

# Simulátor Trilobota



Kamil Dudka  
Jakub Filák

ROB 2008

# Cíl práce

vytvořit simulátor pro studijní účely

```
chat: note: working in interactive mode
send: !1GY1
recv: 0700

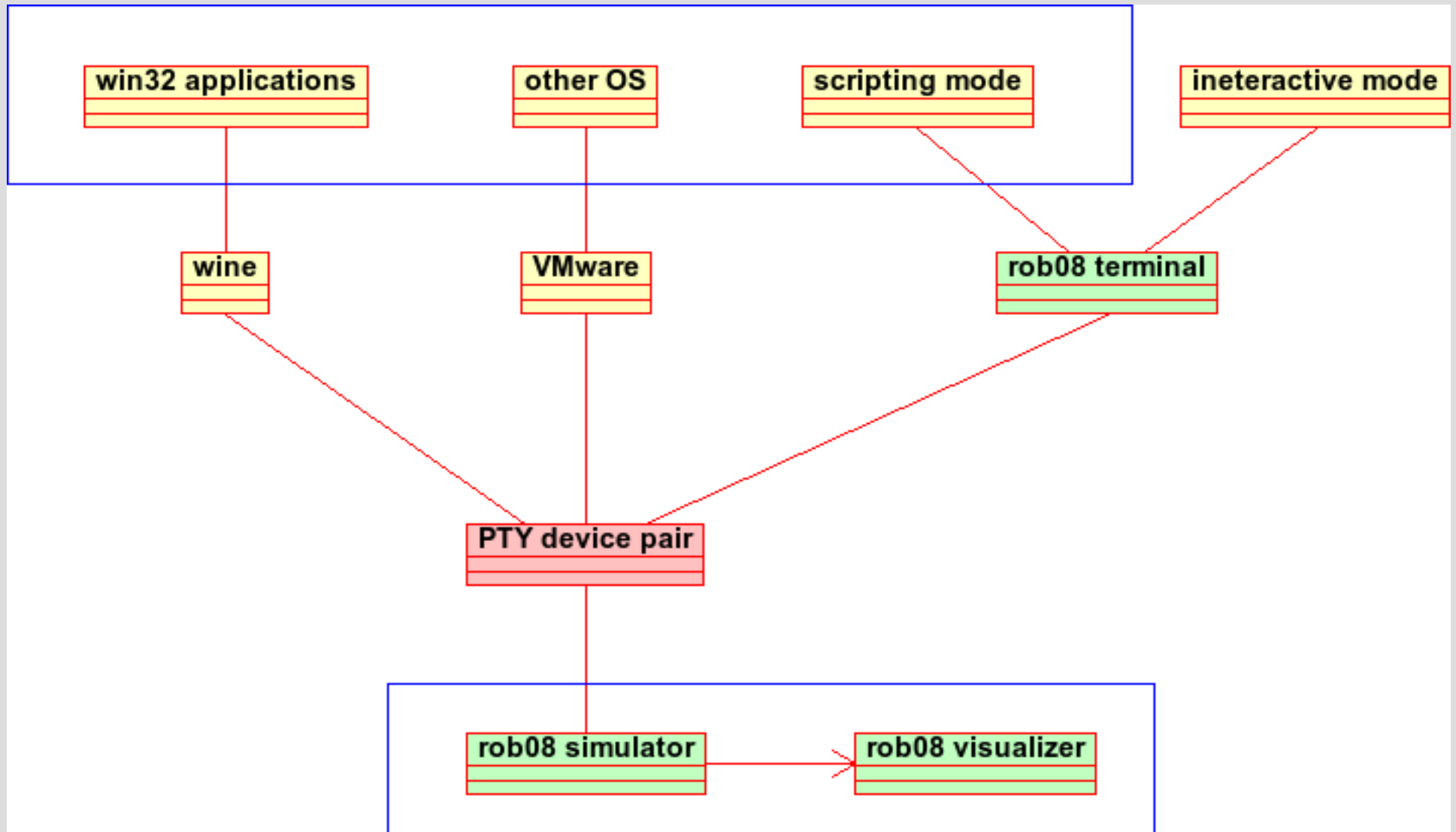
TriloBot >>> !1PN41
send: !1PN41
recv: A

TriloBot >>> !1GM1
send: !1GM1
recv: 002E

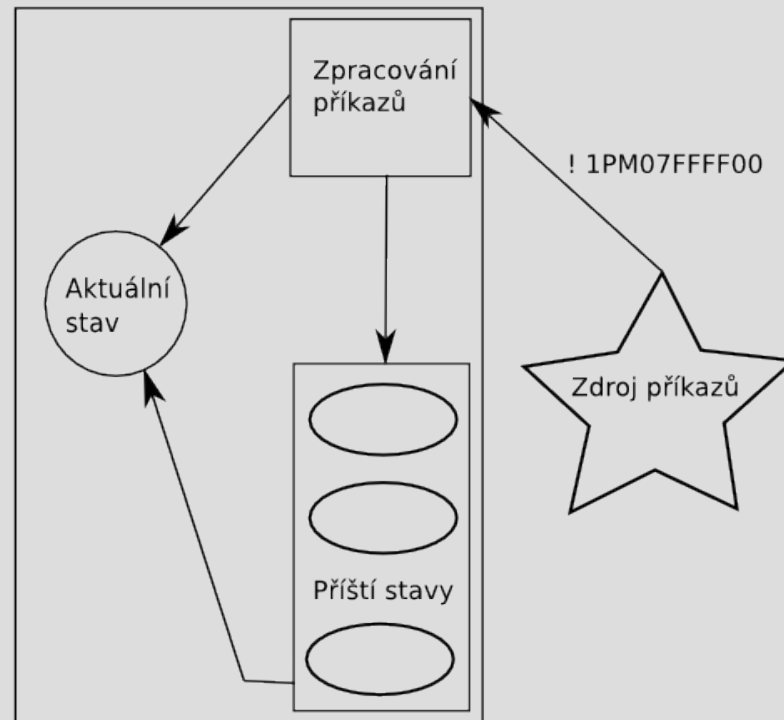
TriloBot >>> █
```

