

Courier Drones - Manual de uso

Danilo Ikuta, Gabriel Nopper, Tales de Pádua

Versão 1.0

Modo de uso

Para executar este simulador, os seguintes passos devem ser tomados:

- Vá pelo terminal até a pasta "servidor", e execute com o comando Python o arquivo `udp_client.py`. Alternativamente, o uso de uma IDE permite rodar o código rapidamente. Recomendamos o uso de PyCharm.
- Em seguida, em outro terminal ou execução paralela em uma IDE, repita o processo na pasta "drone", para o arquivo `udp_client.py`
- Uma vez estes dois passos feitos, cada iteração do drone pode ser chamada com um enter no terminal do client.

Existem diversos resultados possíveis para esta simulação. Fique atento aos seguintes sinais:

- Um aviso de sucesso de pouso, significa que o drone está desligando e irá pousar. Este sendo o caso, volte ao servidor e veja que o servidor também encerrou, e o pouso foi um sucesso.
- Caso o drone pare de responder, isto provavelmente ocorreu porque ele quebrou. Este efeito é intencional, e homologado pelo comitê de padronização. Caso isto aconteça, verifique no servidor se há uma mensagem de colisão. Sendo este o caso, a simulação se encerra com um fracasso.

Para reiniciar a simulação, com o projeto no estado atual, é necessário reiniciar ambos servidor e drone. Em versões futuras isto não será necessário.