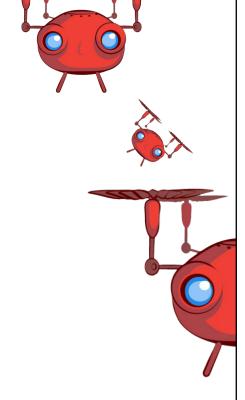
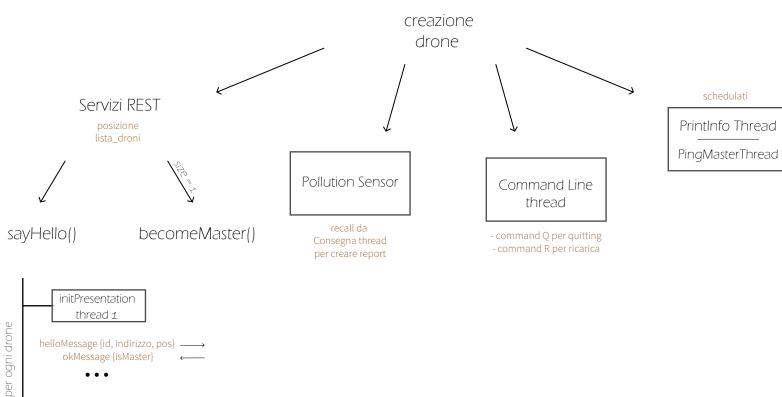
DRONAZON



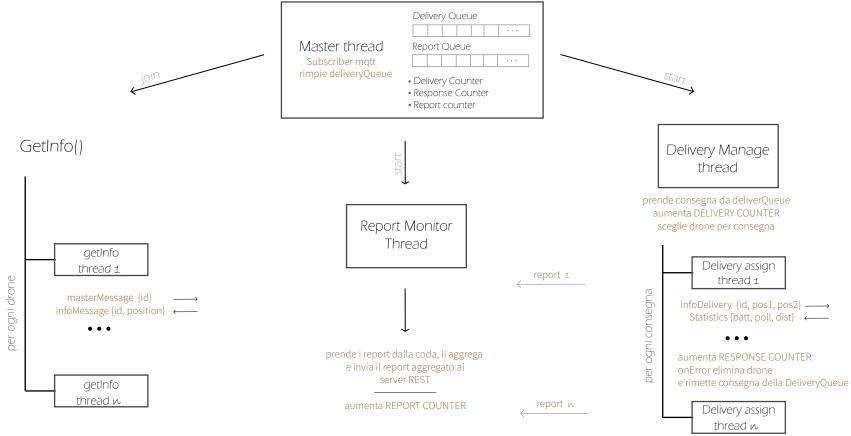
Naomi Demolli mat. 962322

Inizializzazione

initPresentation thread w



becomeMaster



Consegna

Master sceglie il drone migliore per la consegna e fa partire

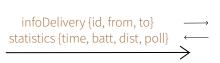
start

Delivery assign thread

il master setta il drone non available

se il Master cade, inizia elezione

se il DeliveryDrone cade, viene rimosso dall lista e la consegna è rimessa nella DeliveryQueue