The Light

# System



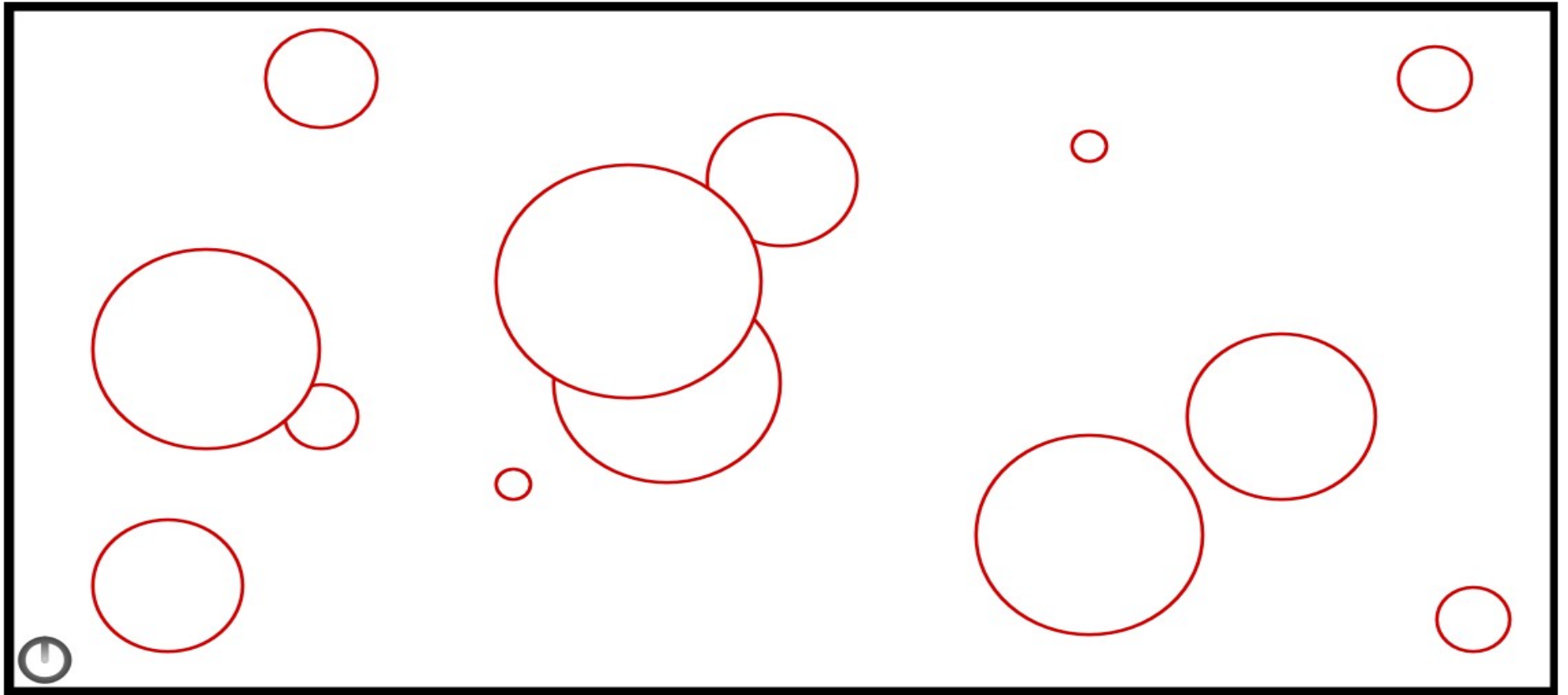
# Simulátor



- DEVS
- Externí události jsou příkazy
- Interní události kolize s objekty a dokončení příkazu

# Model prostředí

- 2D prostor
- Objekty jsou kruhové



# Trilobot

- Kontejner komponent
- Komunikátor s okolím
- Objekt v prostředí
- Komponenty napodobují chyby

# Závěr

File Edit View Scrollback Bookmarks Settings Help

```
TriloBot >>> !1PM07006038  
send: !1PM07006038  
recv: A
```

```
TriloBot >>> !1PM07006004  
send: !1PM07006004  
recv: A
```

```
TriloBot >>> !1PM07006028  
send: !1PM07006028  
recv: A
```

```
TriloBot >>> !1PM07002028  
send: !1PM07002028  
recv: A
```

```
TriloBot >>> !1PM07002018  
send: !1PM07002018  
recv: A
```

```
TriloBot >>> !1PM0700201B  
send: !1PM0700201B  
recv: A
```

```
TriloBot >>> !1PM0700201C  
send: !1PM0700201C  
recv: A
```

```
TriloBot >>> !1GC1  
send: !1GC1  
recv: 00A7
```

```
TriloBot >>> !1GQ1  
send: !1GQ1  
recv: 00
```

```
TriloBot >>> []
```

visualizer

fast refresh

x   
y   
angle   
distance   
speed   
radius

shrink path     draw surface    zoom ratio: 8.0x

rob : terminal.sh