

Sprint1

Indice

- Requisiti da Analizzare
- Analisi del problema
 - CargoService
 - Considerazioni Aggiuntive (Cargoservice)
 - Cargorobot
 - Considerazioni Aggiuntive (Cargorobot)
 - Stato del Robot e ripresa attività
 - Carico Completo
 - Evento di allarme
 - ProductService
 - Basicrobot
- Messaggi tra componenti
 - Contesti
 - Messaggi Basicrobot
 - Messaggi ProductService
 - Messaggi nuovi
- Piano di test
- Implementazione
 - Cargoservice
 - Gestione dell'occupazione degli slot
 - Richiesta di carico prodotto
 - Cargorobot
 - Gestione della posizione e dello stato
- Divisione dei task

Requisiti da Analizzare

L'obiettivo prefissato di questo sprint è quello di analizzare i requisiti dei componenti *cargoservice* e *cargorobot* e di ciò che sta dietro a questi. Analizzeremo il problema e affronteremo un'elaborazione di progetto. Definiremo quali sono le **interazioni** tra questi componenti e il resto del sistema, ovvero sia ciò che i componenti comunicheranno con l'esterno sia ciò che riusciranno a digerire. Al termine di questo sprint, verrà redatto un piano di test per verificare che i componenti funzionino come previsto.

I requisiti che andremo prima ad analizzare e poi ad implementare in questo sprint sono:

1. Un sistema in grado di **ricevere** una richiesta di carico di un prodotto, **accettarla** o **rifiutarla**. Il prodotto contiene un **PID** associato e il sistema deve essere in grado di verificarne la presenza nel database e il peso che non deve superare la costante MAXLOAD.
2. Un sistema che riesca ad effettuare un **carico completo**.
 - Verifica la presenza di un container, il suo peso e la disponibilità di uno slot
 - Carico del container recandosi all'IOPort

- Posizionamento e scarico del container nello slot corretto
- Return to home Dunque un sistema che sia in grado di tenere conto dello stato della stiva, tra cui slot liberi e peso totale. Deve essere in grado inoltre di indirizzare il DDR verso gli slot o la porta di destinazione.

3. Un sistema che sia in grado di interrompere ogni attività in caso di malfunzionamento. Ovvero in caso di sollevamento di un evento di guasto da parte del sonar, il sistema deve essere in grado di **interrompere** ogni attività e, una volta risolti i problemi, **farle ripartire**.

Analisi del problema

In questo Sprint ci siamo concentrati sull'analisi dei due componenti *cargoservice* e *cargorobot*. Abbiamo analizzato il problema e le interazioni che questi componenti avranno con il resto del sistema.

CargoService

Il cargoservice è il componente che si occuperà di gestire le richieste di carico e scarico dei container. Le richieste arriveranno da un componente esterno(il sonar emetterà un evento) e il cargoservice dovrà elaborarle in base a diversi fattori tra cui la disponibilità degli slot, il peso totale dei container e l'ordine di arrivo, per poi accettarle o rifiutarle. Verrà modellato come un **orchestrator**: si occuperà di coordinare le attività del cargorobot, di gestire le richieste di carico in base allo stato del led e infine di comunicare con la web-gui per permettere l'interazione e il controllo da parte del committente. Il *cargoservice* riceve anche eventi dal *sonar* (mock del sensore) che simulano la presenza o assenza del container, gestendo guasti e ripristini.

Nello sprint0 non è stato modellato nessun attore per la gestione separata dell'hold. La logica di funzionamento è stata invece implementata all'interno di cargoservice.

Il ciclo di funzionamento del cargoservice sarà il seguente:

1. Ricezione del **PID** del prodotto (container) all'interno di una richiesta di carico grazie all'evento di container_trigger sollevato dal sonar.
2. **Verifica del peso** tramite una richiesta all'attore **productservice**. In questa richiesta viene inserito il PID del prodotto del quale si vuole conoscere il peso.
3. La risposta di productservice (*getProductAnswer*) può essere di due tipi:
 - **PID non registrato (ERRORE)**: il PID inviato da cargoservice non è registrato nel sistema.
 - **Peso relativo al PID**: Restituisce il peso relativo al PID inviato in precedenza in JSON (con nome e PID).
4. Una volta ottenuto il peso la procedura di carico viene eseguita sotto le seguenti condizioni:
 - il carico attualmente ospitato sommato al carico dell'eventuale prodotto da caricare non deve la costante **MAXLOAD** ($CURRENTLOAD + PRODUCT_WEIGHT \leq MAXLOAD$)
 - uno dei 5 slot (4 disponibili) deve essere libero per poter ospitare il prodotto

