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 reçu (feu assigné par la manger), le robot passe de l’état à « 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 pas un autre robot ou encore si le robot n’a plus de batterie, 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 robot n’a plus d’eau dans son réservoir, il passe de l’état « Extinction » à l’état « EnDéplacement » pour aller remplir son réseroir
* Si le feu vers lequel le robot se dirige s’éteint ou est éteint pas un autre robot ou encore si le robot n’a plus de batterie, le robot passe de l’état « Extinction » à l’état « Arrêt »

