**Homework 1**

* **Task1**

Abbiamo memorizzato i Frame\_ID in un array di stringhe, in questo modo abbiamo semplificato l’associazione di ogni frame con il ID.

Abbiamo racchiuso l’inizializzazione in una funzione a parte in cui verifichiamo tra le altre cose la correttezza dei Frame\_id passati in input.

Gli ID degli oggetti vengono memorizzati in un array di target, per ogni oggetto rilevato viene fatto il confronto dell’ID che viene rilevato da AprilTag con quelli che stiamo cercando, nel caso in cui si trovi il mach viene stampata la Pose, che contiene Orientazione e Posizione, su un file di testo che verrà memorizzato nella Home del pacchetto Hw1, nel caso in cui un oggetto non venga rilevato allora l’oggetto verrà ignorato.

Dopo un rilevamento il programma termina.

* **Task2**