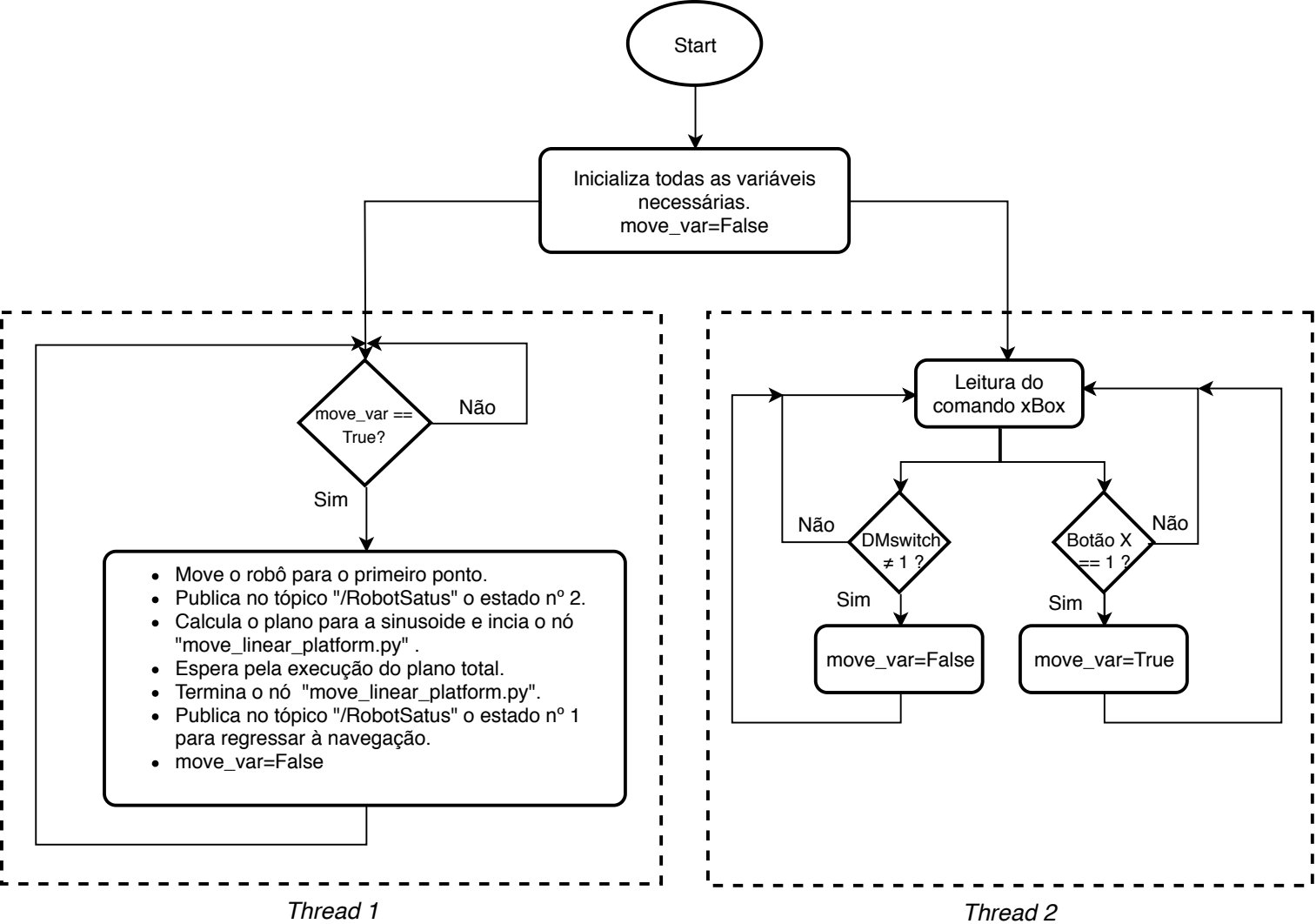
Start
Inicializa todas as variáveis necessárias.
move_var=False
move_var == True?
Não
Sim
Move o robô para o primeiro ponto.
Publica no tópico "/RobotSatus" o estado nº 2.
Calcula o plano para a sinusoide e incia o nó "move_linear_platform.py" .
Espera pela execução do plano total.
Termina o nó "move_linear_platform.py".
Publica no tópico "/RobotSatus" o estado nº 1 para regressar à navegação.
move_var=False
Thread 1
Leitura do comando xBox
Não
DMswitch ≠ 1 ?
Sim
move_var=False
Botão X == 1 ?
Não
Sim
move_var=True
Thread 2