

Esercizio 1: COMUNICAZIONE ROBOT 0 E ROBOT 1
(PRIMA ROBOT 0 E DOPO ROBOT 1)

Esercizio 2: COMUNICAZIONE ROBOT 1 E ROBOT 0
(PRIMA ROBOT 1 E DOPO ROBOT 0)

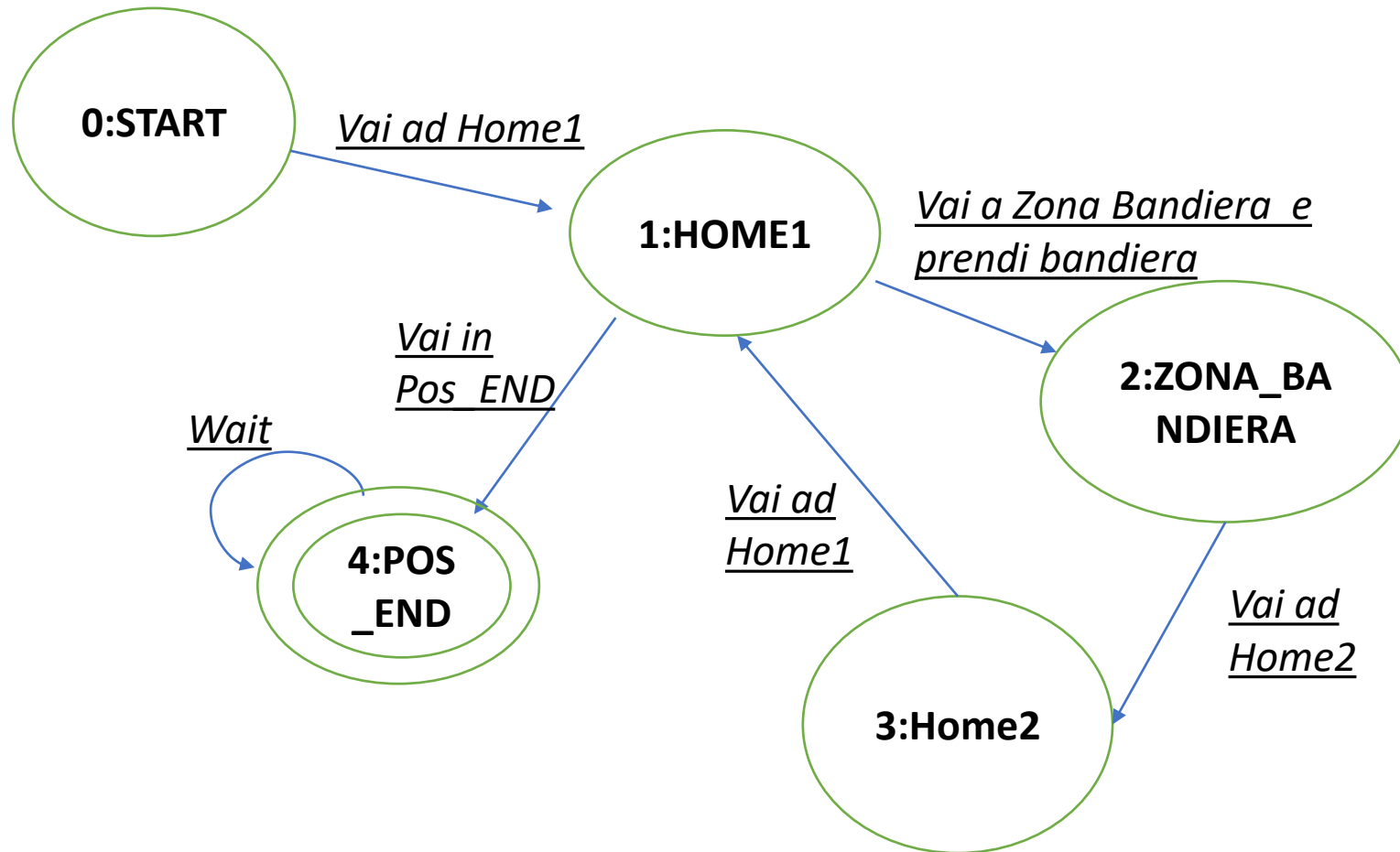
Gruppo 1: Sorce Martina & Clara Di Piazza

Gruppo 2: Randazzo Gaetano & Indelicato Antonino

Nota: Per motivi organizzativi si è deciso di cooperare tra gruppi al fine dello svolgimento degli esercizi

ESERCIZIO 1:
COMUNICAZIONE ROBOT 0 E ROBOT 1
(PRIMA ROBOT 0 E DOPO ROBOT 1)

ROBOT 0



Note:

-Vai ad Home2 = Target in gripper (quando ha la bandiera nel gancio allora lascio zona bandiera e vado alla home2).

