

Conception

Automates

Automate Distributeur de Balle - Robot

Transitions

Etats

Automate Distributeur de Balle - Validateur de but

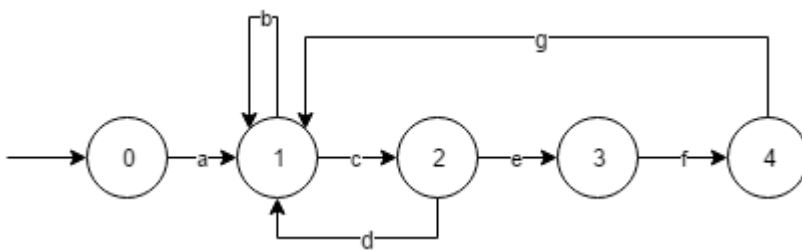
Transitions

Etats

Conception

Automates

Automate Distributeur de Balle - Robot



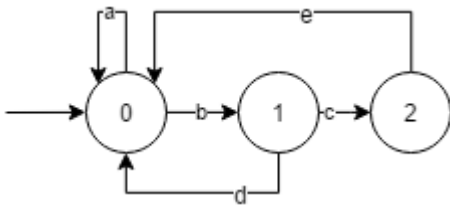
Transitions

- a : Récupérer les informations de la partie sur DWEET (Requête HTTP)
- b : Attendre le robot dans la zone de distribution
- c : Vérifier la présence du ballon sur le terrain
- d : Refuser la distribution du ballon (tous les ballons sont déjà sur le terrain)
- e : Accepter la distribution et scanner la puce RFID
- f : Affecter le ballon encrypté à un robot
- g : Relancer l'attente en zone de distribution

Etats

- 0 : Partie démarrée
- 1 : Attente robot zone
- 2 : Présence ballon
- 3 : Robot identifié
- 4 : Balle passée

Automate Distributeur de Balle - Validateur de but



Transitions

- a : Attendre requête du validateur de but
- b : Vérifier la validité du ballon (decrypter et vérifier si le robot était le propriétaire de la balle)
- c : Envoyer "Ballon valide" au validateur de but
- d : Envoyer "Ballon non valide" au validateur de but
- e : Décrémenter le nombre de ballon distribué

Etats

- 0 : Attente but
- 1 : Analyse ballon
- 2 : Ballon valide