



## **FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA**

### **DESARROLLO DE UN MÓDULO QUE IMPLEMENTE LAS FUNCIONALIDADES DEL PROTOCOLO RTPS PARA SER UTILIZADO EN APLICACIONES DISTRIBUIDAS DE TIEMPO REAL**

**PROYECTO PREVIO A LA OBTENCIÓN DEL TÍTULO DE INGENIERO EN  
ELECTRÓNICA Y REDES DE INFORMACIÓN**

**ALEJANDRA BEATRIZ TELLO GONZÁLEZ**  
[alejitat\\_28@hotmail.com](mailto:alejitat_28@hotmail.com)

**ANDRÉS XAVIER RUBIO PROAÑO**  
[andresrubiop@msn.com](mailto:andresrubiop@msn.com)

**DIRECTOR: ING. XAVIER CALDERÓN, MSc.**  
[xavier.calderon@epn.edu.ec](mailto:xavier.calderon@epn.edu.ec)

Quito, Agosto 2015

ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL – EPN  
CARRERA DE INGENIERÍA EN ELECTRÓNICA Y REDES DE INFORMACIÓN

AUTORÍA DE RESPONSABILIDAD

Alejandra Beatriz Tello González

Andrés Xavier Rubio Proaño

El proyecto de titulación denominado “**Desarrollo de un módulo que implemente las funcionalidades del protocolo RTPS para ser utilizado en aplicaciones distribuidas de tiempo real.**” ha sido desarrollado con base a una investigación exhaustiva, respetando derechos intelectuales de terceros, cuyas fuentes se incorporan en la bibliografía.

Consecuentemente este trabajo es de nuestra autoría.

En virtud de esta declaración, nos responsabilizamos del contenido, veracidad y alcance científico del proyecto de grado en mención.

A través de la presente declaración cedemos nuestros derechos de propiedad correspondientes a este trabajo, a la Escuela Politécnica Nacional, según lo establecido por la Ley de Propiedad intelectual, por su Reglamento y por la normativa institucional vigente.

Quito, Agosto de 2015

---

Andrés Xavier Rubio Proaño

---

Alejandra Beatriz Tello González

ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL - EPN  
CARRERA DE INGENIERÍA EN ELECTRÓNICA Y REDES DE INFORMACIÓN

CERTIFICADO

Ing. Xavier Calderón, MSc.

CERTIFICA

Que el trabajo titulado **“Desarrollo de un módulo que implemente las funcionalidades del protocolo RTPS para ser utilizado en aplicaciones distribuidas de tiempo real.”**, realizado por Alejandra Beatriz Tello González y Andrés Xavier Rubio Proaño, ha sido guiado y revisado periódicamente y cumple normas estatutarias establecidas por la EPN, en el Reglamento de Estudiantes de la Escuela Politécnica Nacional - EPN.

Debido a que este trabajo cumple con los requisitos establecidos por la institución, se recomienda su publicación.

El mencionado trabajo consta de dos documentos empastados y dos discos compactos (CD) los cuales contienen los archivos en formato PDF. Autorizan a Alejandra Beatriz Tello González y Andrés Xavier Rubio Proaño que lo entregue al Ing. David Mejía, en su calidad de Coordinador de la Carrera de Ingeniería en Electrónica y Redes de Información.

Quito, Agosto de 2015

---

Ing. Xavier Calderón. MSc.

Director

ESCUELA POLITÉCNICA NACIONAL – EPN  
CARRERA DE INGENIERÍA ELECTRÓNICA Y REDES DE INFORMACIÓN

AUTORIZACIÓN

Nosotros, Alejandra Beatriz Tello González y Andrés Xavier Rubio Proaño

Autorizamos a la Escuela Politécnica Nacional - EPN la publicación, en la biblioteca virtual de la institución, el trabajo “**Desarrollo de un módulo que implemente las funcionalidades del protocolo RTPS para ser utilizado en aplicaciones distribuidas de tiempo real.**”, cuyo contenido, ideas y criterios son de nuestra exclusiva responsabilidad y autoría.

Quito, Agosto de 2015

---

Andrés Xavier Rubio Proaño

---

Alejandra Beatriz Tello González

Andrés Xavier Rubio Proaño

DEDICATORIA

Andrés Xavier Rubio Proaño

Alejandra Beatriz Tello González

DEDICATORIA

Alejandra Beatriz Tello González

Andrés Xavier Rubio Proaño

AGRADECIMIENTO

Andrés Xavier Rubio Proaño

Alejandra Beatriz Tello González

AGRADECIMIENTO

Alejandra Beatriz Tello González

## ÍNDICE DE CONTENIDO

ÍNDICE DE CONTENIDO .....	viii
ÍNDICE DE TABLAS .....	xii
ÍNDICE DE FIGURAS.....	xiii
RESUMEN .....	xvi
1. CAPÍTULO I.....	1
MARCO TEÓRICO.....	1
1.1. INTRODUCCIÓN.....	1
1.2. MIDDLEWARES .....	1
1.3. SISTEMAS DISTRIBUIDOS .....	3
1.4. MIDDLEWARES DE TIEMPO REAL .....	5
1.4.1. CORBA y RT-CORBA.....	6
1.4.2. The Ada Distributed Systems Annex .....	11
1.4.3. The Distributed Real-Time Specification for Java.....	14
1.4.4. The Data Distribution Service for Real-Time Systems.....	16
1.5. COMPARACIÓN ENTRE LAS DIFERENTES TECNOLOGÍAS DE MIDDLEWARES DE COMUNICACIÓN DE TIEMPO REAL .....	19
1.5.1. Gestión de los recursos del procesador .....	20
1.5.2. Gestión de recursos de red .....	23
1.5.3. Cuadro Comparativo de las diferentes tecnologías .....	25
1.6. CARACTERÍSTICAS Y FUNCIONALIDADES DEL DDS.....	26

1.6.1. Características .....	26
1.6.2. Funcionalidades.....	41
2.    CAPÍTULO II.....	47
ANÁLISIS DE REQUISITOS PARA LA IMPLEMENTACIÓN DE UN MÓDULO	
QUE SOPORTE EL PROTOCOLO RTPS .....	47
2.1.INTRODUCCIÓN.....	47
2.2.ANÁLISIS DE PAQUETES DE LOS DIFERENTES MENSAJES RTPS .....	47
2.2.1. Estructura de los mensajes RTPS .....	47
2.2.2. Estructura de los submensajes RTPS .....	48
2.2.3. AckNackSubmessage .....	49
2.2.4. DataSubmessage.....	52
2.2.5. DataFragSubmessage .....	57
2.2.6. GapSubmessage .....	62
2.2.7. HeartbeatSubmessage.....	65
2.2.8. HeartBeatFragSubmessage.....	68
2.2.9. InfoDestinationSubmessage .....	71
2.2.10. InfoReplySubmessage.....	73
2.2.11. InfoSourceSubmessage .....	74
2.2.12. InfoTimestampSubmessage.....	76
2.2.13. NackFragSubmessage .....	78
2.2.14. PadSubmessage .....	80

2.2.15. InfoReplyIp4Submessage.....	81
2.3. ANÁLISIS DE REQUISITOS .....	83
2.4. MÓDULO DDS .....	83
2.4.1. Publicador.....	83
2.4.2. Suscriptor .....	84
2.4.3. Topic.....	84
2.5. MECANISMO Y TÉCNICAS PARA EL ALCANCE DE LA INFORMACIÓN	
87	
2.6. LECTURA Y ESCRITURA DE DATOS .....	88
2.6.1. Escritura de Datos .....	88
2.6.2. Ciclo de Vida de los Topic-Instances .....	89
2.6.3. Lectura de Datos.....	91
2.6.4. Datos y Metadatos .....	92
2.6.5. Notificaciones.....	93
2.7. MÓDULO RTPS .....	94
2.7.1. Módulo estructura .....	94
2.7.2. Módulo Mensajes .....	97
2.7.3. Módulo Comportamiento .....	106
2.7.4. Módulo Descubrimiento.....	124
3. CAPÍTULO III .....	142
DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN MÓDULO QUE PERMITA INTERACTUAR AL PROTOCOLO RTPS CON DDS .....	142

4. CAPÍTULO IV .....	192
PRUEBAS.....	239
5. CAPÍTULO V .....	1
CONCLUSIONES Y RECOMENDACIONES.....	1
5.1. Conclusiones .....	1
5.2. Recomendaciones.....	1
REFERENCIA BIBLIOGRÁFICA .....	<b>¡Error! Marcador no definido.</b>
ANEXOS .....	8

## ÍNDICE DE TABLAS

Tabla 1-1. Ejemplos de los modelos de sistemas distribuidos .....	4
Tabla 1-2. Capacidades de Tiempo-Real de los Estándares de Distribución .....	25
Tabla 1-3. Políticas de QoS del DDS .....	37
Tabla 2-1. Tipos IDL primitivos.....	86
Tabla 2-2. Tipos IDL template. ....	86
Tabla 2-3. Tipos IDL compuestos. ....	86
Tabla 2-4. Operadores para Filtros DDS y Condiciones de Consulta.....	88
Tabla 2-5. Administración del Ciclo de Vida Automática .....	90
Tabla 2-6. Clases y Entidades RTPS.....	95
Tabla 2-7. Combinación de atributos posibles en lectores asociados con escritores .....	109
Tabla 2-8. Transiciones del comportamiento en mejor esfuerzo de un Writer sin estado con respecto a cada ReaderLocator .....	111
Tabla 2-9. Transiciones del comportamiento en confiable de un Writer sin estado con respecto a cada ReaderLocator.....	113
Tabla 2-10. Transiciones del comportamiento en mejor esfuerzo de un Writer con estado con respecto a cada ReaderLocator .....	115
Tabla 2-11. Transiciones del comportamiento en confiable de un Writer con estado con respecto a cada ReaderLocator.....	117
Tabla 2-12. Transiciones del comportamiento en mejor esfuerzo de un Reader sin estado ..	121
Tabla 2-13. Transiciones del comportamiento en mejor esfuerzo de un Reader con estado con respecto a cada Writer asociado .....	121
Tabla 2-14. Transiciones del comportamiento en confiable de un Reader con estado con respecto a su Writer asociado.....	123

## ÍNDICE DE FIGURAS

Figura 1-1. Servicios básicos provistos por el middleware de distribución .....	3
Figura 1-2. Arquitectura de CORBA .....	7
Figura 1-3. Comunicación entre entidades CORBA.....	9
Figura 1-4. Diagrama de secuencia de una llamada remota síncrona.....	13
Figura 1-5. Diagrama de secuencia de una llamada remota asíncrona. ....	15
Figura 1-6. Sistema Distribuido que consta de tres participantes en un solo Dominio .....	18
Figura 1-7 Línea de tiempo en los estándares de tiempo real.....	26
Figura 1-8. Arquitectura del Middleware DDS.....	28
Figura 1-9. Modelo DCPS y sus relaciones .....	31
Figura 1-10. Modelo DLRL.....	33
Figura 1-11. Módulos RTPS .....	35
Figura 1-12. Modelo Suscriptor-Solicitado y Publicador-Ofertado.....	38
Figura 1-13. Interoperabilidad del API .....	39
Figura 1-14. Interoperabilidad del Protocolo de Conexión .....	40
Figura 1-15. Parámetros de QoS definidos por DDS.....	41
Figura 1-16. Control del tiempo en DDS .....	44
Figura 2-1. Estructura general mensaje RTPS .....	47
Figura 2-2. Cabecera del Mensaje RTPS .....	48
Figura 2-3. Estructura de los submensajes RTPS .....	48
Figura 2-4. Estructura del submensaje AckNack .....	49
Figura 2-5. Estructura del submensaje Data .....	52
Figura 2-6. Estructura del submensaje DataFrag .....	58
Figura 2-7. Estructura del submensaje Gap .....	63
Figura 2-8. Estructura del submensaje Heartbeat .....	65

Figura 2-9. Estructura del submensaje HeartBeatFrag .....	69
Figura 2-10. Estructura del submensaje InfoDestination.....	71
Figura 2-11. Estructura del submensaje InfoReply.....	73
Figura 2-12. Estructura del submensaje InfoSource .....	74
Figura 2-13. Estructura del submensaje InfoTimestamp .....	76
Figura 2-14. Estructura del submensaje NackFrag .....	78
Figura 2-15. Estructura del submensaje Pad.....	80
Figura 2-16. Estructura del submensaje InfoReplyIp4 .....	81
Figura 2-17. Objeto Topic y sus componentes.....	85
Figura 2-18. Módulo Estructura.....	95
Figura 2-19. HistoryCache.....	97
Figura 2-20. Estructura del mensaje RTPS. ....	98
Figura 2-21. Estructura de la cabecera del mensaje RTPS. ....	99
Figura 2-22. Estructura de los submensajes RTPS. ....	99
Figura 2-23. Receptor RTPS.....	101
Figura 2-24. Elementos de submensaje RTPS. ....	103
Figura 2-25. Submensajes RTPS.....	105
Figura 2-26. Comportamiento de un Writer sin estado con WITH_KEY Best-Effort con respecto a cada ReaderLocator .....	111
Figura 2-27. Comportamiento de un Writer sin estado con WITH_KEY Reliable con respecto a cada ReaderLocator.....	112
Figura 2-28. Comportamiento de un Writer con estado con WITH_KEY Best-Effort con respecto a cada ReaderLocator .....	115
Figura 2-29. Comportamiento de un Writer con estado con WITH_KEY Reliable con respecto a cada ReaderLocator.....	117

Figura 2-30. Comportamiento de un Reader sin estado con WITH_KEY Best-Effort .....	120
Figura 2-31. Comportamiento de un Reader con estado con WITH_KEY Best-Effort con respecto a cada Writer asociado.....	121
Figura 2-32. Comportamiento de un Reader con estado con WITH_KEY Reliable con respecto a cada Writer asociado .....	122
Figura 2-33. SPDPdiscoveredParticipantData.....	129
Figura 2-34. El built-in Endpoint usado por el SPDP.....	129
Figura 2-35. El built-in Endpoint usado por el SPDP. ....	130
Figura 2-36. Ejemplo de asignación de los DDS built-in Entity correspondientes con RTPS built-in Endpoint. ....	132
Figura 2-37. Los tipos de datos asociados con built-in Endpoint utilizado por el SEDP. ....	134
Figura 2-38. El built-in Endpoint y los DataType asociados con su respectivo HistoryCache. ....	135

**RESUMEN**

Aquí va el resumen

Palabras Clave:

## 1. CAPÍTULO I

### MARCO TEÓRICO

#### 1.1. INTRODUCCIÓN

En el presente capítulo se presenta el fundamento teórico necesario para el desarrollo de este proyecto. Inicialmente se describe el estado actual de los middlewares de comunicaciones de tiempo real y se presenta un estudio de cada tecnología encontrada incluyendo al middleware DDS. Posteriormente se realiza una comparación entre las tecnologías descritas anteriormente, donde se detalla las ventajas y desventajas del uso de cada una de las mismas. Finalmente se analiza características y funcionalidades más específicas definidas en el estándar publicado por la OMG sobre DDS y su interoperabilidad con el protocolo RTPS.

