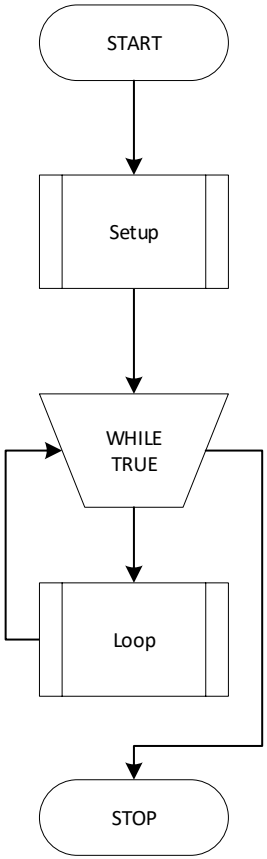
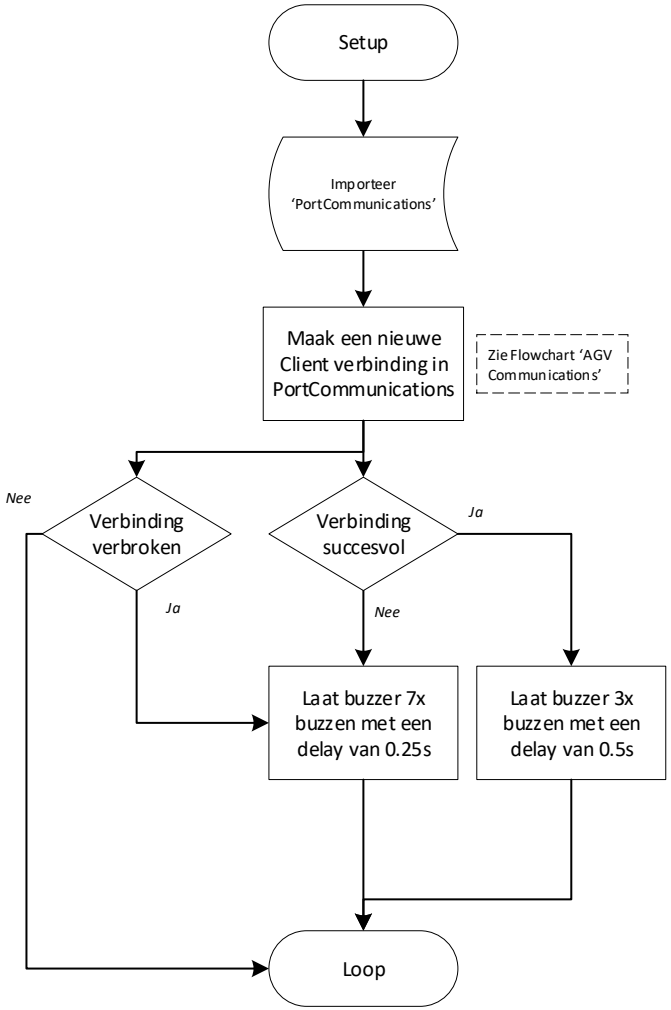
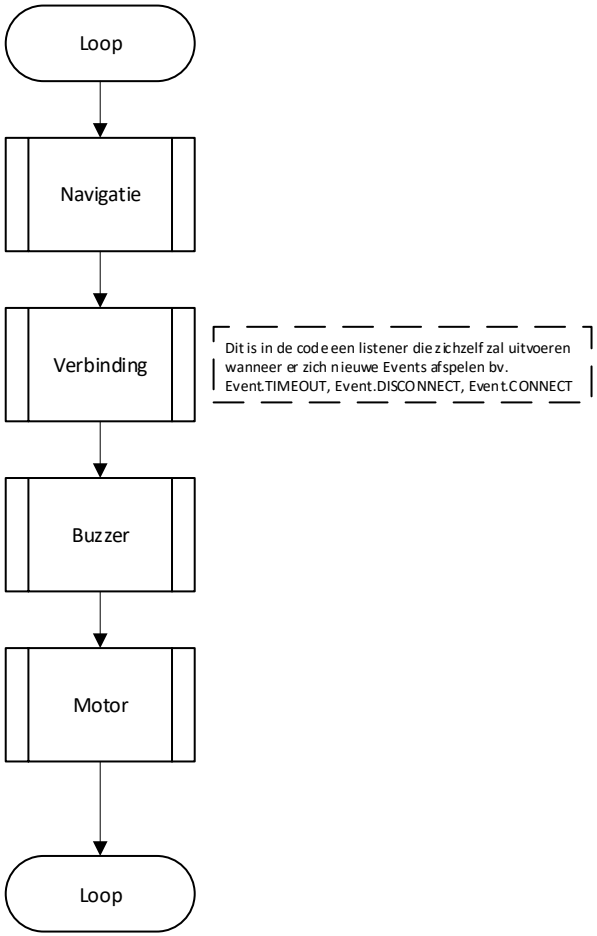
