



Università degli Studi di Pisa  
Informatica e Sistemi in Tempo Reale

---

Corso di Laurea Magistrale in Ing. Robotica e  
dell'Automazione

Documento di Progetto

## Ping Pong Robot

Aprile 2021

Gruppo di lavoro:  
Pietro Gori, [p.gori3@studenti.unipi.it](mailto:p.gori3@studenti.unipi.it)  
Matricola 564872

Vincenzo Degiacomo, [v.degiacomo@studenti.unipi.it](mailto:v.degiacomo@studenti.unipi.it)  
Matricola 564713

Docente:  
Prof. Giorgio Carlo Buttazzo

Anno Accademico 2020-2021

# Indice

<b>1</b>	<b>Descrizione Generale</b>	<b>2</b>
<b>2</b>	<b>Modello Fisico</b>	<b>2</b>
2.1	Pallina . . . . .	2
2.2	Robot . . . . .	2
2.3	Ambiente . . . . .	2
<b>3</b>	<b>Scelte di Progetto</b>	<b>2</b>
3.1	Interfaccia utente . . . . .	2
3.2	Strutture Dati Condivise . . . . .	2
3.3	Tasks . . . . .	2
3.3.1	Pallina . . . . .	2
3.3.2	Robot Camera . . . . .	2
3.3.3	Motor x . . . . .	2
3.3.4	Motor z . . . . .	2
3.3.5	Adversary x . . . . .	2
3.3.6	Adversary z . . . . .	2
3.3.7	Display . . . . .	2
3.3.8	Command . . . . .	2
3.3.9	Deadline Stamp . . . . .	2
<b>4</b>	<b>Analisi e Comportamento del sistema</b>	<b>2</b>
<b>5</b>	<b>Conclusioni</b>	<b>2</b>

- 1 Descrizione Generale
- 2 Modello Fisico
  - 2.1 Pallina
  - 2.2 Robot
  - 2.3 Ambiente
- 3 Scelte di Progetto
  - 3.1 Interfaccia utente
  - 3.2 Strutture Dati Condivise
  - 3.3 Tasks
    - 3.3.1 Pallina
    - 3.3.2 Robot Camera
    - 3.3.3 Motor x
    - 3.3.4 Motor z
    - 3.3.5 Adversary x
    - 3.3.6 Adversary z
    - 3.3.7 Display
    - 3.3.8 Command
    - 3.3.9 Deadline Stamp
- 4 Analisi e Comportamento del sistema
- 5 Conclusioni