#### 1.2. MIDDLEWARES

El middleware es una capa de software intermedio, el cual se encarga de simplificar el manejo y la programación de aplicaciones, tratando de mantener la complejidad de redes y sistemas heterogéneos transparentes al usuario, por lo que se ha convertido en una herramienta esencial para el desarrollo de sistemas distribuidos.

El concepto de middlewares es muy amplio y cuenta con varias funcionalidades:

- Middleware de Comunicaciones, el cual es una abstracción de los detalles de bajo nivel relacionados con la distribución y la comunicación.
- Middleware de Componentes (Klefstad, Schmidt, & O'Ryan, 2002), el cual se basa en un modelo formal que permite el desarrollo de sistemas mediante el ensamblaje de módulos de software reutilizables (componentes), los cuales han sido desarrollados previamente por otros, independientemente de la aplicación que será utilizada.

- Middleware basado en modelos o Middleware MD<sup>1</sup> (Gokhale, et al., 2008), el cual se centra principalmente en la consecución de un proceso de desarrollo sostenible en términos de costos, tiempos de desarrollo, y la calidad, combinando un middleware de componentes con el desarrollo de software basado en modelos.
- Middleware Adaptativo (Blair, et al., 2001), el cual permite la reconfiguración de aplicaciones distribuidas para modificar funcionalidades, el uso de recursos, configuraciones de seguridad, etc.
- Middleware Sensible al Contexto (Rouvoy, et al., 2009), el cual es capaz de interactuar con el entorno en el que las aplicaciones distribuidas se ejecutan y toman acción para hacer cambios en el tiempo de ejecución.

Profundizando en el ámbito de comunicaciones, se toma el primer grupo anteriormente descrito, que corresponde a los Middleware de Comunicaciones, el cual proporciona las bases para el desarrollo de middlewares de alto nivel. Este tipo de middlewares maneja internamente los detalles del proceso de interconexión entre nodos que por lo general incluye las siguientes características básicas:

- Direccionamiento o asignación de identificadores a entidades con la finalidad de indicar su ubicación.
- Marshalling<sup>2</sup> o transformación de los datos en una representación adecuada para la transmisión sobre la red.

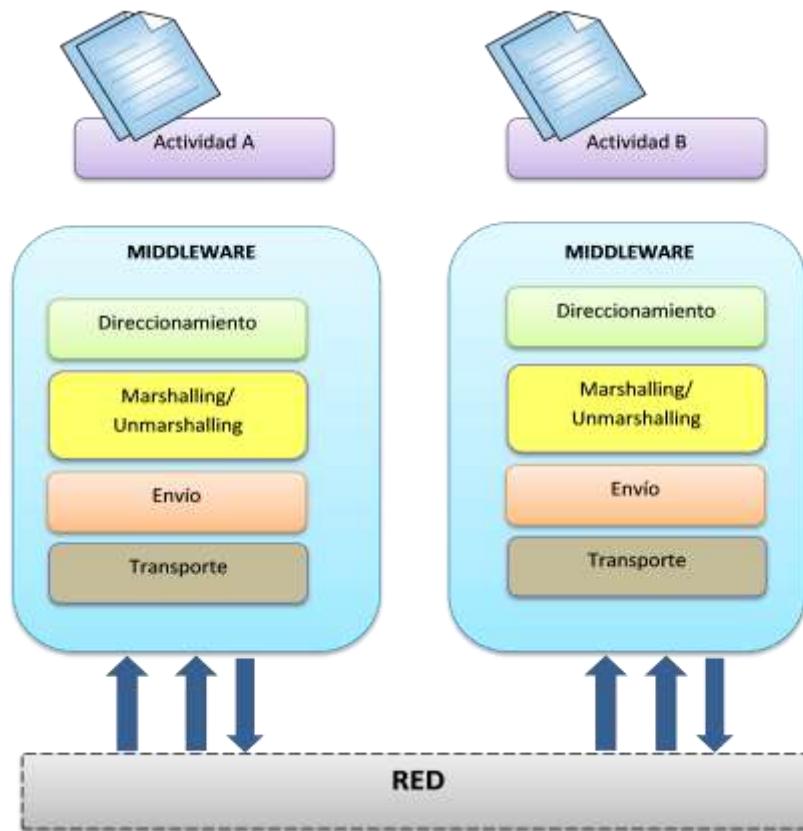
---

<sup>1</sup> Middleware MD, corresponde al Model-Driven Middleware en su traducción al español.

<sup>2</sup> Marshalling, es un mecanismo ampliamente usado para transportar objetos a través de una red.

- Envío o la asignación de cada solicitud a un recurso de ejecución para su procesamiento.
- Transporte o establecimiento de un enlace de comunicaciones para el intercambio de mensajes entre redes vía unicast o multicast.

En la Figura 1-1. Se puede apreciar los servicios básicos que provee un middleware.



*Figura 1-1. Servicios básicos provistos por el middleware de distribución*

### 1.3. SISTEMAS DISTRIBUIDOS

Debido a la estabilidad y a su impacto en la industria, los middlewares de distribución están estandarizados. Existen varios modelos de sistemas distribuidos donde la comunicación ha sido abstraída dentro de middlewares, entre estos modelos tenemos a:

- RPC<sup>3</sup>

---

<sup>3</sup> RPC. Remote Procedure Calls

- DOM<sup>4</sup>
- MOM<sup>5</sup>
- Data-Centric Model
- Tuplespaces paradigm<sup>6</sup>

Dentro de estos modelos de sistemas distribuidos se tiene como ejemplos más representativos las siguientes tecnologías detalladas en la Tabla 1-1.

*Tabla 1-1. Ejemplos de los modelos de sistemas distribuidos*

Modelos de Sistemas Distribuidos	Ejemplos
<b>RPC</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Open Software Foundation/Distributed Computing Environment (OSF/DCE)</li> <li>• Distributed Systems Annex of Ada (DSA) (ISO/IEC, et al., 2006)</li> </ul>
<b>DOM (Kim, 2000)</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Common Object Request Broker Architecture (CORBA) (OMG, Corba Core Specification. v3.2., 2011)</li> <li>• Java Remote Method Invocation (RMI) (Sun Microsystems, 2004)</li> <li>• Distributed Systems Annex of Ada (DSA)</li> </ul>
<b>MOM</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Java Message Service (JMS) (Sun Microsystems, 2002)</li> <li>• Data Distribution Service for Real-Time Systems (DDS) (OMG, Data Distribution Service for Real-Time Systems. v1.2., 2007)</li> </ul>
<b>Data-Centric Model</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Data Distribution Service for Real-Time Systems (DDS)</li> </ul>

<sup>4</sup> DOM. Distribution based on objects

<sup>5</sup> MOM. Distribution based on messages

<sup>6</sup> Tuplespaces paradigm. Distributed Stream Computing

### Tuplespaces paradigm

- JavaSpaces (Freeman, Hupfer, & Arnold, 1999)
- Simple Scalable Streaming System (S4) (Neumeyer, Robbins, Nair, & Kesari, 2010)
- S-NET (Grelck, Julju, & Penczek, 2012)

## 1.4. MIDDLEWARES DE TIEMPO REAL

A diferencia de los sistemas de propósito general, un sistema de tiempo real se define como un tipo especial de sistema cuya corrección lógica se basa tanto en la exactitud como también en la disminución de retardos en la información. Sin embargo, no es suficiente que el software haya sido programado con una lógica correcta; las aplicaciones también deben satisfacer determinadas restricciones temporales. Para este fin, las aplicaciones en tiempo real se basan en un esquema de planificación para especificar un criterio para ordenar el uso de recursos del sistema.

El problema de obtener predicciones temporales computacionalmente factibles, fiables y precisas, puede ser resuelto mediante la aplicación de diferentes técnicas analíticas para un solo procesador, multiprocesador o sistemas de tiempo real distribuido (Davis & Burns, 2011).

En el caso de los sistemas distribuidos, este proceso es un reto incluso para los sistemas distribuidos aparentemente simples en donde las dependencias complejas entre los datos o subprocesos asignados en diferentes procesadores podrían estar presentes, y por lo tanto, las redes y los procesadores se deben programar juntos (Perathoner, et al., 2007) (Liu & Layland, 1973) (Sha, Rjkumar, & Lehoczky, 1990).

En los sistemas de propósito general, el uso de la tecnología de middlewares tiene como objetivo facilitar la programación de aplicaciones distribuidas. Con este fin, el middleware proporciona una abstracción de alto nivel de los servicios ofrecidos por los sistemas operativos, sobre todo los relacionados con la comunicación. Por lo tanto, los desarrolladores solo son

responsables de definir que parte de la aplicación puede ser accesible de forma remota, mientras el middleware establece y gestiona transparentemente la comunicación entre los nodos del sistema distribuido. Además, los sistemas en tiempo real también se benefician de estas abstracciones de alto nivel.

Sin embargo, los middlewares de propósito general no se pueden aplicar directamente a sistemas de tiempo real. En general, el proceso de distribución presenta varias posibles fuentes de indeterminismo, incluyendo los algoritmos de marshalling/unmarshalling, transmisión y recepción de colas para mensajes de red, retrasos en el servicio de transporte, o en él envío de solicitudes.

El middleware de tiempo real apunta a resolver estos problemas mediante la implementación de mecanismos previsibles, tales como el uso de redes de comunicación en tiempo real de propósito especial o la gestión de parámetros de planificación<sup>7</sup>. En consecuencia, este tipo de middleware se dirige no solo a los problemas de distribución, sino también debe proporcionar a los desarrolladores los mecanismos que permitan que el comportamiento temporal de la aplicación distribuida sea determinístico.

#### **1.4.1. CORBA y RT-CORBA<sup>8</sup>**

CORBA (OMG, Corba Core Specification. v3.2., 2011) es un middleware basado en el modelo de sistema distribuido basado en DOM, el cual utiliza el paradigma Cliente-Servidor y cuya característica principal es facilitar y la interoperabilidad entre aplicaciones heterogéneas<sup>9</sup>. CORBA fue desarrollado por un consorcio industrial llamado OMG<sup>10</sup>, una visión general de la arquitectura CORBA se muestra en la figura 1-2.

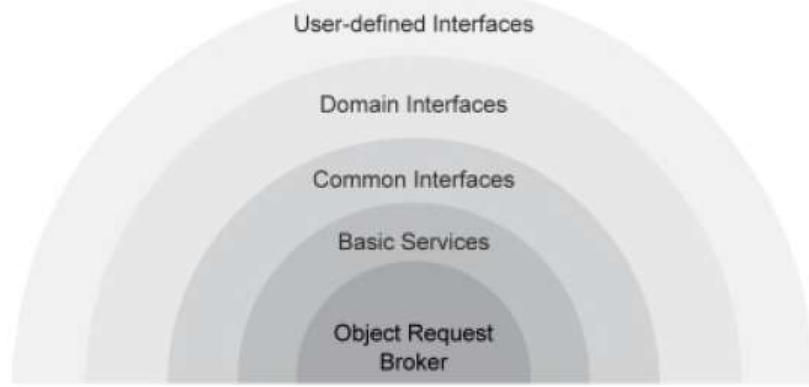
---

<sup>7</sup> Planificación, se refiere al término scheduling.

<sup>8</sup> RT-CORBA, CORBA de tiempo real

<sup>9</sup> Aplicaciones Heterogéneas, Se refiere a las aplicaciones codificadas en diferentes lenguajes de programación, ejecución en diferentes plataformas y/o las implementaciones de middlewares desarrolladas por diferentes empresas.

<sup>10</sup> OMG, Object Management Group.



*Figura 1-2. Arquitectura de CORBA*

*(Pérez & Gutiérrez, 2014)*

Esta arquitectura está integrada por los siguientes componentes:

- *Object Request Broker*, ORB representa el núcleo del middleware y es responsable de coordinar la comunicación entre los nodos cliente y servidor.
- *Interfaces del Sistema*, Estas consisten en un conjunto de interfaces agrupadas en función de su ámbito de aplicación, que incluyen:
  - Una colección de servicios básicos, que dan soporte al ORB, por ejemplo, la ubicación de objetos remotos, la concurrencia y la persistencia.
  - Un conjunto de interfaces comunes a través de una amplia gama de dominios de aplicación, por ejemplo, la administración de bases de datos, la compresión de la información y la autenticación.
  - Un conjunto de interfaces para un dominio particular de la aplicación, por ejemplo, las telecomunicaciones, la banca y las finanzas.
  - Interfaces definidas por Usuario, las cuales no se encuentran estandarizadas.

