

Università degli Studi di Salerno



UNIVERSITÀ DEGLI STUDI
DI SALERNO

Manuale d'uso e manutenzione

Gruppo 2

Membro 1: Battipaglia Valerio
Membro 2: Caso Antonio
Membro 3: Dell'Orto Giuseppe Maria
Membro 4: De Stefano Sabatino

Contents

1	Accensione Rover	2
2	Interfacciamento del joystick	3
3	Modalità Di Guida	6
3.1	Modalità Digitale	6
3.2	Modalità Analogica	8
4	Illuminazione	9
5	Situazioni di Emergenza	10
6	Contatti	11

1 Accensione Rover

Per poter utilizzare il Rover la prima operazione da effettuare è l'accensione dello stesso. Per accendere il rover basta cliccare l'apposito bottone presente sulla parte posteriore del rover.



Figure 1: Pulsante di accensione Rover.

La posizione del Bottone verso "O" indica che il rover è spento mentre "I" indica che il rover è acceso.

Assicurarsi che le batterie siano cariche prima dell'utilizzo.

Nota: è bene ricaricare le batterie prima di ogni utilizzo per almeno 1 ora.

2 Interfacciamento del joystick

Per iniziare a utilizzare il joystick, la prima operazione necessaria è accenderlo. Ciò può essere realizzato premendo il pulsante apposito situato nella parte inferiore del joystick.



Figure 2: Tasto di Accensione Joystick.

A questo punto le luci situate sul retro del joystick inizieranno a lampeggiare.



Figure 3: Lampeggio Joystick.

Una volta che il Joystick si sarà collegato al rover si accenderà solo la luce verde che indica il corretto collegamento nella modalità DIGITALE.



Figure 4: Collegamento in Digitale.

Per poter cambiare la modalità di guida è necessario premere il pulsante "Analog".



Figure 5: Pulsante Analog.

Per accettarsi che il cambio di modalità è avvenuto correttamente si possono notare i due led accesi sul retro del controller:



Figure 6: Collegamento in Analogico.

Dopo 1 minuto di inutilizzo del joystick questo va in modalità STAND BY e i led sul retro verranno spenti , per ripristinare il corretto funzionamento del joystick è necessario premere il tasto "START"



Figure 7: Pulsante Start.

3 Modalità Di Guida

Il rover consente due modalità di guida : digitale e analogica . Le modalità sono intercambiabili come spiegato nel capitolo di interfacciamento.

3.1 Modalità Digitale

Per poter pilotare il rover in questa modalità è possibile utilizzare i "Function-button" e il "D-Pad". Per consentire la marcia in avanti bisogna premere il pulsante "X". Ogni pressione del pulsante incrementerà la velocità fino a raggiungere la limite. La velocità si manterrà **costante** fino a nuovi input del joystick.



Figure 8: Pulsante X per la marcia in avanti.

Per la marcia indietro bisogna premere il pulsante \square . Questo pulsante consente di diminuire la velocità qualora si stia andando in avanti. Se il rover è fermo questo pulsante ci consente la marcia indietro, e la velocità di marcia indietro si incrementerà ad ogni pressione del tasto.



Figure 9: Pulsante \square per la marcia indietro.

Per poter girare in questa modalità bisogna utilizzare il "D-pad", ogni pressione di freccia renderà la virata più o meno vigorosa.



Figure 10: Pulsanti per girare.

In questa modalità è possibile utilizzare anche l'analogico di sinistra per poter effettuare le virate.



Figure 11: Analogico per girare.

Qualora si desideri effettuare una **frenata di emergenza** è possibile premere il pulsante "Δ". La pressione di tale tasto inibisce qualsiasi comando dal joystick.



Figure 12: Frenata di Emergenza.

3.2 Modalità Analogica

In questa modalità per pilotare il Rover basterà muovere l'analogico di sinistra e variando l'inclinazione di questo si andranno ad avere velocità e direzioni diverse.



Figure 13: Analogico per la guida.

Anche in questa modalità è possibile effettuare una **frenata di emergenza** tramite il pulsante "Δ". La pressione di tale tasto inibirà qualsiasi comando dal joystick.



Figure 14: Frenata di Emergenza.

4 Illuminazione

In entrambe le modalità le impostazioni per l'illuminazione sono le stesse. Per accendere entrambi i led bianchi in modo continuo bisogna premere il tasto L2 posto sul retro del controller.



Figure 15: Luci accese bianche.

Per eseguire la medesima operazione sul led rossi bisogna premere il tasto R2.



Figure 16: Luci accese Rosse.

Si può eseguire anche un singolo lampeggio del led bianco per creare l'effetto FLASH. I comandi R1 e L1 comandano rispettivamente led di destra e di sinistra.



Figure 17: Flash.

5 Situazioni di Emergenza

Il rover può arrestarsi durante la marcia per vari motivi .

- **Livello batteria:** Se la batteria è troppo scarica il rover si arresta per evitare di perdere la comunicazione in un momento poco adatto. In questo caso si consiglia di ricaricare le batterie per almeno 1 ora.
- **Temperatura:** Se la temperatura interna del rover dovesse alzarsi troppo il rover andrà in protezione e si spegnerà per evitare danni alla circuiteria. In questo caso si dovrà attendere che il rover si raffreddi, eventualmente rimuovendo la scocca superiore del rover e facendolo arieggiare per almeno 20 minuti. Se il problema si dovesse ripresentare recarsi in un officina autorizzata.
- **Collegamento:** Se la comunicazione fra il rover e il joystick dovesse interrompersi il rover si fermerà per evitare spiacevoli schianti. In questo caso basterà ricollegarsi con il rover come indicato nel capitolo dell'interfacciamento. Se il problema persiste è plausibile che le batterie del controller siano scariche e dunque sostituirle.
- **Ostacolo:** Se il rover identifica un ostacolo a 1 mt di distanza questo si frenerà automaticamente impedendo all'utente di continuare il moto.
- **Malfunzionamento Schede:** Se il rover dovesse fermarsi improvvisamente e non si è verificata nessuna circostanza precedentemente descritta è plausibile pensare che una scheda di controllo sia malfunzionante. In questo caso bisognerà riavviare il rover accendendo e spegnendo l'alimentazione. Se il problema dovesse persistere recarsi in un officina autorizzata.

Se durante il moto si nota che la velocità massima raggiungibile è inferiore alle condizioni normali si è verificato un malfunzionamento nella scheda di controllo ausiliaria . In questo caso si può provare a riavviare il sistema di alimentazione. Se il problema persiste recarsi in un officina autorizzata.

6 Contatti

Il nostro team di servizio clienti è disponibile per rispondere a domande generali sul prodotto, assistervi nell'uso corretto e fornire informazioni sulla manutenzione. Contattateci tramite:

Email:

- V.battipaglia12@studenti.unisa.it
- g.dellorto1@studenti.unisa.it
- s.destefano28@studenti.unisa.it
- acaso35@studenti.unisa.it

Chat online:

- Valerio.
- Giuseppe.
- Sabatino.
- Antonio.

Il nostro servizio clienti è attivo durante i seguenti orari: [09:00 -12 16-19 dal Lunedì al Venerdì] Vi incoraggiamo a utilizzare i canali sopra elencati per ottenere supporto e assistenza. Il nostro obiettivo è garantire che abbiate un'esperienza soddisfacente con il nostro prodotto, e siamo qui per aiutarvi in ogni fase del percorso. Grazie per averci scelto!