FSA({START, HOME1, ZONA BANDIERA, HOME2, POS_END}, DELTA, START, {POS_END})

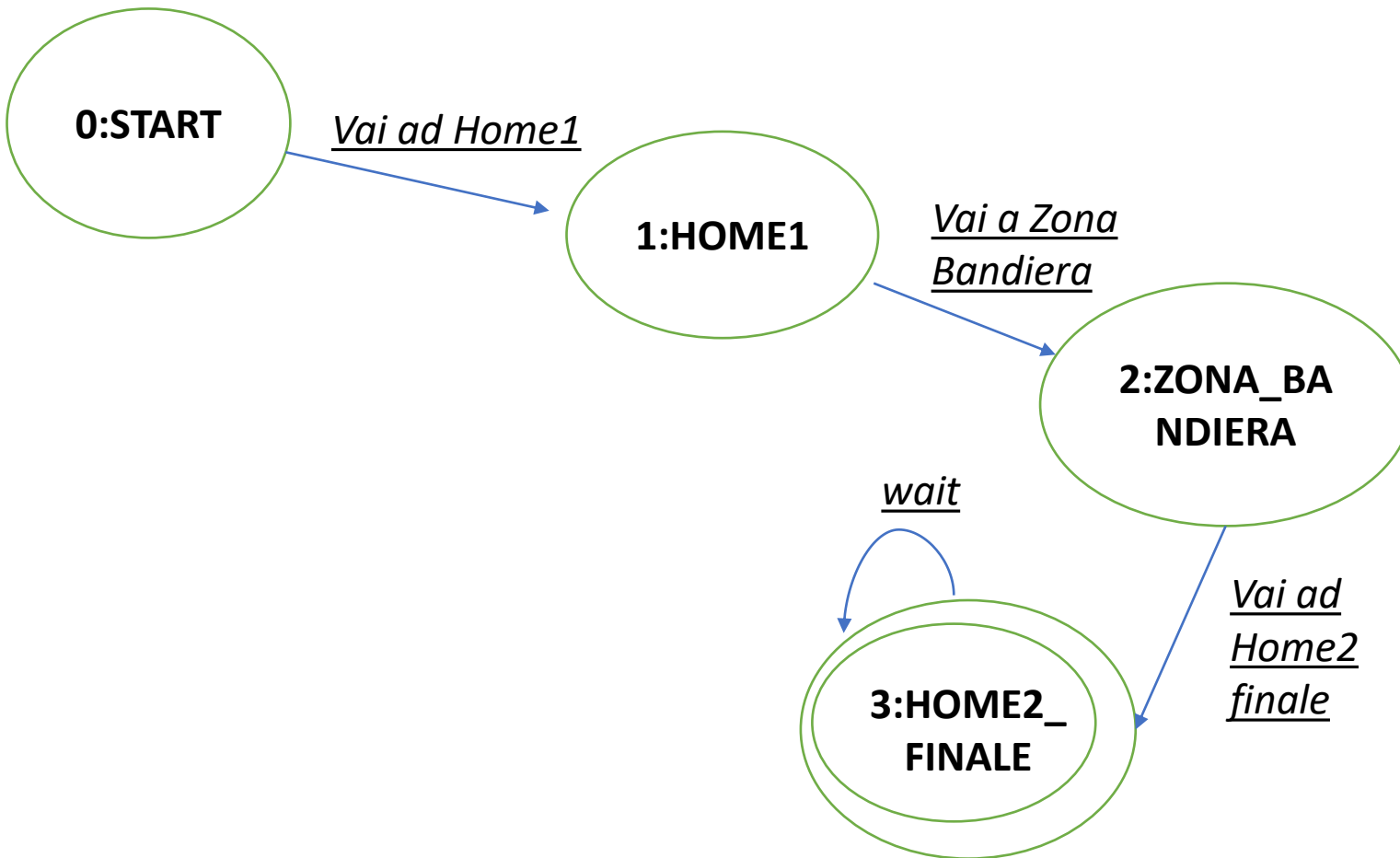
ROBOT 0 (Comunicazione con ROBOT 1)