Puesto que no hay software, sistema operativo, o lenguaje de programación que reúna todos los requisitos industriales, el objetivo principal de CORBA es proporcionar soluciones para dar soporte a los sistemas heterogéneos, basándose en dos aspectos básicos:

- *Middleware con independencia de lenguaje o Multilenguaje*, Los objetos CORBA están definidos por el uso de un lenguaje de descripción llamado Interface Definition Language o IDL<sup>11</sup>. Actualmente, dentro del estándar CORBA existen las normas para la asignación de tipos de datos para varios lenguajes de programación tales como Ada, java o C.
- *Middleware con independencia de plataforma o Interoperabilidad*, CORBA define un protocolo de transporte genérico denominado General Inter-ORB Protocol o GIOP. Este protocolo garantiza la interoperabilidad entre objetos CORBA independientemente de si se asignan a los ORB de diferentes fabricantes o para diferentes plataformas. El protocolo Internet Inter-ORB o IIOP es la especificación de asignación del protocolo GIOP sobre redes TCP/IP, que son consideradas el transporte base para las implementaciones en CORBA.

La comunicación entre los nodos es llevada a cabo mediante el uso de varias entidades CORBA como se ilustra en la Figura 1-3 y se describe a continuación.

---

<sup>11</sup> IDL, Lenguaje de definición de interfaces.

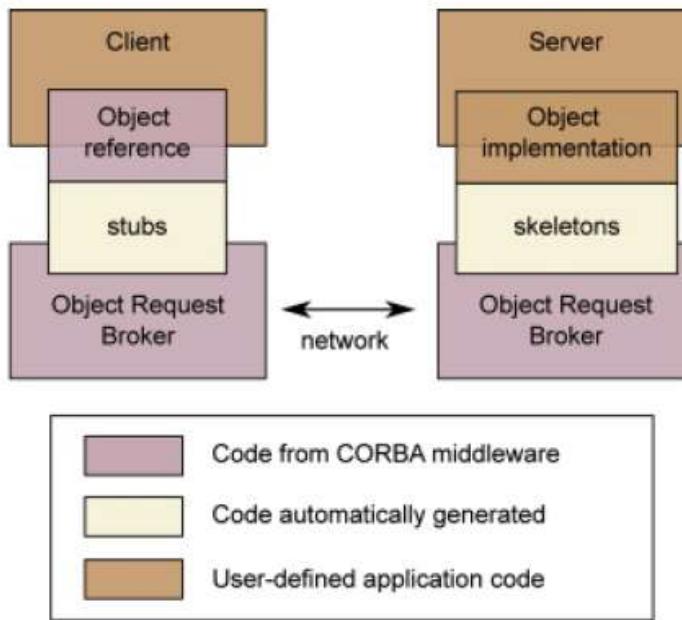


Figura 1-3. Comunicación entre entidades CORBA

(Pérez & Gutiérrez, 2014)

- *Object Request Broker*, El ORB proporciona mecanismos para invocar de forma transparente un método remoto como si se tratara de un método local. Por lo tanto el ORB abstracta la ubicación de los objetos remotos y el método de comunicación con ellos.
- *Cliente Stubs y Servidor Skeletons*, Estos representan las partes del código, que por lo general son generados automáticamente, a cargo de redirigir la llamada remota a través del ORB, así como la realización de las operaciones de marshalling y unmarshalling.
- *Object Reference*, Esta no es una referencia clara que únicamente determina la localización de un objeto remoto y se la conoce como Interoperable Object Reference o IOR. El IOR incluye detalles de todos los protocolos de red y puertos receptores que el ORB puede utilizar para procesar las solicitudes entrantes. Esta referencia es generada y gestionada por el Portable Object Adapter o POA.

- *Redes de Comunicación*, Los nodos , el cliente y el servidor se comunican a través del ORB usando el protocolo GIOP. Este protocolo está en la parte superior de la capa transporte del modelo OSI<sup>12</sup> y puede ser implementado en la parte superior de varios protocolos de red; sin embargo, el estándar CORBA solo incluye directrices para implementarlo en redes basadas en IP.

Aunque CORBA, proporciona soporte completo para objetos distribuidos, este estándar no incluye soporte para aplicaciones en tiempo real. Por lo tanto, esta falta de soporte fue abordada por la OMG a través de un conjunto opcional de extensiones para CORBA que fueron llamadas RT-CORBA (OMG, Realtime Corba Specification. v1.2., 2005). Estas extensiones se describen a continuación:

- *RT-ORB*, Una extensión ORB, que añade funciones para la creación y la destrucción de entidades específicas de tiempo real, por ejemplo, los Mutex, los threadpools, o las políticas planificación y permite la asignación de prioridades para su uso por hilos internos ORB.
- *RT-POA*, Representa una extensión del POA (OMG, Corba Core Specification. v3.2., 2011) y provee soporte para la configuración de las políticas de tiempo real definidas por RT-CORBA. Estas políticas manejan los modelos de prioridad de propagación de extremo a extremo, la gestión de llamadas remotas, la prioridad en conexiones agrupadas, o la selección y configuración de los protocolos de red disponibles.
- *Prioridad y Asignación de Prioridad*, estas representan un interfaz que definen un tipo de datos de prioridad genérica, es decir independientemente del sistema operativo, y proporcionan operaciones para asignar prioridades nativas dentro de las prioridades RT-CORBA y viceversa.

---

<sup>12</sup> OSI, Open System Interconnection

- *Mutex*, es una interfaz portable para acceder a los Mutex proporcionados por la RT-ORB. Esta proporciona mecanismos de sincronización para controlar el acceso a los recursos compartidos.
- *RTCurrent*, es una interfaz para determinar la prioridad de la invocación actual, es decir, permite a la prioridad de los hilos de aplicaciones que sean manejados.
- *ThreadPool*, es un mecanismo para controlar el grado de concurrencia durante la ejecución de las llamadas remotas en el lado del servidor.
- *Servicio de Planificación*, es un servicio que simplifica la configuración de aspectos de sincronización del sistema. Por medio de este servicio, RT-CORBA permite que la aplicación especifique sus requerimientos en función de diversos parámetros tales como las prioridades, lazos, o plazos de ejecución previstos, mientras que el middleware será responsable de la creación de los recursos necesarios para cumplir con ellos.

El uso de estas entidades RT-CORBA permite el desarrollo de sistemas de tiempo real críticos como sistemas de control en tiempo real, así como sistemas no críticos como el de las agencias de viajes o sistemas de compra en línea. Actualmente RT-CORBA se emplea en una amplia gama de escenarios tales como radios definidos por software (Bard & Kovarik, 2007) o robótica industrial (Amoretti, Caselli, & Reggiani, 2006) y puede considerarse una tecnología madura.

#### **1.4.2. The Ada Distributed Systems Annex**

El lenguaje de programación Ada (ISO/IEC, Ada 2012 Reference Manual. Language and Standard Libraries—International Standard, 2012) es un estándar internacional que incluye un anexo dedicado al desarrollo de aplicaciones distribuidas, el cual corresponde al anexo E o Ada DSA. La principal fortaleza de DSA es que el código fuente está escrito sin tener en cuenta de si va a ser ejecutado en una plataforma distribuida o en un solo procesador.

En el diseño de sistemas distribuidos, una aplicación diseñada para un solo procesador puedes ser dividido en diferentes funcionalidades tales que, cuando actúen juntos puedan proporcionar una servicio particular para usuarios finales. La ejecución de cada una de estas funcionalidades pueden ser distribuidas a través de varios nodos interconectados, mientras que en los usuarios finales se invoca de forma transparente el servicio. En el lenguaje de programación Ada, cada parte de la aplicación se asigna de forma independiente a cada nodo la cual es llamada partición. Formalmente, de acuerdo al manual de referencia de Ada, “una partición es un programa o parte de un programa que puede ser invocado desde fuera de la aplicación Ada.” (ISO/IEC, Ada 2012 Reference Manual. Language and Standard Libraries—International Standard, 2012)

El particionamiento de una aplicación de la DSA no está definido en el estándar, pero su implementación está definida. Las particiones se comunican entre sí mediante el intercambio de datos a través de las RPC y de los objetos distribuidos. La DSA define dos tipos de particiones: activos, los cuales pueden ser ejecutados en paralelo uno con otro, posiblemente en direcciones separadas de memoria y en computadores independientes; y pasivos, los cuales son particiones sin una tarea o hilo de control, por ejemplo, los nodos de almacenamiento.

Las particiones activas se comunican a través del subsistema de comunicación de particiones o PCS, un interfaz definido por lenguaje es responsable del subprograma de enrutamiento de llamadas de una partición a otra. El acceso a la PCS no debe hacerse directamente desde la capa aplicación, sino este debe hacerse por medio de los Stubs de llamadas y recepción. El PCS soporta compiladores usados para generar Stubs de una interfaz estándar sin preocuparse de la implementación. A pesar de este esfuerzo de normalización , una reciente revisión del lenguaje de programación (ISO/IEC, et al., 2006) permite el uso de interfaces alternativas para PCS con el fin de facilitar la interoperabilidad con otro middleware.

Los componentes de alto nivel del modelo de distribución propuesto por la DSA están ilustrados en la Figura 1-4. Esta figura representa el diagrama de secuencia de una llamada remota síncrona entre dos particiones: una partición que requiere servicios remotos y una partición que proporciona estos servicios a través de un interfaz de llamada remota.

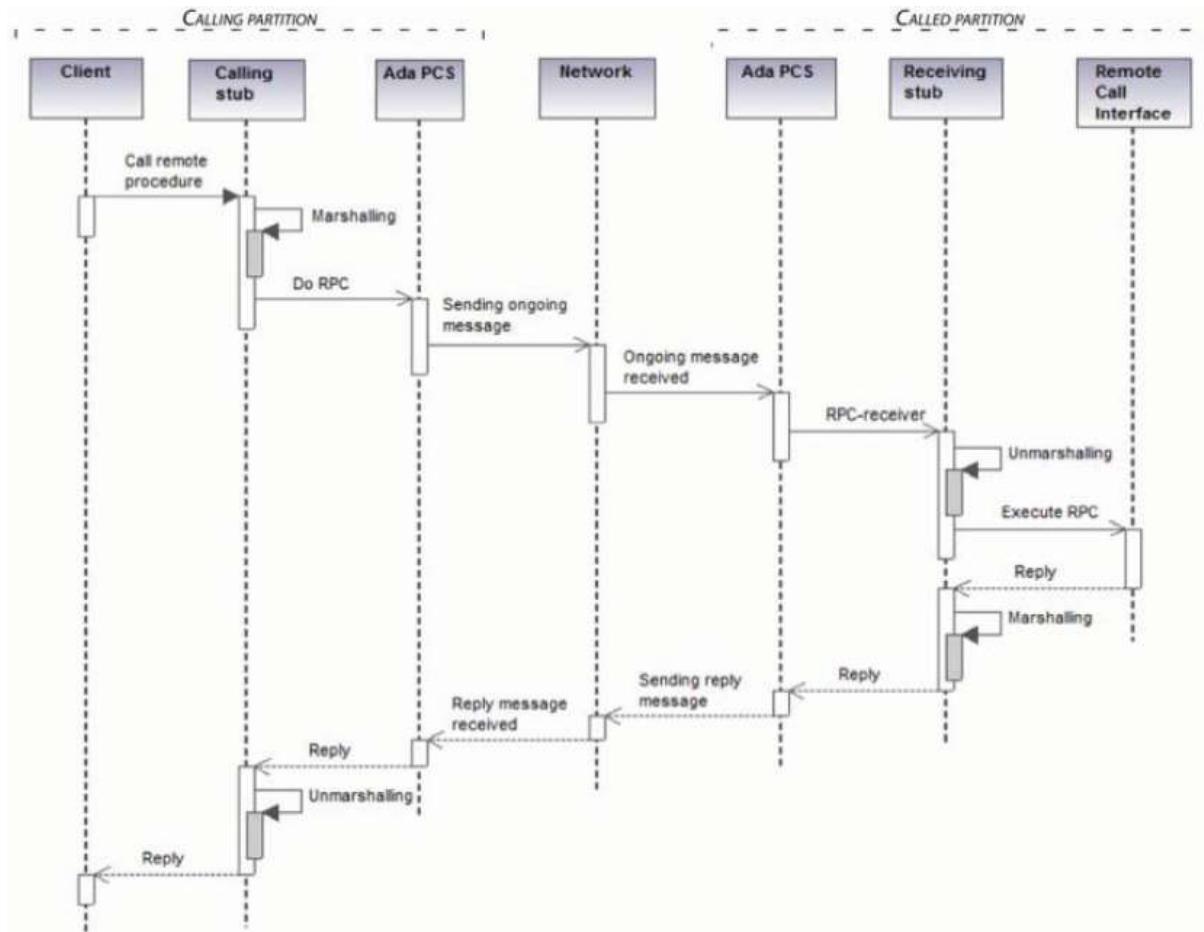


Figura 1-4. Diagrama de secuencia de una llamada remota síncrona.

(Pérez & Gutiérrez, 2014)

Aunque la DSA permite que los sistemas distribuidos sean construidos de manera simple, no están específicamente diseñados para soportar aplicaciones previsibles, y la mayoría de los problemas que afectan el determinismo se han quedado en la implementación. Sin embargo, hay existen algunas investigaciones previas en este campo, y hay implementaciones que muestran que pueden ser usadas para aplicaciones de tiempo real. Aunque este anexo no ha tenido un impacto comercial muy significativo (Vergnaud, Hugues, Kordon, & Pautet, 2004)

(Campos, Gutiérrez, & Harbour, 2006). Aunque este anexo no ha tenido un impacto comercial muy significativo (Kermarrec, 1999), Ada ha sido tradicionalmente usado y aun se usa para construir los sistemas de un solo procesador en tiempo real, así que vale la pena considerar el análisis de esta norma y su desarrollo futuro.

