

Description machine à états

Le robot commence à l'état « Arrêt ».

Il reste dans cet état en attendant une directive du manager.

Une fois cette directive reçue (feu assigné par le manager), le robot passe de l'état « Arrêt » à l'état « EnDéplacement ».

Une fois dans l'état « EnDéplacement » deux situations sont possible :

- Si le feu vers lequel le robot se dirige s'éteint ou est éteint par un autre robot, le robot passe de l'état « EnDéplacement » à l'état « Arrêt ».
- Si le robot arrive aux coordonnées du feu indiqué par le manager, il passe de l'état « EnDéplacement » à l'état « Extinction ».

Lorsque le robot est dans l'état « Extinction » deux situations sont possibles :

- Si le feu vers lequel le robot se dirige s'éteint ou est éteint par un autre robot, le robot passe de l'état « Extinction » à l'état « Arrêt »

