הטכניון - מכון טכנולוגי לישראל

הפקולטה להנדסת חשמל ע"ש אנדרו וארנה ויטרבי

המעבדה לבקרה, לרובוטיקה וללמידה חישובית

**ספר פרויקט**

**אלגוריתם זמן-אמת לניהול שדה תעופה**

מבצעים:

יואב כהן Yoav Cohen

הודיה כהן-אדיב Hodaya Cohen-Adiv

מנחה:

אייל טייטלר Eyal Taitler

סמסטר רישום: חורף תשפ"א

תאריך הגשה: אוקטובר, 2021

[תקציר 4](#_Toc89429327)

[1. מבוא 5](#_Toc89429328)

[1.1 מוטיבציה 5](#_Toc89429329)

[1.2 הגדרת הבעיה 5](#_Toc89429330)

[1.2.1 אלגוריתם ה-Offline 5](#_Toc89429331)

[1.2.2 קובץ קונפיגורציה 6](#_Toc89429332)

[1.2.3 תכנון עם אילוצי זמנים 7](#_Toc89429333)

[1.2.4 גרף STN (Simple Temporal Network) 7](#_Toc89429334)

[1.2.5 אלגוריתם ה-Online 10](#_Toc89429335)

[2. מטרת הפרויקט 10](#_Toc89429336)

[3. הנחות שבוצעו במסגרת הפרויקט 10](#_Toc89429337)

[4. תיאור כללי של הבעיה 11](#_Toc89429338)

[5. תיאור כללי 12](#_Toc89429339)

[6. תיאור מפורט 13](#_Toc89429340)

[Program Manager 6.1 13](#_Toc89429341)

[Controller 6.2 13](#_Toc89429342)

[6.2.1 גרף ה-STN 14](#_Toc89429343)

[6.2.2 Priority Queue 16](#_Toc89429344)

[6.3 Simulator 17](#_Toc89429345)

[6.3.1 Priority Queue 17](#_Toc89429346)

[6.4 State 18](#_Toc89429347)

[6.4.1 כתיבת קובץ קונפיגורציה חדש 20](#_Toc89429348)

[6.5 Clock 20](#_Toc89429349)

[6.6 Events 21](#_Toc89429350)

[6.7 Interrupt 22](#_Toc89429351)

[7. תוצאות 22](#_Toc89429352)

[8. סיכום ומסקנות 22](#_Toc89429353)

[9. נספחים 22](#_Toc89429354)

[10. רשימת מקורות 22](#_Toc89429355)

רשימת איורים

# תקציר

בפרויקט זה נממש אלגוריתם online המסתמך על אלגוריתם offline קיים.

אלגוריתם ה-online מקבל תוכנית אופטימלית של המראות ונחיתות מטוסים ליום עבודה, ובמהלך היום יצטרך להתמודד עם תקלות ושינויים בזמן-אמת. זאת כאשר ההיבט המרכזי הוא התמודדות עם התקלות והשינויים בזמן-אמת תוך סטייה מינימלית מהתוכנית המקורית.

במקרה שהאלגוריתם לא ימצא פתרון בזמן-אמת, הוא ישלח את המצב הקיים עם האילוץ לאלגוריתם ה-offline שיבצע תכנון מחדש לתוכנית.

את האלגוריתם פיתחנו בסביבת python על סמך אלגוריתם ה-offline הקיים.  
בבסיסו אלגוריתם ה-online צריך לדעת לקבל את נתוני הפלט של אלגוריתם ה-offline אודות התוכנית האופטימלית של זמני ההמראה והנחיתה של המטוסים. כמו כן, עליו לתמוך בקבלת התקלות והשינויים בזמן-אמת. בנוסף, עליו לספק החלטה אודות המשך התוכנית בהתאם לתקלות ולשינויים.

# מבוא

## **מוטיבציה**

כידוע, שדה תעופה מורכב מפעולות רבות במהלך היום – הוא מכיל מספר רב של מטוסים ומספר רב של מסלולים, ועליו לסנכרן בין כל הפעולות השונות ולפקח עליהן. שדה תעופה מכיל סוגים שונים של פעולות לדג': פעולות רבות המתרחשות בו-זמנית, פעולות אשר תלויות אחת בשנייה, פעולות אשר יוצרות הפרעה ועלולות לשבש את סדר היום שנקבע מראש.

פיקוח ובקרה על שדה תעופה מתבצע בדרך כלל ע"י קביעת תוכנית לסדר-יום. תוכנית זו מכילה את לוח הזמנים עבור כל יום מראש. כאשר לוח הזמנים כולל את סדר ההמראות והנחיתות ואת זמנם, בנוסף הוא מציין את מספר המסלול עבור ההמראה והנחיתה של כל מטוס. כמו כן, הפיקוח והבקרה דורשים מעקב אחר התוכנית בזמן אמת, וטיפול בתקלות ובשינויים המתרחשים במהלך היום.

# הגדרת הבעיה

בניית תוכנית לסדר-יום עבור סדר ההמראות והנחיתות של המטוסים, פיקוח ובקרה אחריה בזמן-אמת וטיפול בבעיות המתרחשות במהלך היום, היא בעיה מורכבת.

ניתן לחלק את הבעיה לשתי תתי-בעיות:

1. בניית תוכנית סדר-יום – זה הוא אלגוריתם ה-offline[[1]](#footnote-1), אלגוריתם זה מתבסס על נתונים שמוזנים כקלט לבעיה.
2. פיקוח ובקרה אחר תוכנית סדר-היום בזמן אמת – זה הוא אלגוריתם ה-online שמימשנו במסגרת פרויקט זה. אלגוריתם זה מתבסס על תוכנית יום קיימת שמוזנת כקלט לבעיה.