Dunque la risposta che cargoservice darà alla richiesta di carico sarà:

- **RIFIUTO**: In caso di mancanza di una delle due condizioni sopra - Risposta di errore

- **ACCETTAZIONE:** Condizioni soddisfatte e nella risposta viene specificato lo slot in cui il prodotto dovrà essere caricato. In caso di mancanza di una delle due condizioni verrà segnalato il relativo errore.
5. Cargoservice richiede al cargorobot di eseguire la load specificando lo slot in cui mettere il container.
 6. Il cargoservice attende che il cargorobot ritorni alla HOME (posizione 0,0 dell'hold). La risposta può essere una load_completed o una load_failed in base all'esito del caricamento.
 7. cargoservice riceve in risposta l'esito della load dal cargorobot, aggiorna lo stato della stiva(peso,numero di slot liberi), emette gli eventi per aggiornare la web-gui ed è pronto per gestire nuove richieste.

Per aggiornare la webgui sullo stato dell'hold, ad ogni cambiamento di stato(slot_changed, led_changed, sonar_changed) viene aggiornata la risorsa Coap associata. Prevediamo che la webgui si conatterà e leggerà gli update in modo da avere un comportamento passivo e ininfluyente per il nostro cargoservice.

```
QActor cargoservice context ctx_cargo{

    State start initial{
        println("[cargoservice] STARTED ") color yellow
    }
    Goto waiting_for_request

    State waiting_for_request{

        println("[cargoservice] waiting for request") color yellow
    }

    Transition t0
    whenRequest load_product -> check_product
    whenInterruptEvent sonar_error -> stop
    whenEvent container_trigger -> check_product

    State stop{
    onMsg(sonar_error:sonar_error(CAUSA)){
        println("$name] sonar ha emesso un errore causa: $M") color yellow
        emit led_changed : led_changed(Acceso)
        updateResource[#"led_changed(Acceso)"#]
    }
    }

    Transition t0
    whenEvent problem_solved -> resume

    State resume{
    onMsg(problem_solved:problem_solved(CAUSA)){
        [# val M=payloadArg(0)#]
    }
    }
```

```
println("[name] sonar ha risolto l'errore causa: $M") color yellow
//Il sonar si è fixato e quindi ora metto il led a spento
emit led_changed : led_changed(Spento)
updateResource[#led_changed(Spento)"]
updateResource[#sonar_changed(DFREE)"]
}
returnFromInterrupt
}
```

```
State check_product{
```

```
  onMsg(container_trigger: container_trigger(X)){
    println("[cargoservice] check del prodotto")
    [#
      val ID=payloadArg(0).toInt()
    #]
    request productservice -m getProduct:product($ID)
    updateResource[#sonar_changed(DBUSY)"]
  }
```

```
}
```

```
Transition t0
```

```
whenReply getProductAnswer -> check_load
```

```
whenInterruptEvent sonar_error -> stop
```

```
State check_load{
```

```
  onMsg(getProductAnswer: product(JsonString)){
    println("[cargoservice] arrivato peso")
    [#
      val Product=payloadArg(0)
      Product_weight = main.java.Product.getJsonInt(Product,
"weight")
    #]
  }
```

```
  Goto checkSlot if [#CURRENT_LOAD+ Product_weight <= MAX_LOAD #] else
too_much_weight
```

```
  State too_much_weight{
    println("Il carico eccederebbe maxload, non è possibile eseguire
la load") color yellow
  }
  Goto waiting_for_request
```

```
State checkSlot{
```

```
  println("[cargoservice] ingresso move product") color yellow
  [#
    CURRENT_LOAD += Product_weight
```

```

        Reserved_slot=0
        for(i in 0..4){
            if (Taken_slot[i]=="false") {
                Reserved_slot = i+1
                Taken_slot[i]="true"
                break;
            }
        }
    #]
}
Goto moveProduct if [#Reserved_slot!=0#] else slotEsauriti

State slotEsauriti{
    println("[${name}] slot esauriti") color yellow
}

State moveProduct{
    request cargorobot -m move_product:product($Reserved_slot)
    println("[cargoservice] richiesta di move al cargo robot mandata")
    color yellow
    updateResource[#current_weight($CURRENT_LOAD)"]
}

Transition t0
whenReply movedProduct -> load_finished
whenInterruptEvent sonar_error -> stop

State load_finished{
    onMsg(movedProduct:result( SLOT )){
        println("Load completata il robot è in home ")
    }
}

Goto waiting_for_request
}

```

Considerazioni Aggiuntive (Cargoservice)

In caso di evento scatenato dal Sonar (es. malfunzionamento, emergenza) il cargoservice deve interrompere ogni attività in corso e attendere ulteriori istruzioni. Sonar in questo sprint sarà un mock.

