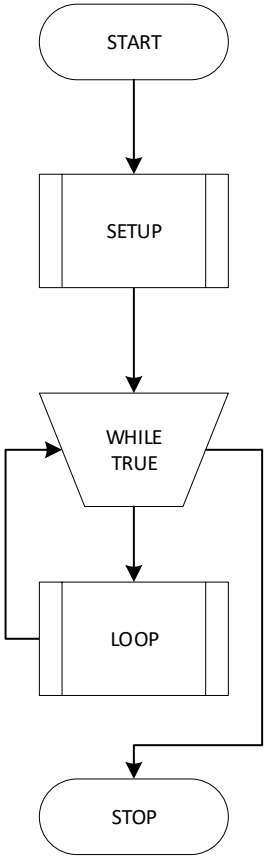
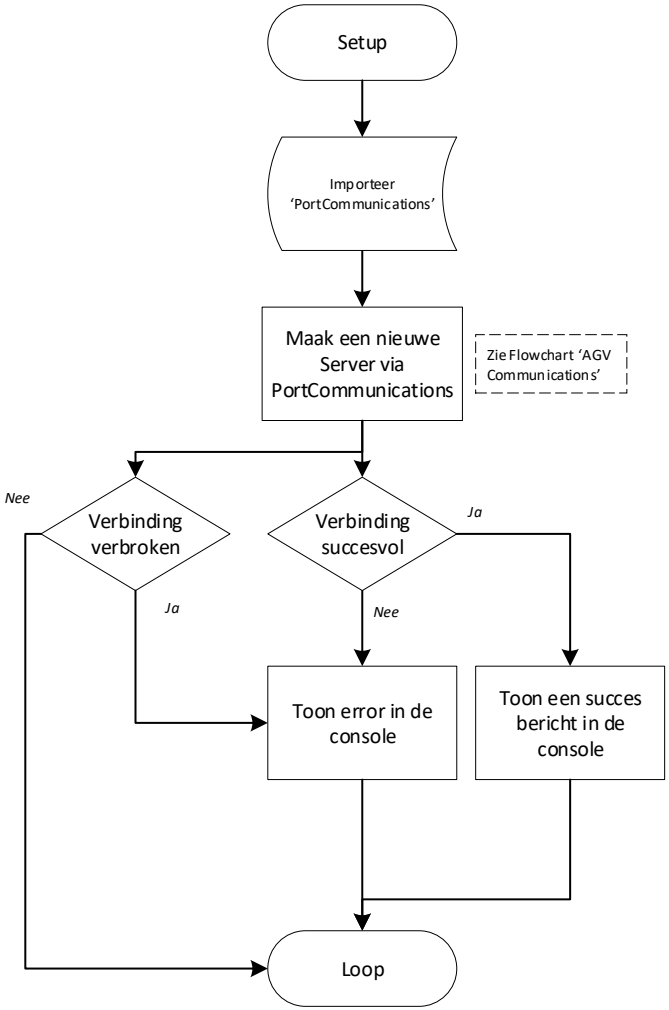
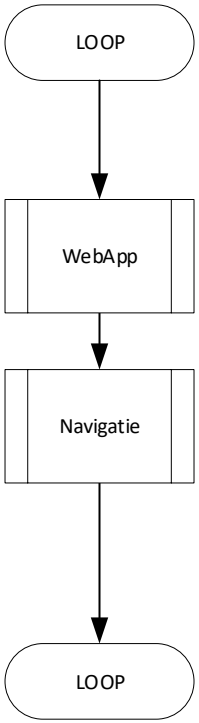
