

VirtualRobotUsage24

Il sonar su RaspberryPi

Esempi di uso del VirtualRobot

progetto virtualrobotusage

• <u>bw24analisi0.qak</u>	Modello PRELIMINARE dell'analisi del problema <u>BoundaryWalk24</u> .
• <u>bw24naive.qak</u>	Implementazione di una soluzione al problema <u>BoundaryWalk24</u> , che interagisce direttamente con il <u>Il VirtualRobot</u> .
• <u>VrobotLLMoves24.java</u>	POJO di supporto per la interazione di un actorqak con <u>Il VirtualRobot</u>
• <u>bw24proto1.qak</u>	Un prototipo che copre i requisiti BW-Req1 e BW-Req2 del problema <u>BoundaryWalk24</u> usando <u>VrobotLLMoves24</u>
• <u>bw24sonarwolfmock.qak</u>	Un simulatore del sonar su RaspberryPi che emette via MQTT eventi percepibili da <u>bw24proto1all.qak</u> .
• <u>vrqak24.qak</u>	Un <u>servizio</u> per permette l'uso remoto del <u>VirtualRobot23</u>
• <u>vrqaktest.qak</u>	Un test sulle operazioni di <u>VrobotLLMoves24</u>
• <u>bw24proto2.qak</u>	Un prototipo che copre tutti i requisiti del problema <u>BoundaryWalk24</u> usando <u>Vrqak24</u>

Execution tasks

Per eseguire [vrqak24.qak](#):

```
task runVr(type: JavaExec) {
    group = "Execution"
    description = "Run the main class with JavaExecTask"
    classpath = sourceSets.main.runtimeClasspath
    main = 'it.unibo.ctxvrqak.MainCtxvrqakKt'
}
```

Per eseguire [bw24sonarwolfmock.qak](#) :

```
task runWolf(type: JavaExec) {
    group = "Execution"
    description = "Run the main class with JavaExecTask"
    classpath = sourceSets.main.runtimeClasspath
    main = 'it.unibo.ctxwolf.MainCtxwolfKt'
}
```

Il sonar su RaspberryPi

- Il simulatore [bw24sonarwolfmock.qak](#) fa sistema con a [bw24proto1all.qak](#).
- Il sonar su RaspberryPi che fa sistema con a [bw24proto1all.qak](#) è [sonarbw24](#) che emette l'evento [Event wolf:wolf\(D\)](#)

Oltre il servizio vrqak24

basicrobot

Il servizio [Vrqak24](#) è stato introdotto per permettere l'uso remoto del [VirtualRobot23](#).

Questo servizio può costituire il punto di partenza per la realizzazione di un servizio più esteso, che includa anche la gestione di uno specifico robot fisico. (d'ora in poi denominato [basicrobot](#))

In via preliminare, questo nuovo servizio si può impostare come mostrato nel modello [basicrobot.qak](#).