Delivery Drone riceve l'ordine

Servizio consegna GRPC



Se la battery < 15 inizia la procedura di quitting

Aggiorna le statistiche del drone batteria, posizione, tot consegne

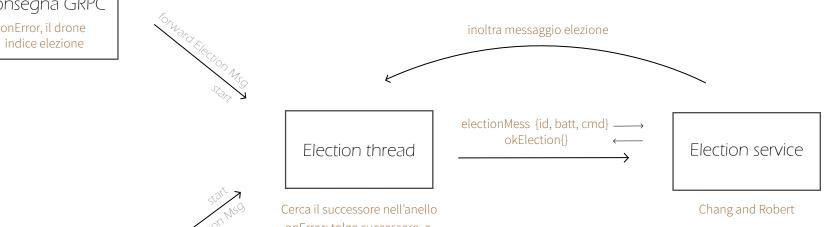
Drone settato available

Consegna thread

Calcola le statistiche

Elezione





Ping Thread

se il master = null

onError: tolgo successore, e scelgo quello dopo

Elezione - nuovo drone durante election

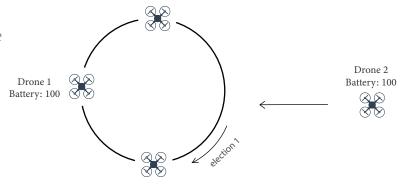
PROBLEMA A

Quando il drone 2, miglior candidato a diventare master, entra nell'anello non trova nessun master perché il drone 1 non ha ancora ricevuto il messaggio di "election 1", il drone 2 quindi indice l'elezione. Nel frattempo il drone 1 riceve il messaggio e diventa master, il messaggio "election 2" gira per l'intero anello, essendo 2 il candidato migliore, torna al drone $B \longrightarrow ho$ due master!

SOLUZIONE

Quando un drone entra nella rete non indice subito un'elezione anche se non sente il master. Un nuovo drone si può accorgere dell'assenza del master in due modi:

- nel momento in cui si presenta alla rete, ma in questo caso non fa niente, aspetta che l'elezione sia indetta dai droni già all'interno
- il PingMasterThread, questo thread parte in ritardo all'inizio, dando il tempo al nuovo drone di settare il master
 - Nel caso non venga settato il master, il PingMasterThread si renderà conto prima o poi che il master non c'è e manderà un messaggio di "election 2":
 - se il messaggio "election 1" è gia passato, il drone 1 diventa master. Un drone già master che riceve un messaggio "election 2" scarta il messaggio e inoltra nell'anello un messaggio "elected 1" per sicurezza
 - se il messaggio "election 1" non è già passato, il drone 2 si sostituisce nel messaggio e lo inoltra



Elezione - nuovo drone durante elected

PROBLEMA B

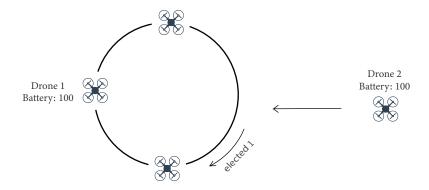
Il drone 2 entra nell'anello ma il messaggio "elected 1" è gia passato. Il nuovo drone non saprà chi è il master eletto.

SOLUZIONE

Un drone quando diventa master manda un messaggio - contenente l'ID del master - ad ogni drone, nella fase di presentazione. Un drone che riceve questo messaggio e ha settato master = null, setta il master e manda la sua posizione.

Un drone diventa master dopo aver ricevuto un "election" con il suo ID, un nuovo drone che entra dopo questo momento capisce chi è il master nel momento in cui, entrando, si presenta agli altri droni della rete.

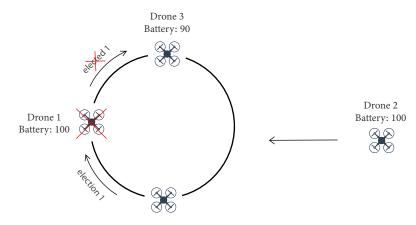
Nel caso - poco probabile - in cui il drone non sappia chi sia il master dopo la fase di presentazione di esso, il master prima o poi affiderà una consegna al drone 2, un drone che riceve una consegna da effettuare ma ha master = null, setta come master il drone che ha inviato la consegna e la porta a termine.



Elezione - caduta master pre elected

PROBLEMA C

Il drone 1 riceve il messaggio di "election 1" ma cade prima di poter inviare il messaggio "elected 1".



SOLUZIONE 1

Ciascun drone ha un PingMasterThread che controlla se il drone conosce o meno il master.

Nella soluzione 1 il Ping Thread non controlla se il drone è già partecipant, se non trova il master indice un'elezione.

Il drone 3 è il miglior candidato dopo il drone 1, il pingMasterThread del drone si accorge che il master non c'è, manda un messaggio di "election 3", il suo messaggio viene inoltrato lungo tutto l'anello - è il candidato migliore - fino a che il drone 3 diventa master.

Gli altri droni che si accorgono che non c'è un master mandano un messaggio di "election" ma ci sarà un altro drone nell'anello che è un candidato migliore con partecipant = true e quindi scarterà il messaggio.

CONTRO: vengono indette più elezioni del necessario

Elezione - caduta master pre elected

PROBLEMA C

Il drone 1 riceve il messaggio di "election 1" ma cade prima di poter inviare il messaggio "elected 1".

