72939 - INGEGNERIA DEI SISTEMI SOFTWARE M

INGEGNERIA: enfasi sulla costruzione consapevole e motivata di artefatti (prodotti) basata su *analisi,* progettazione, sviluppo, distribuzione e manutenzione di prodotti.

SISTEMI: enfasi sulla organizzazione di parti (componenti) che svolgono 'operazioni utili' e presentano proprietà non tutte riconducibili a quelle dei singoli component.

SOFTWARE: istruzioni (definite da esseri umani o da altri sistemi software) e dati che <u>'istruiscono'</u> elaboratori elettronici 'classici' (computer di Von Neumann).

```
... atomi ... transistor ... NOR ... Hardware (interpreter) ... <u>Counter (Minsky) machine</u> ... componenti software interagenti (Funzioni, Oggetti, Processi, Attori, Agenti ...) ... architetture ... Internet ... sistemi distribuiti... sistemi auto-organizzati .... organismi (!?)
```

M: corso di laurea magistrale con finalità diverse da quelle di un corso di laurea triennale: la acquisizione di consoscenze e pratiche è rivolta principalmente alla formazione specialistica, alla progettazione e alla innovazione.

72939 - MATERIALE

Sito Web di Ateneo:

https://www.unibo.it/it/didattica/insegnamenti/insegnamento/2020/385373

GITHUB del corso

https://github.com/anatali/issLab2021

Una panoramica introduttiva

72939LabISSIntro.html Tema finale 2020

Un template di riferimento

issLab2021/it.unibo.issLabStart/userDocs/template2021.html

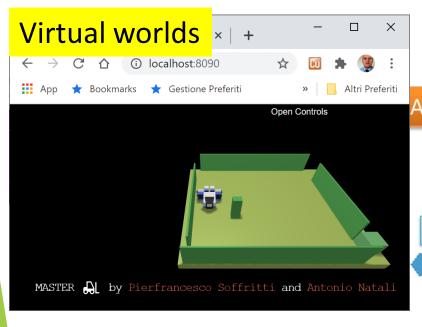
Panopto

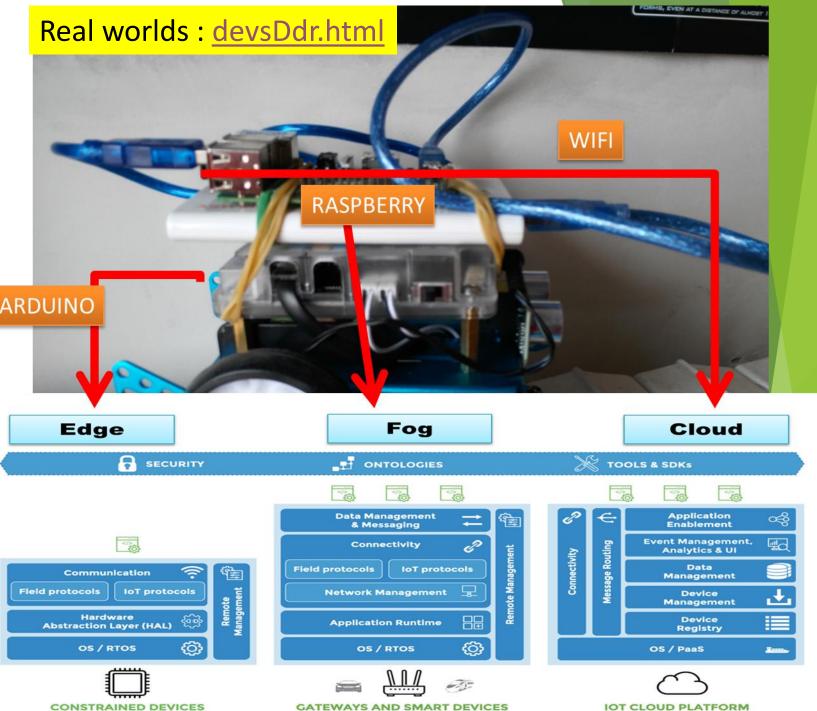
Video tema finale studenti

72939 - Lab tools (start)

- 1. Installare GIT
- 2. Clonare https://github.com/anatali/issLab2021 in una directory vuota (e.g. C:/.../iss2021)
- 3. Installare Docker
- 4. Installare Gradle
- 5. Installare IntelliJ
- 6. Installare Eclipse IDE for Java and DSL Developers 2020-06 (Avoid more recent versions)
- 7. Installare Node.js
- 8. Installare <u>ngrok</u>

Il dominio IOT





Prime sperimentazioni

Iniziamo usando software già sviluppato e deployed su https://hub.docker.com/repositories

