

Guida WinIoT per RBPi2 – Modalità Headed e Headless

Windows 10 IoT Core che abbiamo installato sulla nostra Raspberry, può trovarsi in due modalità così definite: **headed** o **headless**. Per impostazione predefinita si trova in headed.

Queste due modalità fanno sì che WinIoT abbia o meno una interfaccia grafica(headed), infatti, quando lo carichiamo lui ci visualizza il nome della macchina, l'indirizzo IP, ecc.

Mettendo WinIoT il modalità headless, non sarà più possibile vedere le informazioni del nostro dispositivo a video, quindi assicuriamoci di prendere tale informazioni prima di passare a questa modalità.

La videata che ci presenta, altro non è che un'applicazione, quindi anche per queste ultime esistono la modalità Headed e Headless, ad esempio in nostro 'Hello World' è un'applicazione headed.

Le applicazioni headless possono essere considerate servizi o applicazioni Remote Web, che non hanno bisogno di interfacce utente. Per quanto riguarda le applicazioni headed, non è possibile farne girare contemporaneamente più di una, in quanto queste ultime non risiedono su un Desktop e non possono essere sovrapposte.

Nota: Se in futuro ci saranno nuovi sviluppi da parte di Microsoft sul WinIoT non si sa, per il momento dalle guide si evince quanto sopra esposto.

Si può visualizzare e/o modificare lo stato del dispositivo dalla PowerShell, connessa al dispositivo, nel seguente modo:

- Per visualizzare lo stato del dispositivo:

```
[192.168.1.5]: PS C:\> setbootoption.exe
```

- Per abilitare la modalità *headless*:

```
[192.168.1.5]: PS C:\> setbootoption.exe headless  
[192.168.1.5]: PS C:\> shutdown /r /t 0
```

Dopo aver abilitato la modalita headed, riavviamo il dispositivo.

Assicuriamoci di prendere le informazioni prima di passare a questa modalità.

- Per ritornare alla modalità *headed*:

```
[192.168.0.243]: PS C:\> setbootoption.exe headed  
[192.168.1.5]: PS C:\> shutdown /r /t 0
```