

CES-28 Exame - 2017

Com consulta - individual - com computador - 3h

Gabriel Adriano de Melo

Obs.:

1. Para a resolução da prova, podem ser usados sites de ajuda online para procurar exemplos da sintaxe para os testes, e o próprio material da aula com pdfs, exemplos de código e labs, inclusive o seu código, mas sem usar código de outros alunos.
2. Questões com itens diversos, favor identificar claramente (inserir comentário) pela letra que representa o item, para que se saiba precisamente a que item corresponde a resposta dada!
3. Só precisa implementar deve ser usado o Eclipse, onde essas questões ou itens serão indicados com o rótulo **[IMPLEMENTAÇÃO]**! Para as outras questões, você pode usar o Eclipse caso se sinta mais confortável digitando os exemplos, mas não precisa de um código completo, executando. Basta incluir trechos de código no texto da resposta.
4. **Submissão -> VIA TIDIA e GITHUB**
 - a. Código completo e funcional da questão **[IMPLEMENTAÇÃO]** - deve ser gerado um arquivo zip ou rar contendo o projeto eclipse, assim como todas as bibliotecas;
 - b. Arquivo PDF com respostas, código incluso no texto para as outras questões. Use os números das questões para identificá-las.
 - c. Arquivo texto contendo nome completo e repositório GITHUB.
5. No caso de diagramas, vale usar qualquer editor de diagrama, e vale também desenhar no papel, tirar foto, e **incluir a foto no pdf dentro da resposta, não como anexo separado**. Atenção: use linhas grossas, garanta que a foto é legível!!!!

UNMANNED AIRCRAFT SYSTEM (UAS) TRAFFIC MANAGEMENT (UTM)

A inserção de aeronaves remotamente pilotadas (ARP), ou como elas são mais conhecidas - drones, em espaços aéreos urbanos é uma realidade que estará presente em um futuro muito próximo. Várias empresas ao redor do mundo vêm buscando forçar os órgãos reguladores, responsáveis pelo gerenciamento e controle do espaço aéreo, a se posicionarem e apresentarem quais os rumos que a normatização irá tomar, visando dessa forma, garantir o entendimento de quais são as tecnologias candidatas, bem quais são os critérios de operação e padrões de segurança a serem adotados.

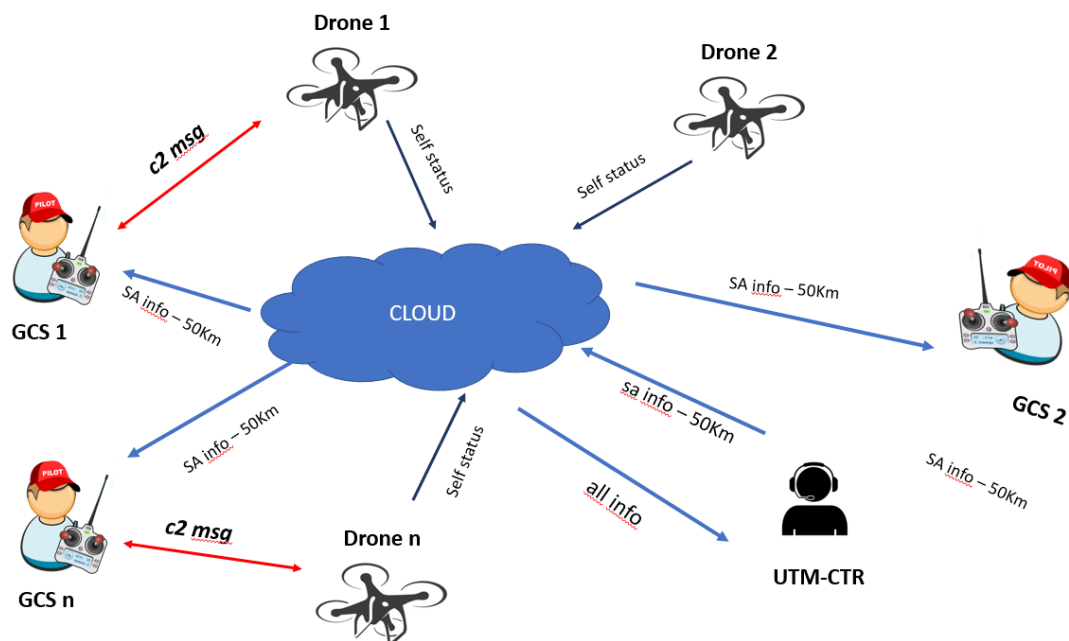
Uma vez que operações de pequenos drones já são bastante comuns de serem vistos nas cidades, principalmente em missões de transmissão de imagens reais de grandes acontecimentos, se faz necessário caracterizar essa porção do espaço aéreo, definindo, por exemplo, quais os critérios de acesso a esse espaço, buscando evitar que colisões entre aeronaves, danos à pessoas e patrimônio, bem como garantir isonomia entre empresas que pretendem desenvolver novos planos de negócio baseado no uso dessa tecnologia. Para isso, os países têm trabalhado na construção de um novo espaço aéreo e será utilizado apenas por aeronaves não pilotadas (ou remotamente pilotadas) – o Unmanned Traffic Management (UTM). O UTM tem por objetivo identificar serviços, funções, responsabilidades, arquitetura de informações, protocolos de troca de dados, funções de

