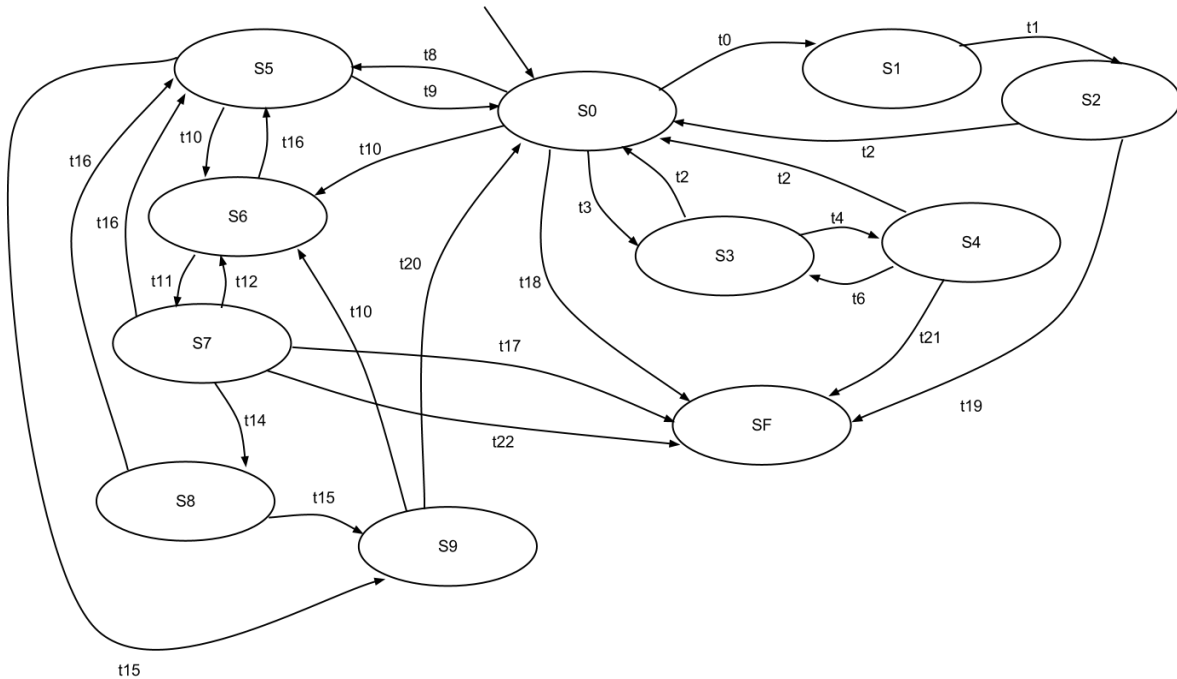


Diagramma di stato



VARIABILI DI STATO:

robot: ACTIVITY {ScanFlight, StopOnHill}, SCORE {0...max}, OPPONENT {Yes, No}, SHOT {Yes, No}

giocatore: SHOT {Yes, No}, SCORE {0...max}, ROBOT {Yes, No}, BULLETS {0...maxbullets}

gioco: TIME {0...timeout}

STATI:

S0 - stato iniziale.

robot: ACTIVITY=scanflight, SCORE=*, OPPONENT=no, SHOT=no

giocatore: SHOT=no, ROBOT=no, BULLETS=maxbullets

gioco: TIME < timeout

S1 - collina individuata.

robot: ACTIVITY=StopOnHill, SCORE = *, OPPONENT=no, SHOT=no

giocatore: SHOT=*, SCORE=*, ROBOT=* BULLETS=*

gioco: TIME < timeout

S2 - punto segnato.

robot: ACTIVITY=*, SCORE ++, OPPONENT=no, SHOT=no

giocatore: SHOT=*, SCORE=*, ROBOT=* BULLETS=*

gioco: TIME < timeout

S3 - avversario inquadrato

robot: ACTIVITY=*, SCORE=*, OPPONENT=yes, SHOT=no

giocatore: SHOT=*, SCORE=*, ROBOT=* BULLETS=*

gioco: TIME < timeout

S4 - affronto avversario

robot: ACTIVITY=*, SCORE=*, OPPONENT=yes, SHOT=yes

giocatore: SHOT=*, SCORE=*, ROBOT=* BULLETS=*

gioco: TIME < timeout

S5 - collina coperta

robot: ACTIVITY=*, SCORE=*, OPPONENT=*, SHOT=*

giocatore: SHOT=*, SCORE=*, ROBOT=* BULLETS=*

gioco: TIME < timeout

S6 - robot di fronte

robot: ACTIVITY=*, SCORE=*, OPPONENT=*, SHOT=*

giocatore: SHOT=no, SCORE=*, ROBOT=yes, BULLETS>0

gioco: TIME < timeout

S7 - affronto robot

robot: ACTIVITY=*, SCORE=*, OPPONENT=*, SHOT=*

giocatore: SHOT=yes, SCORE=*, ROBOT=yes, BULLETS > 0

gioco: TIME < timeout

S8 - colpi terminati

robot: ACTIVITY=*, SCORE=*, OPPONENT=*, SHOT=*

giocatore: SHOT=*, SCORE=*, ROBOT=*, BULLETS = 0

gioco: TIME < timeout

S9 - ricarica

robot: ACTIVITY=*, SCORE=*, OPPONENT=*, SHOT=*

giocatore: SHOT=*, SCORE=*, ROBOT=*, BULLETS = maxbullets

gioco: TIME < timeout

SF - gioco terminato

(robot: ACTIVITY=*, SCORE=max, OPPONENT=*, SHOT=*) V

(giocatore: SHOT=*, SCORE=max, ROBOT=*, BULLETS =*) V

(gioco: TIME=timeout)

TRANSIZIONI:

t0 - robot individua la collina
t1 - passati 0,5 secondi
t2 - robot cerca una collina
t3 - visto avversario
t4 - robot spara all'avversario
t5 - colpo a segno
t6 - robot mantiene la posizione
t7 - colpo a vuoto
t8 - giocatore copre una collina
t9 - giocatore si sposta
t10 - giocatore di fronte al robot
t11 - giocatore spara
t12 - giocatore mantiene la posizione
t14 - colpi terminati
t15 - giocatore ricarica
t16 - giocatore si muove davanti ad una collina
t17 - giocatore raggiunge punteggio massimo
t18 - tempo scaduto
t19 - robot raggiunge punteggio massimo
t20 - ricomincia l'azione
t21 - giocatore terminato
t22 - robot terminato