### אלגוריתם ה-**Offline**

נרחיב מעט על אלגוריתם ה-offline, כיוון שאנו משתמשים בפלט שלו, כקלט לאלגוריתם ה-online.

אלגוריתם ה-offline מבוסס על תורת הגרפים, על יוריסטיקות ומקבל boost מרשתות נוירונים.

האלגוריתם מקבל כקלט קובץ קונפיגורציה המכיל את מספר המטוסים ואת מספר המסלולים בבעיה. בנוסף, עבור כל מטוס מכיל וקטור של נתונים התחלתיים. אלגוריתם ה-offline מחשב את סדר היום האופטימלי בהינתן הנתונים שהוגדרו לו. האלגוריתם מוציא כפלט את תכנית סדר-היום אשר חישב כגרף STN בצורת טבלה.

### קובץ קונפיגורציה

קובץ קונפיגורציה חוקי מכיל את השדות הבאים (לפי הסדר משמאל לימין(:

1. מזהה המטוס.
2. זמן המינימלי (יחסית לתחילת הבעיה) בו המטוס חייב להתחיל להתיישר על מסלול.
3. הזמן המקסימלי (יחסית לתחילת הבעיה) בו המטוס חייב להתחיל להתיישר על מסלול.
4. הזמן שלוקח למטוס לבצע את משימתו באוויר.
5. הזמן המקסימלי בו המטוס יכול להיות באוויר.
6. הזמן המקסימלי (יחסית לתחילת הבעיה) בו המטוס חייב לנחות ולפנות את מסלול הנחיתה.
7. סטטוס המציין האם בתחילת הבעיה המטוס נמצא על הקרקע (1) או באוויר (5).

נציין כי כל הזמנים בתת סעיפים 1-7 מוגדרים בדקות. בנוסף, קובץ הקונפיגורציה מכיל את מספר המטוסים, מספר המסלולים וחסם עליון לזמן מציאת פתרון.

תמונה שמכילה שולחן

התיאור נוצר באופן אוטומטידוגמא לקובץ קונפיגורציה חוקי:

איור 1 – קובץ קונפיגורציה חוקי

### תכנון עם אילוצי זמנים

בשונה מתכנון קלאסי, תכנון עם זמנים ואילוצים מתמקד בבעיה בה לכל פעולה יש התחלה וסוף, כלומר לכל פעולה קיים ממד נוסף והוא זמן הביצוע של הפעולה. בתכנון עם זמנים, יש צורך לקבוע את זמני ההתחלה והסיום של הפעולות וכן את האילוצים ואת התלויות בין הפעולות השונות. לצורף פשטות, נהוג לקבוע את כלל הזמנים בבעיה ביחס לזמן תחילת הבעיה אשר נקבע להיות 0.

דוגמא לאילוץ אפשרי: בבעיה בה כלל הזמנים מוגדרים ברזולוציה של דקות. כאשר מטוס ממריא במשך 20 דקות, בין זמן 0 לזמן 20 לא אפשרי שמטוס אחר ינחת באותו המסלול ובאותו חלון זמנים. ולכן, צריך להיות סדר בין הפעולות והאילוצים בין המטוסים.

נציין כי בעיית הזמנים המאולצת היא בעיית אופטימיזציה עם אילוצים לכל דבר ועניין. לכן להגדרת ולמציאת פתרון חוקי כנדרש נעשה שימוש בכלי אופטימיזציה מתאים.

בנוסף נציין, כי האילוצים כשלעצמם בדרך-כלל פוסלים הרבה כיווני פתרון ובכך מקטינים משמעותית את מרחב המצבים האפשרי של הבעיה.

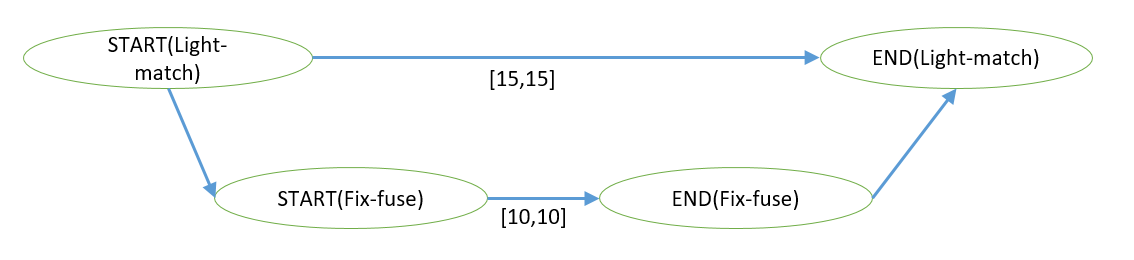
### גרף **STN (Simple Temporal Network)**

**את פתרון בעיית האופטימיזציה שתוארה ב-1.2.3 נהוג להציג בגרף, הנקרא גרף** STN**. זהו למעשה גרף המייצג את הממד הזמני של הפעולות שמבצע בפתרון הבעיה, כאשר כל פעולה מיוצגת על-ידי זמן ההתחלה היחסי שלה והזמן הכולל הדרוש לביצועה.   
חשוב לציין כי מעצם היותו פתרון בעיית אופטימיזציה, הפתרון המוצג ב-**STN **הינו פתרון אופטימלי עבור מסלול הפתרון עבורו נפתרה בעיית האופטימיזציה**

נדגים בעזרת 2 בעיות אופטימיזציה – אחת בעיה בסיסית, והשנייה בעיה מורכבת יותר המדגימה מתיחה של גרף STN.

