REALabs

How to access

REALabs: Uso via Internet

https://143.106.148.171:9090/LabManagement/gigabot.jsp

O acesso aos robôs via Internet se dá através da plataforma REALabs.



Plataforma REALabs

A Plataforma REALabs é um software escrito em Java que permite

- ao administrador:

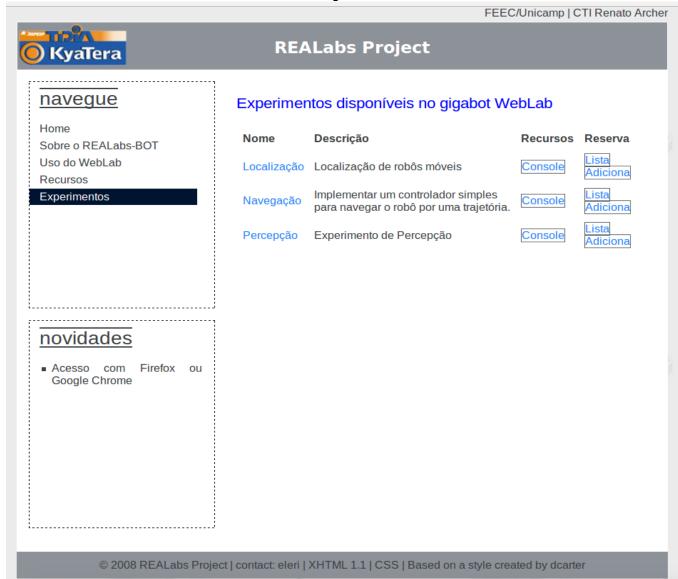
- Cadastrar usuários: <nome>@feec.unicamp.br
- Cadastrar recursos (robôs, câmeras, VMs).
- Disponibilizar recursos para a realização dos experimentos.
- Disponibilizar horários para a realização de experimentos.

- ao usuário:

- Efetuar autenticação.
- Reservar um horário para a realização do experimento.
- criar uma sessão para utilizar os recursos remotamente.

A autenticação e reserva de horário é feita via navegador Web. Os recursos podem ser utilizados via RestThru ou interface Web do recurso.

REALabs: Experimentos





This Connection is Untrusted

You have asked Firefox to connect securely to **143.106.148.168:9443**, but we can't confirm that your connection is secure.

Normally, when you try to connect securely, sites will present trusted identification to prove that you are going to the right place. However, this site's identity can't be verified.

What Should I Do?

If you usually connect to this site without problems, this error could mean that someone is trying to impersonate the site, and you shouldn't continue.

Get me out of here!

