

Light Robot

- pos. vel

- peso 130

- ~~• questo~~

## GUASTI

① La tonda non si aggiorna: se ne anchora conto

③ I nodi non cessano e comunicano con chi gli ha chiesto l'algoritmo e glielo reperiscono

## PRIORITA'

Di base è chi è più vicino, in caso di ambiguità l'ID più alto

Possibilità di dare ID più alto a certe cose (es. ambulanza)



## ① TAVOLA CENTRALE

- Ogni robot condivide posizione (anche path?)
- Legge le posizioni altrui
- Si legge ai suoi vicini (in spazio o in tempo?)
- (Condivide percorso coi vicini)
- Compute intersezioni
- Comunicano con loro
- ~~Seguono~~ seguono ciclo "violenza"

## ② ZONE E TAVOLE

Vedi sopra MA

- Tavolo diviso in zone, ciascuna con propria tavola
- Leggo solo tavolo della mia zona e coherent

## ③ ALGORITMO CENTRALE

Compute tutte le intersezioni e mette in comunicazioni i robot con sezioni critiche

- Non si zoccola ~~senza~~ finché non c'è nuovo goal
- Se path non completo  $\Rightarrow$  aggornamento

• IL MIGLIORE: LA COMUNE

Si decentra ecc.

Ognuno vende info a giro intorno  
a sé (immuni). Nessuno celata ~~di~~ interesse.  
con path che gli era vero

Difetti: In caso di questi non lo sanno gli altri!