# Sprint 11 – Evitare ostacoli

L’obiettivo di questo sprint è rendere il robot capace di evitare gli ostacoli mobili, che rappresentano gli ospiti del buffet. Nello specifico, il robot, che percepisce gli ostacoli tramite il sonar incluso nel basicrobot, deve indietreggiare e fermarsi, per poi ritentare di eseguire lo step che stava compiendo. L’obiettivo è stato raggiunto modificando il già presente stato “handleStepFail” dell’attore robotmover per riflettere il comportamento sopra esposto e, in particolare, indietreggiare per un tempo uguale alla lunghezza della porzione di step già compiuta.