

LOGO

# Studio di Fattibilità

Gruppo Sweleven - Progetto TODO TODO

Informazioni sul documento	
Versione	X.X.X
Approvatore	TODO
Redattori	TODO
	TODO
	TODO
	TODO
	TODO
Verificatori	TODO
Uso	Interno
Distribuzione	Prof. Tullio Vardanega
	Prof. Riccardo Cardin
	Sweleven

Descrizione  
TODO

Registro delle modifiche

Versione	Data	Descrizione	Nominativo	Ruolo
X.X.X	XXXX-XX-XX	Responsabile	TODO	<i>Responsabile</i>
X.X.X	XXXX-XX-XX	Verifica	TODO	<i>Verificatore</i>
X.X.X	XXXX-XX-XX	Descrizione edit	TODO	<i>Redattore</i>

## Indice

<b>1</b>	<b>Introduzione</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>C1</b>	<b>4</b>
<b>3</b>	<b>C2</b>	<b>5</b>
<b>4</b>	<b>C3</b>	<b>6</b>
<b>5</b>	<b>C4</b>	<b>7</b>
<b>6</b>	<b>C5</b>	<b>8</b>
6.1	Informazioni generali	8
6.2	Descrizione del capitolato	8
6.3	Vincoli	8
6.4	Aspetti positivi	8
6.5	Aspetti critici	8
6.6	Conclusioni	9
<b>7</b>	<b>C6</b>	<b>10</b>

# 1 Introduzione

## 2 C1

## 3 C2

## 4 C3

## 5 C4



## 6 C5

### 6.1 Informazioni generali

Il capitolato in esame è intitolato "PORTACS: piattaforma di controllo mobilità autonoma", proposto dall'azienda Sanmarco Informatica mentre i committenti sono il Prof. Tullio Vardanega ed il Prof. Riccardo Cardin.

### 6.2 Descrizione del capitolato

L'azienda propone la creazione di un motore di elaborazione in tempo reale, che gestisca delle entità guidandole attraverso percorsi evitando collisioni ed eventualmente trovando i percorsi più convenienti. Il sistema centrale deve indicare ad ogni entità la prossima mossa per raggiungere il POI, tenendo conto della mappa fornita con tutte le sue caratteristiche (limiti di corsie, sensi unici..)

### 6.3 Vincoli

- Le unità devono evitare le collisioni
- Le unità devono continuamente inviare la posizione, direzione e stato al sistema centrale
- Deve essere presente una UI dove vengono mostrate le mosse suggerite per ogni unità

### 6.4 Aspetti positivi

- Formazione di competenze in ambito di real-time monitoring and analysis
- Il capitolato introduce alle problematiche del mondo della logistica, ambito molto informatizzato
- Non è richiesta l'implementazione di algoritmi di ricerca operativa, che complicherebbero di molto l'algoritmo

### 6.5 Aspetti critici

- L'intero sistema deve essere simulato, portando un grande lavoro aggiuntivo per simulare la raccolta dati di sensori
- Non sono state indicate tecnologie consigliate
- Non sono stati indicati vincoli che possano guidare all'implementazione

## 6.6 Conclusioni

Il capitolato introduce molto bene la problematica da risolvere, ma non spiega le tecnologie da utilizzare e come eseguire l'implementazione. Non ha catturato l'attenzione del gruppo dato il fatto che tutto il sistema deve essere simulato, portando poca concretezza al progetto. È inoltre poco correlata l'implementazione per controllare auto a guida autonoma, camerieri robot, e muletti autonomi, non rendendo chiara la modalità di pensiero che si deve avere durante lo svolgimento del capitolato.

## 7 C6