**StateMachine :**

**Start : מצב התחלתי**

**drivingDistance : הגעה למרחק הרצוי מהשולחן**

**align : להתיישר במקביל לשולחן (במקום)**

**alignedDriving : לנסוע במקביל לשולחן**

**timedDriving : נסיעה לזמן קבוע על מנת שיתרחק מקצוות השולחן**

**moveUntil : לנסוע עד שחיישנים e2,e3 קולטים ערכים בטווח המוגדר**

**rotate90 : להסתובב 90 מעלות במקום**