#### **1.4.3. The Distributed Real-Time Specification for Java**

Además de las normas de distribución, hay otras soluciones no estandarizadas que han despertado gran interés entre los desarrolladores. Este es el caso del lenguaje de programación Java y sus extensiones para sistemas distribuidos en tiempo real, el cual es un estándar de facto. Java fue diseñado inicialmente como un lenguaje de programación para sistemas de propósito general y, por lo tanto, tiene varios inconvenientes para el desarrollo de aplicaciones previsibles, especialmente aquellos aspectos relacionados con la gestión de los recursos internos como la memoria o la programación del procesador (Basanta-Val, García-Valls, & Estévez-Ayres, 2010). Para los sistemas distribuidos de tiempo real, uno de los trabajos de investigación más notable es la Distributed Real-Time Specification for Java o DRTSJ (Sun Microsystems, 2000), que integra dos tecnologías existentes de Java:

- *Real-Time Specification for Java o RTSJ* (Bollella & Gosling, 2000), el cual define una especificación de Java para abordar las limitaciones del lenguaje cuando se usa en sistemas de tiempo real. Como una de las principales directrices fue evitar hacer extensiones sintácticas del lenguaje, se logró el soporte en tiempo real a través de nuevas bibliotecas, un mejor mecanismo de Java, y una Máquina Virtual de Java en tiempo real o JVM con soporte tanto para de propósito general y aplicaciones en tiempo real. Sin embargo, esta especificación fue concebida solo para sistemas de un solo procesador.
- *Remote Method Invocation o RMI* (Sun Microsystems, 2004), el cual define un modelo DOM basado en objetos Java que definen una nueva interfaz, llamada remota, lo que

permite la diferenciación de los objetos distribuidos de los locales. Una visión general del alto nivel de los componentes implicados en la arquitectura RMI, la cual se muestra en la Figura 1-5, la cual representa el diagrama de secuencia de una llamada remota asíncrona entre un cliente y un servidor. Esta arquitectura tiene los siguientes componentes.

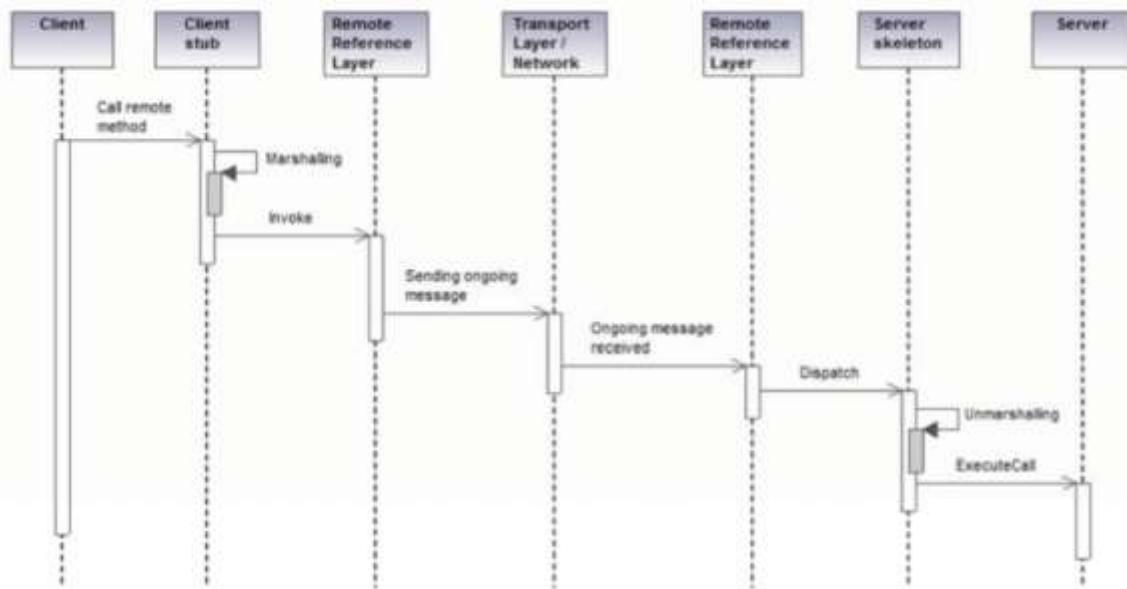


Figura 1-5. Diagrama de secuencia de una llamada remota asíncrona.

- *Cliente Stubs o Proxy* y *Servidor Skeleton*, los cuales representan la interfaz entre la capa aplicación y el resto del sistema RMI, son los encargados de proporcionar servicios de distribución transparentes.
- *Remote reference Layer*, el cual se encarga de manipular la semántica de las invocaciones remotas, tanto en la parte del cliente como en el servidor.
- *Capa Transporte*, el cual se utiliza para establecer las conexiones y gestionar los detalles de la comunicación de bajo nivel. La especificación define la conexión del protocolo RMI, que se basa en dos protocolos: Serialización de Objetos Java y HTTP.

Aunque Java es uno de los lenguajes de programación más populares, no define la especificación DRTSJ, aún no se ha difundido, aunque existe un primer borrador (Sun Microsystems, 2012) y en el sitio Web del grupo de trabajo (Sun Microsystems, 2000), la cual describe las características importantes de la futura especificación. Sin embargo, varias líneas de la investigación pretenden adaptar el lenguaje de programación a un modelo determinístico no solo para ambientes con un solo procesador, sino también para los distribuidos (Tejera, Alonso, & de Miguel, 2007) (Basanta-Val, García-Valls, & Estévez-Ayres, 2010).

#### **1.4.4. The Data Distribution Service for Real-Time Systems**

La difusión asincrónica de la información ha sido un requisito común para varias aplicaciones distribuidas, tales como sistemas de control, sensores de redes y los sistemas de automatización industrial. El DDS (OMG, Data Distribution Service for Real-Time Systems. v1.2., 2007) tiene como objetivo facilitar el intercambio de datos en este tipo de sistemas a través del paradigma publicador-suscriptor. A diferencia de otros las especificaciones que siguen este paradigma, la comunicación está centrada en los datos propuesto por el modelo DDS, es decir, la atención se centra en los datos en sí. En una arquitectura data-centric se debe formalmente definir el tipo de datos que se comparte en la periferia del sistema, y luego la información se intercambia de forma anónima simplemente escribiendo y leyendo este tipo de datos. Con un enfoque centrado en los datos, el middleware es consciente del contenido de la información intercambiada y de lo que puede manejar directamente él, por ejemplo, la filtración de datos.

Al igual que con la mayoría de los estándares se define dentro de la OMG, el DDS soporta multilenguaje y multiplataforma mediante el uso del lenguaje IDL (OMG, Corba Core Specification. v3.2., 2011) para definir tipos de datos compartidos y el DDSI<sup>13</sup> (OMG, 2009) para interoperar entre diferentes implementaciones, respectivamente. Más allá de esto, la OMG

---

<sup>13</sup> DDSI, DDS Interoperability Wire Protocol

tiene publicado el Extensible and Dynamic Topic Types specification (OMG, 2012), que proporciona apoyo a los sistemas distribuidos extensibles y evolutivos utilizando DDS. Esta especificación permite a los tipos de datos ser definidos dinámicamente, es decir pueden ser utilizados sin compilación, o modificados, es decir, los campos de los datos se pueden agregar o quitar. Para este fin, el DDS proporciona un sistema de datos estructurales, nuevas representaciones de tipos de datos, diferentes formatos de serialización o de codificación, y una nueva API<sup>14</sup> para la gestión de los tipos de datos en tiempo de ejecución.

El modelo conceptual DDS se basa en la abstracción de un tipo de datos globales, donde el Publicador y el Suscriptor escriben (producir) y leen (consumir) datos, respectivamente; lo que lleva al middleware centralizado a la obtención de datos de forma independiente de su origen.

Para manejar mejor el intercambio de datos, el estándar define un conjunto de entidades que participan en el proceso de comunicación. Las aplicaciones que desean compartir información con otras, pueden utilizar este espacio de datos globales y declarar su intención de publicar los datos a través de la entidad DW<sup>15</sup>. Del mismo modo, las aplicaciones que necesiten recibir información pueden utilizar la entidad DR<sup>16</sup> para solicitar datos particulares. Las entidades Publicadoras y Suscriptoras son contenedoras de los DW y DR, respectivamente, los cuales comparten los parámetros de QoS<sup>17</sup> comunes. Del mismo modo, estas entidades se agrupan en un Dominio. Solo las entidades que pertenecen al mismo dominio pueden comunicarse. En capas superiores, todos las entidades participantes contienen todos los DW y DR, Publicador y Suscriptor que compartan un QoS común en el Dominio correspondiente.

---

<sup>14</sup> API, Application Programming Interface o La interfaz de programación de Aplicaciones

<sup>15</sup> DW, DataWriter.

<sup>16</sup> DR, DataReader.

<sup>17</sup> QoS, Quality of Service o Calidad de Servicio.

Para intercambiar información entre las entidades, el Publicador solo necesita saber acerca de un tema específico, como por ejemplo, el tipo de dato para compartir y el Suscriptor requiere el registro de su interés en recibir determinados temas, mientras que el middleware puede establecer y gestionar la comunicación de forma transparente. Dentro de la definición de un tema, uno o más elementos pueden ser designados como una *llave*. Esta entidad permite la existencia de múltiples instancias del mismo tema, permitiendo así que los DR diferencien la fuente de origen de los datos, por ejemplo, un grupo de sensores de temperatura que proporcionan información de diferentes áreas. La Figura 1-6 muestra un sistema distribuido que consta de tres participantes en un solo Dominio y dos tópicos.

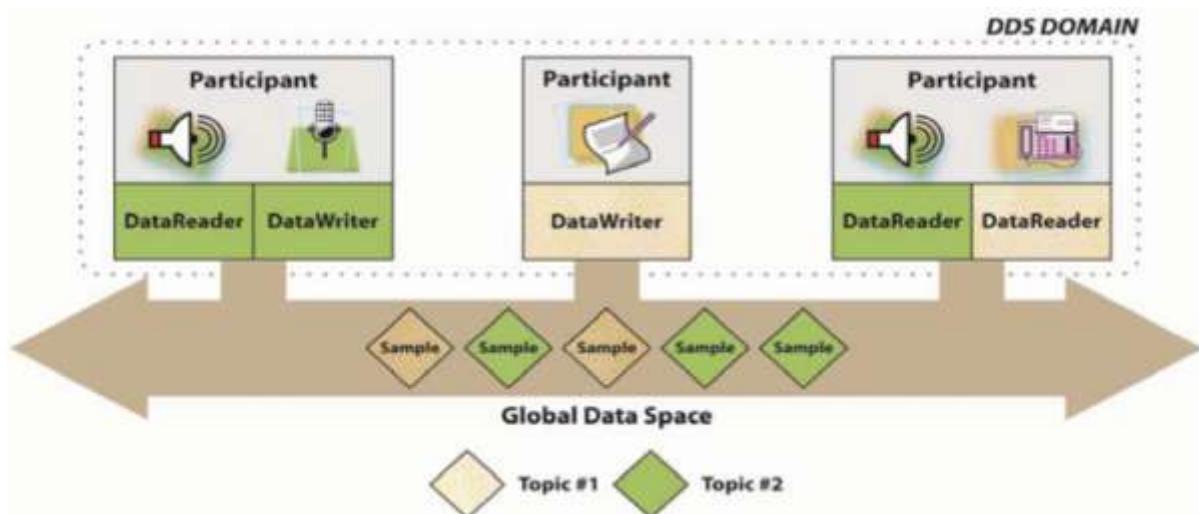


Figura 1-6. Sistema Distribuido que consta de tres participantes en un solo Dominio

Ambos tópicos tienen un solo DW, el cual es el encargado de generar nuevo grupos de datos. Sin embargo, las actualizaciones sucesivas del Tópico #1 solo serán recibidos por un solo DR, mientras que las nuevas muestras del Tópico #2 serán recibidos por dos DR.

Los Publicadores y Suscriptores no están obligados a comunicarse directamente entre sí, pero están relacionados de forma flexible en función de lo siguiente:

- *Time*, los datos pueden ser almacenados y recuperados después, por ejemplo, cuando un nuevo Suscriptor se une al sistema distribuido y requiere información sobre el anterior estado del sistema.
- *Space*, porque para los Publicadores de datos no es necesario saber acerca de cada receptor individual, mientras que los Suscriptores no necesitan conocer la fuente de origen de los datos, los Publicadores y Suscriptores no se conocen entre sí.

Como se mencionó anteriormente, el desarrollo de sistemas distribuidos con DDS está unido a otra especificación que establece las principales directrices para la realización de la comunicación entre las entidades: el DDSI. Este protocolo tiene como objetivo garantizar la interoperabilidad entre diferentes implementaciones, utilizando el estándar del protocolo RTP<sup>18</sup> (OMG, 2009) en tiempo real del Publicador-Suscriptor, junto con la Representación de Datos Común o CDR, el cual se define en CORBA (OMG, Corba Core Specification. v3.2., 2011). Aunque esta especificación se centra en las redes IP, ningún otro protocolo de red en tiempo real puede ser usado. Por último, aunque DDS ha sido diseñado para ser escalable, eficiente y predecible, pocos investigadores han evaluado sus capacidades en tiempo real (Pérez & Gutiérrez, On the schedulability of a data-centric real-time distribution middleware., 2012). Sin embargo se considera una tecnología madura y ya se ha desplegado en varios escenarios en tiempo real, tales como sistemas de Defensa Nacional (Schimidt, Corsaro, & Hag, 2008), Automatización (Ryll & Ratchev, 2008), o Espacio (Gillen, y otros, 2012).

## **1.5. COMPARACIÓN ENTRE LAS DIFERENTES TECNOLOGÍAS DE MIDDLEWARES DE COMUNICACIÓN DE TIEMPO REAL.**

Después de analizar los diferentes estándares de distribución orientadas al desarrollo de aplicaciones en tiempo real, se halla las semejanzas y diferencias entre estas tecnologías, así

---

<sup>18</sup> RTP, Real-Time Transport Protocol

como evaluar su capacidad para ser utilizados en los sistemas de tiempo real. Para una mejor comparación, primeramente se explica una serie de requisitos que un estándar de distribución para sistemas de tiempo real deben considerar:

- *El soporte para la planificación en procesadores y redes*, los sistemas de tiempo real requieren un estricto control de la ejecución de hilos y de la transmisión de mensajes. Esto incluye el soporte para las políticas de planificación encargadas de ordenar el acceso concurrente de los hilos y de los mensajes a los procesadores y redes de comunicación, respectivamente.
- *Control de parámetros de planificación*, el Middleware debe proveer mecanismos para configurar los parámetros de planificación de cada hilo que pueden ser ejecutados en el procesador. Igualmente, la asignación de parámetros de planificación a mensajes de red debe ser soportada.
- *Gestión de Hilos o Patrones de concurrencia*, representa el patrón de diseño que trata sobre el paradigma de multi-hilos, que controla y procesa la difusión de la información. Esta característica es especialmente importante en el lado del receptor.
- *El acceso controlado a recursos compartidos*, esto puede lograr a través de la aplicación de protocolos de sincronización.