* בעיית אופטימיזציה בסיסית:  
  תיקון פיוז לוקח בדיוק 10 דקות. התיקון חייב להתבצע כאשר הוא מלווה באור הבוקע מנר אשר יכול להיות דלוק למשך 15 דקות לכל היותר, זהו האילוץ.  
  יש למצוא פתרון אופטימלי הממזער את הזמן היחסי בו תיקון הפיוז הושלם.

פתרון הבעיה הנ"ל מתואר בגרף ה-STN באיור 4 מטה:



איור 2 - פתרון בעיית האופטימיזציה הנ"ל מוצג בגרף STN.

**ניתן לראות כי לפי הפתרון שהתקבל בגרף ה-**STN **באיור 4, תיקון הפיוז החל אפסילון זמן לאחר הדלקת הנר ונמשך 10 דקות.**

* **בעיית אופטימיזציה מורכבת:**

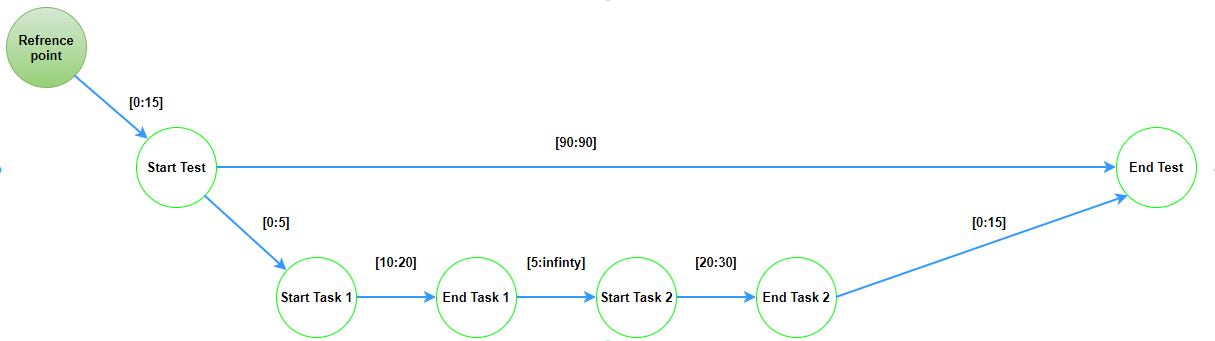
**נדגים כעת מקרה יותר מורכב של גרף STN, בו נראה את היתרונות של שימוש במבנה נתונים זה:**

**הבעיה אותה נדגים היא ביצוע מבחן כניסה על ידי זוג סטודנטים לפני ניסוי במעבדה לבקרה.**

**את המבחן עליהם להתחיל יחד בזום ולסיים תוך 90 דקות. המבחן כולל 2 מטלות כאשר מטלה מספר 2 תלויה בסיום של מטלה מספר 1.**

**זוג הסטודנטים ישב והכין תכנית לביצוע המטלות בהתבסס על הידע שלהם והעריכו כי:**

* **תחילת המבחן תהיה עד 15 דקות החל מרגע תחילת המפגש בזום.**
* **ביצוע המטלה הראשונה תתחיל עד 5 דקות מתחילת המבחן.**
* **משך המטלה הראשונה יהיה בין 10 ל-20 דקות.**
* **המטלה השנייה תתחיל כ-5 דקות לאחר סיום המטלה הראשונה.**
* **משך המטלה השנייה יהיה בין 20 ל-30 דקות.**
* **סיום המבחן והגשתו ייקחו עד כ-15 דקות מסיום המטלה השנייה.**

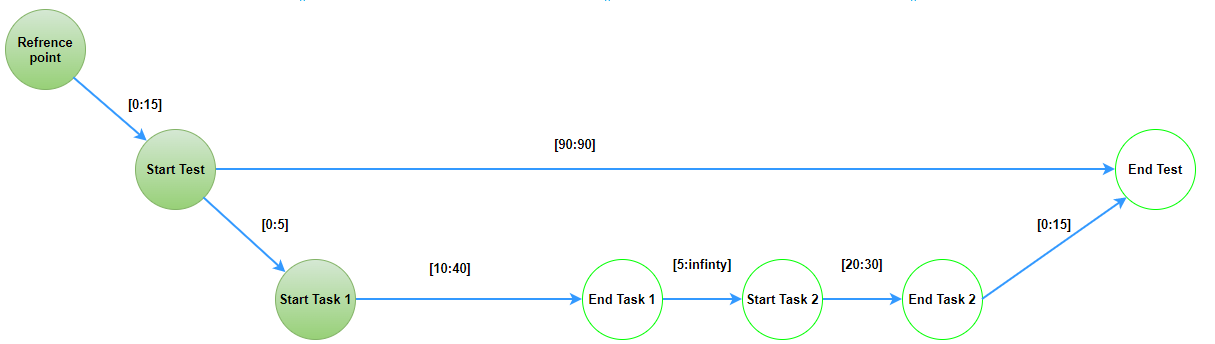


איור 3 - פתרון בעיית המבחן ע"י הסטודנטים מוצג כגרף STN.

**כתוצאה מנפילת החיבור האינטרנטי פסק הזום בין שני הסטודנטים למשך 20 דקות.**

**המשמעות היא מתיחה של גרף ה-STN בבעיה על מנת לבצע תיקון מקומי.**

**ניתן לראות בגרף החדש שהחסם העליון עלה ל-40 אך הבעיה נשארה פיזיבילית.**



איור 4 - גרף ה-STN לאחר המתיחה

### אלגוריתם ה-**Online**

אלגוריתם ה-online מקבל כקלט את אותו קובץ קונפיגורציה שהוכנס לאלגוריתם ה-offline, ואת גרף ה-STN המיוצג כטבלה (פלט ה-offline).

פלט האלגוריתם הוא סדר הפעולות שקרו במהלך היום, כולל ההפרעות והאילוצים שהתרחשו.