Ogni volta che lo stato interno della hold cambia, cargoservice emetterà degli eventi che permetteranno alla web-gui di aggiornare dinamicamente lo stato dell'hold visualizzato.

Cargorobot

Il cargorobot gestisce il basicrobot colmando l'**abstraction gap** che si individua all'interno di basicrobot. Ovvero portando il DDR dalla semplice capacità di muoversi all'interno della mappa fornita alla possibilità di eseguire operazioni di carico e scarico dei container (eseguibili sotto forma di messaggi grazie

all'implementazione sotto forma di attore). Ha conoscenza perciò della posizione degli slot oltre alle informazioni della stiva (dimensione, ostacoli, perimetro, posizionamento dell'IOport).

Il cargorobot può inviare delle richieste al basicrobot:

- controllo
- movimento
- direzione
- stop
- resume

Il cargorobot dovrà condividere con il basicrobot la conoscenza della stiva. Il basicrobot fornito dal committente possiede una sua modellazione dell'hold che consiste in un rettangolo di celle della dimensione del robot, gli ostacoli(i nostri slot), il posizionamento dell'IOport e il led.

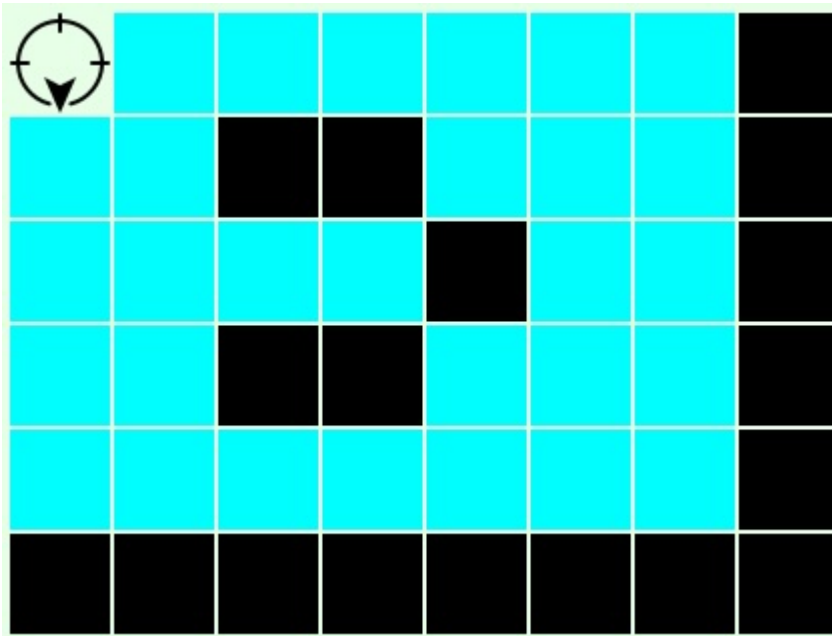
La hold si presenta come una griglia dove ogni quadrato rappresenta una cella di dimensione pari a quella del robot

```
|r, 1, 1, 1, 1, 1, 1,
|1, 1, X, X, 1, 1, 1,
|1, 1, 1, 1, X, 1, 1,
|1, 1, X, X, 1, 1, 1,
|1, 1, 1, 1, 1, 1, 1,
|X, X, X, X, X, X, X,
```

La posizione degli slot e dell'IOport secondo le coordinate con cui viene modellata la hold all'interno di basicrobot sono riportate qui sotto.

La posizione (0,0) rappresenta la HOME del robot, ovvero il punto di partenza e ritorno dopo ogni operazione. Gli slot sono posizionati in coordinate fisse all'interno della stiva, ad esempio:

- Slot 1: (1,1)
- Slot 2: (1,3)
- Slot 3: (4,1)
- Slot 4: (4,3)
- Slot 5: Slot che consideriamo sempre pieno, non utilizzabile
- IOport: (1,5)



La modellazione del cargorobot sarà la seguente:

1. Il cargorobot riceve da cargoservice una richiesta di carico di un container e lo slot in cui posizionarlo.
2. Il cargorobot si dirige verso la pickup-position e preleva il container dall'IOport.
3. Successivamente dopo aver prelevato il container, si dirige verso lo slot fornito in precedenza e deposita il container.
4. Una volta completata l'operazione cargorobot ritorna in (0,0) HOME e notifica a cargoservice il completamento dell'operazione.

