

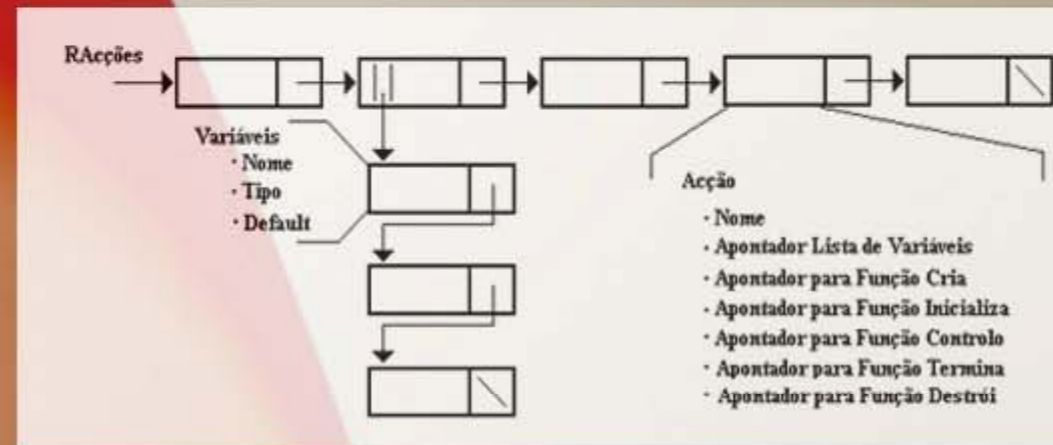
Gestor de Missões

Pretende-se desenvolver um sistema de controlo de missões para veículos autónomos, no qual será efectuada a execução das manobras a executar e o interface das mesmas com sistema de controlo e navegação do veículo.

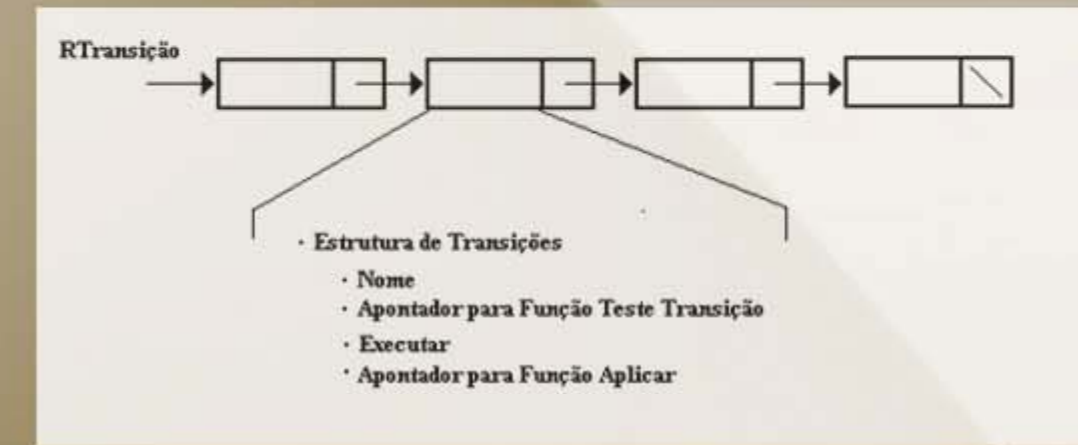
A missão será tudo o que o veículo autónomo irá realizar ou precisará de saber para completar a sua tarefa (os seus objectivos). A execução da missão vai exigir uma tarefa de pilotagem onde se articula as diferentes modalidades de funcionamento disponíveis para o mesmo.

Cada missão será constituída por um conjunto de manobras, as quais poderão ter um diverso conjunto de acções, transições ou ocorrências, que o fará transitar para uma manobra específica.

