Forgia Paolo

SSSE  SIG

Manuale utente

Indice

[1 Premessa d’uso 2](#_Toc126330222)

[2 Suddivisione per ruoli 2](#_Toc126330223)

[3 Navigazione 2](#_Toc126330224)

[3.1 Rover Controls 2](#_Toc126330225)

[3.2 Programs 2](#_Toc126330226)

[3.3 Settings 2](#_Toc126330227)

[4 Pagine 3](#_Toc126330228)

[4.1 Rover Controls 3](#_Toc126330229)

[4.1.1 Overview 3](#_Toc126330230)

[4.1.2 Stop di emergenza 3](#_Toc126330231)

[4.1.3 Velocità 4](#_Toc126330232)

[4.1.4 Luci 4](#_Toc126330233)

[4.1.5 Avvio 4](#_Toc126330234)

[4.2 Programs 5](#_Toc126330235)

[4.3 Settings 5](#_Toc126330236)

[4.3.1 Device name 5](#_Toc126330237)

[4.3.2 Dead zone 5](#_Toc126330238)

[5 FAQ 6](#_Toc126330239)

[5.1 Domande frequenti 6](#_Toc126330240)

[5.1.1 È compatibile con iPhone / iOS? 6](#_Toc126330241)

[5.2 Errori frequenti 6](#_Toc126330242)

[5.2.1 Dispositivo non trovato 6](#_Toc126330243)

[5.2.2 Dispositivo non si connette 6](#_Toc126330244)

# Premessa d’uso

// Documentazione del rover

Manuale utente indirizzato agli utenti che vogliono capire il funzionamento dell’applicativo.

// Cosa aggiungere?

# Suddivisione per ruoli

Non si sono suddivisioni per ruoli, tutti gli utenti possono fare le stesse cose.

# Navigazione

Graphical user interface, application

Description automatically generated

## Rover Controls

Pagina dedicata al controllo del rover tramite comandi inviati con Bluetooth.

## Programs

Pagina che permette di definire dei programmi. I programmi sono gruppi di comandi eseguiti in sequenza.

## Settings

Pagina per definire le impostazioni che l’applicazione andrà ad utilizzare.

# Pagine

## Rover Controls

### Overview

Application

Description automatically generated with medium confidence

Indica lo stato della connessione con il rover.

Indica la percentuale della batteria e la distanza da un ostacolo in centimetri.

Permette di attivare o disattivare le luci anteriori e posteriori.

Attiva o disattiva lo stop di emergenza. Quando attivo toglie la corrente ai motori del rover.

I due slider controllano la velocità del motore sinistro (slider di sinistra) e destro (slider di destra). A metà è fermo, sopra la metà va in avanti, sotto va indietro.

Al centro il bottone per attivare il buzzer, il quale rimarrà attivo fintanto che il bottone rimane premuto.

### Stop di emergenza

Se attivo, tutti i comandi verranno ignorati, ad eccezione lo sblocco dello stop di emergenza.

|  |  |
| --- | --- |
| Attivo | Disattivo |
| A picture containing text  Description automatically generated | Graphical user interface, text  Description automatically generated |

### Velocità

Controllano la velocità e la direzione (avanti o indietro) del motore sinistro o destro.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Fermo | Avanti | Indietro |
|  |  |  |

### Luci

Controllano lo stato delle luci anteriori e posteriori.

|  |  |
| --- | --- |
| Spente | Accese |
|  |  |

### Avvio

All’avvio è impostato con le seguenti configurazioni:

* Luci anteriori e posteriori: spente
* Velocità sinistra e destra: ferma
* Stop di emergenza: attivo

Per poter iniziare a pilotare il rover, bisogna innanzitutto disattivare lo stop.

## Programs

// TODO:

## Settings

Settings è la pagina in cui si possono configurare alcune proprietà all’interno dell’applicativo.

Graphical user interface, text, application, email

Description automatically generated

### Device name

Il nome del dispositivo Bluetooth montato sul rover, il nome deve corrispondere a quello del modulo, nel caso fosse incorretto non riuscirà a collegarsi.

### Dead zone

Indica il margine per il quale la velocità in avanti o indietro è considerata ferma. Il valore impostato non ha alcuna funzione pratica, è puramente visuale. I controlli della velocità avranno il colore corrispondente allo stop (blu) quando lo slider sarà a metà più il margine inserito (dead zone).

