

base maneuver message:

MANEUVER_TYPE

vehicleId

platoonId

destinationId

externalId

warn_change_lane => from leader to other platoon followers

extends plexe ManeuverMessage

platoonLaneDestination // Informa verso quale lane si pensa di andare

theta // angolo di deviazione (dipende dalla velocità (?))

ack_response => from other platoon followers to leader

extends plexe ManeuverMessage

response (boolean)

start_signal => from leader to all

extends plexe ManeuverMessage

usedLanes // informa tutti che verranno occupate più corsie

maxTime // tempo stimato per terminare la manovra (euristico)

progress_change_lane => from platoon members to each others (~5 HZ)

extends plexe ManeuverMessage

positionY

spaceProgressPercentage // informa a che livello di progresso spaziale si è

lane_changed => from platoon members to leader

extends plexe ManeuverMessage

ack_close => from leader to all

extends plexe ManeuverMessage

response (boolean)

newLaneValue

abort => from platoon members to others

extends plexe ManeuverMessage

action // break platoon | ritorna alla lane iniziale