Registrar Acções



Registrar Transições

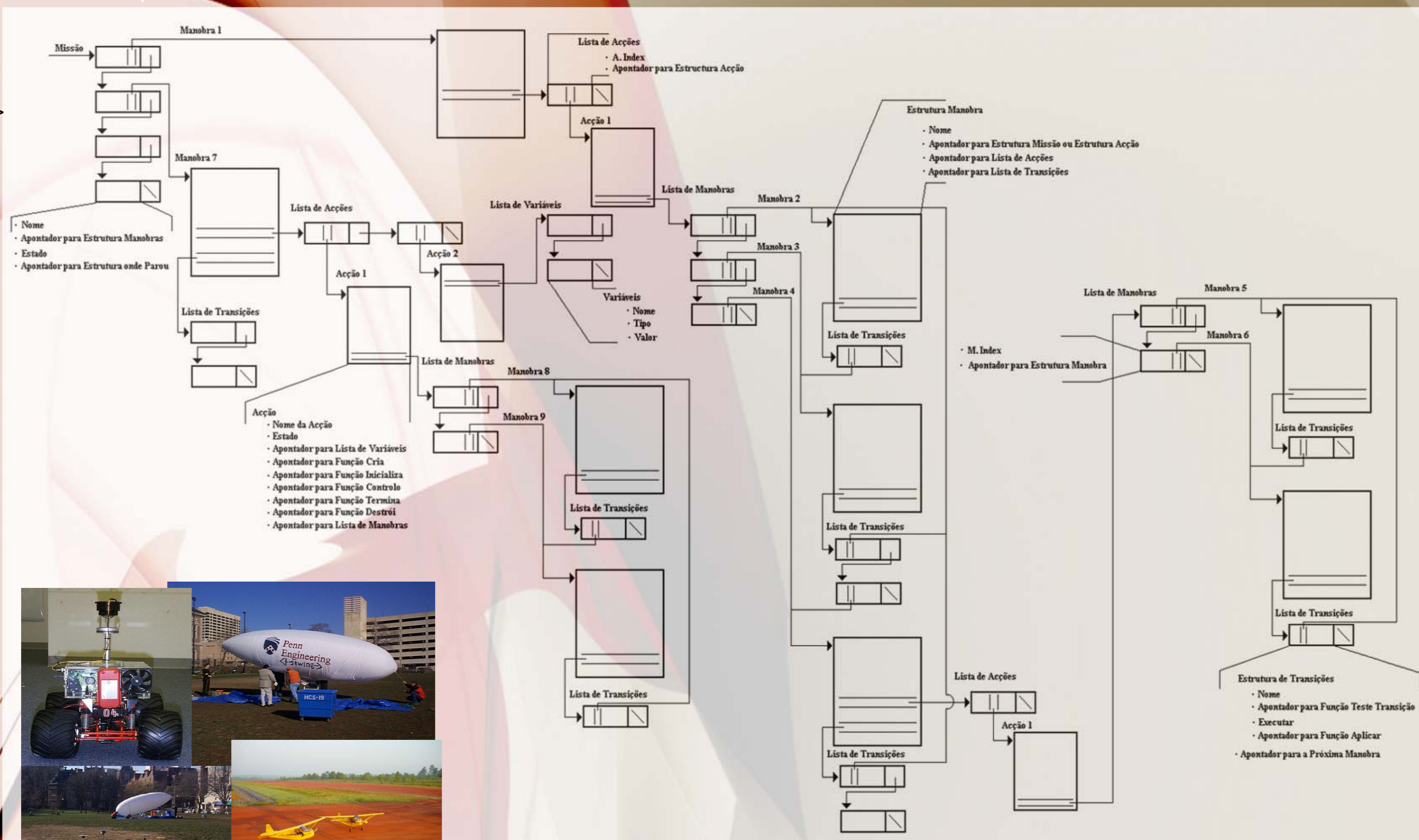


Ficheiros Contendo a Missão

“Missão.mjrf”

```

<MMAN="Manobra 1">
  <MAC="Acção_1" INIT="2">
    <MMAN="Manobra 2">
      <MAC="Recta">
        </MAC>
      <TTRANS="Stop" JPM="Manobra 3">
        </TTRANS>
    </MMAN>
    <MMAN="Manobra 3">
      <MAC="Curva">
        <VAR>
          {N="r" TYPE="float" VAL="0"}
        </VAR>
      </MAC>
      <TTRANS="VirarDireita" JPM="Manobra 2">
        <TTRANS="VirarEsquerda" JPM="Manobra 4">
          </TTRANS>
        </TTRANS>
      </MMAN>
    <MMAN="Manobra 4">
      <MAC="Acção_1">
        <LFILE="Obras.mjrf">
          </LFILE>
        </MAC>
        <TTRANS="VirarDireita" JPM="Manobra 2">
          <TTRANS="Stop" JPM="Manobra 3">
            </TTRANS>
          </TTRANS>
        </MMAN>
      </MAC>
    </MMAN>
  </MAC>
</MMAN>
<MMAN="ParaleloDuasAcções">
  <MAC="Acção_1" INIT="1">
    <MMAN="Manobra 8">
      <MAC="CaptarSinal">
        </MAC>
        <TTRANS="Forte" JPM="Manobra 9">
          </TTRANS>
        </MMAN>
      <MMAN="Manobra 9">
        <MAC="Transmitir">
          <VAR>
            {N="canal" TYPE="int" VAL="5"}
          </VAR>
        </MAC>
        <TTRANS="End" JPM="Manobra 8">
          </TTRANS>
        </MMAN>
      </MAC>
    <MAC="RodarAntena">
      <VAR>
        {N="angx" TYPE="float" VAL="0"}
        {N="angy" TYPE="float" VAL="0"}
      </VAR>
    </MAC>
    <TTRANS="DelocarSinal">
      <TTRANS="PararRodar">
        </TTRANS>
      </TTRANS>
    </MMAN>
  </MAC>
</MMAN>
  
```



“Obras.mjrf”

```

<MMAN="Manobra 5">
  <MAC="Linha">
    </MAC>
    <TTRANS="Meco" JPM="Manobra 6">
      </TTRANS>
    </MMAN>
  <MMAN="Manobra 6">
    <MAC="Túnel">
      <VAR>
        {N="c" TYPE="int" VAL="40"}
      </VAR>
    </MAC>
    <TTRANS="Stop" JPM="Manobra 5">
      </TTRANS>
    </MMAN>
  </MAC>
</MMAN>
  
```