Hay dos tipos de entidades de planificación que pueden ser identificadas en sistemas de tiempo real: Hilos para procesadores y Mensajes para redes de comunicaciones. Además, esas entidades también pueden producir algún tipo de contención que debe ser tenido en cuenta en el diseño en tiempo real.

### **1.5.1. Gestión de los recursos del procesador**

El comportamiento temporal de middleware de distribución está fuertemente determinado por las políticas de planificación y los patrones de concurrencia (Pérez H. ,

Gutiérrez, Sangorrín, & Harbour, 2008). En el caso de las políticas de planificación, es necesario identificar cuales mecanismos están provistos en el middleware para seleccionar una política específica de planificación para las entidades planificables responsables de atender a los servicios remotos. En el caso de los patrones de concurrencia se trata con las opciones disponibles para determinar cuál hilo es responsable para el envío o recepción de peticiones/ datos remotos.

Primeramente es posible que los planificadores estén soportados directamente en el sistema operativo. Sin embargo mientras estos estándares de distribución tienen por objetivo el desarrollo de sistemas de tiempo real, sería conveniente incluir las operaciones en sus APIs para establecer políticas de planificación específicas y sus correspondientes parámetros de planificación de los hilos del middleware.

Ambas especificaciones Ada y RT-CORBA dan soporte a diferentes políticas de planificación, incluyendo las políticas FPS<sup>19</sup>. Igualmente, el marco de planificación definido por DRTSJ puede ser ampliado con el fin de soportar diferentes políticas de planificación. Sin embargo, el modelo propuesto en DDS no incluye planificación en los procesadores lo cual no está definido en el estándar. Aunque el estándar DDS define varios parámetros temporales ninguno es apropiado para construir hilos en el procesador: parámetro *DeadLine*<sup>20</sup> que puede ser utilizados en algunos casos, como por ejemplo, sistemas EDF<sup>21</sup> (Wikipedia, 2015), pero el estándar en el estándar no se considera su uso. Una situación similar se da con el parámetro *Latency\_Budget* y su definición no es clara, aunque su especificación propone una dosificación de datos, como por ejemplo, reuniendo un conjunto de muestras de datos a ser enviado en un solo paquete de red de gran tamaño.

---

<sup>19</sup> FPS, Fixed Priorities Schudeling o Planificación de prioridades fijas

<sup>20</sup> Deadline, fija la separación máxima de tiempo entre dos actualizaciones.

<sup>21</sup> EDF, Earliest deadline first, es un algoritmo de planificación dinámico usado en sistemas operativos de tiempo real para procesar consultas de prioridad.

RT-CORBA es la única especificación que proporciona mecanismos para especificar los parámetros de planificación que se utilizarán durante la ejecución de las operaciones solicitadas en el nodo remoto. La especificación para sistemas estáticos define dos políticas, Server\_Declared y Client\_Propagated, que impone restricciones en la asignación de prioridades y luego reduce la planificabilidad del sistema (Campos, Gutiérrez, & Harbour, 2006). Además, aunque el modelo de transformación de prioridades permite la modificación de las políticas, esta se lleva a cabo dentro del código de aplicación suministrado, por lo que cualquier cambio en los parámetros de planificación debe ser revisado.

El procesamiento de llamadas remotas o datos entrantes representan un proceso de dos etapas que incluye: la escucha de eventos de E/S en las redes de comunicación y el procesamiento de mensajes de red y la ejecución del código de la aplicación asociado a llamadas remotas o datos entrantes, y una posible respuesta. La escucha de eventos de E/S es internamente realizado y controlada por el middleware, mientras que la ejecución del código de aplicación se refiere a la interacción entre el middleware y la aplicación. Los estándares de distribución no definen que patrón de concurrencia debe ser usado en la parte de escucha de eventos pero especifica que implementación debe atender las solicitudes remotas concurrentes, por ejemplo, el Ada DSA indica explícitamente este aspecto, mientras que RT-CORBA implícitamente este promedio de la definición de los *Threadpools*. En cuanto a la ejecución del código de aplicación, RT-CORBA y Ada DSA dirigen la ejecución del código de la aplicación en el contexto de un hilo interno del middleware, mientras DDS permite el uso de hilos internos del middleware, por medio del mecanismo de escucha, o la aplicación de hilos, a través de estructuras de espera y establecimiento o por pedido de la disponibilidad de los datos en un DR. De todos modos, independientemente del hilo o hilos responsables del procesamiento de cada etapa, es importante que el middleware proporcione los mecanismos necesarios para controlar sus parámetros de planificación.

Finalmente, el acceso determinístico de los recursos compartidos evita el problema de inversión de prioridades (Sha, Rjkumar, & Lehoczky, 1990). RT-CORBA, Ada y RTSJ incluyen el uso de protocolos de sincronización para el acceso a secciones críticas, aunque solo los dos últimos especifican que implementaciones necesitan soportar protocolos específicos, por ejemplo, el priority ceiling protocol<sup>22</sup>. (WIKIPEDIA, 2014)

### **1.5.2. Gestión de recursos de red**

En relación a las redes de comunicaciones, ni RT-CORBA ni Ada DSA incluyen la posibilidad de asignar parámetros de planificación; por lo tanto, las implementaciones son responsables de proveer el soporte necesario. En cuanto DRTSJ, su última publicación solo establece que tanto en tiempo real como en redes de propósito general la gestión de recursos de red debe ser soportada. En el caso de DDS, la especificación solo considera redes basadas en políticas de planificación con prioridad fija y excluye cualquier tipo de redes predecibles utilizadas en la industria, por ejemplo, time-triggered networks<sup>23</sup>. Esto puede ser tratado mediante la modificación de la definición del parámetro *Transport\_Priority* como propone (Pérez & Gutiérrez, On the schedulability of a data-centric real-time distribution middleware., 2012)

Aunque la mayoría de las normas analizadas se centran en las redes basadas en Ethernet, como por ejemplo, RT-CORBA con TCP/IP y DDS con UDP/IP, esta red de comunicación no es por sí apta para proporcionar tiempos de respuesta determinística.

Sin embargo, la evolución de la tecnología Ethernet en los últimos años, con la definición de nuevos estándares, como 802.1p (IEEE, 2006), el cual prioriza los diferentes

---

<sup>22</sup> *Priority ceiling protocol*, es un protocolo que se utiliza en tiempo real para gestionar el acceso a recursos compartidos, evitando la inversión de prioridad y la exclusión mutua.

<sup>23</sup> *Time-triggered networks*, es una red basada en un protocolo abierto para sistemas controlados, diseñada para aplicaciones industriales y redes de vehículos.

mensajes, junto con su bajo costo, ha dado lugar a un creciente interés en la industria en el uso de este enfoque en el desarrollo futuro de los sistemas en tiempo real.

Cuando el middleware de distribución se lleva a cabo en los sistemas operativos y en los protocolos de red con la planificación basada en prioridades, es fácil de transmitir la prioridad en la que un servicio remoto debe ser ejecutado dentro de los mensajes enviados a través de la red, por ejemplo este esquema es utilizado por la política *Client\_Propagated* en RT-CORBA. Sin embargo, esta solución no funciona si las políticas de planificación son complejas, tales como marco flexible de planificación basado en los contratos son utilizados (Aldea, y otros, 2006) (FRESCOR, 2006). Envío de los parámetros del contrato a través de la red es ineficiente porque estos parámetros son de gran tamaño. De la misma manera, el cambio dinámico de los parámetros del contrato en el nodo remoto es también ineficiente, por lo tanto, otros esquemas de configuración son requeridos para este tipo de sistema.

Otro factor importante a considerar es el tamaño de los mensajes de red, el cual debe ser delimitada y conocida antes del análisis de temporización. Este punto es particularmente crítico en el diseño de aplicaciones previsibles con DDS, mientras que a un mensaje DDSI puede comprender un número indefinido de mensajes, incluyendo no solo el metatráfico, sino también los datos de usuario.

Además este mecanismo es poco eficiente para minimizar el tiempo de respuesta promedio, no suele ser adecuada para sistemas de tiempo real que tienen por objetivo garantizar los límites de la latencia en cada flujo de red. Por lo tanto, depende de la implementación proporcionar los medios para definir el tamaño máximo de un mensaje DDSI.

Finalmente, la presencia de los mensajes y operaciones que pertenecen al middleware puede provocar un incremento en los tiempos de respuesta de aplicaciones críticas. Aunque, esta sobrecarga depende casi exclusivamente de cada aplicación, este efecto es más

significativo en estándares tal como DDS, el cual define un conjunto de entidades que pueden consumir recursos del procesador y de la red.

### 1.5.3. Cuadro Comparativo de las diferentes tecnologías

En la tabla 1-2 se resume el análisis de acuerdo al grado de soporte de los requerimientos propuestos en la sección anterior, como las políticas de planificación, los parámetros de configuración de la planificación, los patrones de concurrencia, y el acceso controlado a los recursos compartidos.

La mayoría de estas características, las cuales son requeridas en el peor caso del comportamiento temporal, permanecerá abierto a las implementaciones, como las mostradas en la tabla 1-2. En consecuencia, la elección de un middleware particular, determina no solo el rendimiento de las aplicaciones, sino también su previsibilidad, y por lo tanto la capacidad de cumplir con los deadlines. La elección del patrón de concurrencia para el procesamiento de llamadas remotas o datos entrantes es particularmente relevante, aunque esta característica dependa de las implementaciones.

Finalmente, en la figura 1-7 se muestra la evolución de estos estándares de distribución de tiempo real.

*Tabla 1-2. Capacidades de Tiempo-Real de los Estándares de Distribución*

*(Pérez & Gutiérrez, 2014).*

Middlewar e	Recursos del Procesador				Recursos de Red	
	Políticas de Planificación	Configuración de los Parámetros de Planificación	Patrones de Concurrencia	Protocolos de Sincronismo	Políticas de Planificación	Configuración de los Parámetros de Planificación
RT-CORBA	FPS	Client_Propagated	Threadpool	Requerido	Implementación definida	Implementación definida
	EDF					
	LLF	Server Declared				
	MAU	Priority_Transfer				
Ada DSA	FPS		Implementación definida	Priority Ceiling	Implementación definida	Implementación definida
	No apropiable					
	Round-robin					
	EDF					

<b>DDS</b>	Implementación definida	Implementación definida	Implementación definida	Implementación definida	FPS	Prioridad de Transporte
	FPS	Implementación definida	Implementación definida	Priority inheritance	Implementación definida	Implementación definida
	Usuario definido			Priority Ceiling		

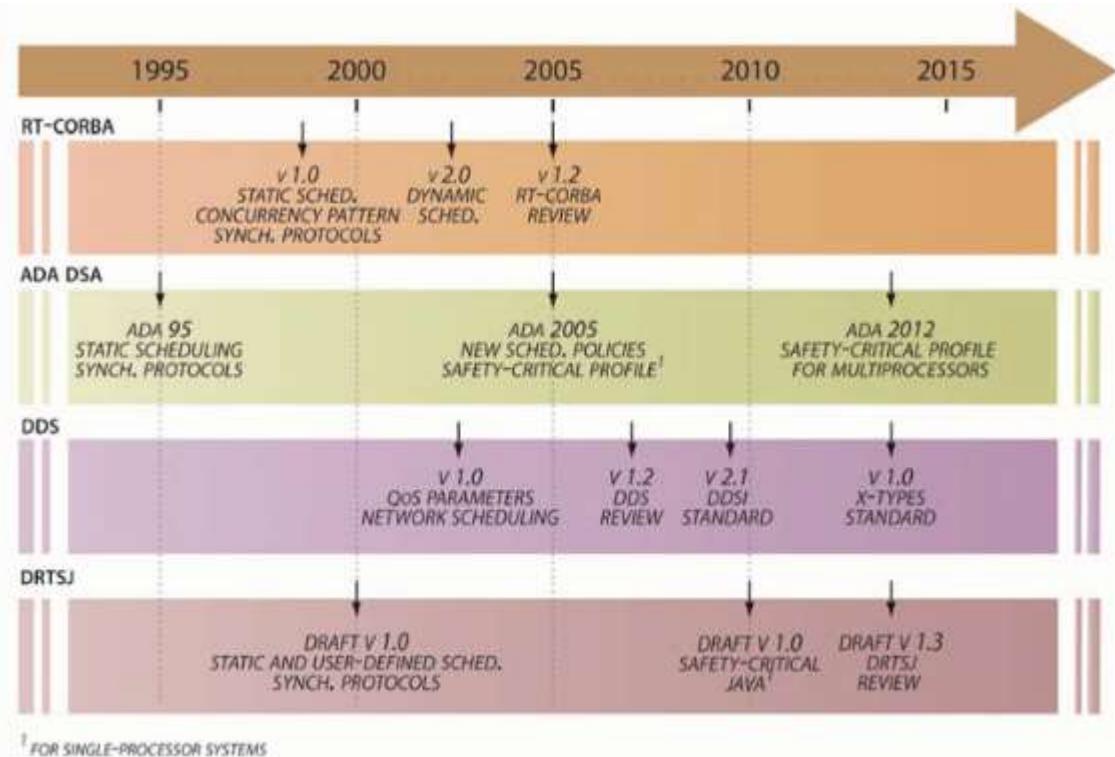


Figura 1-7 Línea de tiempo en los estándares de tiempo real

(Pérez & Gutiérrez, 2014).