Il movimento del robot viene gestito tramite funzionalità messe a disposizione da basicrobot24. Cargorobot si occuperà di inviare i comandi di movimento tramite messaggi e di gestire le risposte che riceverà da basicrobot. Tramite il messaggio `moverobot(X,Y)` sarà possibile definire la coordinata di destinazione del robot, basicrobot si occuperà di calcolare il percorso e di muovere il robot. Cargorobot attenderà la risposta di basicrobot per sapere se l'operazione è andata a buon fine o se è fallita (es. ostacolo imprevisto). Le coordinate di posizionamento del robot sono memorizzate all'interno di basicrobot (disponibili tramite messaggio), mentre il posizionamento dei slot e dell'IOport sono memorizzate all'interno di cargorobot.

```
QActor cargorobot context ctx_cargo{

  State start initial{
    delay 30000
    println("[cargorobot] STARTED ") color yellow
    request basicrobot -m engage:engage($Myname,340)
  }

  Transition t0
  whenReply engagedone -> waiting_for_request
  whenReply engagerefused -> engage_refused
  whenInterruptEvent sonar_error -> stop
  State stop{

    emit alarm                                : alarm(X)
```

```

        updateResource [#"alarm(X)"#]
        println("[\$name] robot stopped")color yellow
    }
    Transition t0
    //whenReply moverobotfailed-> resume
    whenEvent problem_solved -> resume

    State resume{
        updateResource [#"problem_solved(solved)"#]
        forward basicrobot -m nextmove:nextmove(l)
        //request basicrobot -m engage:engage(\$Mynome,340)
    }
    Transition t0
    whenReply moverobotfailed-> reengage
    whenReply engagedone -> reengage
    State reengage{

        println("\$name reengage done")

    }
    Goto riprendocosaprecedente
    State riprendocosaprecedente{

        println("[\$name] robot stava consegnando e ora riprenderà il
lavoro")color yellow
        request basicrobot -m moverobot:moverobot(\$X,\$Y)

        println("[\$name] robot rinizia il lavoro")color yellow
        returnFromInterrupt
    }
    Transition t0
    whenReply moverobotdone-> continuaJob
    State continuaJob{
        println("non sto facendo niente torno al mio lavoro")color yellow
        returnFromInterrupt
    }

    State engage_refused{
        onMsg(engagerefused:engagerefused(ARG)){
            [#val Msg=payloadArg(0)#]
            println("[cargorobot] Engage refused motivo:\$Msg")
        }
    }

    State waiting_for_request{
        [#delivering = false#]
        onMsg(engagedone:engagedone(ARG)){
            println("[cargorobot] waiting for request") color yellow
        }
    }

```



```

    }
}

Transition t0
whenRequest move_product -> goto_IOPort
whenInterruptEvent sonar_error -> stop

State goto_IOPort{
    onMsg(move_product: product(SLOT)){
        [# CurrentRequestSlot = payloadArg(0).toInt()
        X = posizione["IOport"]!![0]!!
        Y = posizione["IOport"]!![1]!!
        #]
        println("[cargorobot] Ricevuto move_product, slot richiesto:
$CurrentRequestSlot") color yellow
        println("Posizione X: $X Y: $Y") color yellow
        request basicrobot -m moverobot:moverobot($X,$Y)
        [#delivering = true

        #]
        println("sent ") color yellow
    }
}

Transition t0
whenReply moverobotfailed-> return_home_anyway
whenReply moverobotdone -> goto_slot
whenInterruptEvent sonar_error -> stop

State goto_slot{
    println("gotoslot") color yellow
    delay 3000
    onMsg(moverobotdone : moverobotdone(ok)){
        [#
        X = posizione[CurrentRequestSlot.toString()]!![0]!!
        Y = posizione[CurrentRequestSlot.toString()]!![1]!!

        #]
        println("[gotoslot] position received") color green
        request basicrobot -m moverobot:moverobot($X,$Y)
        updateResource[#sonar_changed(DFREE)"#]
        [#delivering = true#]
        println("gotoslot delivering: $delivering | position x: $X y: $Y")
color green
    }
}

Transition t0
whenReply moverobotdone -> arrived_at_slot
whenReply moverobotfailed-> return_home_anyway
whenInterruptEvent sonar_error -> stop