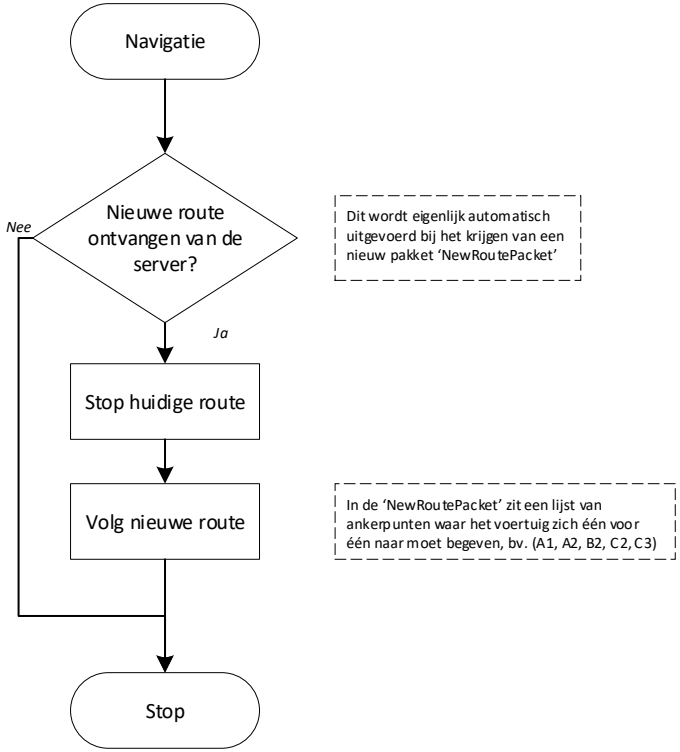
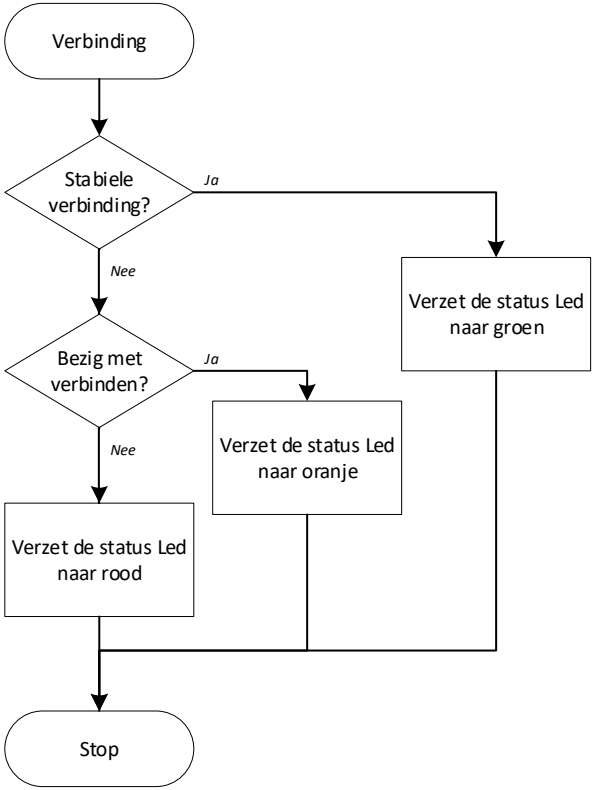
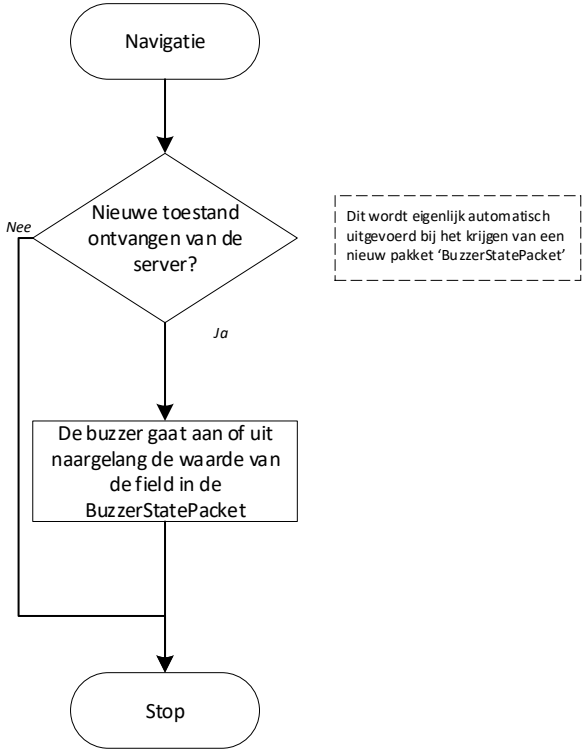

