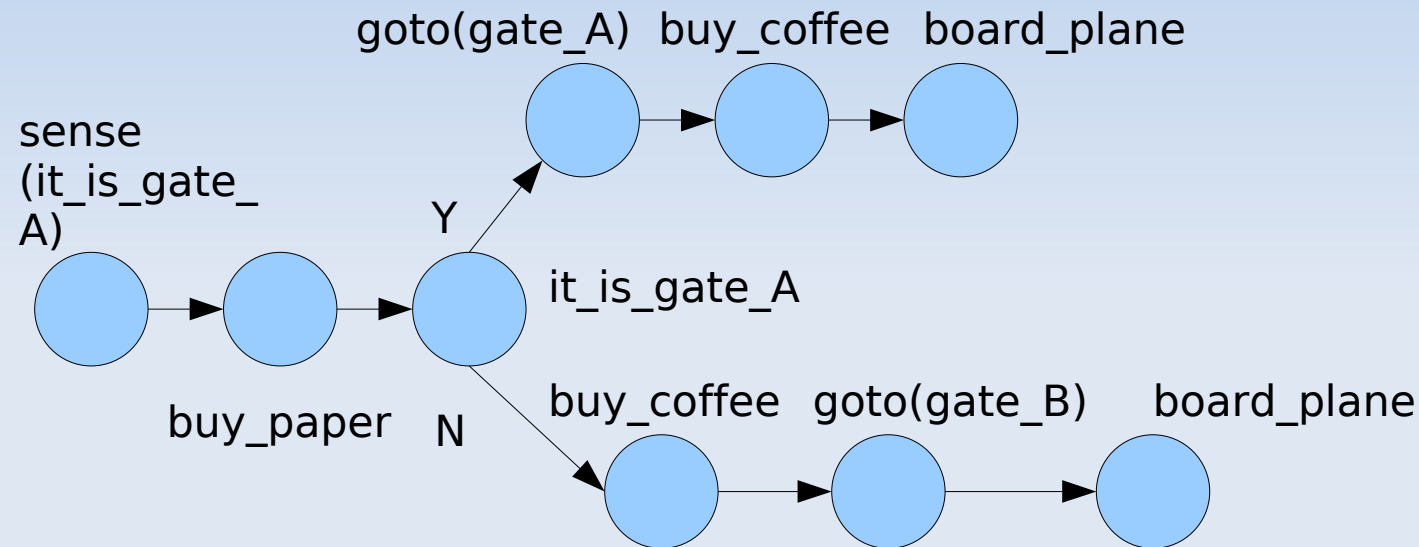


# Tesina Robotica 2007/2008

Realizzata da: Caltabellotta Marco,  
Foti Carmelo, Martino Gioacchino,  
Sansone di Campobianco Corrado