```

```

State arrived_at_slot{
    println("Arrived at slot $CurrentRequestSlot")
    println("Direction") color blue
    [#
        var Direction = orientamento[CurrentRequestSlot.toString()]!!
        #
    ]
    if [#CurrentRequestSlot != 3 && CurrentRequestSlot != 4#]{
        forward basicrobot -m setdirection : dir($Direction)
        println("Direction $Direction") color blue
        //Si occupa lo slot quindi faccio una emit di cambio di stato (
Serve a WebGui)
        emit slot_changed : slot_changed($CurrentRequestSlot,true)
        updateResource[#"slot_changed($CurrentRequestSlot,true)"#]
    }

}

```

Goto return_home

```

State return_home{
    delay 3000
    //onMsg(moverobotdone : moverobotdone(ok)){
    [#
        X = posizione["HOME"]!![0]!!
        Y = posizione["HOME"]!![1]!!

    #]
    request basicrobot -m moverobot:moverobot($X,$Y)
    [#delivering = true#]

}
Transition t0
whenReply moverobotdone -> arrived_at_home
whenReply moverobotfailed-> load_failed
whenInterruptEvent sonar_error -> stop

State arrived_at_home{
    println("Arrived at home")
    println("Direction") color blue
    [#
        var Direction = orientamento["HOME"]!!
        #
    ]
    forward basicrobot -m setdirection : dir($Direction)
    println("Direction $Direction") color blue
}

Goto load_completed

State return_home_anyway{
    println("returnhomeanyway")
}

```

```

        delay 3000
        onMsg(moverobotfailed:fail(PLANDONE)){
            [#
            X = posizione["HOME"]!![0]!!
            Y = posizione["HOME"]!![1]!!
            #]
            request basicrobot -m moverobot:moverobot($X,$Y)
            [#delivering = true#]
        }
    }

    Transition t0
    whenReply moverobotdone -> load_failed //????? Chiedi con Luca
    whenReply moverobotfailed-> load_failed
    whenInterruptEvent sonar_error -> stop

    State load_completed{
        println("[${name}] load completed")
        replyTo move_product with movedProduct:result(ok)
    }

    Goto waiting_for_request

    State load_failed{
        println("[${name}] load failed")
        replyTo move_product with moveProductFailed:fail(failed)
    }

    Goto waiting_for_request
}

```

Considerazioni Aggiuntive (Cargorobot)

Stato del Robot e ripresa attività

Può gestire eventi **stop** e **resume** ricevuti dal **cargoservice**. Durante **stop** emette un **alarm** e sospende il basicrobot.

A questo punto inizialmente il problema analizzato è stato la ripresa dell'attività dopo un evento di interruzione. Abbiamo notato che è necessario memorizzare lo stato di spostamento del robot. Poiché al momento della ripresa dell'attività il robot non è in grado (se non siamo noi a fornirgli queste informazioni) di sapere che cosa stava facendo prima dell'interruzione. Dunque tramite una variabile di stato interna al cargorobot, andremo a memorizzare lo stato del robot (es. in movimento o meno). In questo modo alla

ripresa dell'attività se basicrobot precedentemente si stava muovendo riceverà una moverobot altrimenti rimarrà in attesa di un eventuale richiesta di movimento. Una volta analizzato il problema demandiamo all'implementatore la strada migliore da intraprendere.

Carico Completo

Il cargorobot deve tornare in HOME e notificare al cargoservice il completamento dell'operazione.

Evento di allarme

In caso di evento di blocco ricevuto (es. malfunzionamento, emergenza) il cargorobot deve interrompere ogni attività in corso e attendere ulteriori istruzioni. Questo ci porta alla conclusione di dover gestire e mantenere memorizzate alcune informazioni:

- Avanzamento della richiesta (Arrivato all'IOport, Arrivato allo slot, Arrivato a HOME)
- Salvataggio della richiesta in corso (SLOT in cui effettuare il caricamento se non ancora eseguito)

ProductService

Il productservice è un componente che viene già fornito dal committente per la registrazione e la gestione dei prodotti all'interno di un relativo Database. Esso permette la registrazione, la cancellazione e la ricerca di prodotti tramite il loro PID. Ogni prodotto ha associato un peso che verrà utilizzato dal cargoservice per verificare che il carico totale non superi la costante MAXLOAD. **Prodotto** invece è l'entità da gestire. Gli attributi di un prodotto sono:

- PID (Valore Intero identificativo del prodotto, deve essere maggiore di 0)
- Peso (Valore Reale che rappresenta il peso del prodotto, deve essere maggiore di 0)
- Nome (Stringa)

Come detto in precedenza ProductService è un componente già fornito dal committente, pertanto non verrà implementato da noi, ma ci limiteremo ad utilizzarlo per le nostre esigenze. Le interazioni che avremo con questo componente sono analizzate nel prossimo punto.