SOLUZIONE 2

Ciascun drone ha un PingMasterThread che controlla se il drone conosce o meno il master.

Nella soluzione 2 il Ping Thread controlla se il drone è già partecipant, se non è partecipant indice elezione.

```
while(drone.isPartecipant()){
   try {waitTime();}
   catch (InterruptedException e) {e.printStackTrace();}
}
```

PRO: vengono indette meno elezioni in condizioni normali

CONTRO: il problema C non viene risolto perchè nessuno inizierà una nuova elezione essendo tutti partecipant = true Bisogna aspettare l'entrata di un nuovo drone e far valere un'assuzione: gli ID dei droni devono essere crescenti

ASSUNZIONE: ID sono crescenti, questo garantisce che il nuovo drone sarà sempre il candidato migliore e il suo "election" girerà per l'anello

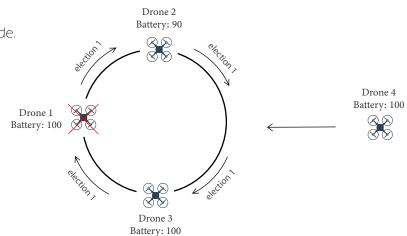
Elezione - caduta master in election

PROBLEMA D

Il drone 1, il miglior candidato, manda il messaggio "election 1" ma cade. Il messaggio verrà reinoltrato da ogni nodo dell'anello senza fine.

SOLUZIONE 1

Se il Ping Thread **non controlla partecipant**, prima o poi partirà un'altra elezione dal miglior drone rimasto, portando all'elezione: un drone che diventa master e riceve il messaggio di election 1 lo scarta.



SOLUZIONE 2

Se il Ping Thread **controlla partecipant** - se sono tutti partecipant - nessun drone nella rete farà partire un'elezione e il messaggio continuerà a girare e nessun drone verrà eletto.

Bisogna attendere che un nuovo drone entri nella rete e che valga l'assunzione sugli ID: il nuovo drone indice un'elezione, essendo il candidato migliore, il suo messaggio viene inoltrato da tutti , diventerà master e alla ricezione di election 1 lo scarterà.

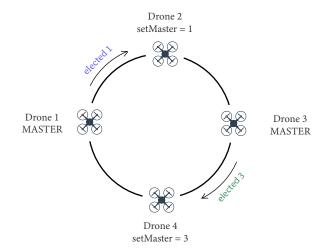
Elezione - strategia di recovery

PROBLEMA A

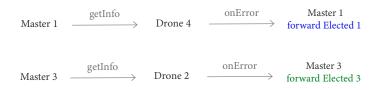
Il master appena eletto si presenta ai droni della rete con il proprio ID per avere le posizioni e la batteria aggiornate, ogni deliveryDrone che riceve questo tipo di richiesta esegue un controllo tra l'ID del master che ha salvato a fine elezione e l'ID del master che si sta presentando. Se gli ID non coincidono l'elezione si è conclusa erroneamente

RECOVERY

Il drone che rileva l'errore solleva l'onError del master con un'eccezione ErrorMasterID, il master che riceve un onError sull'ID del master inoltra un messaggio di "elected" con sè stesso.



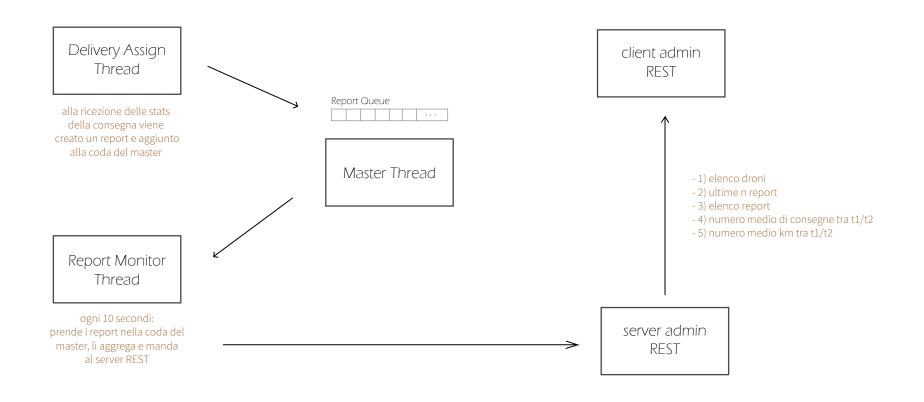
Esempio: due droni diventano master



Master 1 riceve elected 3 e capisce che c'è un altro master e che è migliore rispetto a lui si setta master = false e quitta i servizi da master (sub Mqtt, Delivery Manage, report Monitor) e inoltra il messaggio elected 3