NUM Q	Q	INPUT	PROMT	DELTA(Q,INPUT)	MESSAGGI INVIATI	MESSAGGI RICEVUTI
0	START	<u>Vai ad Home1</u>		HOME1		
1	HOME1	<u>Vai a zona bandiera e prendi bandiera</u>		ZONA_BANDIERA		
2	HOME1	<u>Vai in POS_END</u>		POS_END		
3	ZONA_BANDIERA	<u>Vai ad Home2</u>	PICKED UP	HOME2		
4	HOME2	<u>Vai ad Home1</u>	PUT DOWN	HOME1		
5	POS_END	<u>Wait</u>		POS_END	VAI ROBOT 1	OK VADO

ROBOT 1

Note:

-



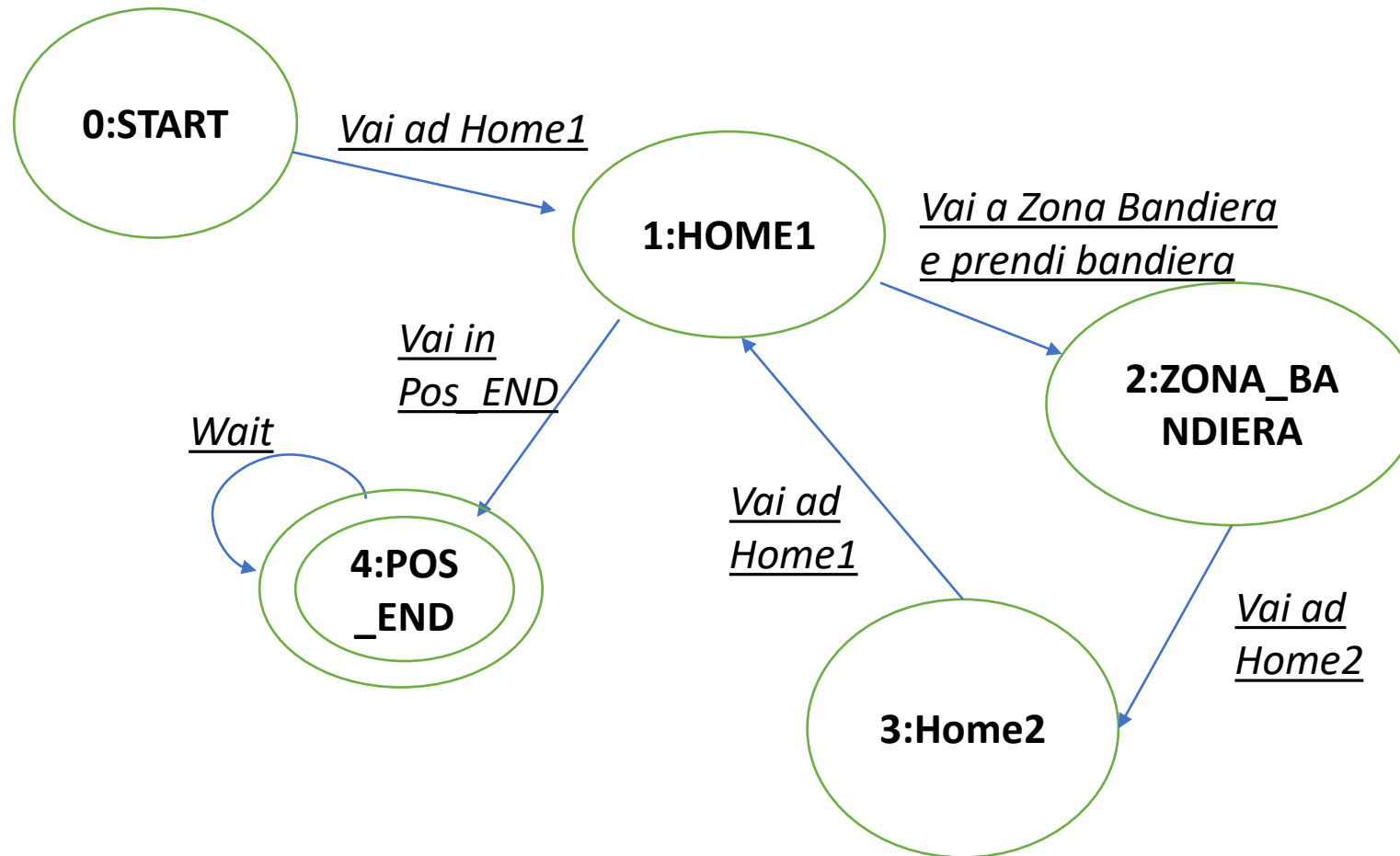
$FSA(\{START, HOME1, ZONA_BANDIERA, HOME2_FINALE\}, DELTA, START, \{HOME2_FINALE\})$

