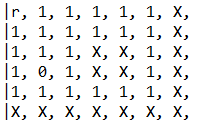
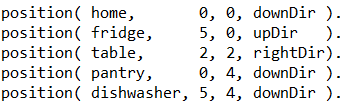
# Sprint 8 – Movimento con planner

L’obiettivo di questo sprint è modificare l’attore robotmover per gestire il movimento del robot utilizzando il planner, implementato nel progetto it.unibo.planner20, che gestisce una stanza definita come griglia di celle dal seguente significato:

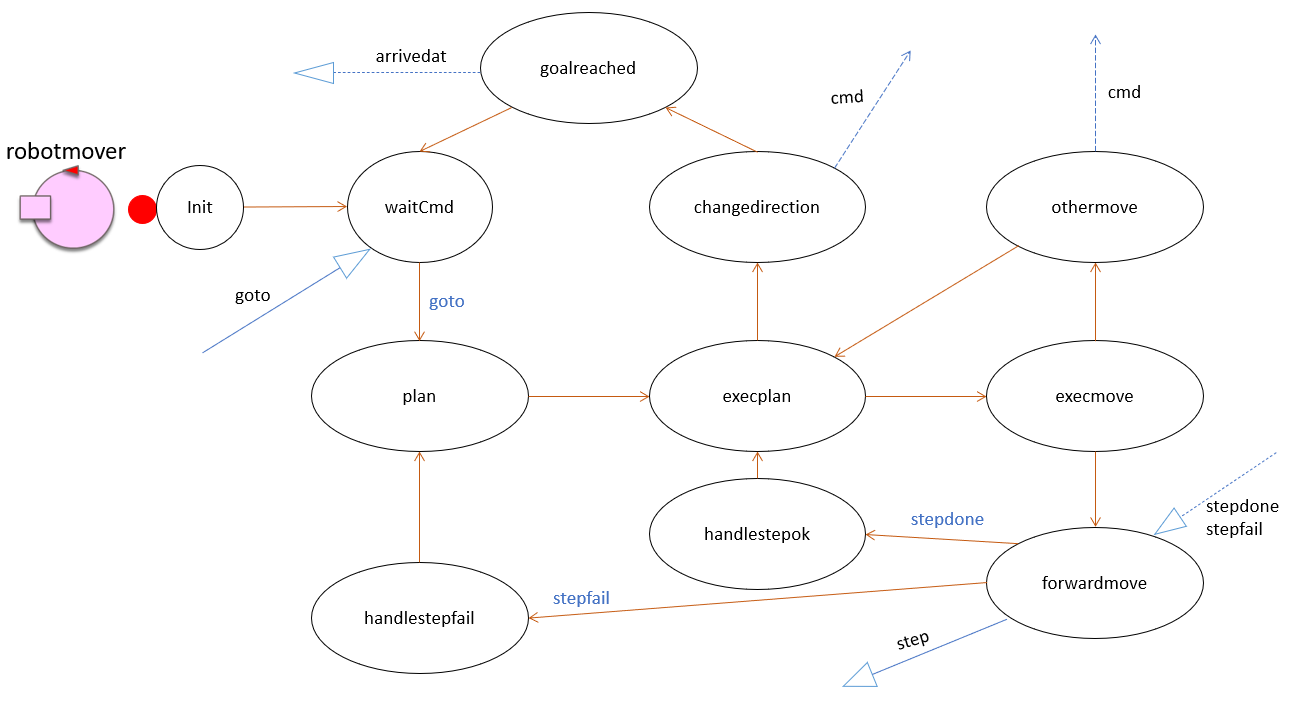
* r: cella occupata dal robot
* 1: cella libera e già esplorata
* 0: cella non ancora esplorata
* X: cella occupata da un ostacolo



Il file roomcordinates.pl permette di mantenere e configurare la posizione delle risorse e celle significative della stanza, secondo la seguente rappresentazione:



Facendo riferimento all’architettura generale proposta nello sprint precedente, di seguito il dettaglio del robotmover:



**TestPlan**

Obiettivi:

* testare che il robotmover arrivi alla posizione corretta (cella della mappa), grazie al planner

**DESTINAZIONE CORRETTA**

**Pre condizioni**: il robotmover è in attesa di comandi, la posizione del robot nel planner è (0,0)

* si invia un messaggio "goto(fridge)" al robotmover

**Post condizioni**: la posizione del planner è (5,0) e il robotmover si trova nello stato “notmoving”

**DESTINAZIONE ERRATA**

**Pre condizioni**: il robotmover è in attesa di comandi, la posizione del robot nel planner è (0,0)

* si invia un messaggio "goto(casamia)" al robotmover

**Post condizioni**: il robotmover si trova nello stato “notmoving”