אלגוריתם ה-online משמש כ-"מגדל פיקוח", אשר מפקח ומבקר על תוכנית סדר-היום שהתקבלה. האלגוריתם שולח את הפעולות לסביבת ההרצה ומבצע החלטות על בסיס מצב העולם וההפרעות המתרחשות.

# מטרת הפרויקט

מטרת הפרויקט היא בניית אלגוריתם online לניהול המראות ונחיתות של מטוסים. האלגוריתם מנהל את שדה התעופה בהתאם לתוכנית סדר-היום שהתקבלה מאלגוריתם ה-offline. זאת תוך מעקב והתמודדות עם שינויים ואילוצים המתרחשים בזמן-אמת.

כאשר מתרחשת הפרעה אלגוריתם ה-online צריך לקבוע בזמן-אמת בין האפשרויות הבאות:

1. הוא יכול לרוץ עם ההפרעה והאילוצים שהתרחשו.
2. יש לבצע תיכנון מחדש ביחס למצב העולם בו הוא נמצא.
3. להחליט שהתוכנית לא אפשרית ולשלוח שגיאה.

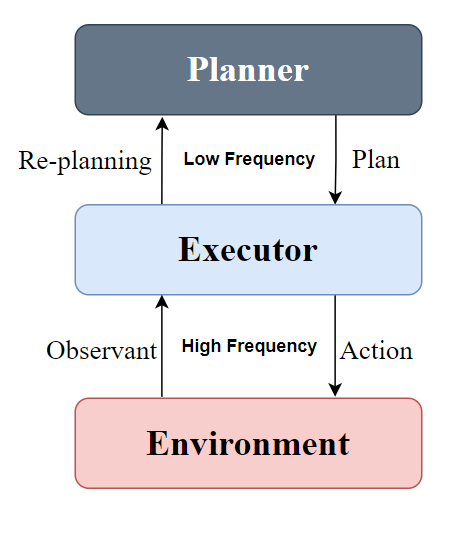
# הנחות שבוצעו במסגרת הפרויקט

במסגרת הפרויקט הנחנו מספר הנחות:

* לא מתבצעות המראות ונחיתות בו-זמנית. כלומר, במרחב האווירי יש מטוס יחיד בכל רגע נתון.
* זמן התיכנון מחדש זניח ביחס לזמניי הבעיה. לכן, כאשר נדרש לבצע תיכנון מחדש, הקפאנו את מצב העולם ביחס למצב בו הוא נמצא.
* ההפרעה היחידה שביצענו היא עיכוב/דחייה של פעולה. כלומר, מתיחה של גרף ה-STN.

# תיאור כללי של הבעיה

זוהי סכמה כללית של הבעיה המלאה:



איור 5 - סכמה כללית של הבעיה

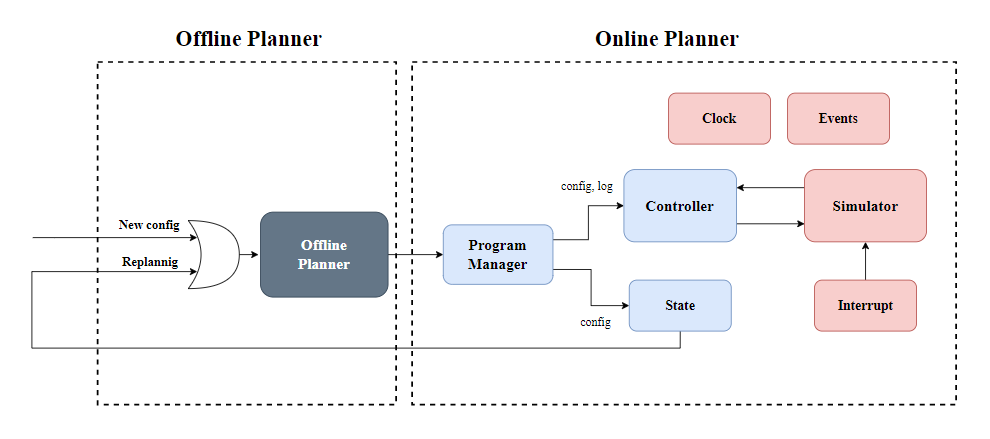
כאשר:

* ה-Planner הוא אלגוריתם ה-offline שמומש בפרויקט הקודם.
* ה-Executor הוא אלגוריתם ה-online.
* ה-Environment הוא הסביבה אשר מדמה את שדה התעופה כולל ההפרעות והאילוצים בזמן-אמת. בסביבה זו, בדקנו את אלגוריתם ה-online.

בנוסף כפי שצוין בסכמה – התקשורת בין ה-Planner ל-Executor היא בתדר נמוך, התקשורת מתבצעת מעט פעמים במהלך ריצת אלגוריתם ה-online. לעומת זאת, התקשורת בין ה-Executor ל- Environmentהיא בתדר גבוה, יש תקשורת רבה בין מגדל הפיקוח לשדה התעופה, בדומה לעולם האמיתי.

# תיאור כללי

להלן הסכמה הכללית של הפרויקט, ניתן לראות כי צבעי המודולים באיור 6 הינם בהתאמה לאיור 5.



איור 6 - סכמה כללית של אלגוריתם ה-online

תקציר תפקידו של כל בלוק בסכמה:

1. **Offline Planner** – זה אלגוריתם ה-Offline. הוא מקבל כקלט קובץ קונפיגורציה היכול להיות אחד משני מקרים:

* קובץ קונפיגורציה חדש המסמל על יום חדש.
* קובץ קונפיגורציה שנבנה מתכנון מחדש (משוב).

כמו כן, הוא מוציא כפלט את תוכנית סדר-היום (גרף ה-STN).