Master 3 riceve elected 1 ma vede di essere il master migliore tra i due, sostituisce il suo ID nel messaggio di elected e lo inoltra al drone successivo

Report



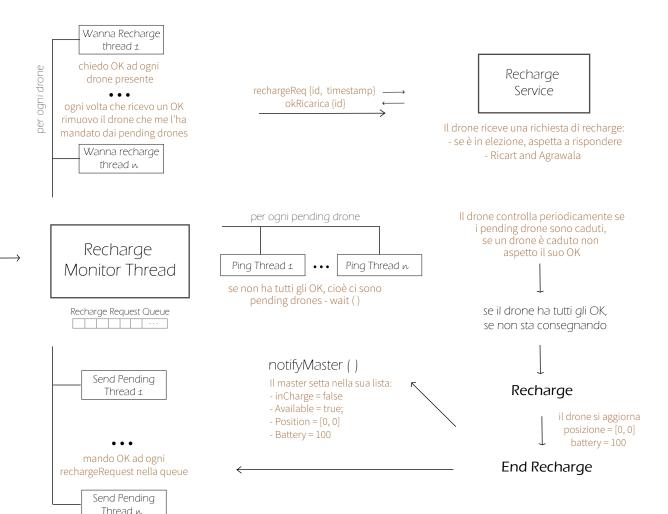
Ricarica

Command Line

Thread

Inserire 'R' e viene

settato wannaCharge



Ricarica - Elezione - Consegna

DRONE IN ELEZIONE

Il drone riceve una richiesta di recharge	Risponde quando finisce elezione	cerco di posticipare la ricaric
Il drone vuole ricaricarsi	Ricarica quando finisce elezione	a dopo l'elezione
Al drone è affidata una consegna	Se in elezione, non c'è master	

DRONE IN RICARICA

Drone riceve messaggio election	Drone partecipa con battery = 100	 getUpdateBattery ()
Al drone è affidata una consegna	Notifica il master di essere inCharge	

DRONE IN CONSEGNA

Drone vuole ricaricarsi	Ricarica quando finisce la consegna	
Drone riceve messaggio election	Partecipa all'elezione con battery - 10	 getUpdateBattery ()

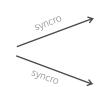
Lock

Available Lock

Consegna GRPC - onNext dopo aver consegnato si setta available

Quitting Thread se il drone è non available aspetta

Recharge Monitor Thread ho tutti gli OK, il drone finisce di consegnare e si ricarica Choosing
Drone Lock



Delivery Manage Thread

sceglie drone per consegna

 $\ \, \hbox{Delivery Assign Thread - onNext} \\$

aggiorna il drone che ha finito la consegna

Response counter Lock



Delivery Assign Thread - onNext/onError quando riceve risposta alla consegna, ResponseCounter++

Master Thread - quit ()

se delivery Counter != response Counter non ha ancora ricevuto alcune risposte Partecipant
Lock



ForwardElectionMessage ()

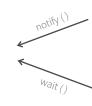
con "elected" si setta q partecipant = false

Ouitting Thread se il drone è in elezione

Ricarica Impl

se riceve richiesta di recharge ma è in elezione, aspetta a rispondere

Report counter Lock



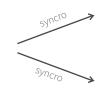
Delivery Assign Thread - onError
ReportCounter++

Report Monitor Thread increase ReportCounter (n)

Master Thread - quit ()

se delivery Counter != report Counter non ha ancora ricevuto tutti i report

Update Drone Lock



Print Info Thread

stampa info sul drone,

Consegna GRPC

a fine consegna, il drone aggiorna le proprie statistiche