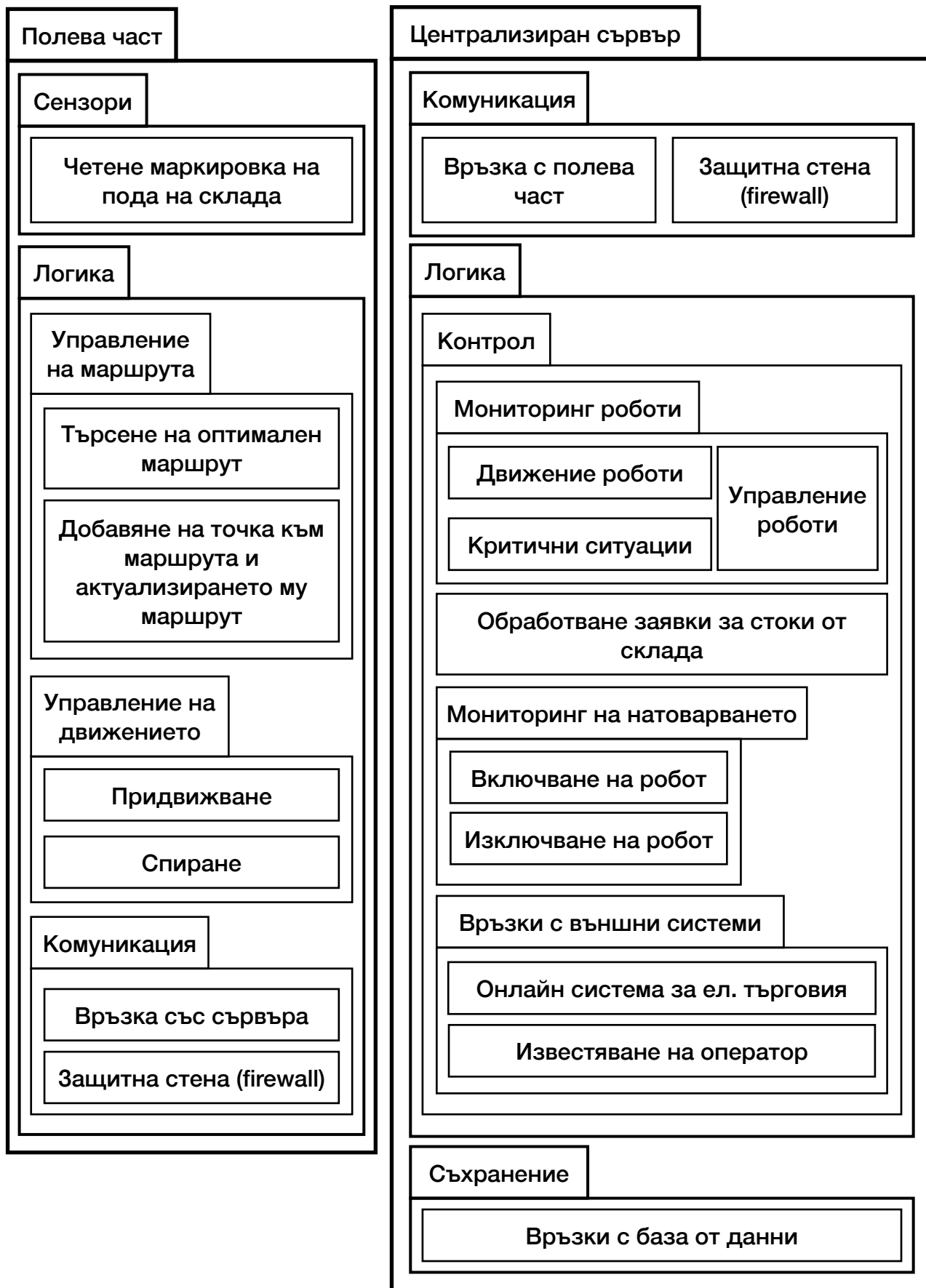


Задача 6. Системата, на която се иска да се направи декомпозиция на модулите е аналог на един водещите проекти на Ocado Technology.



- R1. Модул „Полева част“ и модул „Централизиран сървър“.
- R2. Модул „Обработка заявки за стоки от склада“ отговаря за логиката свързана с изпълнението на получените заявки посредством подмодула на „Връзки с външни системи“ – „Онлайн система за електронна търговия“.
- R3. Модул „Контрол“ с подмодули „Мониторинг работи“ и „Управление работи“.
- R4. Управлението на движението на роботите се осъществява чрез модул „Управление на движението“, който на свой ред периодично получава данни от подмодула на „сензори“ – „четене маркировка на пода“.
- R5. Централният сървър определя началната и крайна точка на движението на всеки от роботите посредством „управление работи“ и предава координатите на съответния робот чрез „Връзка с полева част“. Роботът получава данните чрез „Връзка със сървъра“ и маршрута се осъществява чрез модула „Управление на маршрута“ както е посочено в R4.
- R6. Модул „Мониторинг на натоварването“ отговаря за следене на количеството и големината на заявките и в зависимост от това предприема действия – включва или заключва работи.
- R7. За критични ситуации следи модул „Критични ситуации“ в „Мониторинг работи“ и на свой ред при забелязване на такава ситуация се обръща към „Известяване на оператор“.
- R8. Модул „Защитна стена“ в „Централен сървър“.
- R9. Първата тактика, която се прилага при цялостната разработка на системата е „Обработка на изключения“. По този начин, дори да възникнат неочаквани събития, те ще бъдат обработени и системата ще продължи да работи.
Другата тактика е свързана с това, че ще се осигури достатъчно мощен сървър, който да може да издържа 3 пъти очакваното максимално натоварване. Така дори при неочаквано натоварване на системата, ще се осигури, че тя няма да се срина.