1. **Program Manager** – מקבל כקלט את תוכנית סדר-היום. בנוסף, הוא מייצר את המודולים השונים ואת הקשרים ביניהם.
2. **Controller** – מקבל כקלט את קובץ הקונפיגורציה שהוכנס ל- offline planner ואת תוכנית סדר-היום. תפקידו לשמש כמגדל פיקוח ובקרה.
3. **State** – מייצג את מצב העולם. הוא מציג בכל רגע נתון את מצב המטוסים, המסלולים, המרחב האווירי.
4. **Simulator** – משמש כמודל לעולם, אשר מריץ את הפעולות. בנוסף, הוא נותן אינדיקציה לתחילה ולסיום של כל פעולה.
5. **Interrupt** – אחראי על ההפרעות המתרחשות במהלך היום.
6. **Events** – מודול גלובלי המשמש כאמצעי תקשורת בין המודולים השונים.
7. **Clock** – מודל גלובלי אשר סופר זמן באופן דיסקרטי ומשמש כשעון בסביבה שיצרנו.

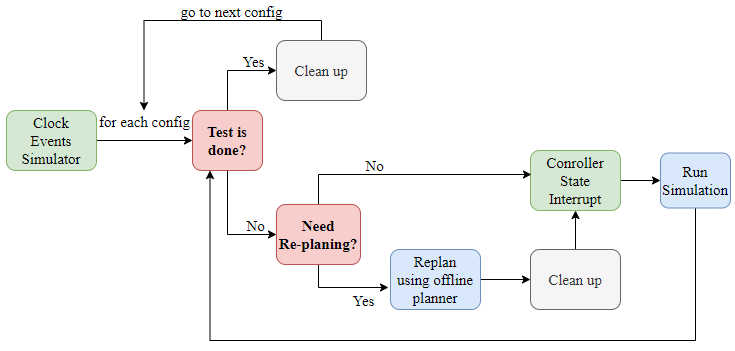
# תיאור מפורט

## **Program Manager 6.1**

ה-Program manager הוא החולייה המקשרת בין אלגוריתם ה-Offline לאלגוריתם ה-Online.

המודול מקבל את הפלט של ה-offline, ובונה את המודולים הרלוונטיים לאלגוריתם ה-online. המודול אחראי על יצירת המודולים הגלובליים ועל ניקיונם כאשר מתקבלת תוכנית חדשה. בנוסף, הוא אחראי על יצירת המודולים הלוקאלים עבור כל טסט ועל הקישור בניהם. כמו כן, המודול מבצע בדיקה האם יש צורך בתכנון מחדש, ובמידה שכן מריץ את אלגוריתם ה-offline.

**בנוסף נציין כי בכל סוף סימולציה, ה**- Program manager**עובר לתוכנית סדר-היום הבאה.**



**איור** 7 **-** The Program manager flow

## **Controller 6.2**

ה-Controller משמש כמגדל פיקוח ובקרה, הוא חלק מה-Executer. הוא מחליט אילו פעולות יישלחו לסביבה, במטרה לבצע אותן. הוא מחזיק reference למודולים ה-clock וה-events, על מנת שיוכל לתקשר עם שאר המודולים בתוכנית. בנוסף, המודול משתמש בשני מבני נתונים:

1. גרף ה-STN.
2. Priority queue.

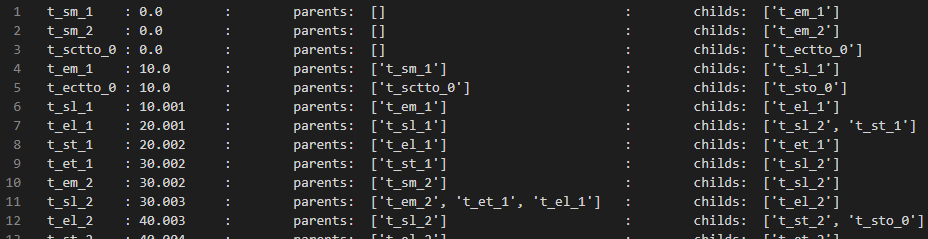
### 6.2.1 גרף ה-**STN**

גרף ה-STN נגזר מהפלט של אלגוריתם ה-offline, אשר מציג את התוכנית בצורת טבלה.

הטבלה מסודרת כך שכל שורה מייצגת פעולה מסוימת, והעמודות עבור כל פעולה מכילות את השדות הבאים (לפי הסדר משמאל לימין):

1. שם הפעולה.
2. זמן תחילה הפעולה.
3. רשימת ההורים של הפעולה – הפעולה הנוכחית יכולה להתחיל רק בתנאי שפעולות אלו אכן סיימו להתבצע.
4. רשימת בנים של הפעולה – פעולות אלה חייבות לחכות לסיום ביצוע הפעולה הנוכחית על מנת להתחיל.

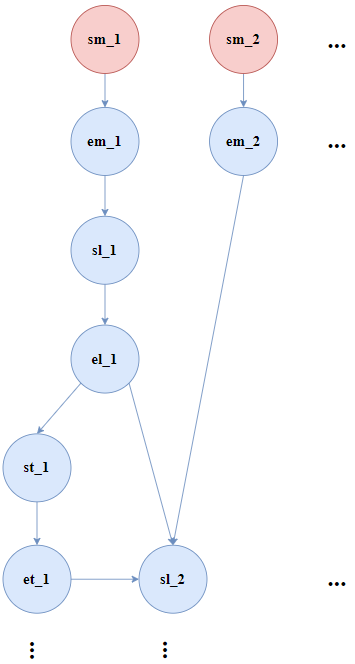
דוגמא לפלט חוקי[[2]](#footnote-2):



**איור 8 - פלט של אלגוריתם ה-**offline

במטרה לנהל את אלגוריתם ה-online, בחרנו להעביר את הפלט המופיע באיור 8 למבנה נתונים של גרף מכוון חסר מעגלים. בחרנו במבנה נתונים זה, על מנת לבצע בקלות חיפוש בגרף ולעקוב אחר התלויות. התלויות מיוצגות כקשרי אב ובן.

