

I possibili scenari per la console del progetto di robotica-industriale sono:

Scegliere se effettuare plot statici o dinamici.

I formati di input per la tipologia di plot:

s := static plot

d := dynamic plot

Scegliere se effettuare i plot dinamici del manipolatore in 40 secondi.

y := effettua i plot dinamici in 40 secondi

n := non effettuare i plot dinamici in 40 secondi

(Questa seconda sezione viene visualizzata solo se si scelgono i plot dinamici nella prima sezione)

I possibili scenari per la console del progetto di robotica-mobile sono:

Scegliere una tra le tipologie elencate. Gli input sono non case sensitive.

I formati di input per la tipologia di path planning sono:

a := Artificial Potential Fields

d := Discrete Potential Fields

vo := Voronoi Diagrams

vi := Visibility Graphs

Scegliere se effettuare plot statici o dinamici.

I formati di input per la tipologia di plot:

s := static plot

d := dynamic plot

Scegliere la tipologia di controllo a cui applicare la posture regulation:

l := linear control

n := non linear control

io := input-output control

Scegliere la tipologia di posture da visualizzare in maniera dinamica:

ca := cartesian regulation

co := complete regulation

(Queste due ultime sezioni vengono visualizzate solo se si scelgono i plot dinamici nella seconda sezione)