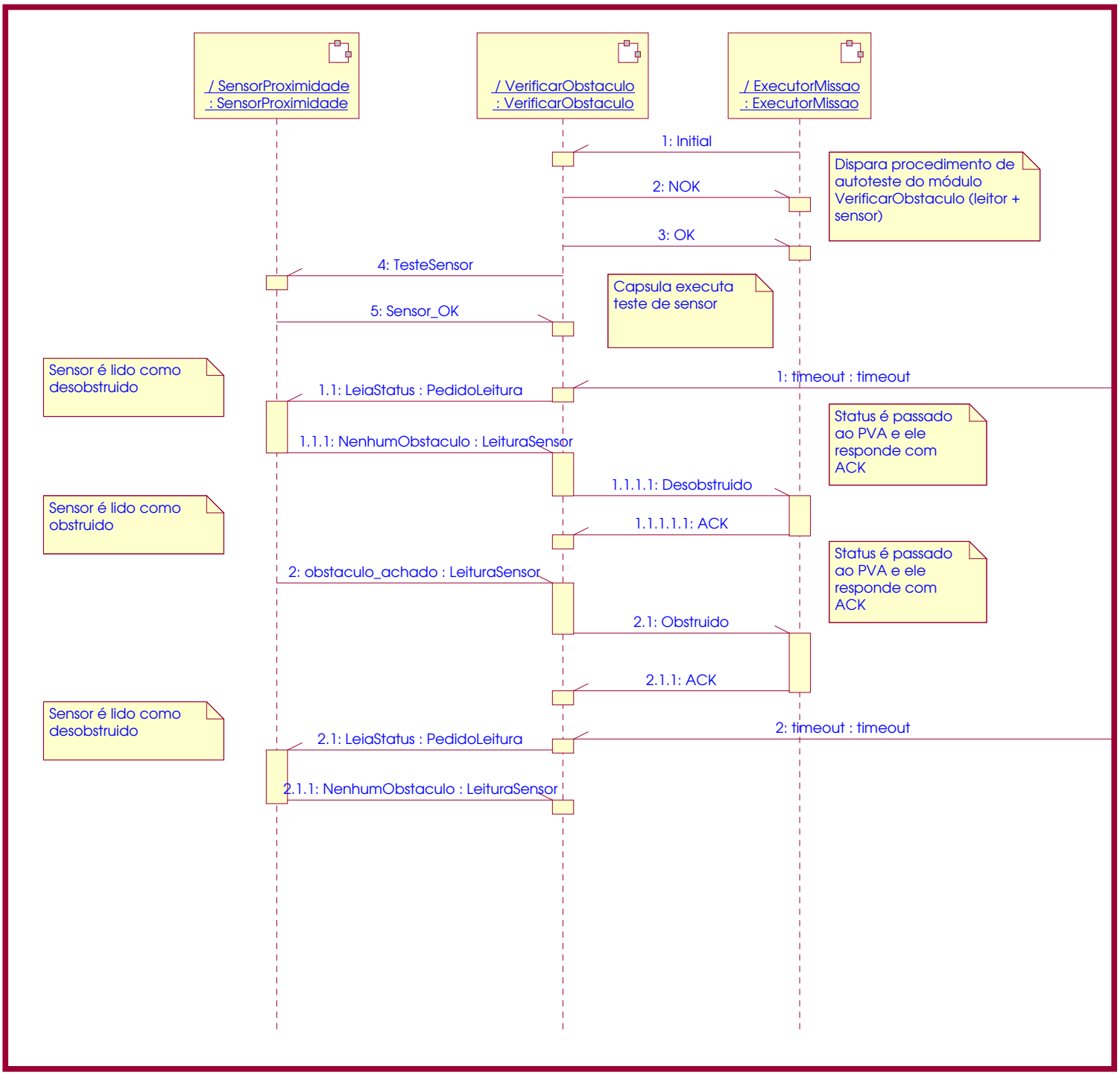
/ SensorProximidade
: SensorProximidade
/ VerificarObstaculo
: VerificarObstaculo
/ ExecutorMissao
: ExecutorMissao
1: Initial
Dispara procedimento de autoteste do módulo VerificarObstaculo (leitor + sensor)
2: NOK
3: OK
4: TesteSensor
Capsula executa teste de sensor
5: Sensor_OK
Sensor é lido como desobstruido
1: timeout : timeout
1.1: LeiaStatus : PedidoLeitura
Status é passado ao PVA e ele responde com ACK
1.1.1: NenhumObstaculo : LeituraSensor
1.1.1.1: Desobstruido
Sensor é lido como obstruido
1.1.1.1.1: ACK
Status é passado ao PVA e ele responde com ACK
2: obstaculo_achado : LeituraSensor
2.1: Obstruido
2.1.1: ACK
Sensor é lido como desobstruido
2: timeout : timeout
2.1: LeiaStatus : PedidoLeitura
2.1.1: NenhumObstaculo : LeituraSensor