דוגמא לגרף STN שהומר מטבלה:



**איור 9 - גרף** STN **שהומר מטבלה**

בגרף זה ניתן לראות לצומת sl\_2 יש שני אבות - צומת el\_1 וצומת em\_2, ולכן צומת sl\_2 תצטרך לחכות לסיום של שתי פעולות אלה, על מנת להתחיל להתבצע.

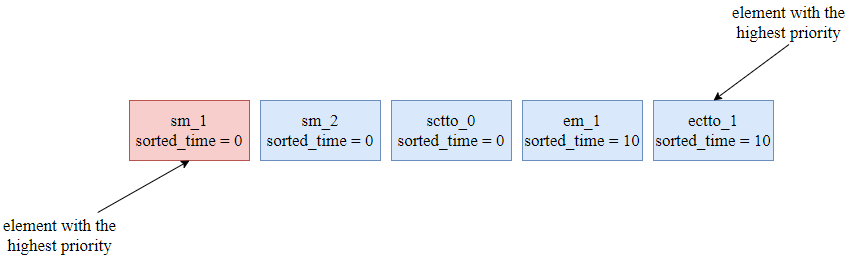
כל צומת מחזיק את הפרמטרים הבאים עבור הפעולה:

1. שם הפעולה.
2. מספר המטוס.
3. זמן תחילת הפעולה ביחס לתחילת הבעיה, על סמך אלגוריתם ה-offline.
4. Sorted-time – הזמן לפיו אנו ממיינים את הפעולה בהתאם להפרעות ולאילוצים[[3]](#footnote-3).
5. Airtime – מציין כמה זמן המטוס נמצא באוויר.
6. Action ended – דגל המציין האם הפעולה הסתיימה או לאו.
7. רשימת האבות של הפעולה.
8. רשימת הבנים של הפעולה.

### 6.2.2 **Priority Queue**

ה- priority queueהוא תור העדיפויות שלפיו ה-controller שולח את הפעולות לביצוע. התור מאותחל לפי התוכנית המקורית שהתקבלה מאלגוריתם ה-offline.

התור ממוין לפי המשתנה sorted-time**,** שמאותחל לזמן תחילת הפעולה כפי שמוגדר בקלט מה-offline. משתנה זה יכול להשתנות בהמשך התוכנית, בהתאם לתיקונים הלוקאליים. פעולה בעלת ה-sorted-time הכי נמוך, תהיה בעלת העדיפות הגבוהה ביותר. כל תא בתור מחזיק מצביע לצומת הרלוונטי של הפעולה בגרף ה-STN.



**איור 10 - תור העדיפויות של ה-**controller

לפני שה-controller שולח פעולה לסביבה במטרה לבצע אותה, הוא מבצע מספר בדיקות:

1. האם האבות של הפעולה סיימו – מתבצע ע"י חיפוש בגרף.
2. האם הגיע הזמן של הפעולה להתבצע, כלומר sorted-time = 0.
3. בדיקת חוקיות הפעולה מול מודול מצב העולם. לדוגמא, כאשר הפעולה הבאה היא נחיתה, פונקציית החוקיות בודקת האם אכן יש מסלול פנוי כדי לבצע את הפעולה.

פעולות שהגיע זמנן להתבצע ((sorted-time = 0, אך לא מוכנות עקב הפרעה או שינוי הפעולות ע"י ה-controller. מקבלות קנס של יחידת זמן אחת המתווסף ל-sorted-time, **ובכך אנו משנים את סדר הפעולות של התוכנית המקורית בהתאם להפרעות ולאילוצים. זהו הוא התיקון הלוקאלי של גרף ה-**STN**, כלומר, המתיחה שלו.**

**נציין כי כל פעולה שהסתיימה מרימה את דגל** Action ended **בצומת שלה בגרף, וכאשר כל הפעולות הסתיימו ותור העדיפויות ריק, הבקר מאותת כי הוא סיים את פעולתו.**

## **6.3 Simulator**

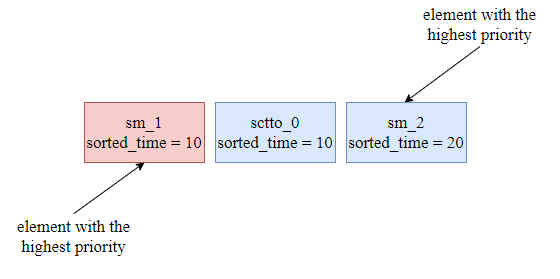
**ה-** Simulator**הוא הגוף המבצע, הוא חלק מה-**Environment**. אין לו יכולת החלטה, אלא הוא מקבל פעולות ופקודות ומבצע אותן. ה-**Simulator מדמה את העולם.

**בדומה ל-**controller**, ה-**simulatorמחזיק reference למודולים ה-clock וה-events, על מנת שיוכל לתקשר עם שאר המודולים בתוכנית. בנוסף, המודול משתמש במבנה נתונים priority queue הממוין באופן שונה מה-controller**.**

### 6.3.1 **Priority Queue**

ה- priority queueהוא תור העדיפויות שלפיו ה- simulatorעוקב אחר הפעולות. לפי תור עדיפויות זה ה-simulator יודע אילו פעולות מתבצעות בכל רגע נתון.

