#### LABORATORIO DI INGEGNERIA DEI SISTEMI SOFTWARE

### Introduction

Dopo Appl1-HTTPSprint1, abbiamo a disposizione i seguenti prodotti:

- unibo.http.Appl1HTTPSprint1, un programma che realizza il core applicativo
- TestAppl1HTTPSprint1, che fornisce un test automatizzato per il core applicativo

### Requirements

In quest Sprint affrontiamo il problema della gestione dei comandi stop/resume

### Requirement analysis

Il nuovo requisito impone che la logica applicativa:

- realizzi una fase *reattiva*, in cui il robot deve poter gestire i comandi **stop/resume** mentre sta percorrendo il perimetro della stanza.
- sia predisposta ad operare in seguito a comandi inviati da CmdConsole.

## Problem analysis

### In questo Sprint:

- fissiamo il *requisito non funzionale* di racchiudere la logica applicativa in un singolo POJO, scorporandola dal main program. Ciò allo scopo di poter riusare questo oggetto come una risorsa in future applicazioni.
- evitiamo la complessità della distribuzione, sostituendo la Console remota con un *simulatore* prima e una *console locale* poi.

### stop/resume

Il comando **stop** interrompe il movimento del robot (*interrupt*) e riprende solo dopo la ricezione del comando **resume**.

Per gestire le interruzioni, utilizzo il comando step definendo appl1Core

# Architettura logica del sistema CmdConsoleSimulator Start Stop resume AppliCore VirtualRobot23

## Test plans

Un componente *observable* emette degli eventi, che possono essere percepiti da componenti registrati come *observer*. Per **evento** si intende

• un'azione che modifica lo stato del sistema

I componenti registrati come observer presso il soggetto observable vengono notificati quando si verificano gli eventi.

## **Project**

# **Testing**

# Deployment

### Maintenance

- By Letizia Mancini
- email: letizia.mancini3@studio.unibo.it
- GIT repo: https://github.com/llevtizia/issLab23-ManciniLetizia
- matricola: 0000926656