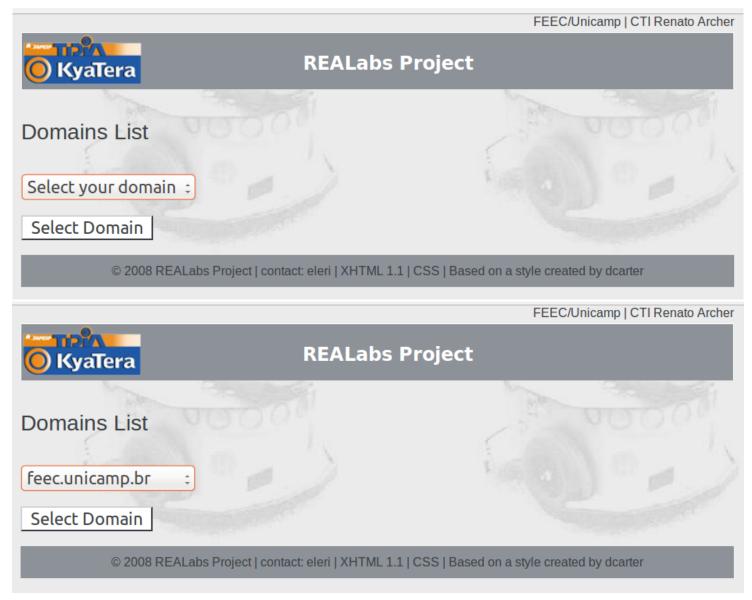
Technical Details

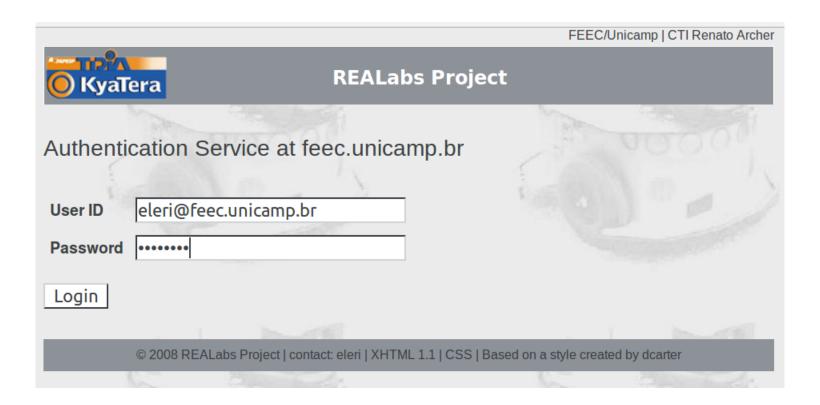
I Understand the Risks

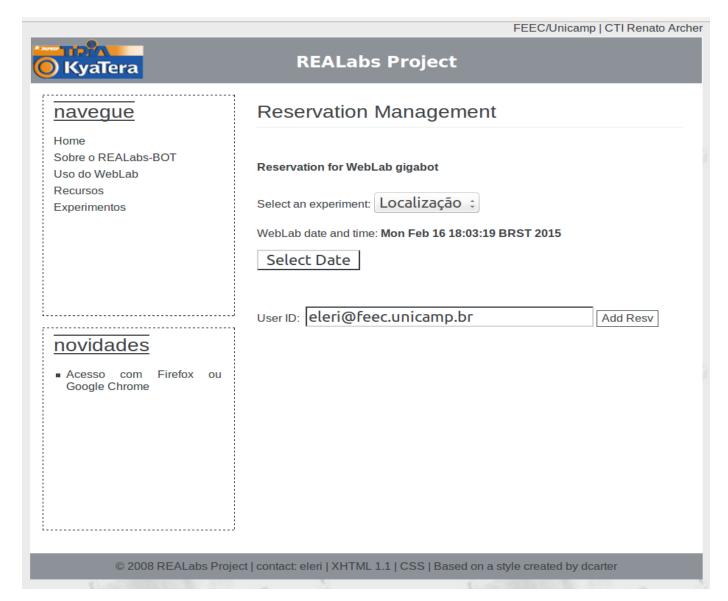
If you understand what's going on, you can tell Firefox to start trusting this site's identification. **Even if** you trust the site, this error could mean that someone is tampering with your connection.

Don't add an exception unless you know there's a good reason why this site doesn't use trusted identification.

Add Exception...









REALabs Project

navegue

Sobre o REALabs-BOT Uso do WebLab

Recursos

Experimentos

User Management

Reservation List

2015/02/24 (YYYY/MM/DD) Date:

User: eleri@feec.unicamp.br

Laboratory: gigabot Experiment: Localização

Select half hour time slot(s).