התור ממוין לפי המשתנה sorted-time**.** בשונה מה- controller, משתנה זה מציין את זמן משך הפעולה. המשתנה מאותחל למשך הפעולה כפי שהוגדר בנתונים שהוכנסו לאלגוריתם ה-offline. אך, הוא יכול להשתנות בהמשך התוכנית, בהתאם להפרעות ולאילוצים המתווספים בזמן-אמת. הפעולות מסודרות לפי משך הפעולה, כלומר פעולה הקצרה ביותר, תהיה בעלת העדיפות הגבוהה ביותר.



**איור 11 - תור העדיפויות של ה-**simulator

כאשר נשלחת הפרעה ע"י מודול ה-Interrupt, ה- simulatorמוסיף את משך ההפרעה לפעולה המתאימה וממיין מחדש את התור בהתאם. עבור כל מחזור שעון, ה- simulator**מוריד** **יחידת זמן מכלל הפעולות שמתבצעות, על מנת** לקדם את הזמן בהתאם. בכל התחלה או סיום של פעולה, מתבצע עדכון במודול ה-state.

נציין כי ה- simulatorממומש באופן מקבילי[[4]](#footnote-4), כלומר ייתכן שבאותו מחזור שעון יתחילו או יסיימו מספר פעולות במקביל.

## **6.4 State**

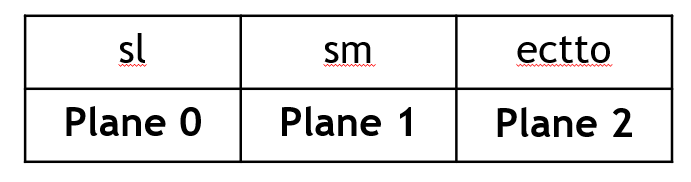
ה-State מייצג את מצב העולם בכל רגע נתון, המודול מאזין ל-simulator במטרה להתעדכן כאשר פעולה מתחילה או מסיימת. המודול אחראי על פונקציית החוקיות, בה ה-controller משתמש, ולהחזיר האם המצב הבא חוקי או לא. בנוסף, הוא מבצע הקפאה של מצב העולם וכתיבה של קובץ קונפיגורציה חדש כאשר נדרש תכנון מחדש.

ה-state מחזיק שני מערכים – אחד למטוסים ואחד למסלולים.

* מערך המטוסים

כל אינדקס במערך שייך למספר המטוס של אותו האינדקס וכל תא מחזיק את מצב המטוס בכל רגע נתון.

דוגמא למערך מטוסים:



**איור 12 - מערך המטוסים**

מדוגמא זו, ניתן לראות כי מטוס מספר 0 נמצא במצב sl, ומטוס מספר 1 נמצא במצב sm.

המצבים האפשריים עבור המטוסים הוגדרו לנו לפי פרויקט ה-offline:

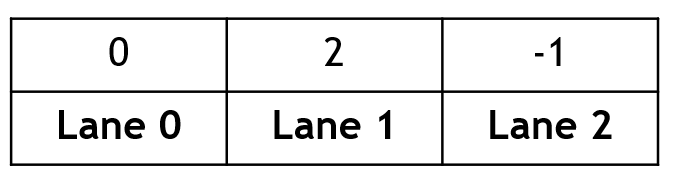
1. Start Clear To Take Off (SCTTO) – מטוס מתחיל את תהליך התיישרות על מסלול ההמראה.
2. End Clear To Take Off (ECTTO) – מטוס מסיים את תהליך ההתיישרות על מסלול ההמראה.
3. Start Take Off (STO) – מטוס מתחיל את תהליך המראה.
4. End Take Off (ETO) – מטוס מסיים את תהליך המראה.
5. Start Mission (SM) – מטוס מתחיל את משימתו באוויר.
6. End Mission (EM) – מטוס מסיים את משימתו באוויר.
7. Start Landing (SL) – מטוס מתחיל את תהליך נחיתה.
8. End Landing (EL) – מטוס מסיים את תהליך נחיתה.
9. Start Taxi (ST) – מטוס מתחיל את תהליך פינוי מסלול הנחיתה.
10. End Taxi (ET) – מטוס מסיים את תהליך פינוי מסלול הנחיתה.

* מערך המסלולים

מערך המסלולים מייצג את המסלולים באותו אופן, כל תא מחזיק ערך מספרי כאשר:

* ערך (1-) – מייצג מסלול פנוי.
* כל מספר אחר – מייצג את מספר המטוס אשר תופס את המסלול ברגע הנתון.

דוגמא למערך מסלולים:



**איור 13 - מערך המסלולים**

מדוגמא זו, ניתן לראות כי מטוס מספר 0 תופס את מסלול 0, וכי מסלול 2 פנוי.

### 6.4.1 כתיבת קובץ קונפיגורציה חדש

## 6.5 **Clock**

**ה-**clock **מדמה לנו את ציר הזמן אשר מיוצג באופן דיסקרטי. הוא משמש כמודול גלובלי כחלק מה-**Environment**.**

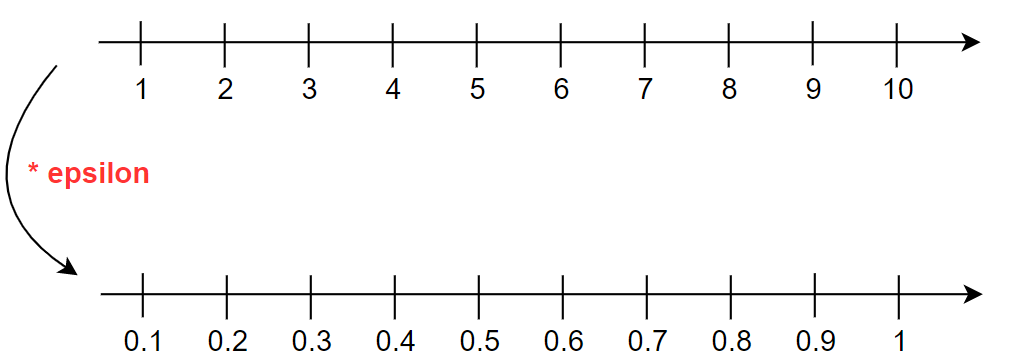
**נציין כי בתחילת העבודה ייצגנו את השעון בזמן רציף, אך לאחר בעיות מימוש והתייעצות עם מנחה הפרויקט, החלטנו לעבור לזמן בדיד.**

היתרונות בזמן בדיד הן:

* יכולת לנרמל את ציר הזמן בקלות.
* יכולת מעקב אחר הפעולות בצורה יעילה.
* הרצת תוכניות סדר-היום בהילוך מהיר.