## 1.6. CARACTERÍSTICAS Y FUNCIONALIDADES DEL DDS

### 1.6.1. Características

#### 1.6.1.1. Arquitectura

Una arquitectura Publicador-Suscriptor promueve un bajo acoplamiento en la arquitectura de datos y es flexible y dinámica; esta es fácil de ser adaptada y extendida a sistemas basados en DDS. El modelo Publicador-Suscriptor conecta a los generadores de información anónima o el Publicador con los consumidores de información o Suscriptor. La mayoría de aplicaciones distribuidas que utilizan el modelo Publicador-Suscriptor están compuestos de procesos, cada uno corriendo por espacios de memoria separados y

comúnmente en diferentes computadoras. Se denominará a cada uno de estos procesos como participantes. Un participante puede simultáneamente publicar y suscribir información. El aspecto definido en el modelo Publicador-Suscriptor se refiere al desacoplamiento tanto en espacio, tiempo y flujo entre publicador y suscriptor.

La información transferida por comunicaciones de tipo *data-centric* pueden ser clasificadas en: señales, flujos, y estados.

Las señales, representan los datos que están en continuo cambio, por ejemplo la lectura de un sensor. Las señales pueden trabajar análogamente como IP<sup>24</sup>, es decir haciendo su mejor esfuerzo.

Los flujos, representan capturas de valores de un *data-object* que puede ser interpretada en el contexto de una captura previa. Los flujos necesitan tener confiabilidad.

Los estados, representan el estado de un conjunto de objetos o sistemas codificados como el valor más actual de un conjunto de atributos de datos o de estructuras de datos. El estado de un objeto no cambia necesariamente en cualquier periodo. Los rápidos cambios pueden ser seguidos por intervalos largos sin cambios en el estado. Los participantes que requieren información del estado, se encuentran típicamente interesados en el valor más actual. Sin embargo, como el estado puede no cambiar a lo largo del tiempo, el middleware puede necesitar asegurar que el estado más actual entregue confiabilidad. En otras palabras, si el valor se ha perdido, entonces no es siempre aceptable esperar hasta que el valor vuelva a cambiar.

El objetivo del estándar DDS, es facilitar una distribución eficiente de la información en un sistema distribuido. Los participantes usando DDS pueden leer y escribir datos eficientemente y naturalmente<sup>25</sup> con un tipo de interfaz. Por debajo, el middleware DDS distribuye los datos, por lo tanto cada lector puede acceder a los valores más actuales. Por tanto,

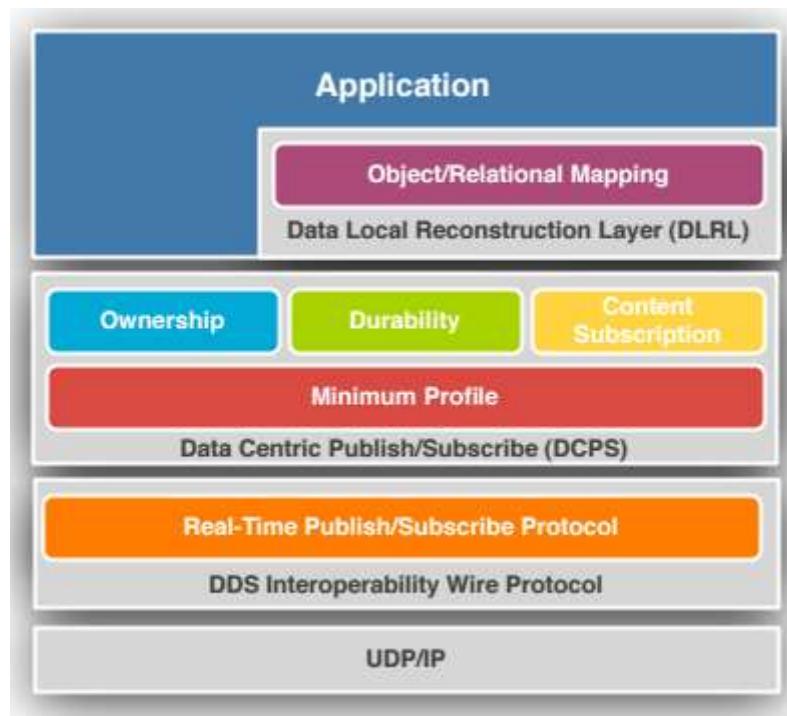
---

<sup>24</sup> IP, Internet Protocol.

<sup>25</sup> Naturalmente, se refiere a que la interfaz puede ser similar a una ya usada por variables locales lectura/escritura.

el servicio crea un espacio de datos global donde cualquier participante puede leer como escribir. Este también crea un nombre de espacio que permite a los participantes encontrar y compartir objetos.

El objetivo de DDS son los sistemas de tiempo real; el API y QoS han sido escogidos para balancear el comportamiento predecible y la eficiencia/ rendimiento de la implementación. Una visión general de la Arquitectura se muestra en la siguiente Figura 1-8



*Figura 1-8. Arquitectura del Middleware DDS*

*(Corsaro)*

El estándar DDS describe dos niveles de interfaces y un nivel de comunicaciones:

- Un nivel bajo denominado *data-centric Publish-Subscribe o DCPS*, el cual está orientado a la entrega eficiente de información adecuada a los destinatarios adecuados.
- Un nivel opcional alto denominado *data-local reconstruction layer o DLRL*, el cual permite una integración simple a la capa de aplicación.

- El nivel de comunicaciones se denomina DDS *Interoperability Wire Protocol*, el cual opera con el protocolo RTPS.

### ***DCPS o Data-Centric Publish-Subscribe***

La comunicación es llevada a cabo con la ayuda de las siguientes entidades: *DomainParticipant*, *DataWriter*, *DataReader*, *Publisher*, *Subscriber*, y *Topic*. Todas estas clases extienden la *DCPSEntity*, representando su capacidad de ser configurada a través de las políticas de QoS, ser notificado de eventos vía, y *soportar* condiciones que pueden ser esperadas por la aplicación. Cada especialización de una clase base *DCPSEntity* tiene un correspondiente *Listener* especializado y un conjunto de valores de *QoS Policy* que son deseables.

El Publicador representa a los objetos responsables para la emisión de datos. Un Publicador debe publicar datos de diferente tipo.

Un *DataWriter* es la cara al Publicador; los participantes usan *DataWriter* para comunicar el valor y los cambios en los datos de un determinado tipo. Una vez que la nueva información ha sido comunicado al Publicador, es la responsabilidad del Publicador determinar cuándo es apropiado emitir el correspondiente mensaje y llevar a cabo realmente la emisión, es decir el Publicador hará esto de acuerdo a su calidad de servicio o a la QoS asociada al correspondiente *DataWriter*, y/ o a su estado interno.

El Suscriptor recibe los datos publicados y los hace disponibles al participante. Un Suscriptor debe recibir y despachar datos de diferentes tipos especificados. Para acceder a los datos recibidos, el participante debe utilizar un tipo *DataReader* asociado al suscriptor.

La asociación de un objeto *DataWriter*, el cual representa a una publicación, con el objeto *DataReader*, el cual representa la suscripción, es hecha por la entidad *Topic*.

La entidad *Topic*, asocia un nombre que es único en el sistema, un tipo de dato, y QoS relacionado a su propia información. La definición de Tipo entrega suficiente información para

que el servicio manipule los datos, por ejemplo, serializa los datos dentro de un formato de red para ser transmitido. La definición de Tipo puede ser hecha por medio de un lenguaje textual, por ejemplo algo como “*float x; float y;*” o por medio de un “*plugin*” operacional, el cual provee los métodos necesarios.

DCPS puede también soportar suscripciones del tipo *content-based* por medio de un filtro el cual corresponde a las políticas de QoS. Esta es una característica opcional ya que el filtrado del tipo *content-based* ocupa muchos recursos e introduce retardos que son difíciles de predecir.

La capa DCPS se encuentra compuesta de cinco módulos: infraestructura, tópico, publicación, suscripción, y dominio.

- El módulo Infraestructura contiene las clases *DCPSEntity*, *QoS Policy*, *Listener*, *Condition*, y *WaitSet*. Esta abstracción de clases soporta dos estilos de interacción: *notification-based* y *wait-based*. Estos implementan interfaces que son mejoradas en otros módulos.
- El módulo *Topic-Definition* contiene a las clases *Topic* y al *TopicListener* y generalmente todo lo que es necesario para que la aplicación defina sus tipos de datos, cree tópicos, y asocie QoS a estos.
- El módulo publicación contiene las clases publicador, el *DataWriter* y el *PublisherListener*, y generalmente todo lo que es necesario en el lado de publicación.
- El módulo suscripción contiene las clases suscriptor, el *DataReader*, y el *SubscriberListener*, y generalmente todo lo que es necesario en el lado de suscripción.

- El módulo de dominio contiene la clase *DomainParticipantFactory*, que actúa como una entrada al servicio, así también como la clase *DomainParticipant*, la cual es un contenedor para otros objetos.

A continuación en la Figura 1-9 se muestra el modelo DCPS y sus relaciones.

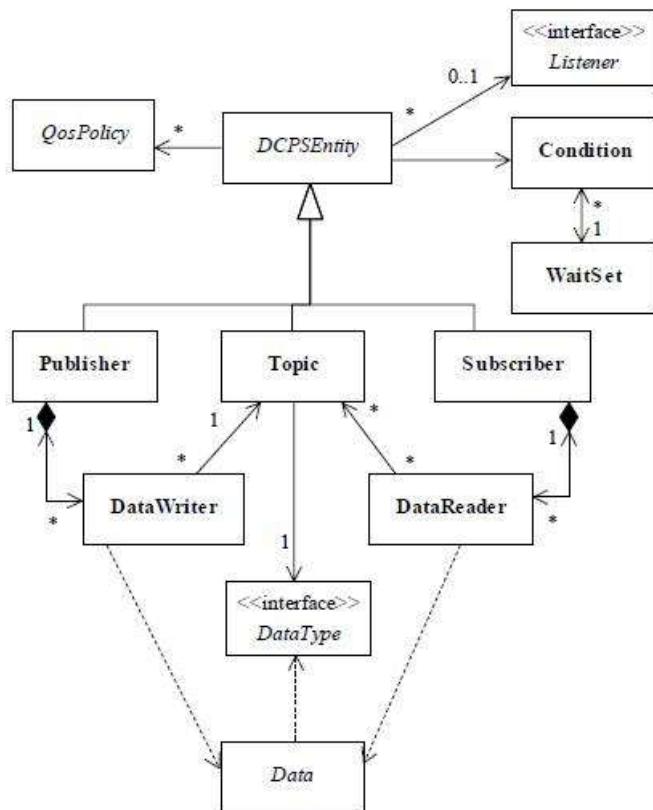


Figura 1-9. Modelo DCPS y sus relaciones

(Pardo-Castellote)

### **DLRL o Data Local Reconstruction Layer**

La capa DLRL es una capa opcional, el propósito de esta es proveer un acceso más directo para el intercambio de datos, perfectamente integrado con constructores y lenguaje nativo. La orientación a objetos ha sido seleccionada por todos los beneficios de ingeniería de software.

DLRL está diseñada para permitir al desarrollador de aplicaciones usar características subyacentes de DCPS. Sin embargo, este puede tener conflicto con el propósito principal de

esta misma capa, ya que es de fácil uso y permite una integración completa dentro de la aplicación. Por lo tanto, algunas características de DCPS pueden ser solo utilizadas a través de DCPS y no ser accesibles del DLRL.

DLRL permite que una aplicación describa objetos por medio de: métodos y atributos; los atributos pueden ser locales, es decir que no participan en la distribución de datos; o pueden ser compartidos, es decir que participan en la distribución de datos y estos se encuentran asociados a las entidades DCPS. DLRL gestionará los objetos DLRL en una caché, por ejemplo dos diferentes referencias a un mismo objeto o un objeto con la misma identidad no apuntará a la misma dirección de memoria.

DLRL define dos tipos de relaciones entre objetos DLRL:

- *Herencia*, la cual organiza las clases DLRL
- *Asociaciones*, las cuales organizan las instancias DLRL.

Una herencia simple es permitida entre objetos DLRL. Cualquier objeto que herede de un objeto DLRL se convierte en un objeto DLRL. Los objetos DLRL pueden, además, heredar de cualquier lenguaje de objetos nativos.

El extremo de la asociación se lo denomina relación.

Las asociaciones soportadas son:

- *Una relación a uno*, es llevada a cabo por un atributo de un solo valor, es decir, hace referencia a un objeto.
- *Una relación a varias*, es llevada a cabo por atributos de varios valores, es decir, una colección de referencias a varios objetos.

Las relaciones soportadas son:

- *Relaciones de uso plano*, las cuales no tienen impacto en el ciclo de vida del objeto.
- *Composiciones*, constituyen el ciclo de vida del objeto.

La siguiente Figura 1-10 representa el modelo del DLRL.

