Forgia Paolo

SSSE  SIG

Manuale utente

Indice

[1 Premessa d’uso 2](#_Toc118823335)

[2 Suddivisione per ruoli 2](#_Toc118823336)

[3 Navigazione 2](#_Toc118823337)

[4 Screenshots 5](#_Toc118823338)

[5 Infografica 6](#_Toc118823339)

[6 FAQ 6](#_Toc118823340)

# Premessa d’uso

// A chi è indirizzato, come si usa

# Suddivisione per ruoli

// Tipi di utente

# 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 - Dead zone identificata in rosso

# FAQ

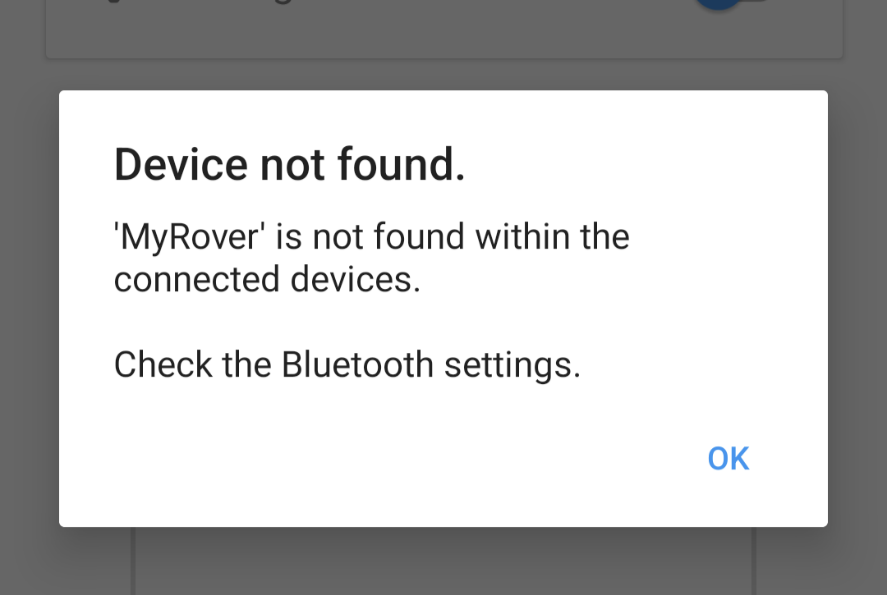
## Domande frequenti

### 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

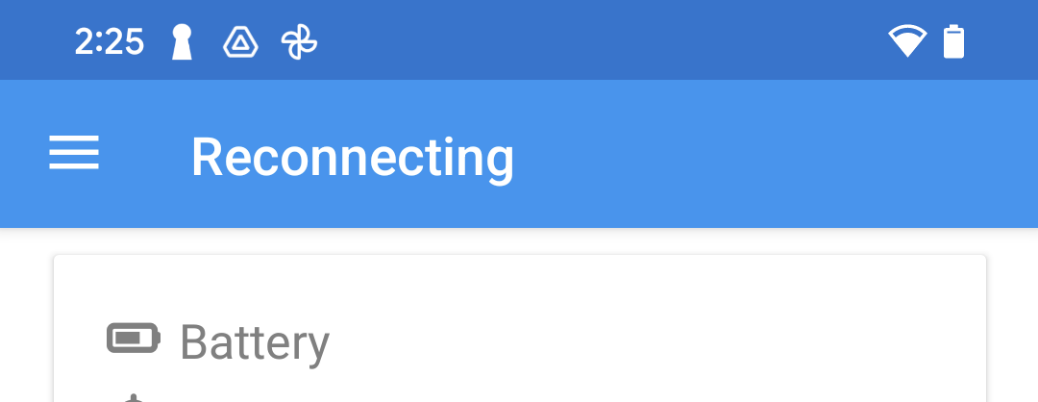
### Dispositivo non trovato



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.