# Protokoll 13.5.

VM Daten  
Benutzername: virtubuntu

## Zeitlicher Ablauf

Pflichtenheft bis **Mittwoch, 28.5. 14:00** (Ersatztermin für 29.5.)

## Notizen zum Pflichtenheft

Inhalte der Metadaten schon als Bestandteil des Pflichtenheftes  
-> überlegen, was jeweils möglich ist  
Bandbreite etc. z.B. mitschicken

GUI Überlegungen (auch schon fürs Pflichtenheft)  
vgl. Nagios

## „Technische“ Hinweise/Fragestellungen

Nachrichten werden an „topic“ publiziert, werden am anderen ende abonniert (n:n)  
Nachrichten sind eigene Datentypen

Zusätzliches *topic* (-> neue kanten zwischen den knoten) -> vgl. gestrichelte Linien in Abb. 2 im Lastenheft.

Ziel: Ursprüngliche ROS-Knoten nicht verändern, Mechanismus letztlich in Publisher einbauen

Eingehende oder ausgehende Metadaten publishen?  
=> Reicht es, eingehende Kanten zu überwachen?

Eingehende überwachen: ROS-core kontaktieren, Daten vervollständigen  
Vorteil: weniger Aufwand im Sendemechanismus

Ausgehende überwachen: z.B. Tests möglich, an wie viele Knoten Daten geschickt werden

(-> beachten, Tests als Bestandteil des Pflichtenheftes)

Erweiterung des Systems durch Einfügen oder Vererbung überlegen (allerdings erst **im Entwurf relevant**) (Kindklassen für Subscriber und Publisher -> Konstruktoren abändern)