

Relatório de Intervenção Robótica S39

Detecção e Relato de Dano no ITMS

O robô S39 (MDS79) realizou uma autoverificação após se voluntariar para uma tarefa, detectando que seu ITMS interno estava danificado. Imediatamente, o dano ao ITMS foi reportado para os outros robôs envolvidos na negociação. Todos os robôs participantes foram devidamente informados sobre a condição do ITMS do S39.

Recebimento da Informação e Adaptação

Os robôs envolvidos na negociação receberam a informação sobre o dano no ITMS do S39. Foi observado que outro MDS79 (s_2) estava sozinho em um portão próximo. A equipe robótica retomou a negociação para definir um curso de ação alternativo.

Novo Plano de Ação Negociado e Acordado

Um novo plano de ação foi negociado e acordado, envolvendo S39, H124 (CPH903) e um CPH903 adicional. A negociação foi concluída com o novo plano, que incluiu a realocação de um CPH903 adicional. Um dispositivo ITMS portátil foi trazido para o local.

Execução do Novo Plano de Ação

Qualquer um dos três robôs (S39, H124 ou CPH903 adicional) poderia operar o ITMS portátil.

1. S39 e H124 moveram-se para a localização da bagagem.
2. O CPH903 adicional trouxe o dispositivo ITMS portátil.
3. Juntos, utilizaram o ITMS portátil para verificar a bagagem.

Resultado

A bagagem desacompanhada foi verificada com sucesso, mesmo com o ITMS original do S39 danificado. A intervenção foi concluída com um novo plano de ação bem-sucedido.

Etapa	Robôs Envolvidos	Ação	Resultado
1	S39	Autoverificação e detecção de dano no ITMS.	Dano no ITMS interno detectado.
2	S39, Equipe	Reporte de dano e informação para outros robôs.	Equipe informada sobre o dano.
3	Equipe	Retomada da negociação e definição de novo plano.	Novo plano de ação negociado.
4	S39, H124, CPH903 adicional	Movimentação para a localização da bagagem e utilização do ITMS portátil.	Bagagem verificada com sucesso.