



Toestanden:

1:

Wheelcontroller laat robot random of in patroon rijden.
 Wheelcontroller leest ook distance binnen om te kijken of deze tegen een muur botst.
 Als object gevonden is door cameraverwerking => ga naar state 2

2:

Grijper gaat open
 Cameraverwerking published locatie waar robot naar toe moet rijden.
 Wheelcontroller gebruikt deze locatie om wielen aan te sturen (als de camera het object niet meer kan zien van dichtbij -> switch over naar ultrasoon)
 Grijper leest continu distance in vanaf deze klein genoeg is => state 3

3:

Grijper gaat toe.
 Robot moet naar vuilbak gaan -> bv via cameraverwerking die marker zoekt en zo actie aan wheelcontroller geeft
 Vuilbak gevonden => state 4

4:

Grijper gaat open
 Wheelcontroller laat robot achteruit rijden tot bepaalde afstand/distance
 Wheelcontroller laat robot omdraaien en => state 1