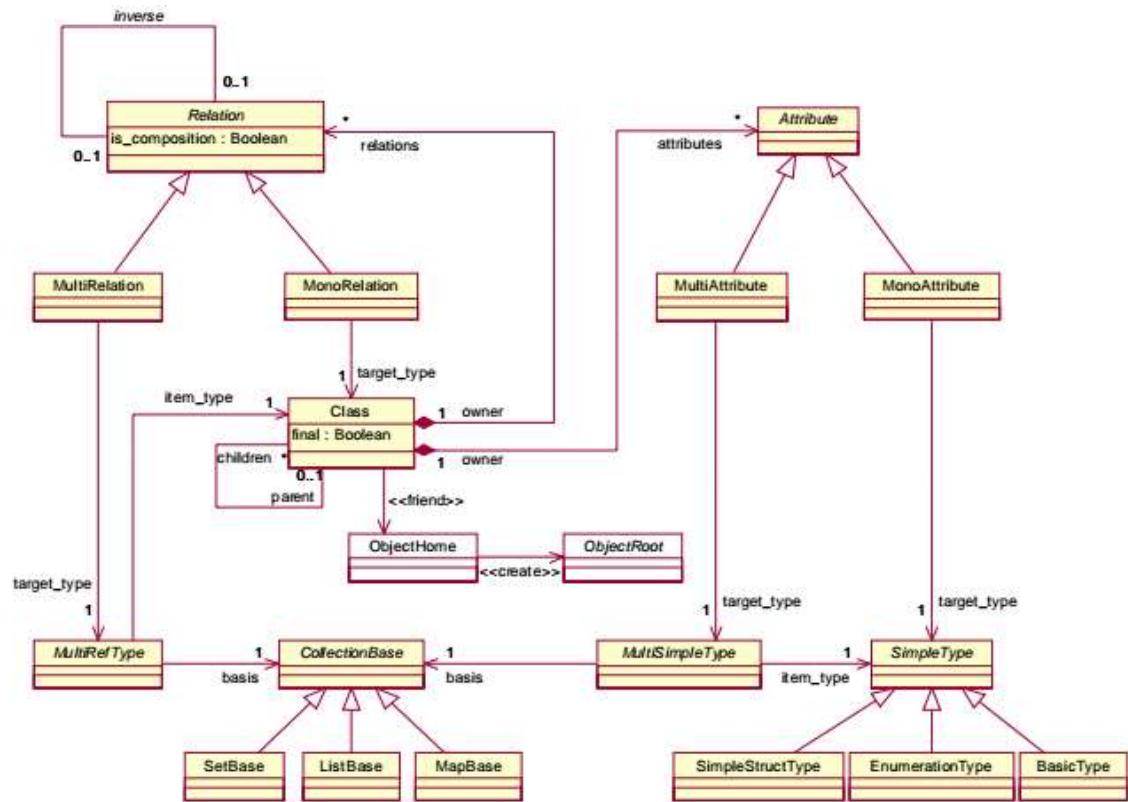


Figura 1-10. Modelo DLRL

(Pérez & Gutiérrez, 2014).

### DDS Interoperability Wire Protocol

RTPS fue específicamente desarrollado para soportar los requerimientos únicos de los sistemas de datos distribuidos. Como uno de los dominios de aplicación a los que apunta DDS, es la comunidad de automatización industrial que define requerimientos para un protocolo de Publicación-Suscripción, el cual es compatible con DDS.

El protocolo RTPS está diseñado para soportar transporte multicast y transporte no orientado a la conexión tal como UDP.

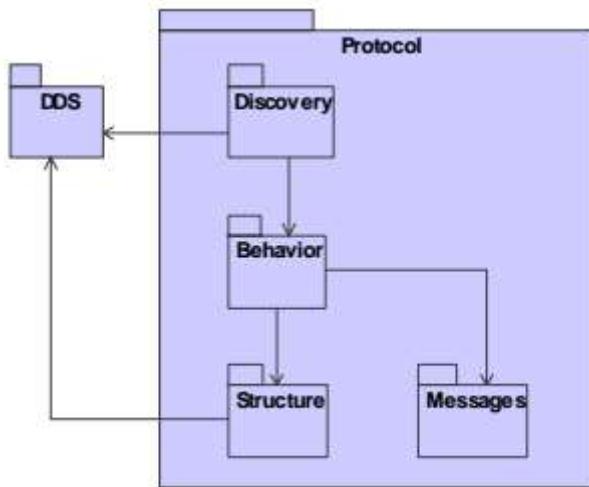
Las principales características del protocolo RTPS son:

- Propiedades para el rendimiento y calidad de servicio, los que permiten tener comunicación segura entre el Publicador-Suscriptor y que haga el mejor esfuerzo para aplicaciones de tiempo real sobre redes IP.
- Tolerancia a fallos para permitir la creación de redes sin puntos de fallos.
- Extensibilidad para permitir que el protocolo sea extendido y mejorado con nuevos servicios con compatibilidad hacia atrás e interoperabilidad.
- Conectividad plug-and-play para que las nuevas aplicaciones y servicios estén automáticamente descubiertos y las aplicaciones puedan unirse y dejar la red en cualquier momento sin necesidad de reconfiguración.
- Configurabilidad para permitir el balanceo de requerimientos para la confiabilidad y la puntualidad de cada entrega de datos.
- Modulabilidad para permitir que los dispositivos implementen un subconjunto del protocolo y que aun así participen en la red.
- Escalabilidad para sistemas que potencialmente escalen en redes extensas.
- Seguridad de tipo de datos para prevenir errores en la programación de aplicaciones que puedan comprometer las operaciones en los nodos remotos.

El protocolo RTPS esta descrito en términos de un modelo de plataforma independiente o PIM, o un conjunto de PCMS o Modelo específico de plataforma. El PIM RTPS contiene cuatro módulos los cuales son:

- *Estructura*, el cual define los actores del protocolo.
- *Mensajes*, define un conjunto de mensajes que cada extremo puede intercambiar.
- *Comportamiento*, define un conjunto de interacciones legales en el intercambio de mensajes y como estos afectan el estado de la comunicación en los extremos.
- *Descubrimiento*, define como las entidades son automáticamente descubiertas y configuradas.

En la siguiente figura x se puede observar la interacción del protocolo RTPS con DDS.



*Figura 1-11. Módulos RTPS*

(Pérez & Gutiérrez, 2014).

#### 1.6.1.2. Descubrimiento

DDS provee descubrimiento dinámico en los Publicadores y Suscriptores. Este descubrimiento dinámico hace que las aplicaciones de DDS sean extensibles. Esto significa que la aplicación no tiene que conocer o configurar a los extremos para que se comuniquen porque estos son descubiertos por DDS. DDS descubrirá que en un extremo está publicando datos, suscribiéndose a datos, o ambos. Este descubrirá el tipo de datos que está siendo publicado o suscrito. También se descubrirá las características de comunicación ofrecida por los publicadores y las características solicitadas por los suscriptores. Todos estos atributos son tomados en consideración durante el descubrimiento dinámico y la asociación de participantes DDS.

Los participantes DDS pueden estar en la misma máquina o a través de la red: la aplicación usa el mismo API DDS para la comunicación. Porque no hay necesidad de conocer o configurar direcciones IP o tomar en cuenta las diferentes arquitecturas de computadores.

### **1.6.1.3. *Políticas de Calidad de Servicio***

El servicio de Distribución de Datos confía en el uso de Calidad de Servicio a medida de los requerimientos de una aplicación para el servicio. La Calidad de Servicio actualmente tiene un conjunto de características que maneja un comportamiento dado del servicio.

La descripción de todas las políticas de Calidad de Servicio soportadas por el servicio DCPS se encuentran en definidas en el estándar.

Una política de QoS pueden ser establecidas en todos los objetos *DCPSEntity*. En varios casos para que la comunicación funcione apropiadamente, una política de QoS en el lado del Publicador debe ser compatible con la política correspondiente en el lado del Suscriptor. Por ejemplo, si un suscriptor pide confiabilidad en la información recibida, mientras que el correspondiente publicador define una política de mejor esfuerzo, la comunicación no se establecerá tal como fue requerida. Para abordar este problema y mantener el desacople deseable de la publicación y la suscripción en medida de lo posible, la especificación para políticas de QoS sigue el modelo Suscriptor-Solicitado, Publicador- Ofertado. En la siguiente Tabla 1-3 se mostrará las Políticas de QoS.

*Tabla 1-3. Políticas de QoS del DDS  
(Corsaro).*

QoS Policy	Applicability	RxO	Modifiable	
DURABILITY	T, DR, DW	Y	N	Data Availability
DURABILITY SERVICE	T, DW	N	N	
LIFESPAN	T, DW	-	Y	
HISTORY	T, DR, DW	N	N	
PRESENTATION	P, S	Y	N	Data Delivery
RELIABILITY	T, DR, DW	Y	N	
PARTITION	P, S	N	Y	
DESTINATION ORDER	T, DR, DW	Y	N	
OWNERSHIP	T, DR, DW	Y	N	Data Timeliness
OWNERSHIP STRENGTH	DW	-	Y	
DEADLINE	T, DR, DW	Y	Y	
LATENCY BUDGET	T, DR, DW	Y	Y	
TRANSPORT PRIORITY	T, DW	-	Y	Resources
TIME BASED FILTER	DR	-	Y	
RESOURCE LIMITS	T, DR, DW	N	N	
USER DATA	DP, DR, DW	N	Y	Configuration
TOPIC DATA	T	N	Y	
GROUP DATA	P, S	N	Y	

En este modelo el lado del Suscriptor puede especificar una lista ordenada de las peticiones para una política particular de QoS en un orden decreciente. El lado del Publicador especifica un conjunto de valores ofertados para esta política de QoS. El middleware escogerá el valor que concuerde lo más posible a lo solicitado en el lado del Suscriptor, que está ofertado en el lado del Publicador; o puede rechazar el establecimiento de la comunicación en entre los dos objetos *DCPSEntity*, si la QoS solicitada y ofertada no pueden llegar a un acuerdo. En la siguiente Figura 1-12 se muestra el Modelo Suscriptor-Solicitado y el Publicador-Ofertado.

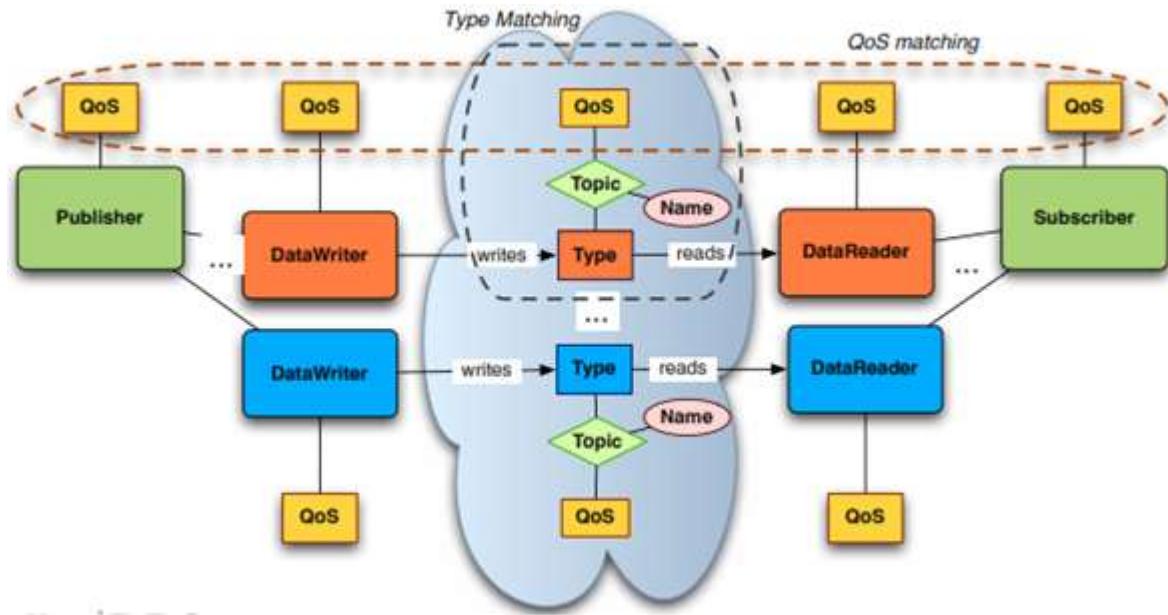


Figura 1-12. Modelo Suscriptor-Solicitado y Publicador-Ofertado

(Corsaro).

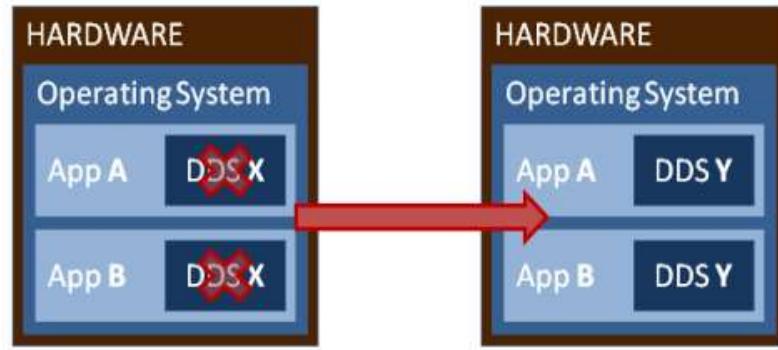
#### 1.6.1.4. Interoperabilidad

Existen múltiples aspectos de interoperabilidad en el middleware. Estos incluyen al API, el *Wire Protocol* o Protocolo de conexión y la cobertura de QoS. Todos estos elementos tienen un rol importante en la interoperabilidad dentro de las tecnologías de middleware. En el caso del DDS, hay estándares que especifican el API, el protocolo de conexión y la cobertura de QoS, que debe ser adherida a todos los participantes en las implementaciones DDS.

##### **API y su interoperabilidad**

El API es la interfaz entre el DDS y la aplicación. Este comprende los tipos de datos específicos y llamadas a funciones para que la aplicación interactúe con el middleware, ya que el API está estandarizado, los clientes del estándar DDS pueden reemplazar implementaciones DDS con una recompilación simple, para no cambiar el código. Un API estandarizado permite portabilidad del middleware DDS y elimina el bloqueo de un propietario.

La siguiente Figura 1-13 muestra la interoperabilidad del API.



*Figura 1-13. Interoperabilidad del API*

*(Twin Oaks Computing, Inc., 2011).*

#### **Protocolo de Conexión y su Interoperabilidad**

El protocolo RTPS es responsable de la interoperabilidad del DDS sobre la conexión.

La OMG también gestiona el estándar RTPS y adhiere a este estándar múltiples proveedores del DDS. RTPS es usado como el protocolo de transporte de datos subyacente a la comunicación dentro del DDS. Este provee soporte para todas las tecnologías DDS, como el descubrimiento dinámico, las comunicaciones seguras, la independencia de plataforma, y las asociaciones de QoS. Este aspecto de interoperabilidad permite a un usuario de DDS fácilmente extender su sistema distribuido añadiendo diferentes implementaciones DDS. DDS utiliza estratégicamente comunicación de datos basada en multicast y unicast para las necesidades de las aplicaciones. DDS provee una implementación nativa de RTPS, es decir no existen *gateways RTPS*, ni demonios, ni aplicaciones en otro plano, ya que se busca el mejor rendimiento posible. En la siguiente Figura 1-14 se podrá ver la interoperabilidad del protocolo de conexión.

