

On utilise une variable logique avec la valeur faux d'écrite. Cette variable servira plus tard à s'assurer que l'envoi du message "stop" est bien reçu avant de passer à autre chose.

Envoyer le message go au robot excès pour que celui-ci commence à avancer.

Attendre de voir la plaque sur le côté du robot excès.

Envoyer un message à excès pour qu'il commence l'acquisition de données.

Au même moment, police commence à accélérer, ce qui fait en sorte que lui aussi commence l'acquisition de données.

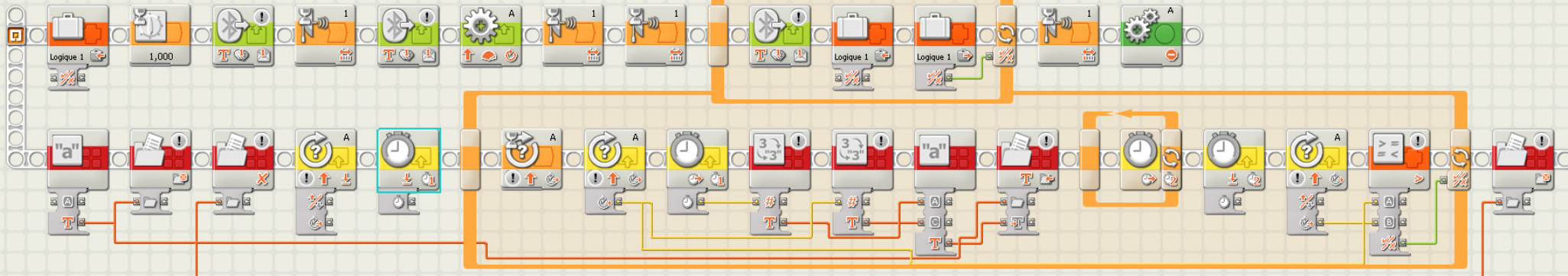
Attendre que police ne voit plus excès, comme ces évènements ont lieu très rapidement, Attendre de voir (rattraper) excès.

Envoyer un message à excès pour qu'il s'immobilise.

Afin de s'assurer que le message soit bien envoyé avant d'immobiliser le robot

Attendre d'avoir dépasser excès, le but de la démo est d'avoir 2 courbes qui se recourent.

Immobiliser police.



L'acquisition de données commence seulement quand les roues de Police commencent à faire 1 degré de rotation. Comme le robot excès attend de recevoir le message "acquisition" pour commencer l'acquisition de données; et que police attend d'avoir envoyé le message "acquisition" pour avancer; les 2 robots commencent leurs acquisition de données presque simultanément.

Comme le robot recule légèrement lors de l'arrêt (commande freiner), nous comparons les degrés de rotation à chaque 1/10 de secondes. L'acquisition de données arrête lorsque la première valeur est supérieure à la deuxième.