Объект "Mailboxes" (версия на python 3.x)

Объект создан для оффлайн-тестирования межагентного взаимодействия (МАВ) роботов в среде программирования TrikStudio (на контроллерах Трик), но при необходимости его использование возможно и в других системах.

Основная идея заключается в том, чтобы была возможность тестировать МАВ оффлайн, а при запуске программы на реальных роботах менять только название основного объекта **mailboxes** -> **mailbox**, без изменения всего кода программы (или минимум). В связи с чем, названия основных методов MAILBOXES аналогичны методам в mailbox:

```
.send(), .receive(), .hasMessages(), .myHullNumber()
```

Каждый робот запускается в <u>отдельной</u> программе TrikStudio.

Объект Mailboxes использует модули json и os. До обращения к объекту необходимо объявить переменные:

```
robotHulls = [1,10,20] - массив с "бортовыми номерами" роботов, участвующих во взаимодействии robotNumber = 1 - "бортовой номер" текущего робота (должен меняться в программе у каждого робота)
```

Описание примера работы MAB (mailboxes_example.py или mailboxes_aio.py):

- 1. При необходимости меняются пути:
 - а. К расположению «файлообменника», по умолчанию путь "c:\temp\mailboxes"
 - b. При необходимости меняется путь к файлу "mailboxes_offline.py"
 - с. Все пути указываются через прямой слэш '/' или двойной обратный слэш '\\'
- 2. Запускаются отдельные копии TrikStudio (TS) в количестве = количеству роботов.
- 3. В каждой копии TS открывается скрипт 'mailboxes_example.py' или 'mailboxes_aio.py', где меняется **ТОЛЬКО** номер текущего робота переменная robotNumber.
- 4. На дисплее симулятора контроллера Трик выводится надпись с номер каждого робота.
- 5. На симуляторе контроллера Трик, у робота с бортовым номер '1', нажимаем кнопу «стрелка вверх»
- 6. После чего «Робот 1» отправляет сообщение «Роботу 2»
- 7. «Робот 2» после получения сообщения проезжает вперед 2 клетки и отправляет сообщение «Роботу 3»
- 8. «Робот 3» после получения сообщения проезжает вперед 2 клетки и отправляет сообщение «Роботу 1»
- 9. «Робот 1» после получения сообщения проезжает вперед 2 клетки и отправляет сообщение всем роботам
- 10. Все роботы после получения сообщения одновременно едут вперед 2 клетки

Happy end [©]

Необходимые файлы:

mailboxes_offline.py объект для оффлайн – "общения" роботов, ссылка

mailboxes_example.py основная программа для демонстрации межагентного взаимодействия, ссылка

mailboxes aio.py объект mailboxes и демокод в одной программе, ссылка

mav python.mov видео примера работы скриптов выше, ссылка

Свойства объекта mailboxes:

Наименование	Тип	Содержание	
storagePath	Строка	Локальный / сетевой путь до размещения рабочих файлов	
fileExt	Строка	Расширение имен файлов для обмена сообщениями	
myFile	Строка	Полное имя файла для текущего робота (путь + название + расширение)	

Методы (функции) объекта mailboxes:

Наименование	Параметры		Ca-an
	Входные	Выходные	Содержание
init	robotNumber [robotHulls]	-	1. Формирует свойства объекта: storagePath - полный путь до расположения файлов fileExt = '.txt' - расширение файлов robotNumber - «бортовой» номер текущего робота robotHulls - список всех номеров роботов в команде myFile - имя файла для текущего робота 2. Удаляет файлы, соответствующие номерам роботов (номера берутся из свойства robotHulls)
myHullNumber	-	number	Возвращает «бортовой номер» текущего робота (по сути значение переменной myHullNumber. Сделано для совместимости с основным объектом <mailbox>.</mailbox>
hasMessages	-	boolean	Проверяет наличие сообщений для текущего робота и возвращает <true> или < false></true>
receive	-	array	Получает сообщения для текущего робота. Возвращает одномерный массив, где каждый элемент — строка из файла. Если сообщений нет, то будет ждать до тех пор, пока не появится хотя бы одно сообщение. Для обработки сообщений их необходимо «развернуть» из формата JSON командой JSON.loads()
send	robots (list/number), msg (string/ list)	-	Формирует и отправляет указанным роботам сообщения. Если не указаны номера роботов, сообщения отправляется всем (из массива номеров robotHulls), примеры: ▶ [] – сообщение отправится всем роботам ▶ 2 или [2] – сообщение отправится только роботу с бортовым номером 2 ▶ [2, 3] – сообщение отправится роботам с номерами 2 и 3 Сообщение отправляется в формате JSON В конце сообщения добавляется перевод строки '\n'
writeFile	file (string), msg(string)	-	Записывает сообщение <msg> в файл <file>.</file></msg>
clearFile	file (string)	-	Создает новый пустой файл <file>.</file>
readFile	file (string)	data (array)	Считывает все данные из файла <file>. Обнуляется файл <file>. Возвращает массив с данными, где каждый элемент - строка из файла.</file></file>