software, infraestrutura e requisitos de desempenho para permitir o gerenciamento de operações de aeronaves remotamente pilotadas não controladas em espaços aéreos de baixa altitude (< 500 Ft). Ou seja, o UTM é um ecossistema de "gerenciamento de tráfego" para operações não controladas que é independente do sistema convencional de controle de tráfego aéreo (ATM), mas que é complementar ao mesmo.

Um dos problemas relacionados a sistemas UTM é como prover consciência situacional a todos atores em tempo real, uma vez que muitas vezes eventos diversos e dinâmicos precisam ser compartilhados, por terem grande impacto no desenvolvimento da operação.

Basicamente, essa operação possui os seguintes atores, conforme apresentado na figura abaixo:

- a) Drone (ARP): plataforma aérea que possui uma inteligência embarcada que é capaz de detectar obstáculos e outras aeronaves, assim como evitar que a aeronave venha a colidir com os mesmos (função *avoid-collision*). Ela envia de 10 em 10 seg, via CLOUD, suas informações de posicionamento (***self status***) para a UTM-CTR. É importante que cada drone possui uma GCS associada e este possui um link de comunicação ponto-a-ponto (***c2 msg***) – **NÃO CONSIDERAR ESSE CANAL PARA EFEITO DESSA PROVA.**
- b) GCS: estação de controle de um ARP específico, conforme legislação pertinente, que pode interferir através de um piloto habilitado no que o drone está a realizar (mudar altura, prumo, etc.), através do link de comando e controle que ele tem com o drone (***c2 msg***) – **NÃO CONSIDERAR ESSE CANAL PARA EFEITO DESSA PROVA.** Essa estação recebe informações diretamente do drone que ela controla, assim como envia informações para o mesmo (***c2 msg***) – **NÃO CONSIDERAR ESSE CANAL PARA EFEITO DESSA PROVA.** É importante mencionar que a GCS possui informações do seu ambiente (consciência situacional), ou seja, ela possui um sistema de mapas, que permite com que ela realize sua navegação, que contém informações de posicionamento de outras aeronaves (raio de 50 km), bem como informações meteorológicas, entre outras, que são enviadas de 20 em 20 seg da UTM-CTR (via CLOUD) (***sa info***).
- c) UTM-CTR: sistema de controle e vigilância de tudo que ocorre em um espaço UTM. É ela que recebe via CLOUD todas as informações oriundas dos ARPS (***all infos***), bem como informações meteorológicas, trata essas informações (compila) e gera um mapa síntese de informações (mapa de consciência situacional), que apresenta as informações necessárias para o funcionamento das GCSs em sua área de controle. Para isso, ela envia de 20 em 20seg esse mapa síntese (***sa info***) para as GCS. Uma informação importante, é que esse serviço deve ser único, ou seja, não pode ter mais de um rodando por vez.



