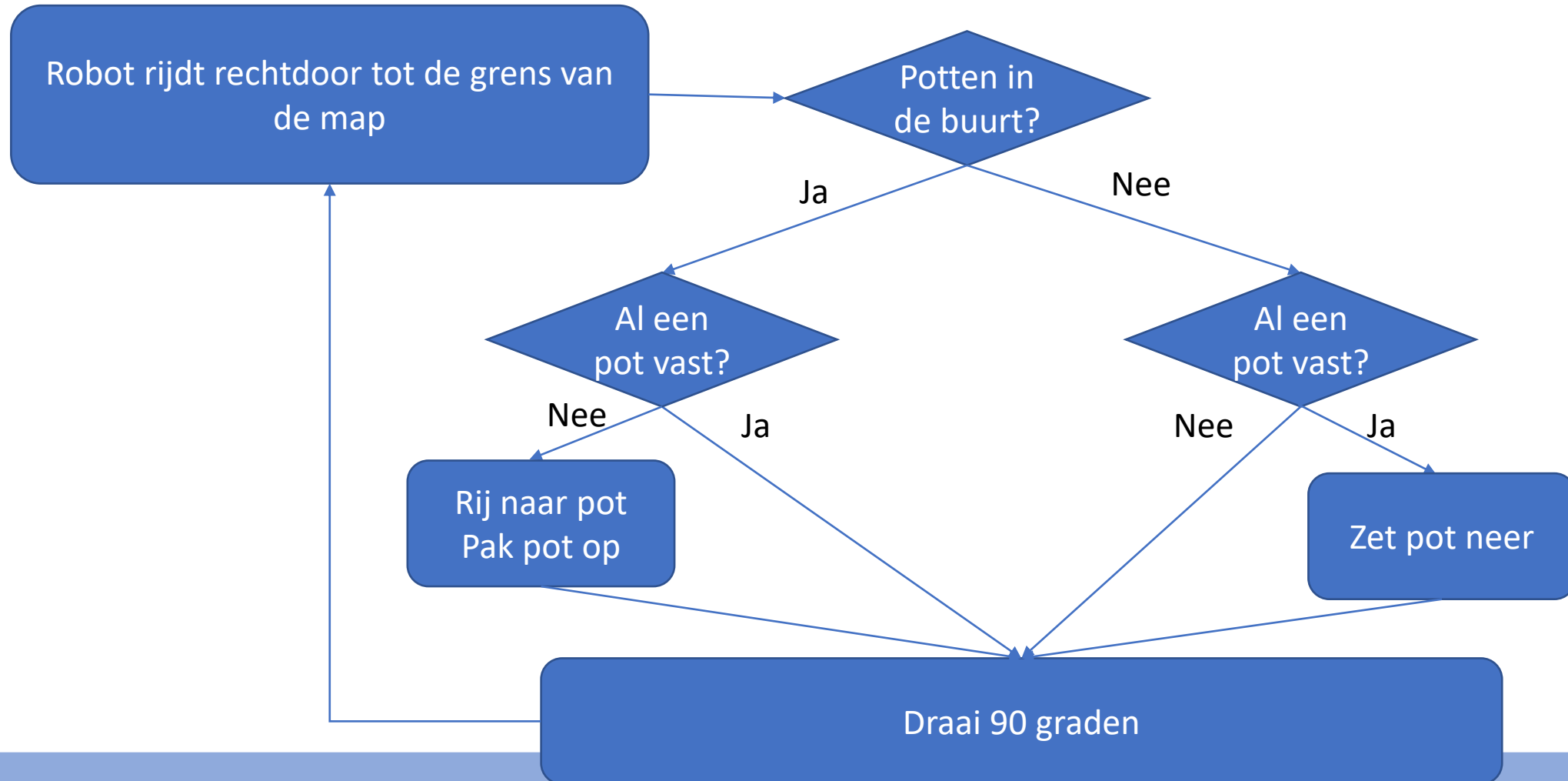


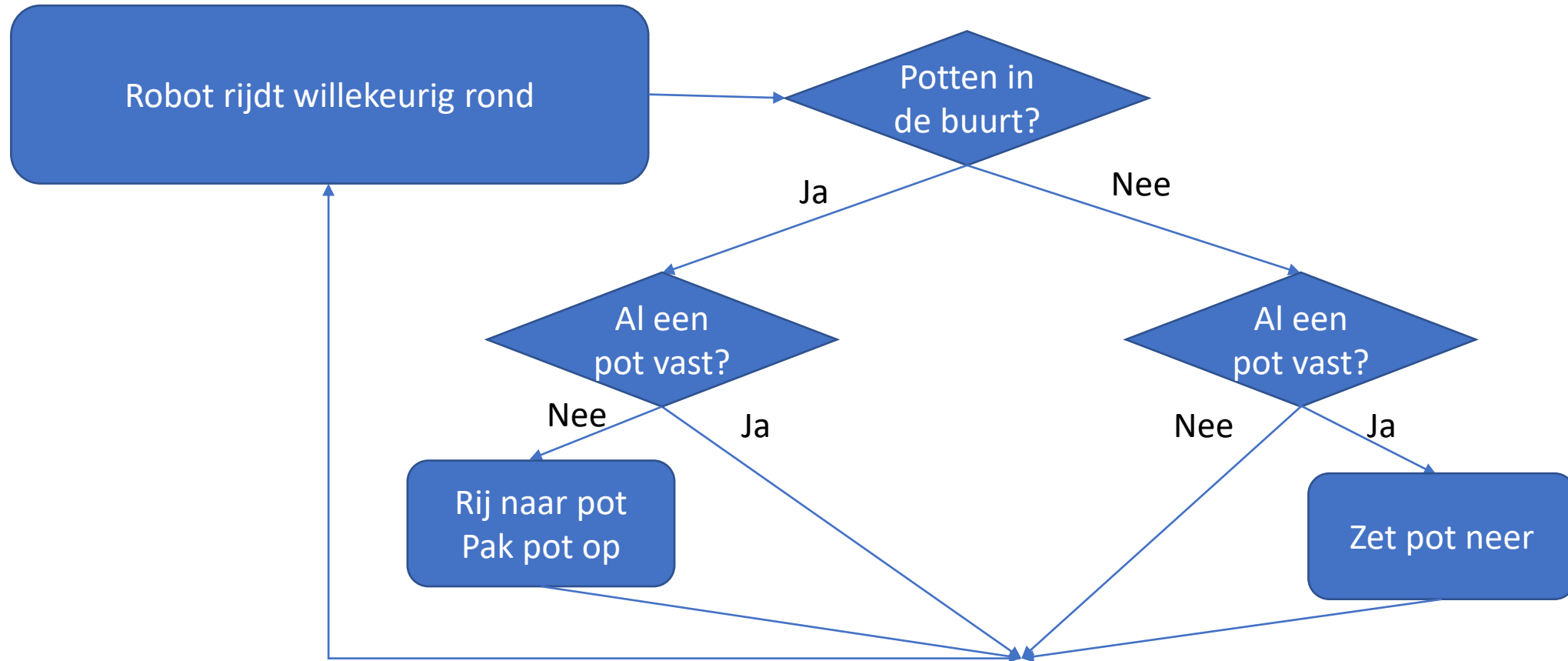
Voorbeelden van gedrag: vb. 1



Voorbeelden van gedrag: vb. 1

- Rijd vooruit voor x aantal meter
 - Als de robot potten detecteert:
 - a) Rijdt hij naar een pot als hij nog niets vast heeft
 - b) Draait hij 90 graden en maakt zich klaar om weer vooruit te rijden
 - Als de robot niets detecteert:
 - a) Zet hij een pot neer als hij 1 vast had: hier staat de pot veilig want de robot ziet geen andere potten in de omgeving
 - b) Draait hij 90 graden en maakt zich klaar om weer vooruit te rijden als hij niets heeft om neer te zetten