Messaggi tra componenti

Contesti

```
Context ctx_productservice ip [host="cargoserviceqak" port=8111]
Context ctx_basicrobot ip [host="basicrobot24" port=8020]
Context ctx_cargo ip [host="localhost" port=8000]
Context ctx_webgui ip [host="webgui" port=8998]
Context ctx_sonarhost ip [host="sonarhost" port=8999]

ctx_cargo (host="localhost" port=8000)
├─ cargorobot
├─ cargoservice
└─ productservice_test

ctx_basicrobot (host="basicrobot24" port=8020)
└─ basicrobot (ExternalQActor)
```

```

ctx_productservice (host="cargoserviceqak" port=8111)
└─ productservice (ExternalQActor)

ctx_webgui (host="webgui" port=8998)
└─ webgui_test

ctx_sonar (host="sonarhost" port=8999)
└─ sonar_test

```

Messaggi Basicrobot

(Messaggi già presenti nell'attore fornito dal committente)

```

Dispatch cmd          : cmd(MOVE)
Dispatch end          : end(ARG)

Request step          : step(TIME)
Reply stepdone        : stepdone(V)           for step
Reply stepfailed      : stepfailed(DURATION, CAUSE) for step

Event sonardata       : sonar( DISTANCE )
Event obstacle        : obstacle(X)
Event info            : info(X)

Request doplan        : doplan( PATH, STEPTIME )
Reply doplandone      : doplandone( ARG )      for doplan
Reply doplanfailed    : doplanfailed( ARG )    for doplan

Dispatch setrobotstate: setpos(X,Y,D) //D =up|down!left|right

Request engage        : engage(OWNER, STEPTIME)
Reply engagedone      : engagedone(ARG)        for engage
Reply engagerefused   : engagerefused(ARG)     for engage

Dispatch disengage    : disengage(ARG)

Request checkowner    : checkowner(CALLER)
Reply checkownerok    : checkownerok(ARG)       for checkowner
Reply checkownerfailed: checkownerfailed(ARG)   for checkowner

Event alarm           : alarm(X)
Dispatch nextmove     : nextmove(M)
Dispatch nomoremove   : nomoremove(M)

Dispatch setdirection : dir( D ) //D =up|down!left|right

Request moverobot     : moverobot(TARGETX, TARGETY)
Reply moverobotdone   : moverobotok(ARG)         for
moverobot
Reply moverobotfailed: moverobotfailed(PLANDONE, PLANTODO) for

```

```
moverobot
```

```
Request getrobotstate : getrobotstate(ARG)
Reply  robotstate    : robotstate(POS,DIR)  for getrobotstate

Request getenvmap     : getenvmap(X)
Reply   envmap        : envmap(MAP)   for getenvmap
```

Messaggi ProductService

(Messaggi già presenti nell'attore fornito dal committente)

```
Request createProduct : product(String)
Reply  createdProduct: productid(ID) for createProduct

Request deleteProduct : product( ID )
Reply  deletedProduct : product(String) for deleteProduct

Request getProduct : product( ID )
Reply  getProductAnswer: product( JsonString ) for getProduct

Request getAllProducts : dummy( ID )
Reply  getAllProductsAnswer: products( String ) for getAllProducts
```

