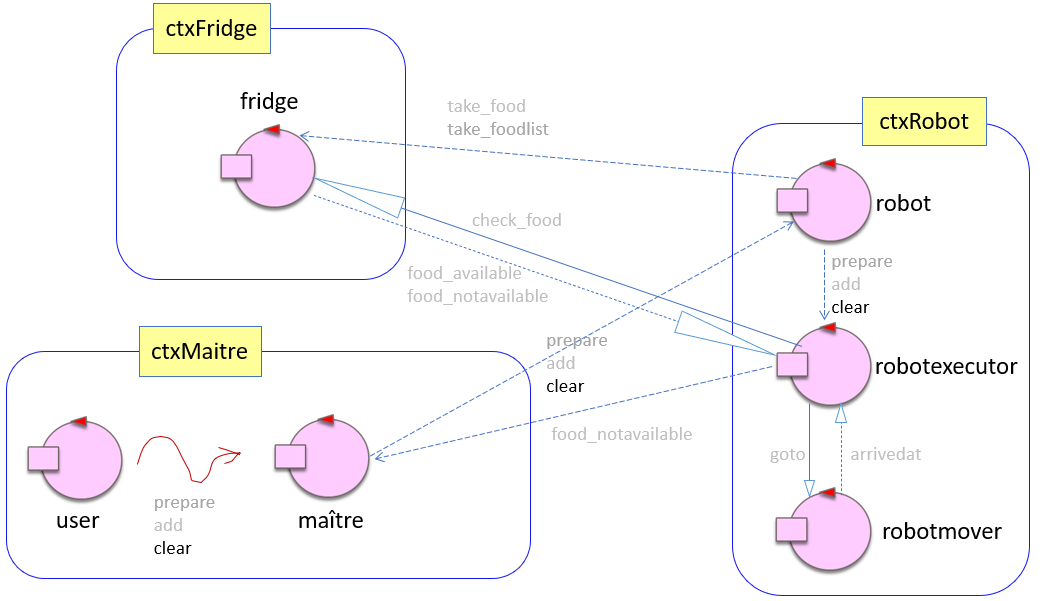
# Sprint 5 – Clear

La Clear è il task che permette di ordinare al robot di rimettere il cibo non mangiato in frigo e i piatti in lavastoviglie.

Essendo il tavolo una risorsa non smart e non essendo il robot dotato di telecamera, non è possibile determinare quale sia il cibo non mangiato: il robot provvederà quindi a riportare in frigorifero tutto ciò che trova sul tavolo, ma senza poter comunicare al frigo i Foodcode in entrata.

L’interazione tra le entità del sistema è rappresentata in figura:



L’interazione maître-robot e robot-robotexecutor, ricalca quella utilizzata per i task di add e prepare ed è quindi realizzata con messaggi di tipo Dispatch.

Di seguito il dettaglio del comportamento del robotexecutor per il task oggetto dello sprint:

