

# FAR - Automates : Rendu 1

---

## Binôme

- Kévin Hassan
- Yves-Alain Agbodjogbe

## Rôle

- Distributeur de ballon

## Groupe TD

- 1

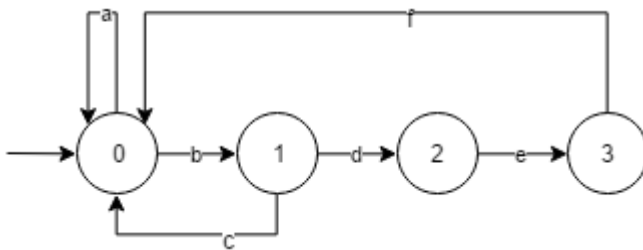
# Conception

---

## Automates

---

### Automate Distribution du ballon



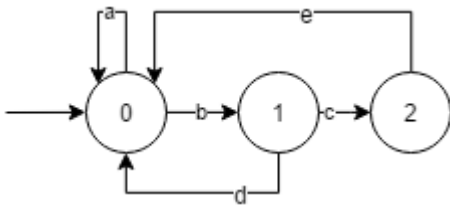
### Transitions

- a : Attendre le robot dans la zone de distribution
- b : Demander le ballon (Requête HTTP vers le **Serveur Central**)
- c : Recevoir une réponse négative (tous les ballons sont déjà sur le terrain)
- d : Recevoir une réponse positive et scanner la puce RFID
- e : Affecter le ballon encrypté au robot
- f : Relancer l'attente en zone de distribution

### Etats

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

### Automate Vérification but valide



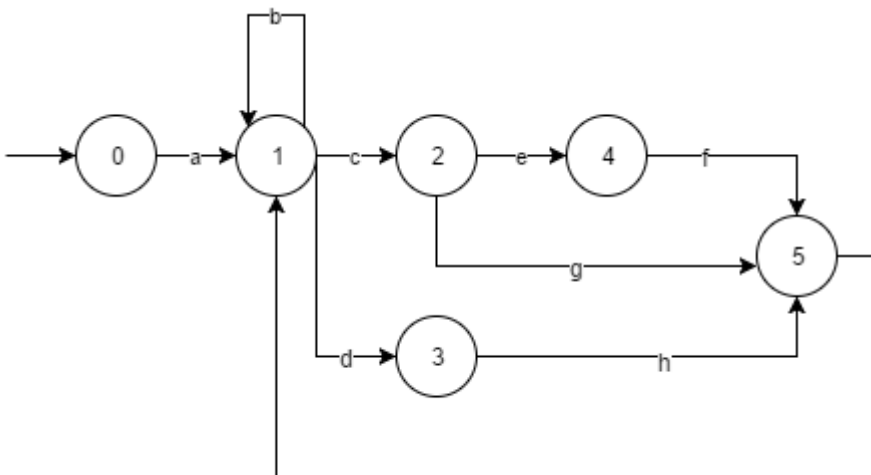
### Transitions

- a : Attendre la requête du validateur de but (Requête RPC)
- b : Vérifier la validité du ballon (Requête HTTP au **serveur central**)
- c : Envoyer "Ballon valide" au validateur de but
- d : Envoyer "Ballon non valide" au validateur de but
- e : Relancer l'attente

### Etats

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

### Automate Serveur Central



### Transitions

- a : Récupérer les informations sur *DWEET*
- b : Attendre requête HTTP
- c : Vérifier Ballon disponible
- d : Vérifier Ballon valide
- e : Créer le Ballon en ajoutant le robot propriétaire à la clé
- f : Envoyer la réponse au client avec le Ballon
- g : Ballon non disponible et réponse au client
- h : Envoyer réponse au client (Si valide incrémenter le nombre de ballon disponible)
- i : Relancer l'attente

### Etats

- 0 : Partie démarrée
- 1 : Attente de communication

- 2 : Verification disponibilité du ballon
- 3 : Verification validité du ballon
- 4 : Ballon créé
- 5 : Réponse au client