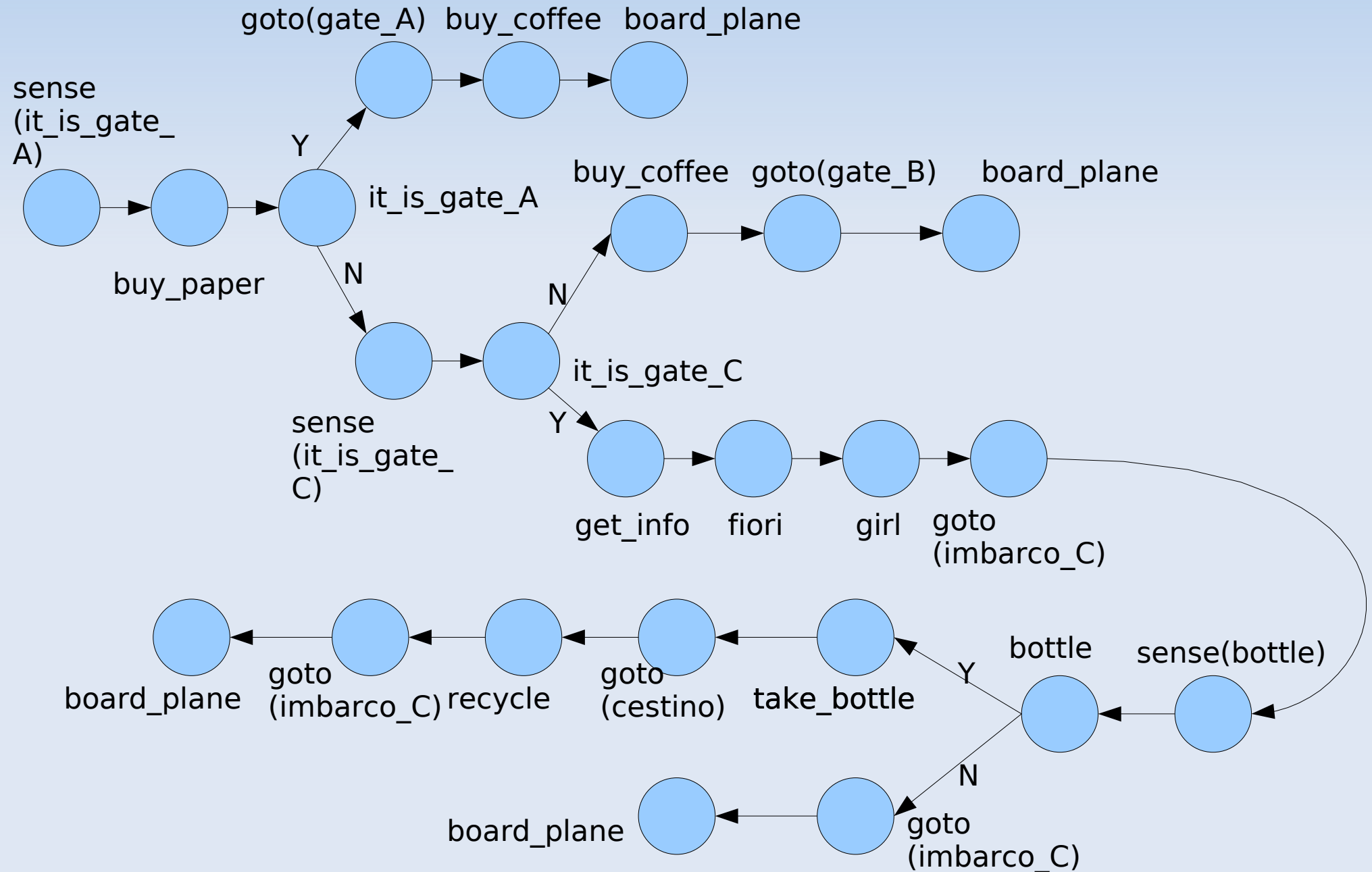
Docente: Prof. Rosario Sorbello

# Tesina Robotica 2007/2008



Il grafo in figura rappresenta la situazione di partenza dove il robot è in grado di scegliere quale comportamento adottare in funzione del valore booleano assunto di volta in volta dal fluente "it\_is\_gate\_A"

# Tesina Robotica 2007/2008



# Tesina Robotica 2007/2008

## Variazioni:

Abbiamo aggiunto il fluente "it\_is\_gate\_C" e modificato il fluente "it\_is\_gate\_A" di modo che il robot si basasse sulla classe dell'oggetto per determinare la scelta del gate verso cui dirigersi.

Inoltre abbiamo implementato un nuovo fluente per permettere al robot di rilevare la presenza di una bottiglia (definito come oggetto di classe 4 all'interno del file airportC\_acqua.dsc).

Sono state implementate due nuove classi (flower, water) per permettere una rappresentazione grafica migliore nel simulatore (TeamBots2D).

Abbiamo inserito nella mappa altri robot che espongono comportamenti di tipo puramente reattivo, fra questi ne abbiamo aggiunto uno che utilizza i propri sonar per crearsi una mappa del luogo, per fare questo abbiamo studiato autonomamente l'implementazione delle librerie relative che sono presenti all'interno del package di unipa

# Tesina Robotica 2007/2008

Variazioni:

La mappa è stata ampliata come in figura