הפרמטרים העיקריים במודול זה הם:

* **ערך השעון – מספר יחידות הזמן שעברו.**
* **אפסילון – ערך זה הוא הפקטור לפיו ציר הזמן מתכווץ או נמתח. ערך האפסילון נקבע שרירותית לפני תחילת הריצה. במהלך ריצת ה-**online **מתבצעות מספר המרות על סמך ערך האפסילון.**



**איור 14 - כיווץ ציר זמן בעזרת שימוש באפסילון**

השעון מבצע ריצה אינסופית, כאשר בכל איטרציה הוא בודק שני דברים:

1. **האם תוכנית סדר-היום הסתיימה.**
2. **האם יש צורך בקידום השעון (כתלות בפעולות שהתבצעו ב-**simulator **וב-**controller**).**

אחת **התקלות המשמעותיות שנתקלנו בהן במהלך הפרויקט, הייתה תוצאת לוואי של כיווץ ציר הזמן. כיוון** שהכפלנו **את הזמנים בתוכנית במספרים ממשיים ולמחשב יש יכולת ייצוג** מוגבלת **של מספרים מסוג זה, במהלך הריצות** נתקלנו **בתופעות לא מוסברות ובסימולציות** שנכשלו **כאשר ציפינו שהן יצליחו.**

**לאחר מעבר על התוצאות, הבנו שהבעיה הייתה בהשוואת זמני הפעולות שהסתיימו ל-0 מסוג שלם (**integer**).**

**בעיה זו יצרה עיכובים בסיום הפעולות, דבר שגרר** כישלון **של סימולציות.**

תיקנו את הבעיה בכך שיצרנו אפס לוגי חדש. הגדרנו את האפס להיות קטן בשני סדרי גודל מהאפסילון, במטרה שהוא יהיה המספר הקטן ביותר בתוכנית, ובכך פתרנו את בעיית ההשוואה שנוצרה.

## **6.6** **Events**

**ה-**events **הוא פרוטוקול התקשורת אשר דרכו כל המודולים מתקשרים. הוא משמש כמודול גלובלי כחלק מה-**Environment**. ה-**events **יוצר את התדירות הגבוהה בתקשורת בין ה-**online **ל-**environment.

**נציין כי בתחילת העבודה מימשנו את התקשורת ישירות בין המודולים, אך זה גרר צימוד גבוה של התכנית שלנו (תלויות רבות), ולכן עלה הצורך ביצירה של מודול מסוג זה. המודול הוא רשימה של סיגנלים אשר מוגדרים באופן הבא:**

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Destination** | **Source** | **Role** | **Signal** |
|  |  |  | **sa** |
|  |  |  | **cena** |
|  |  |  | **cfa** |
|  |  |  | **fa** |
|  |  |  | **cd** |
|  |  |  | **sd** |
|  |  |  | **rand** |
|  |  |  | **rp** |
|  |  |  | **test** |

* **לא ידעתי אם להוסיף עמודה גם של סוג המשתנה, כי יש כאלה שזה מעורבב אצלם.**

### 6.7 **Interrupt**

ה-Interrupt אחראי על יצירת הפרעות, במטרה לדמות עולם מציאותי. הוא שייך לחלק ה-Environment.

המודול מייצר הפרעות אשר נשלחות ל-simulator, הפרעה יכולה להתפרש כשני מצבים:

1. דחייה של פעולה מסוימת, כלומר תחילת זמן ההתחלה שלה.
2. עיכוב של פעולה מסוימת, כלומר הארכת משך זמן הפעולה.

ה-Interrupt רנדומלי בשני מובנים:

1. תדירות יצירת ההפרעה הוא משתנה אקראי אחיד בין 1 ל-4 פעולות. בחרנו במספרים אלו כדי למצוא איזון בהופעת ההפרעות.
2. משך ההפרעה הוא משתנה אקראי מפולג יוניפורמי בין מחצית משך הפעולה שנבחרה לבין משך הפעולה כולו.

כאשר נוצרת הפרעה המודול מאותת ל-simulator על ההפרעה שנוצרה ויאפס את תדירות יצירת ההפרעה.

# תוצאות

# סיכום ומסקנות

# נספחים

# רשימת מקורות

1. אלגוריתם זה מומש בפרויקט קודם ע"י הסטודנטים בר מימרן ותום שפירא, בהנחיית איל טייטלר.

   הפרויקט הנוכחי מתבסס על פרויקט ה-offline. [↑](#footnote-ref-1)
2. פירוט מלא מופיע תחת קטגוריה נספחים [↑](#footnote-ref-2)
3. פירוט בהמשך [↑](#footnote-ref-3)
4. חשוב לציין כי המקביליות לא תוכנתית, אלא אלגוריתמית. כלומר, אין חוטים או מנגנון חומרתי, אלא תקשורת בין המודולים על מנת שיתבצעו מספר דברים במקביל. [↑](#footnote-ref-4)