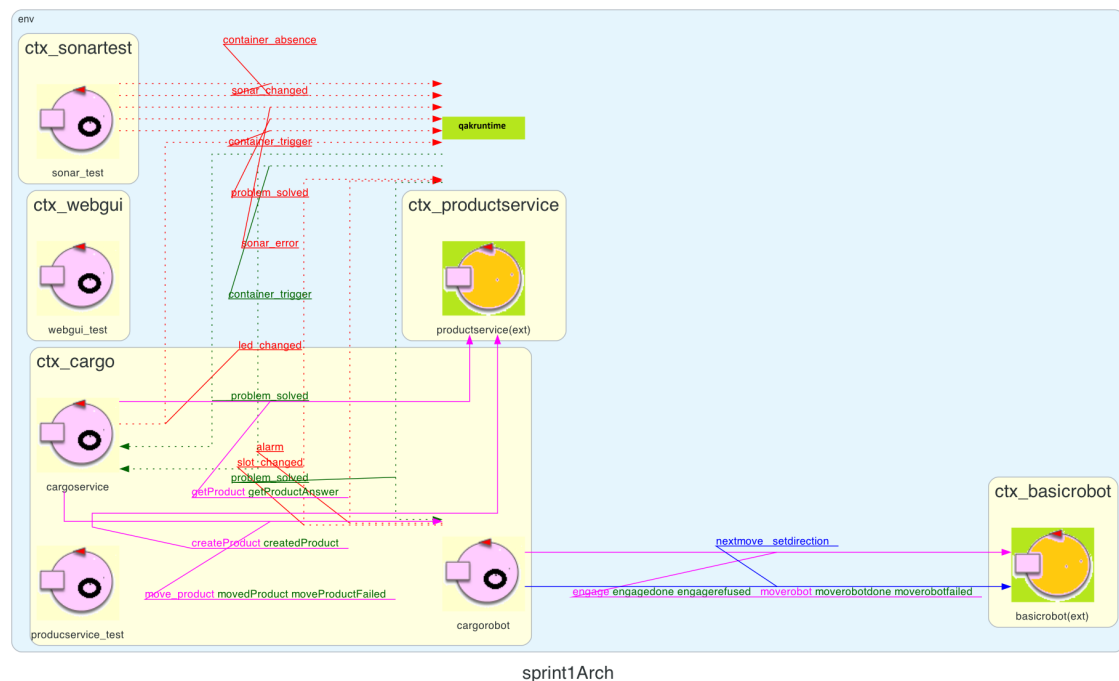
Messaggi nuovi

```
//cargoservice
Request load_product : product(ID)
Reply  loadedProduct : slot(SLOT) for load_product
//cargorobot
Request move_product : product(SLOT)
Reply  movedProduct : result(SLOT) for move_product
Reply  moveProductFailed : fail(failed) for move_product

Event stop : stop(X)
Event resume : resume(X)
Event alarm : alarm(X)
//sonar
Event container_trigger : container_trigger(X)
Event container_absence : container_absence(X)
Event sonar_error : sonar_error(CAUSA)
Event problem_solved : problem_solved(CAUSA)
```

Architettura di riferimento

Qak ci fornisce l'architettura di riferimento del prototipo che realizzeremo:



Piano di test

Abbiamo simulato il funzionamento di alcune componenti del sistema che al momento non sono ancora state implementate. Abbiamo deciso di implementare tramite attori mock il comportamento del test Actor per la creazione dei prodotti e delle richieste di carico per una questione di comodità implementativa e ordine mentale, in quanto utilizzando lo stesso linguaggio di modellazione (QActor) ci è stato più semplice definire le interazioni tra i componenti.

Nella fase di test, viene mandata una richiesta dal componente di Test e gestita da **cargoservice**.

Il flusso di lavoro è il seguente:

```
test actor:
  createProduct
  |
  createdProduct
  |
  cargoservice chiama productservice
  |
  cargorobot completa e notifica
  |
  cargoservice aggiorna stato
```

Aggiunto: attore **sonar_test** che simula il comportamento del sensore sonar, gestendo ciclicamente eventi di:

- arrivo container (**container_trigger**)
- assenza (**container_absence**)
- guasti (**sonar_error**)
- ripristino (**problem_solved**) Lo scopo è testare la capacità del sistema di interrompere e riprendere le attività automaticamente.

```
sonar_test --> cargoservice --> cargorobot --> basicrobot
      ↑               ↓
problem_solved  stop/resume
```

Prevediamo un test anche per l'interazione con la web-gui.

Implementazione

Cargoservice

Gestione dell'occupazione degli slot

Per la gestione dell'occupazione degli slot, abbiamo deciso di utilizzare una lista di booleani che rappresentano lo stato di ciascuno slot. In questo modo, possiamo facilmente verificare quali slot sono liberi e quali sono occupati. Inoltre, abbiamo definito delle variabili per tenere traccia del carico massimo e del carico attuale della stiva. Consideriamo il fatto che gli slot vengano occupati in maniera incrementale.

```
QActor cargoservice context ctx_cargo{
    [#
        var Taken_slot=arrayListOf("false","false","false","false","true")
        val MAX_LOAD=500
        var CURRENT_LOAD=0
        var Product_weight = 0
        var Reserved_slot = 0
    #]
```

Richiesta di carico prodotto

Spiegazione dell'implementazione della richiesta di carico prodotto, che coinvolge la comunicazione con productservice per ottenere il peso del prodotto.

```
State check_product{
    onMsg(container_trigger: container_trigger(ID)){
        println("[cargoservice] check del prodotto")
        [#
            val ID=payloadArg(0)
        #]
```



```

        request productservice -m getProduct:product($ID)
    }
}

```

Cargorobot

Il cargorobot al momento di ricezione di una richiesta di carico eseguirà sempre la pipeline di esecuzione.