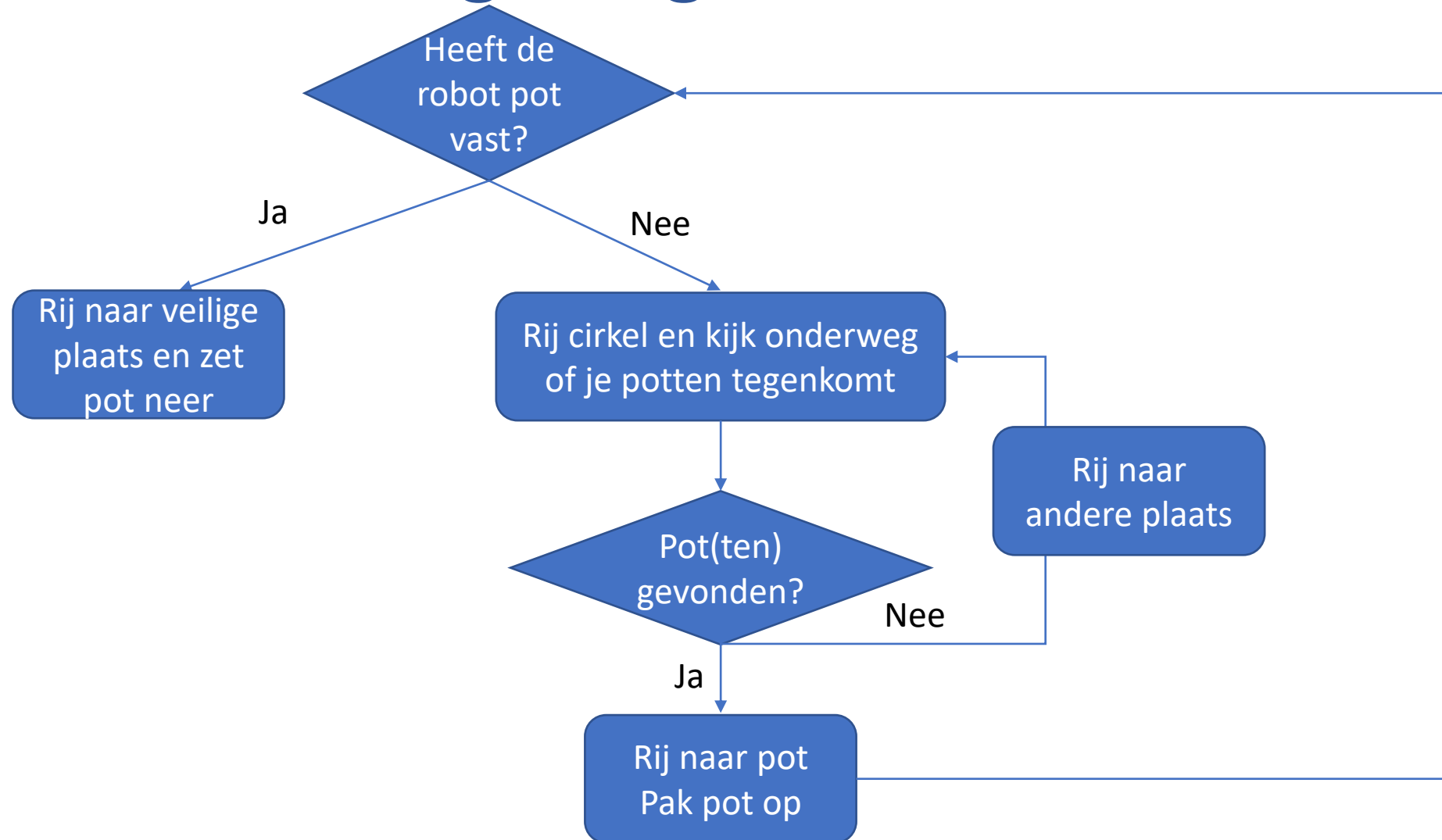
Voorbeelden van gedrag: vb. 2



Voorbeelden van gedrag: vb. 2

- Rijd willekeurig rond
 - Als de robot potten detecteert:
 - a) Rijdt hij naar een pot als hij nog niets vast heeft
 - b) Rijdt hij willekeurig verder als hij al een pot vast heeft
 - Als de robot niets detecteert:
 - a) Zet hij een pot neer als hij 1 vast had: hier staat de pot veilig want de robot ziet geen andere potten in de omgeving
 - b) Rijdt hij willekeurig verder als hij niets heeft om neer te zetten

Voorbeelden van gedrag: vb. 3



Voorbeelden van gedrag: vb. 3

- Heeft de robot een pot vast?
 - Indien de robot een pot vast heeft, rijdt hij naar een veilig plaats om deze neer te zetten. Dit kan via strategieën die we in de vorige 2 gedragingen gezien hebben.
 - Als de robot geen pot vast heeft:
 - Rijdt hij een cirkel en zoekt hierbij naar potten: wanneer hij klaar is met zijn cirkel te rijden kan hij naar de dichtste pot rijden en deze oppakken
 - Als hij geen potten tegengekomen is verplaatst hij zich en rijdt hij opnieuw een cirkel