ROBOT 1 (Comunicazione con ROBOT 0)

NUM Q	Q	INPUT	PROMT	DELTA(Q,INPUT)	MESSAGGI INVIATI	MESSAGGI RICEVUTI
0	START	<u>Vai ad Home1</u>		HOME1	OK VADO	VAI ROBOT1
1	HOME1	<u>Vai a zona bandiera</u>		ZONA_BANDIERA		
3	ZONA_BANDIERA	<u>Vai ad Home2 finale</u>		HOME2_FINALE		
4	HOME2_FINALE	<u>Wait</u>		HOME2_FINALE		

ESERCIZIO 2:
COMUNICAZIONE ROBOT 0 E ROBOT 1
(PRIMA ROBOT 1 E DOPO ROBOT 0)

ROBOT 1



Note:

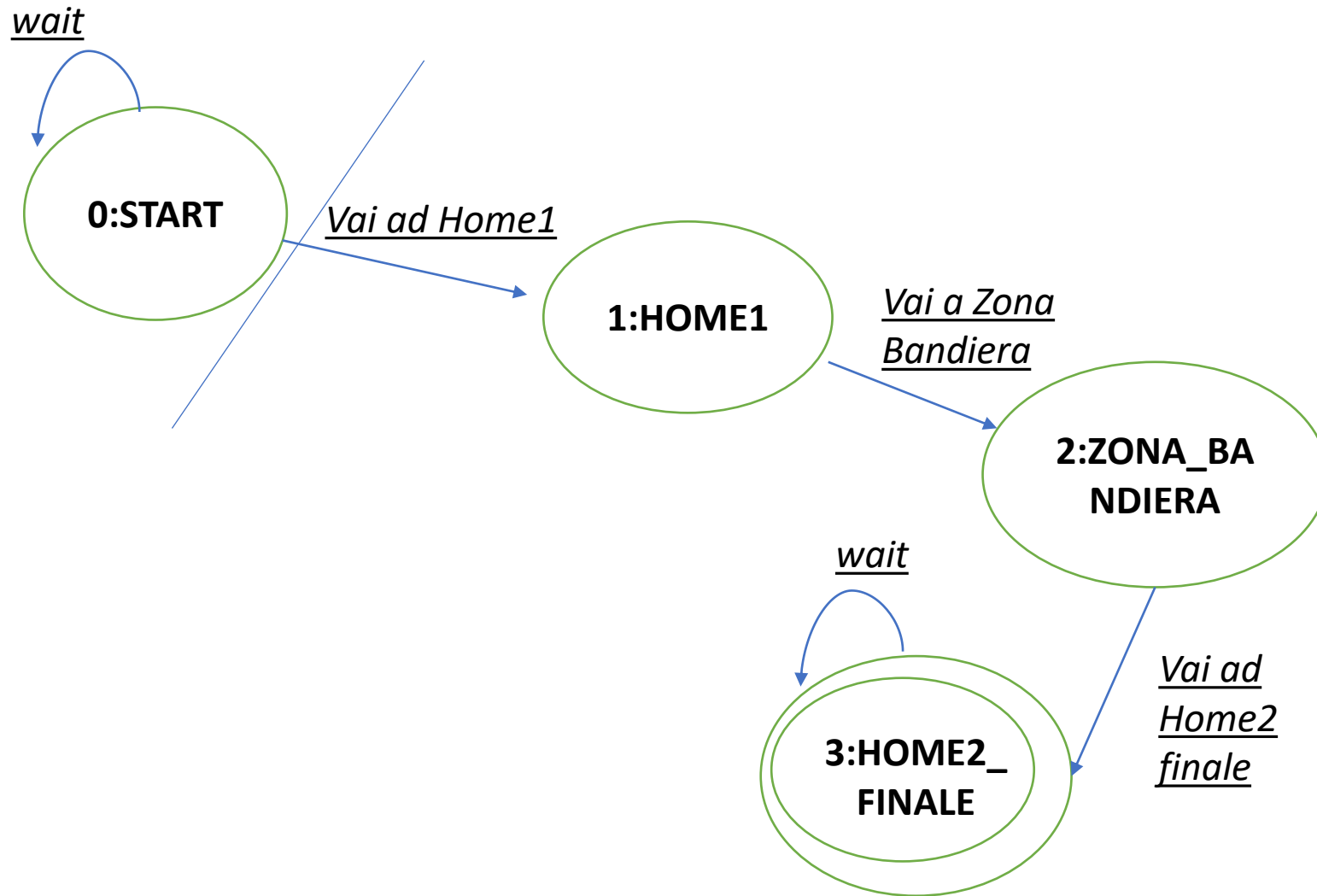
-Vai ad Home2 = Target in gripper (quando ha la bandiera nel gancio allora lascio zona bandiera e vado alla home2).

