Date le ipotese

-

-

-

Definita gli id dei robot secondo una politica di priorità

* Assegno id minore a robot con priorità più elevata

Definamo classe robot e funzioni al suo interno (sarà il nostro codice)

Classe robot:

\_\_init\_\_ ( p\_iniziale, goal , id , planimetria,categoria)

Varibili di stato

Envelope #(path più geometria spazio occupato)

Traiettoria (envelope temporizzato)

Id

Calcolo envelope ()

Calcolo traiettoria()

trasmetto dati()

While true

Ricezione dati()

Calcolo envelope ()

Calcolo traiettoria()

Calcolo sezioni critiche()

Calcolo ordine di decisione()

Calcolo precedenze()

Trasmissione()

I dati trasmessi devono essere poter essere letti in qualsiasi momento da gli altri robot fino a che non li aggiorno con quelli nuovi

end