

Variabili stato

- ID - priorità
- ~~sezione critica / contatore~~
- Posizione (x, y)
- Percorso / traiettoria (pesso)
- ? □ Parametro per punto critico (spazio di arresto)

precedenza

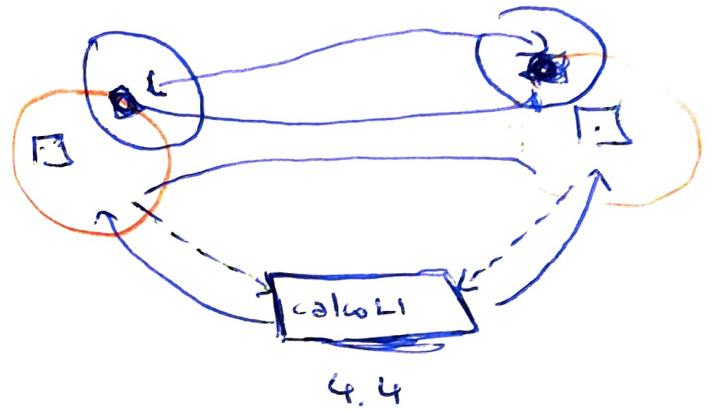
- 3 * passa quello che libera prima la sezione critica
 - 1 * nel caso uno abbia superato il punto critico passa lui
 - 2 * passa chi ha priorità
- costo pesato ??

Comunicazione

ase $\text{norm}(v_1 - v_2) < 2r$

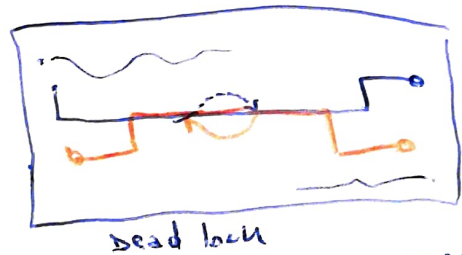
• caso corridoio: deadlock

- 4.4 centralizzato corridoio
- ~ unibulzo informazione

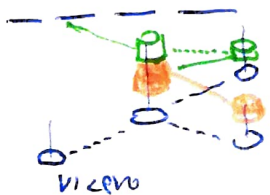
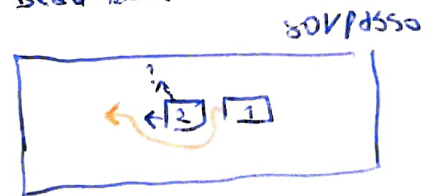


• caso strada dead lock

- robot a priorità - il robot vede altro robot come ostacolo e viceversa ~~non~~ percorso



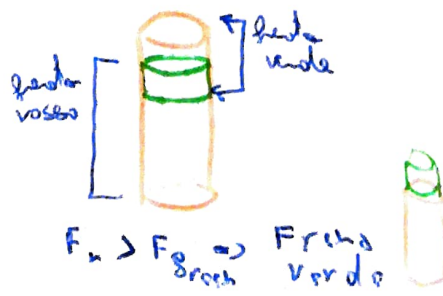
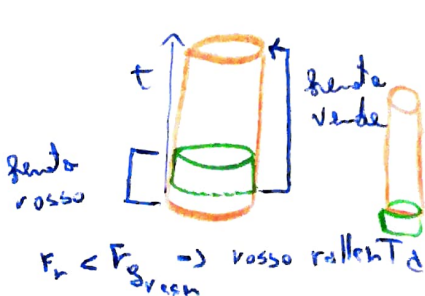
$$P < L$$



• traiettoria $\sigma_x = \{s_1, \dots, s_n\}$

$$\bar{v}_{i-1} = \frac{w_{i-1} \cdot \text{lunghezza}}{z(s_i) - z(s_{i-1})}$$

$$v_x = \left[z(s_i) - \frac{2D}{v_{i-1}}, z(s_i) + \frac{2D}{v_{i+1}} \right] \quad \text{cilindro rosso}$$



Precedenze

1 se superato punto critico passo

2 Funzione di costo
priorità e tempo frenata

