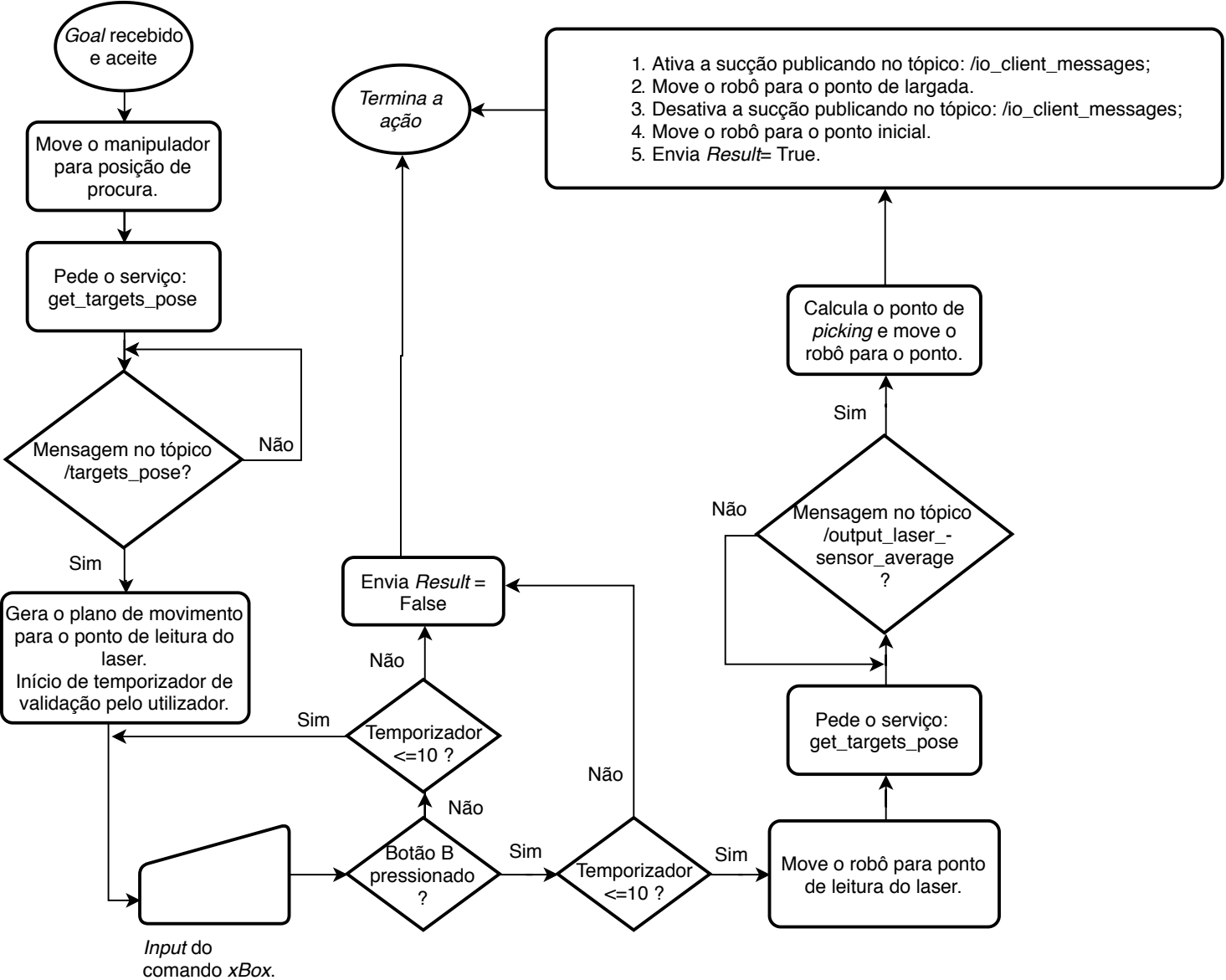
Goal recebido e aceite
Move o manipulador para posição de procura.
Pede o serviço: get_targets_pose
Mensagem no tópico /targets_pose?
Não
Sim
Gera o plano de movimento para o ponto de leitura do laser.
Início de temporizador de validação pelo utilizador.
Input do comando *xBox*.
Botão B pressionado ?
Sim
Não
Temporizador <=10 ?
Sim
Não
Envia *Result* = False
Não
Temporizador <=10 ?
Sim
Não
Move o robô para ponto de leitura do laser.
Pede o serviço: get_targets_pose
Mensagem no tópico /output_laser_-sensor_average ?
Sim
Não
Calcula o ponto de *picking* e move o robô para o ponto.
1. Ativa a sucção publicando no tópico: /io_client_messages;
2. Move o robô para o ponto de largada.
3. Desativa a sucção publicando no tópico: /io_client_messages;
4. Move o robô para o ponto inicial.
5. Envia *Result*= True.
Termina a ação