FSA({START, HOME1, ZONA_BANDIERA, HOME2, POS_END}, DELTA, START, {POS_END})

ROBOT 1 (Comunicazione con ROBOT 0)

NUM Q	Q	INPUT	PROMT	DELTA(Q,INPUT)	MESSAGGI INVIATI	MESSAGGI RICEVUTI
0	START	<u>Vai ad Home1</u>		HOME1		
1	HOME1	<u>Vai a zona bandiera e prendi bandiera</u>		ZONA_BANDIERA		
2	HOME1	<u>Vai in POS_END</u>		POS_END		
3	ZONA_BANDIERA	<u>Vai ad Home2</u>	PICKED UP	HOME2		
4	HOME2	<u>Vai ad Home1</u>	PUT DOWN	HOME1		
5	POS_END	<u>Wait</u>		POS_END	VAI ROBOT 1	NIENTE!!!!

ROBOT 0



Note:

-Modificando il file Wall.dsc in modo tale da far partire prima il robot 1 si evince che, poiché il robot 1 si trova alle spalle del robot 0, il robot 0 impedisce al robot 1 di partire. Modificando ulteriormente il file Wall.dsc in modo tale da mettere il robot 1 in una posizione sufficientemente necessaria da farlo partire (evitando quindi il robot 0), si evince che il robot 1 effettua tutte le azioni che effettuerebbe il robot 0 eccetto che non riesce ad inviare il messaggio al robot 0 per farlo partire (si evidenzia che da prompt lo chiama RIPETUTAMENTE come se stesse chiamando robot1 e cioè sé stesso).

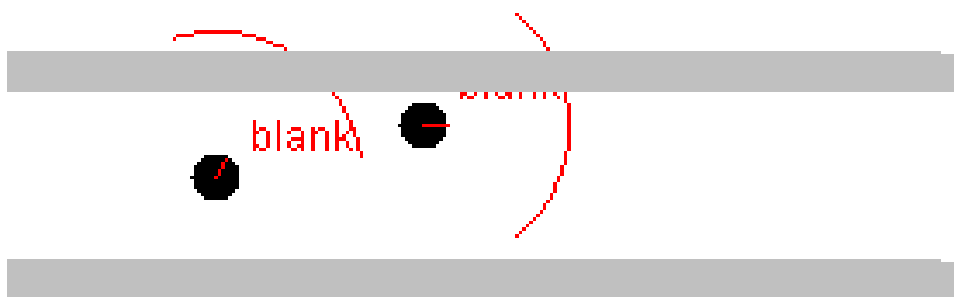
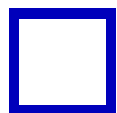
FSA({START, HOME1, ZONA BANDIERA, HOME2 FINALE}, DELTA, START, {HOME2 FINALE})