00:00

14:00 15:00

18:00

22:00

novidades

 Acesso com Firefox ou Google Chrome

Time Slot First Half Second Half

Unavailable Unavailable

01:00 Unavailable Unavailable Unavailable Unavailable 02:00 03:00 Unavailable Unavailable

04:00 Unavailable Unavailable

05:00 Unavailable Unavailable Unavailable Unavailable 06:00 07:00 Unavailable Unavailable

08:00 Unavailable Unavailable Unavailable Unavailable 09:00

10:00 Unavailable Unavailable Unavailable Unavailable 11:00

Unavailable Unavailable 12:00 Unavailable Unavailable 13:00

16:00

17:00 Unavailable Unavailable

19:00 Unavailable Unavailable

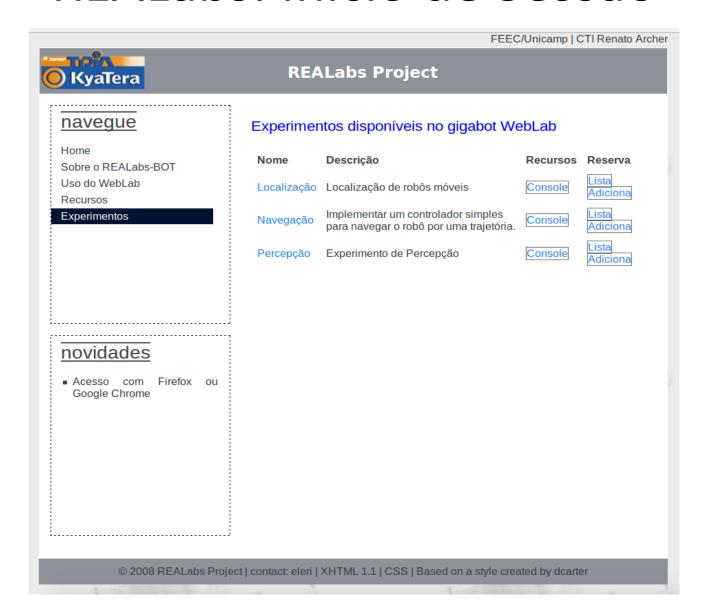
20:00 Unavailable Unavailable Unavailable Unavailable 21:00

Unavailable Unavailable

23:00 Unavailable Unavailable

Store

REALabs: Início de Sessão



REALabs: Início de Sessão

REALabs - Bancada de Experimentos

Localização

- 1. Clique em 'Inicia Acesso' para estabelecer uma sessão de acesso.
- 2. Não feche ou minimize esta página do navegador, caso contrário a sessão irá expirar.
- 3. Clique sobre o link do recurso para operá-lo via interface Web.
- 4. Para operar o recurso via APIs forneca o ID da sessão informado no controle de acesso.

Controle de Acesso:



Recursos disponíveis para este experimento:

- RobotFEEC: Robot Pioneer P3-DX com laser LMS200 (-90:90:1)
- RobotFEEC2: Robot Pioneer P3-DX com laser LMS100 (-135:135:0.5)

Não feche esta tela, pois é ela que mantém a sessão ativa.

REALabs: Início de Sessão

REALabs - Bancada de Experimentos

Localização

- 1. Clique em 'Inicia Acesso' para estabelecer uma sessão de acesso.
- 2. Não feche ou minimize esta página do navegador, caso contrário a sessão irá expirar.
- 3. Clique sobre o link do recurso para operá-lo via interface Web.
- 4. Para operar o recurso via APIs forneca o ID da sessão informado no controle de acesso.

Controle de Acesso:



Recursos disponíveis para este experimento:

- RobotFEEC: Robot Pioneer P3-DX com laser LMS200 (-90:90:1)
- RobotFEEC2: Robot Pioneer P3-DX com laser LMS100 (-135:135:0.5)

REALabs: Interação

No seu codigo principal MATLAB (e.g. controller.m)

```
global stopStr;
stopStr = '/motion/stop';
global parameters;
%% initialization
if realRobot==1
  % http init will add the necessary paths
  http init('SID 1589');
  % Declaration of variables
 connection = 'http://143.106.148.171:9090/resource/RobotFEEC2';
  parameters.wheelDiameter = .195;
  parameters.wheelRadius = parameters.wheelDiameter/2.0;
  parameters.interWheelDistance = .381/2;
```

Estamos agora utilizando o robô real !!!

REALabs: Seguranca

