Progetto SRD – riunione 26-ottobre-2020

* Sezioni critiche relative solo a due robot
* Ripetitori su corridoi
* Punto critico solo ingresso a sezione critica perché questa viene modificata e ricalcolata ad ogni iterazione, il problema del following si auto risolve
* Mantenere asincronia
* Ordine per chi decide prima e poi ordine per chi ha la precedenza, problema blocking. Decide prima chi è più vicino alla sezione critica (nel tempo ¿?)

Parametri da passare

* Path con envelope di porzioni prossime nel tempo/spazio
* Temporizzazione stimata
* L’envelope nel path futuro può essere affetto da incertezze 🡪 l’allargo in percentuale ¿?
* Id priorità

Passi futuri

* Mettere su carta nostra idea di codice
* Studiarci loro codice
* Creare branch e giocare con codice