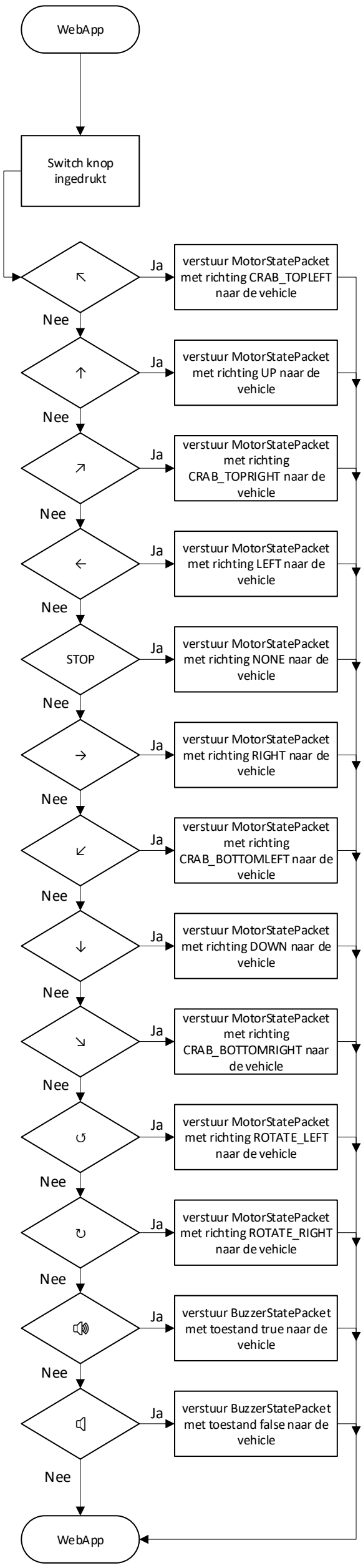
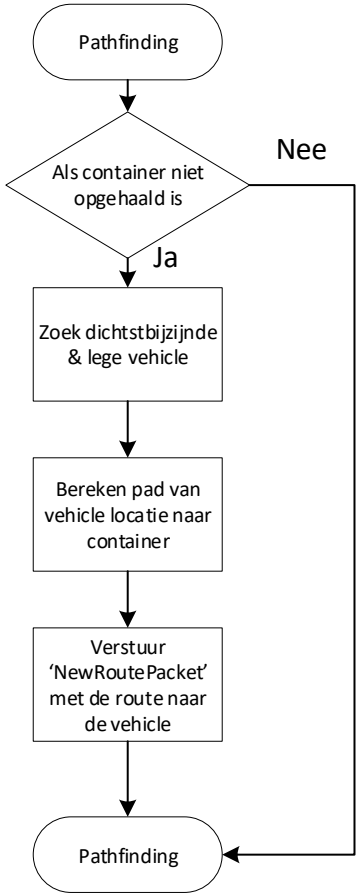
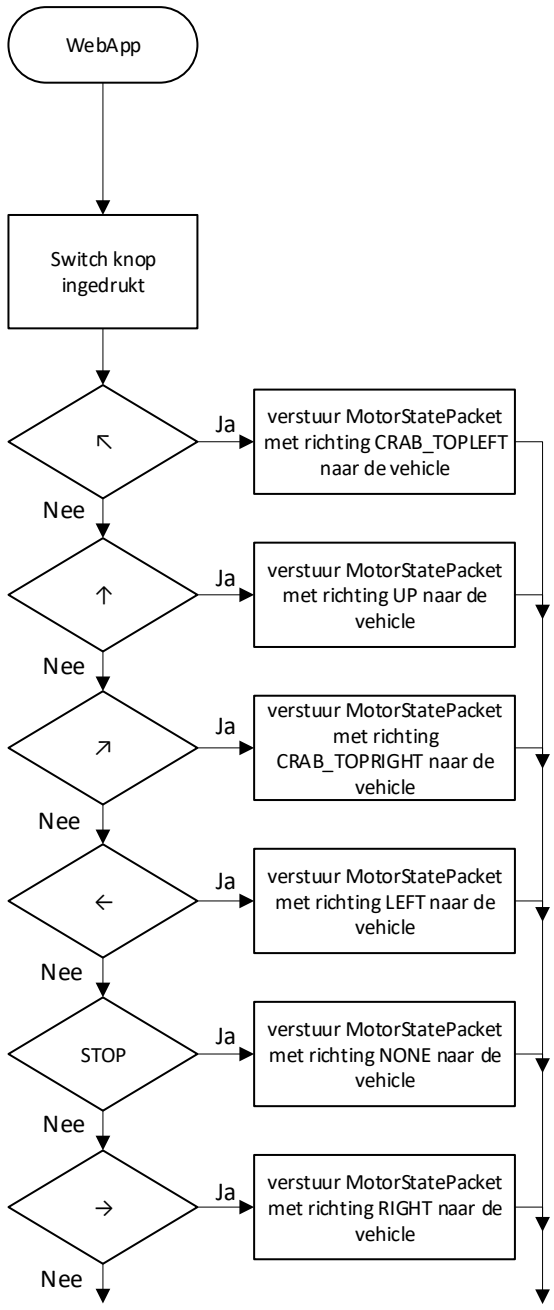

