



UNIVERSITÀ
di **VERONA**

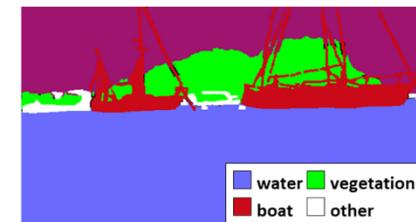
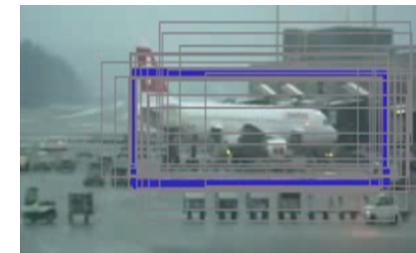
Dipartimento
di **INFORMATICA**

*Corso di Laboratorio Ciberfisico
Modulo di Robot Programming with ROS*

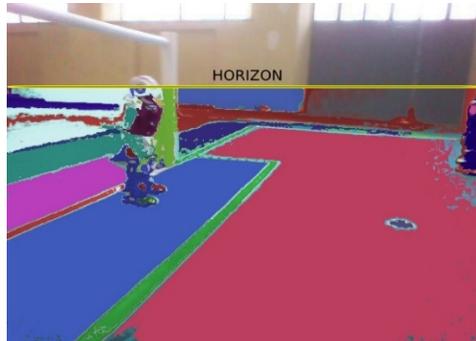


Homework 1 suggerimenti

Docente:
**Domenico Daniele
Bloisi**



Aprile 2018



Architettura software

- Il sistema prevede tre nodi
- Il primo nodo che invia il comando non invia il dato. L'informazione parte da un secondo nodo e viene stampata da un terzo nodo in base ai comandi del primo nodo
- Dati e comandi viaggiano su canali separati, quindi il nodo che stampa sarà iscritto a due topic

Implementazione

- La soluzione dell'homework può essere implementata anche in modo diverso da quanto suggerito, l'importante è che si possano motivare e sostenere le scelte progettuali adottate
- Si usi il file README.md per argomentare la soluzione adottata

Esecuzione

- La creazione di un launch file è preferibile
- L'importante è che nel file README.md sia presente la descrizione di come eseguire il codice