PARTE II – QUESTÕES

- 1) **[1.5 PTOS]** De posse do problema apresentado na Parte I, mapeie 03 requisitos funcionais, os escrevendo por via de histórias de usuários (*user stories*), atentando para que os mesmos atendam para possuir as características do mnemônico INVEST (Independente, Negociável, Valiosa, Estimável, Pequena (Small) e Testável).
 - Enquanto um drone (ARP), envio de 10 em 10 seg, via CLOUD, minhas informações de posicionamento, para que o sistema de segurança possa funcionar corretamente. (1)
 - Enquanto estação de controle (GCS), possuo um sistema de mapas, com informações enviadas de 20 em 20 seg da UTM-CTR (via CLOUD), para que eu possa realizar sua navegação com segurança. (2)
 - Enquanto sistema de controle e vigilância (UTM-CTR), compilo e gero um mapa síntese de informações (mapa de consciência situacional), para que eu possa enviar de 20 em 20seg esse mapa síntese (**sa info**) para as GCS. (4)
- 2) **[0.5 PTOS]** Apresente (explique), como suas palavras, em cada uma das histórias de usuários os atributos contidos em INVEST são obtidos.
 - Independentes: as user stories são independentes umas das outras, no sentido de que a ordem na qual cada uma é implementada pode ser qualquer.
 - Negociável: As user stories são simples e podem ser reescritas e alteradas sem complicações.
 - Valiosa: Elas trazem valor ao projeto, satisfazem os requisitos básicos do projeto e não são supérfluas.

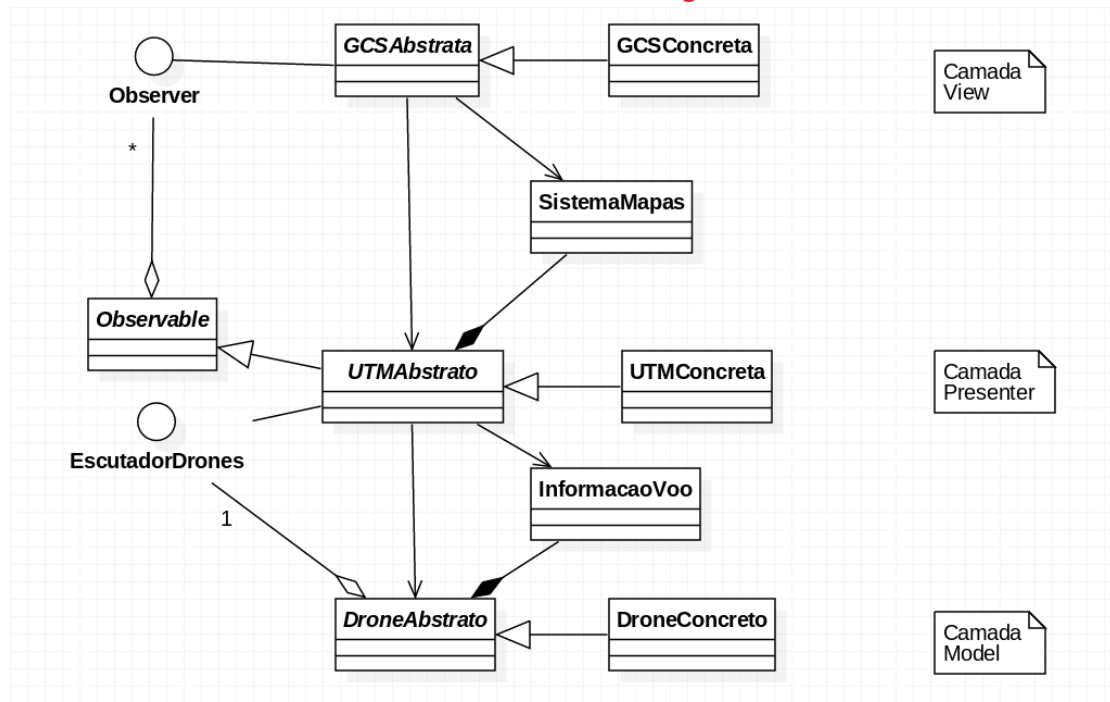
- Estimável: Elas tem o seu tempo (carga de trabalho) estimadas por meio dos users-points.
- Pequenas: São simples e não demandam muito tempo para serem concluídas (epics que deveriam ser divididos em user-stories menores).
- Testável: O bom entendimento delas é suficiente para que os requisitos sejam testados.

