

MRROC++ - Zadanie #564

Asynchroniczne monitorowanie stanu EDP przez ECP

2011-07-01 16:41 - Anonimowy

Status:	Odrzucony	Data rozpoczęcia:	2011-07-01
Priorytet:	Wysoki	Data oddania:	
Przypisany do:		% Wykonania:	0%
Kategoria:		Szacowany czas:	0.00 godzina
Wersja docelowa:		Przepracowany czas:	0.00 godzina
Opis Obecna implementacja komunikacji ECP<->EDP prowadzi do następującego scenariusza, który jest potencjalnie niebezpieczny w kontekście SwarmIt!FIX: 1. jeden z robotów się rusza, a inny oczekuje na zlecenie od koordynatora - <code>get_next_state()</code> 2. Następuje awaria w EDP robotu "oczekującego", dla przykładu: a) awaria w jednym ze sterowników osi (o czym dostaję asynchronicznie powiadomienie w przez CAN) b) awaria okablowania CAN (o tym też dostaję info) c) coś się segfaultuje w EDP (bo to, że robot się nie rusza nie znaczy, że EDP nic nie robi i jest stabilne) d) ... 3. W tym momencie nie ma możliwości powiadomienia ECP o zaistniałym problemie (bo ono wisi sobie na oczekiwaniu zlecenia z MP) a w konsekwencji nie dowie się też o nim koordynator i nie zatrzyma reszty innych agentów. Pytanie zatem - jak EDP może zainicjować przesłanie wiadomości do ECP w sytuacji jw.? Rozwiązaniem jakie ja widzę, to przejście na spójny mechanizm komunikacji, który nie będzie blokował się na jednym, określonym kanale (czyli tak jak jest to np. w klasie Agent na linii ECP<->MP).			

Historia

#1 - 2014-08-27 21:30 - Tomek Winiarski

- Zmieniono Status z Nowy na Odrzucony