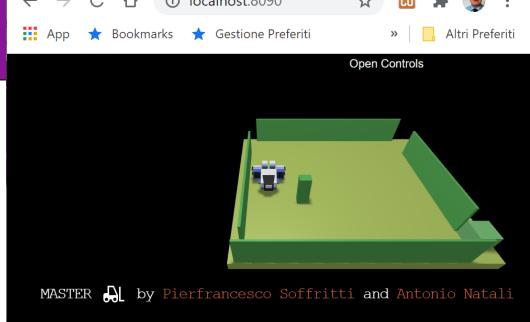
Run the WEnv

```
Viola - docker-compose -f virtualrobotandcontrol.yaml up wenv
                                                                                                                              C:\Didattica2021\issLab2021\it.unibo.issLabStart\Dockercompose>docker ps -a
CONTAINER ID
               TMAGE
                          COMMAND
                                    CREATED
                                              STATUS
                                                         PORTS
                                                                   NAMES
C:\Didattica2021\issLab2021\it.unibo.issLabStart\Dockercompose>docker-compose -f virtualrobotandcontrol.yaml up wenv
Creating network "dockercompose default" with the default driver
                                                                                                                                    X
Creating dockercompose wenv 1 ... done
                                                                                           ttaching to dockercompose_wenv_1
wenv 1
                   WebpageServer WebGLScene
                                                socketIndex=-1
                                                                                                (i) localhost:8090
wenv 1
                   WebpageServer WebGLScene
                                                connection socketIndex=0
                                                                                                   ★ Gestione Preferiti
                                                                                                                              Altri Preferiti
                   WebpageServer WebGLScene
                                               MASTER-webpage ready
wenv 1
                                                                                                                    Open Controls
```

docker-compose -f virtualrobotandcontrol.yaml up wenv

Localhost:8090

docker-compose -f virtualrobotandcontrol.yaml down



Run the WEnv + Control

docker-compose -f virtualrobotandcontrol.yaml up

Localhost:8090

Localhost:3000

Viola - docker-compose -f virtualrobotandcontrol.yaml up C:\Didattica2021\issLab2021\it.unibo.issLabStart\Dockercompose>docker-compose -f virtualrobotandcontrol.yaml up Creating network "dockercompose default" with the default driver Creating dockercompose wenv 1 ... done Creating dockercompose vrobotcontrol 1 ... done Attaching to dockercompose wenv 1, dockercompose vrobotcontrol 1 wenv 1 WebpageServer WebGLScene | socketIndex=-1 | \$\$\$ WebpageServer wssocket | client connected wssocketIndex=0 wenv 1 vrobotcontrol 1 | WebSocketClient | Connected Virtualrobot Controller × + WebpageServer WebGLScene connection socketIndex=0 wenv 1 (i) localhost:3000 WebpageServer WebGLScene | MASTER-webpage ready wenv 1 Bookmarks 🗙 Gestione Preferiti ★ Gestione Preferiti Altri Preferiti ★ Bookmarks VirtualRobot-Console Selection **Open Controls** This webquiServer works on localhost: 3000 and exploits socket.io to intereact with the virtual environment server (WEnv) on port 8090. The server WEnv sends over socket, io information about the current state of the virtual world. Use the simple, conventional gui Use the Jquery gui Use the websocket qui ClearHistory Show Connections Move time: (double-click to send) **DISPLAY AREA** MASTER A by Pierfrancesco Soffritti and Antonio Natali

Un primo sistema da sviluppare

Requirement

Design and build a software system that leads a robot to walk along the boundary of a empty, rectangular room.

HOME WORK

Deliverable: Si compili il template di riferimento (con foto)

issLab2021/it.unibo.issLabStart/userDocs/template2021.html

e si invii un file pdf (<cognome_nome>_iss0.pdf) a antonio.natali@unibo.it

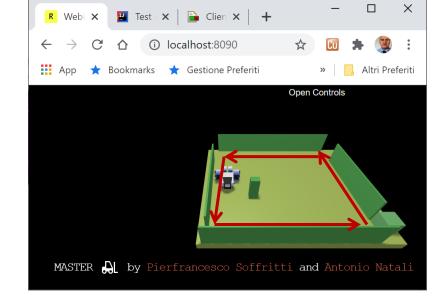
TestPlan

TODO: (HINT: as an user, I expect that ...)

Analysis

TODO: (HINT: the relevant aspects are ... the suited technologies are ...

the expected costs are)



Main goal: superare indicazioni vaghe e imprecise cercando di definire specifiche formali (cioè 'comprensibili a un computer')