START
Setup
WHILE
TRUE
Loop
STOP

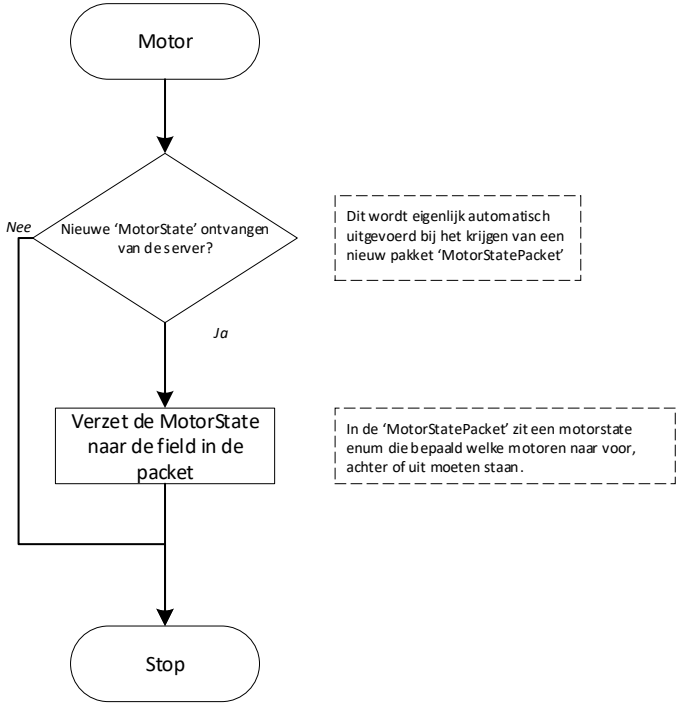

Setup
Importeer 'PortCommunications'
Maak een nieuwe Client verbinding in PortCommunications
Zie Flowchart 'AGV Communications'
Verbinding verbroken
Verbinding succesvol
Nee
Ja
Ja
Nee
Laat buzzer 7x buzzen met een delay van 0.25s
Laat buzzer 3x buzzen met een delay van 0.5s
Loop


Loop
Navigatie
Verbinding
Dit is in de code een listener die zichzelf zal uitvoeren wanneer er zich nieuwe Events afspelen bv. Event.TIMEOUT, Event.DISCONNECT, Event.CONNECT
Buzzer
Motor
Loop


Navigatie
Nieuwe route ontvangen van de server?
Nee
Ja
Stop huidige route
Volg nieuwe route
Stop
Dit wordt eigenlijk automatisch uitgevoerd bij het krijgen van een nieuw pakket 'NewRoutePacket'
In de 'NewRoutePacket' zit een lijst van ankerpunten waar het voertuig zich één voor één naar moet begeven, bv. (A1, A2, B2, C2, C3)


Verbinding
Stabiele verbinding?
Ja
Nee
Verzet de status Led naar groen
Bezig met verbinden?
Ja
Nee
Verzet de status Led naar oranje
Verzet de status Led naar rood
Stop


Navigatie
Nieuwe toestand ontvangen van de server?
Nee
Ja
De buzzer gaat aan of uit naargelang de waarde van de field in de BuzzerStatePacket
Stop
Dit wordt eigenlijk automatisch uitgevoerd bij het krijgen van een nieuw pakket 'BuzzerStatePacket'


Motor
Nieuwe 'MotorState' ontvangen van de server?
Nee
Ja
Dit wordt eigenlijk automatisch uitgevoerd bij het krijgen van een nieuw pakket 'MotorStatePacket'
Verzet de MotorState naar de field in de packet
In de 'MotorStatePacket' zit een motorstate enum die bepaald welke motoren naar voor, achter of uit moeten staan.
Stop