START
SETUP
WHILE
TRUE
LOOP
STOP

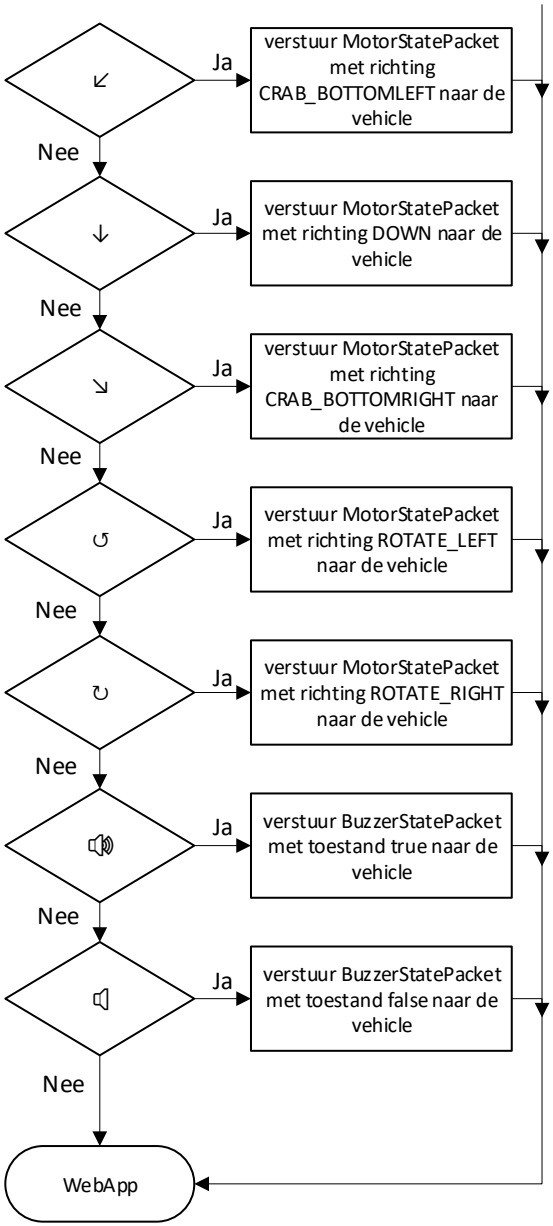

Setup
Importeer 'PortCommunications'
Maak een nieuwe Server via PortCommunications
Zie Flowchart 'AGV Communications'
Verbinding verbroken
Verbinding succesvol
Nee
Ja
Ja
Nee
Toon error in de console
Toon een succes bericht in de console
Loop


LOOP
WebApp
Navigatie
LOOP


WebApp
Switch knop ingedrukt
↖
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting CRAB_TOPLEFT naar de vehicle
Nee
↑
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting UP naar de vehicle
Nee
↗
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting CRAB_TOPRIGHT naar de vehicle
Nee
←
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting LEFT naar de vehicle
Nee
STOP
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting NONE naar de vehicle
Nee
→
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting RIGHT naar de vehicle
Nee
↙
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting CRAB_BOTTOMLEFT naar de vehicle
Nee
↓
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting DOWN naar de vehicle
Nee
↘
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting CRAB_BOTTOMRIGHT naar de vehicle
Nee
↺
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting ROTATE_LEFT naar de vehicle
Nee
↻
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting ROTATE_RIGHT naar de vehicle
Nee
Ja
verstuur BuzzerStatePacket met toestand true naar de vehicle
Nee
Ja
verstuur BuzzerStatePacket met toestand false naar de vehicle
Nee
WebApp


Pathfinding
Als container niet opgehaald is
Nee
Ja
Zoek dichtstbijzijnde & lege vehicle
Bereken pad van vehicle locatie naar container
Verstuur 'NewRoutePacket' met de route naar de vehicle
Pathfinding


WebApp
Switch knop ingedrukt
↖
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting CRAB_TOPLEFT naar de vehicle
Nee
↑
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting UP naar de vehicle
Nee
↗
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting CRAB_TOPRIGHT naar de vehicle
Nee
←
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting LEFT naar de vehicle
Nee
STOP
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting NONE naar de vehicle
Nee
→
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting RIGHT naar de vehicle
Nee


↙
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting CRAB_BOTTOMLEFT naar de vehicle
Nee
↓
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting DOWN naar de vehicle
Nee
↘
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting CRAB_BOTTOMRIGHT naar de vehicle
Nee
↺
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting ROTATE_LEFT naar de vehicle
Nee
↻
Ja
verstuur MotorStatePacket met richting ROTATE_RIGHT naar de vehicle
Nee
🔊
Ja
verstuur BuzzerStatePacket met toestand true naar de vehicle
Nee
🔇
Ja
verstuur BuzzerStatePacket met toestand false naar de vehicle
Nee
WebApp