Movimento all'IOport:

Movimento allo slot

Ritorno alla Home:

Attesa nuova richiesta o gestione richiesta in coda:

```

State goto_IOPort{
    onMsg(move_product: product(SLOT)){
        [# CurrentRequestSlot = payloadArg(0).toInt()
        X = posizione["IOport"]!![0]!!
        Y = posizione["IOport"]!![1]!!
        #]
        println("[cargorobot] Ricevuto move_product, slot richiesto:
$CurrentRequestSlot") color yellow
        println("Posizione X: $X Y: $Y") color yellow
        request basicrobot -m moverobot:moverobot($X,$Y)
        [#delivering = true

        #]
        println("sent ") color yellow
    }
}

Transition t0
whenReply moverobotfailed-> return_home_anyway
whenReply moverobotdone -> goto_slot
whenInterruptEvent stop -> stop

State goto_slot{
    println("gotoslot") color yellow
    delay 3000
    onMsg(moverobotdone : moverobotdone(ok)){
        [#
        X = posizione[CurrentRequestSlot.toString()]!![0]!!
        Y = posizione[CurrentRequestSlot.toString()]!![1]!!

        #]
        println("[gotoslot] position received") color green
        request basicrobot -m moverobot:moverobot($X,$Y)
        [#delivering = true#]
        println("gotoslot delivering: $delivering | position x: $X y: $Y")
    }
}

```

```

color green
    }
}

Transition t0
whenReply moverobotdone -> arrived_at_slot
whenReply moverobotfailed-> return_home_anyway
whenInterruptEvent stop -> stop

State arrived_at_slot{
    println("Arrived at slot $CurrentRequestSlot")
    println("Direction") color blue
    [#
        var Direction = orientamento[CurrentRequestSlot.toString()]!!
        #
    ]
    if [#CurrentRequestSlot != 3 && CurrentRequestSlot != 4#]{
        forward basicrobot -m setdirection : dir($Direction)
        println("Direction $Direction") color blue
    }
}

Goto return_home
State return_home{
    delay 3000
    //onMsg(moverobotdone : moverobotdone(ok)){
    [#
        X = posizione["HOME"]!![0]!!
        Y = posizione["HOME"]!![1]!!

        #]
        request basicrobot -m moverobot:moverobot($X,$Y)
        [#delivering = true#]

    }
    Transition t0
    whenReply moverobotdone -> arrived_at_home
    whenReply moverobotfailed-> load_failed
    whenInterruptEvent stop -> stop

    State arrived_at_home{
        println("Arrived at home")
        println("Direction") color blue
        [#
            var Direction = orientamento["HOME"]!!
            #
        ]
        forward basicrobot -m setdirection : dir($Direction)
        println("Direction $Direction") color blue
    }

    Goto load_completed
    State return_home_anyway{

```

```

        println("returnhomeanyway")
        delay 3000
        onMsg(moverobotfailed:fail(PLANDONE)){
            [#
                X = posizione["HOME"]!![0]!!
                Y = posizione["HOME"]!![1]!!
            #]
            request basicrobot -m moverobot:moverobot($X,$Y)
            [#delivering = true#]
        }
    }
    Transition t0
    whenReply moverobotdone -> load_failed
    whenReply moverobotfailed-> load_failed
    whenInterruptEvent stop -> stop

```

Gestione della posizione e dello stato

Per la gestione della posizione e dello stato del robot, abbiamo definito delle variabili e delle mappe hash per tenere traccia delle coordinate degli slot e dell'orientamento del robot in ciascuna posizione.

```

QActor cargorobot context ctx_cargo{

    [#
        val Myname = "$name"
        var CurrentRequestSlot = 0
        var delivering = false
        val posizione = hashMapOf(
            "HOME"      to arrayOf(0, 0),
            "IOport"    to arrayOf(0, 4),
            "1"         to arrayOf(1, 1),
            "2"         to arrayOf(1, 3),
            "3"         to arrayOf(4, 1),
            "4"         to arrayOf(4, 3)
        )

        val orientamento = hashMapOf(
            "HOME"      to "down",
            "IOport"    to "down",
            "1"         to "right",
            "2"         to "right",
            "3"         to "left",
            "4"         to "left"
        )

        var X = 0
        var Y = 0
    #]
}

```

Divisione dei task

Abbiamo impiegato in totale 40 ore di lavoro per completare questo sprint, suddivise tra le varie attività come segue:

- Analisi del problema: 8 ore
- Redazione del documento: 8 ore
- Pianificazione e Sviluppo del test: 24 ore