- 3) **[1.0 PTOS]** Perceba que na descrição do UTM-CTR informa que ele deve ser implementado de forma única, ou seja, não pode existir mais de uma instância dele rodando por vez. Qual o padrão de projeto que resolve essa questão? Explique.

O padrão de projeto Singleton resolve esse problema. Ele garante que cada classe (nesse caso um sistema) tenha apenas uma instância, e também prove um ponto de acesso global a ela. No caso de ser um sistema, um servidor que todos conhecem faria o papel do Singleton, com um ponto de acesso global a ele e também com apenas um dele funcionando, isto é, apenas uma instância.

- 4) **[2.0 PTOS]** O problema apresentado na Parte I, claramente nos remete a uma série de padrões aprendidos no ano de 2017 em CES 28. Entretanto, de forma bem explícita podemos ver o padrão arquitetural MVP (*Model View Presenter*) e o Observer. Usando o problema, construa um diagrama de classe que apresente uma solução para o problema.

IMPORTANTE: Não foi considerado o canal **c2 msg**, conforme o indicado no texto.



- 5) **[IMPLEMENTAÇÃO]** De posse do diagrama do exercício 4, usando linguagem Java implemente o mesmo. Construa uma classe principal (Main), que demonstre o correto funcionamento dos padrões usados em sua solução. Por exemplo, no caso do MVP deve ser apresentadas que as responsabilidades entre as entidades da arquitetura (model, view, controller) funcionam adequadamente.

- a. Obs1: Atente que não é necessário implementar nenhuma interface gráfica, onde na demonstração, deve-se imprimir na console, as mensagens de forma a entender o funcionamento do código gerado.
- b. Obs2: Para efeito do exemplo devem ser instanciados ao menos 3 instâncias de GCS, conseqüentemente 03 instâncias de Drones.
- c. Obs3: A solução deve tratar o problema apresentado na questão 3 (instância única do UTM-CTR).
- d. Salve todo o código gerado num pacote utm_v0.

IMPORTANTE: Não foi considerado o canal **c2 msg**, conforme o indicado no texto. Por isso o GCS não tem nenhum conhecimento dos Drones

CORREÇÃO:

- i. **[2.0 PTOS] – IMPLEMENTAR CORRETAMENTE A ARQUITETURA MVP**
- ii. **[1.0 PTOS] – IMPLEMENTAR UMA CLASSE MAIN QUE DEMONSTRE O MVP**
- iii. **[1.0 PTOS] – TRATAR O PROBLEMA DA QUESTÃO 5.C**

- 6) **[IMPLEMENTAÇÃO]** Transforme seu código, de forma a substituir sua classe principal (Main) por testes projetados em JUNIT e MOCKITO.
- a. Obs1: Lembre-se um teste, uma funcionalidade.
 - b. Obs2: Os nomes dos testes, devem lembrar o que está sendo testado.
 - c. Obs3: Em cada teste, deve-se ter um comentário (JAVADOC) do que está se fazendo.
 - d. Salve todo o código gerado num pacote utm_v1.

CORREÇÃO:

- i. **[1.0 PTOS] – USO CORRETO DO MOCKITO (NÃO USAR CLASSES FUNCIONAIS, QUANDO SE PODE MOCAR)**
- ii. **[2.0 PTOS] – ESTRATÉGIA CORRETA DE TESTES -> DEMONSTRAR EM TESTES SEPARADOS O MODEL, O VIEW, O CONTROLLER**
- iii. **[1.0 PTOS] – DEMONSTRAR EM TESTES A SOLUÇÃO DO PROBLEMA DA QUESTÃO 5.C**