ROBOT 0

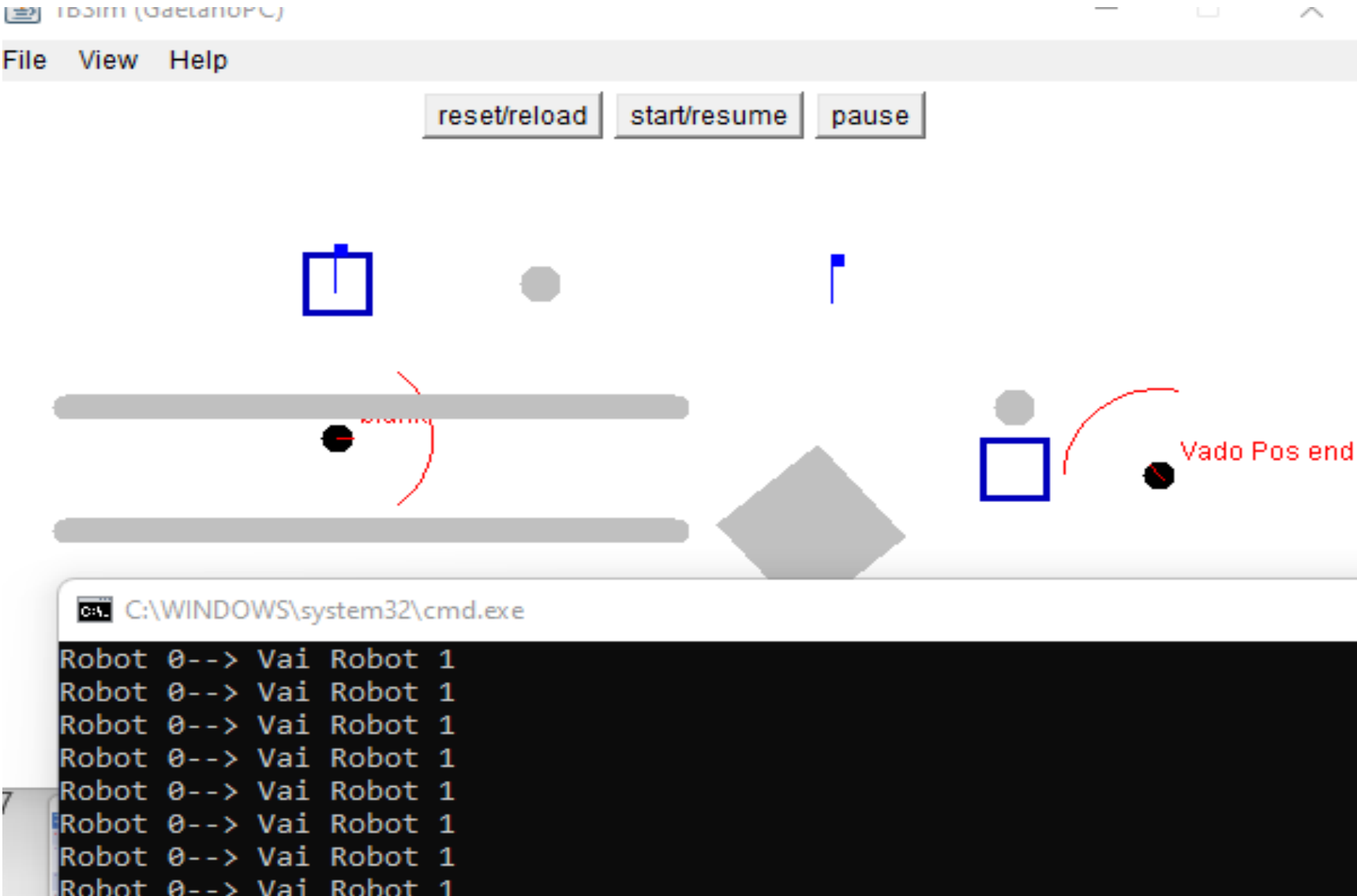
reset/reload

start/resume

pause



ROBOT 0



ROBOT 0 (Comunicazione con ROBOT 1)

NUM Q	Q	INPUT	PROMT	DELTA(Q,INPUT)	MESSAGGI INVIATI	MESSAGGI RICEVUTI
0	START	<u>Vai ad Home1</u>		HOME1	NIENTE!!!!	NIENTE!!!
	START	<u>WAIT</u>		START		
1	HOME1	<u>Vai a zona bandiera</u>		ZONA_BANDIERA		
3	ZONA_BANDIERA	<u>Vai ad Home2 finale</u>		HOME2_FINALE		
4	HOME2_FINALE	<u>Wait</u>		HOME2_FINALE		