Diagram, schematic

Description automatically generated

Figure 1 - Dead zone identificata in rosso

# FAQ

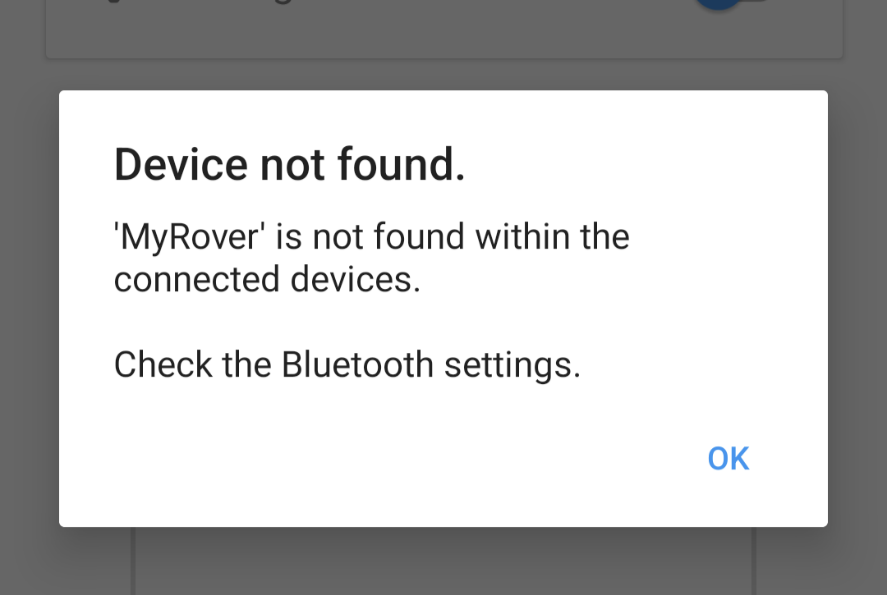
## Domande frequenti

### È compatibile con iPhone / iOS?

No, il modulo Bluetooth installato sul rover non dispone della certificazione MFi (Made for iPhone/iPod/iPad) quindi non è possibile connetterlo.

## Errori frequenti

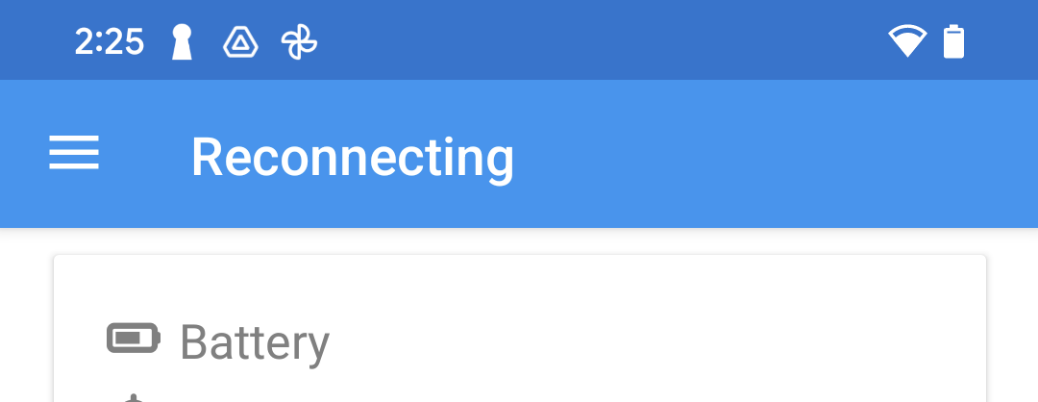
### Dispositivo non trovato



Sta ad indicare che il dispositivo con il nome indicato non è stato trovato tra i dispositivi accoppiati tramite Bluetooth.

In questo caso è necessario andare nelle impostazioni del telefono e accoppiare un nuovo dispositivo e se necessario nell’applicazione correggere il nome nel caso fosse errato.

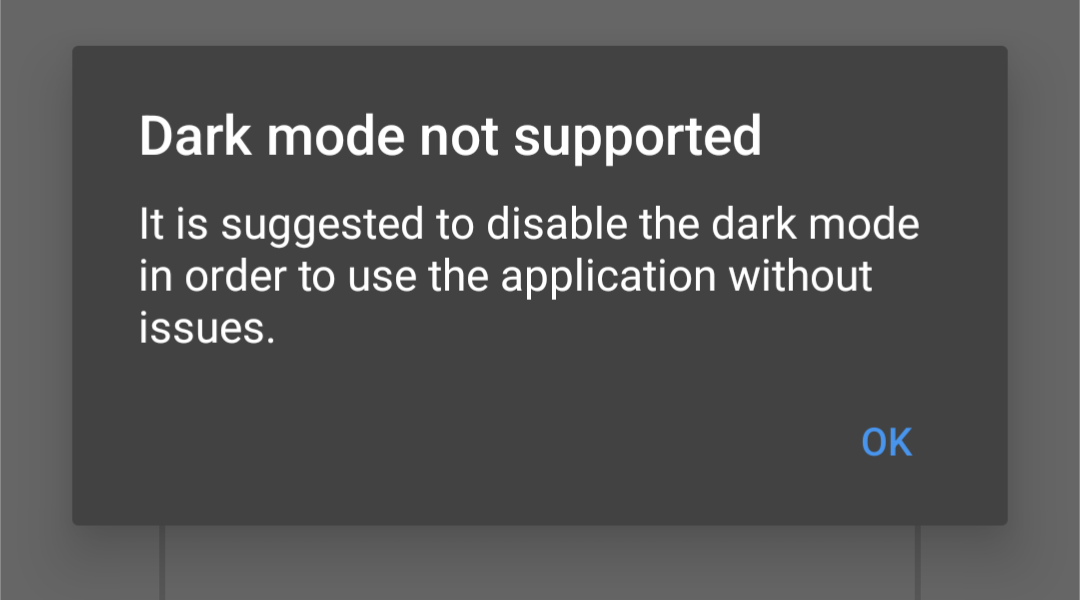
### Dispositivo non si connette



Se lo stato torna sempre su “Reconnecting” ma mai su “Connected” vuol dire che il telefono non riesce a trovare il dispositivo. Le motivazioni possono essere che il rover è spento o fuori dal raggio di comunicazione.

### Dark mode

Nel caso lo si avviasse l’applicazione con la dark mode attivata sul telefono, apparirà un messaggio il quale avviserà l’utente che l’applicazione ha alcuni problemi con la dark mode attiva.



La dark mode non crea problemi nel funzionamento ma solo nella visualizzazione di alcuni elementi. Vedi nel manuale di progetto la sezione dedicata agli “Sviluppi futuri”, “Lista bug esistenti”.