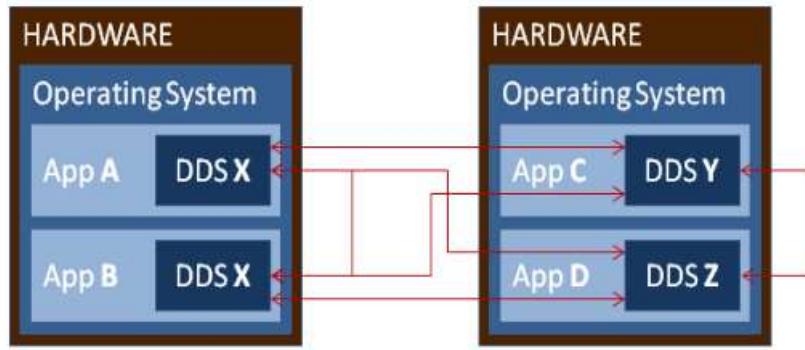


Figura 1-14. Interoperabilidad del Protocolo de Conexión

(Twin Oaks Computing, Inc., 2011).

### **Cobertura de la QoS y su interoperabilidad**

Las políticas de QoS permiten a la aplicación medir el comportamiento específico de la comunicación. Esta medición incluye diferentes aspectos de la comunicación. Ejemplos de las políticas de QoS incluyen: la **confiabilidad** es decir, ¿qué requerimientos de confiabilidad necesitan esos datos?; la **durabilidad** es decir, ¿cuán grande son los datos guardados para posibles publicaciones futuras?; **historial** y **límites de recursos** es decir, ¿cuáles son los requerimientos de almacenamiento?; **filtrado** y **presentación** es decir, ¿qué información deben ser presentados al suscriptor, y cómo?; y la **propiedad** es decir, ¿existen requisitos para la redundancia o para la desconexión?. Estas son solamente una pequeña parte de las 22 distintas políticas de QoS definidas por el estándar DDS. Estas políticas de QoS proveen un conjunto completo de opciones de configuración, permitiendo a las aplicaciones tomar fácilmente ventaja de estrategias de comunicación muy complejas y poderosas. Las características de QoS tienen un rol a través de todos los aspectos de interoperabilidad. Por supuesto, el API para la configuración de QoS y los protocolos de conexión para la interacción del QoS deben estar estandarizados para proveer implementaciones portables y conexiones interoperables dentro del DDS. Sin embargo, la cobertura de estas políticas de QoS depende del proveedor.

El estándar DDS además de especificar el API DDS, también categoriza las características de QoS dentro de perfiles que definen diferentes niveles de conformidad. El

perfil mínimo más de 22 políticas de QoS, y define un conjunto mínimo de políticas de QoS que den estar cubiertas para una implementación DDS para ser compatible con el estándar, es decir, interoperable.

Todos estos aspectos de interoperabilidad puestos juntos permiten una gran flexibilidad a los clientes del middleware.

### 1.6.2. Funcionalidades

El estándar DDS fue diseñado explícitamente para construir sistemas distribuidos en tiempo real. Para este fin, la especificación añade un conjunto de parámetros de calidad de servicio para configurar propiedades no funcionales. En este caso, DDS provee una alta flexibilidad en la configuración de sistemas por medio de la asociación del conjunto de parámetros de calidad de servicio a cada entidad.

Además, DDS permite la modificación de algunos parámetros en tiempo de ejecución, mientras se realiza una reconfiguración dinámica del sistema. Este conjunto de parámetros de calidad de servicio, permite varios aspectos de los datos, referidos a los recursos de red y recursos informáticos a ser configurados y pueden ser clasificados en las siguientes categorías, como se muestra en la Figura 1-15:

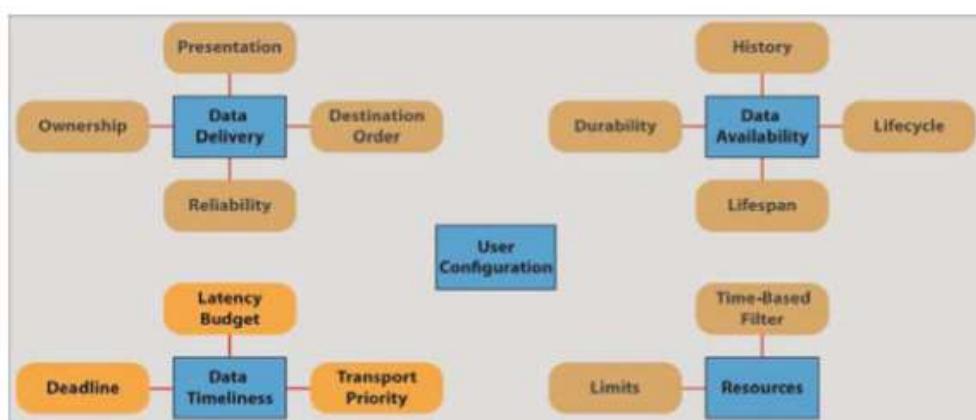


Figura 1-15. Parámetros de QoS definidos por DDS

(Pérez & Gutiérrez, 2014).

- *Data Availability o disponibilidad de los datos*, esto comprende parámetros para el control de políticas de consulta y almacenamiento de la información. Los parámetros que pertenecen a esta categoría son: Durability, Lifespan, History y Lifecycle.
- *Data Delivery o entrega de datos*, está especifica como la información debe ser transmitida y presentada a la aplicación. Los parámetros que pertenecen a esta categoría son: Presentation, Reliability, Partition, Destination\_Order, y Ownership.
- *Data Timeliness o Puntualidad de la información*, esta controla la latencia en la distribución de los datos. Los parámetros que pertenecen a esta categoría son: Deadline, Latency\_Budget, y Transport\_Priority.
- *Maximum Resources o Máximos de Recursos*, esta limita la cantidad de recursos que pueden ser usados en el sistema a través de parámetros tales como: Resource\_Limit o Time-Based\_Filter.
- *User Configuration o Configuración de Usuario*, estos parámetros permiten que la información extra ser añadida a cada entidad en la capa aplicación.

Finalmente, esta especificación sigue el modelo Suscriptor-Solicitado, y el Publicador-ofertado para establecer los parámetros de QoS. Mediante el uso de este modelo, ambos el Publicador y el Suscriptor deben especificar parámetros compatible de QoS para establecer la comunicación. De otra manera, el middleware debe indicar a la aplicación que la comunicación no es posible.

#### **1.6.2.1. Gestión de Recursos del Procesador**

El estándar DDS no aborda explícitamente la planificación de hilos en los procesadores, como esta es un aspecto de implementación definida. Sin embargo, un subconjunto de

parámetros de QoS, definidos por el estándar están enfocados al control del comportamiento temporal y el mejoramiento de la previsibilidad de la aplicación. Los tres parámetros de la puntualidad de datos, que están resaltados en la Figura 1-15, son importantes en la gestión de recursos de sistemas de tiempo real. En particular, el estándar ha definido los siguientes parámetros para la gestión de recursos de procesador:

- *deadline*, este parámetro indica la cantidad máxima de tiempo disponible para enviar/ recibir muestras de datos pertenecientes a un tópico particular. Sin embargo, este no define ningún mecanismo asociado para asegurar estos requerimientos temporales; por lo tanto, este parámetro de QoS solo representa un servicio de notificación en el cual el middleware informa a la aplicación que el tiempo límite se ha perdido.
- *Latency\_Budget*, este parámetro es definido como el retardo máximo aceptable en la entrega de mensajes. Sin embargo, el estándar hace énfasis en que este parámetro no puede ser llevado a cabo o controlado por el middleware; por lo tanto, este parámetro puede ser usado para optimizar el comportamiento interno del middleware.

Estos dos parámetros de QoS, incluso si ambos comparten objetivos similares, se aplican a diferentes niveles, como se ilustra en la Figura 1-16. Esta figura muestra cómo el parámetro *deadline* es monitorizado dentro de la capa DDS, mientras que el parámetro *Latency\_budget* se aplica dentro de la capa DDSI.

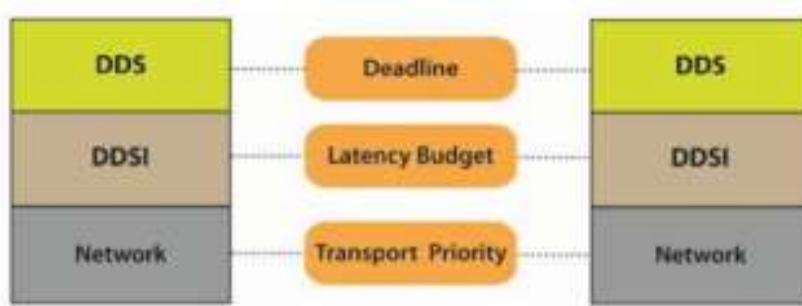


Figura 1-16. Control del tiempo en DDS

(Pérez & Gutiérrez, 2014).

El DDS define diferentes mecanismo para permitir la comunicación entre entidades. En el lado del Publicador, el mecanismo de comunicación es sencillo: cuando los nuevos datos están disponibles, el DW realiza una llamada de escritura simple, como por ejemplo , escribir o eliminar, para publicar datos dentro del dominio del DDS. Entonces, la muestra de datos es transmitida usando modos de comunicación de los tipos asincrónicos, uno a uno o uno a varios. Sin embargo, el DDS también da soporte a hilos de llamadas bloqueadas hasta que la muestra de datos haya sido entregada y confirmada por los DR asociados.

En el lado del Suscriptor, la recepción de los datos puede ser realizada con *polling*<sup>26</sup> (WIKIPEDIA, 2013), modo sincrónico, y asincrónico. Estos modelos no sólo son válidos para la recepción de datos sino también para la notificación de cualquier cambio en el estado de la comunicación, por ejemplo, para el no cumplimiento de las peticiones de calidad de servicio. En particular, la aplicación podría ser notificada a través de la siguientes:

- *Polling*, como los hilos de una aplicación pueden invocar operaciones no bloqueantes para obtener datos o cambios en el estado de la comunicación.
- *Listeners*, adjunta una función de devolución de llamada para las modificaciones de acceso asincrónico en el estado de la comunicación mientras

---

<sup>26</sup> Polling, hace referencia a una operación de consulta constante

que la aplicación se sigue ejecutando, es decir que los hilos del middleware son responsables de la gestión de cualquier cambio en el estado de la comunicación.

- *Conditions* y *Wait-Sets*, los cuales permiten que los hilos de la aplicación sean bloqueados hasta conocer una o varias condiciones. Ambas representan el mecanismo de sincronización para gestionar cualquier cambio en el estado de la comunicación.

#### 1.6.2.2. Gestión de Recursos de Red

En materia de redes, esta especificación define un conjunto de características enfocadas a garantizar el determinismo en las comunicaciones, tal como el uso de parámetros de planificación en redes y la definición del formato para el intercambio de mensajes.

El paso de parámetros de planificación para las redes de comunicación es llevada a cabo a través de otro parámetro de QoS incluido en la categoría de *data timeless*, mostrado en la Figura 1-15:

- *Transport-Priority*, a diferencia de *Latency-Budget*, que intenta optimizar el comportamiento interno del middleware, este parámetro prioriza el acceso a la red de comunicación, como se muestra en la Figura 1-16. Además, mientras que las comunicaciones son unidireccionales, este solo está asociado con entidades DW.

Por otra parte, la especificación DDSI define el conjunto de normas y características requeridas para habilitar la comunicación entre entidades DDS. Aunque esta especificación no está particularmente orientada al uso de redes en tiempo real, esta no opone su uso y solo muestra un conjunto de requisitos para las redes subyacentes. El punto más importante tratado por la especificación se encuentra descrito en el protocolo RTPS, el cual es responsable específicamente de cómo se difunden los datos entre los nodos. Esto requiere la definición de los protocolos de intercambio de mensajes y formatos del mensajes. En particular, la estructura

de un mensaje RTPS consiste de una cabecera de tamaño fijo seguida por un número variable de submensajes. Al procesar cada submensaje independientemente, el sistema puede descartar mensajes desconocidos o erróneos lo cual facilita futuras extensiones del protocolo.

Otra característica clave de DDS es la sobrecarga introducida por las operaciones internas del middleware. En este caso, el estándar define una serie de operaciones a ser llevadas a cabo por las implementaciones que puedan consumir recursos tanto del procesador como de la red. En particular, DDS proporciona un servicio para la gestión de entidades remotas llamadas *Discovery* o Descubrimiento. Este servicio describe como se obtiene información sobre la presencia y características de cualquier otra entidad inmersa en el sistema distribuido. Aunque el estándar describe un protocolo específico para el descubrimiento con el propósito de interoperabilidad, además este permite que otros protocolos de descubrimiento puedan ser aplicados. Bajo el protocolo de descubrimiento requerido, las implementaciones deben crear un conjunto de entidades DDS por defecto. Esta entidades presentes son responsables del establecimiento transparente de la comunicación con el usuario y del descubrimiento de la presencia o ausencia de entidades remotas, por ejemplo, un sistema de *plug-and-play*<sup>27</sup>. Este tipo de tráfico en la red, el cual es interno en el middleware, es llamado metatráfico y puede ser considerado en los análisis temporales.

---

<sup>27</sup> Plug-and-Play, se refiere a un conjunto de protocolos de comunicación que permiten descubrir de manera transparente la presencia de otros dispositivos en la red.

## 2. CAPÍTULO II

### ANÁLISIS DE REQUISITOS PARA LA IMPLEMENTACIÓN DE UN MÓDULO QUE SOPORTE EL PROTOCOLO RTPS

#### **2.1. INTRODUCCIÓN**

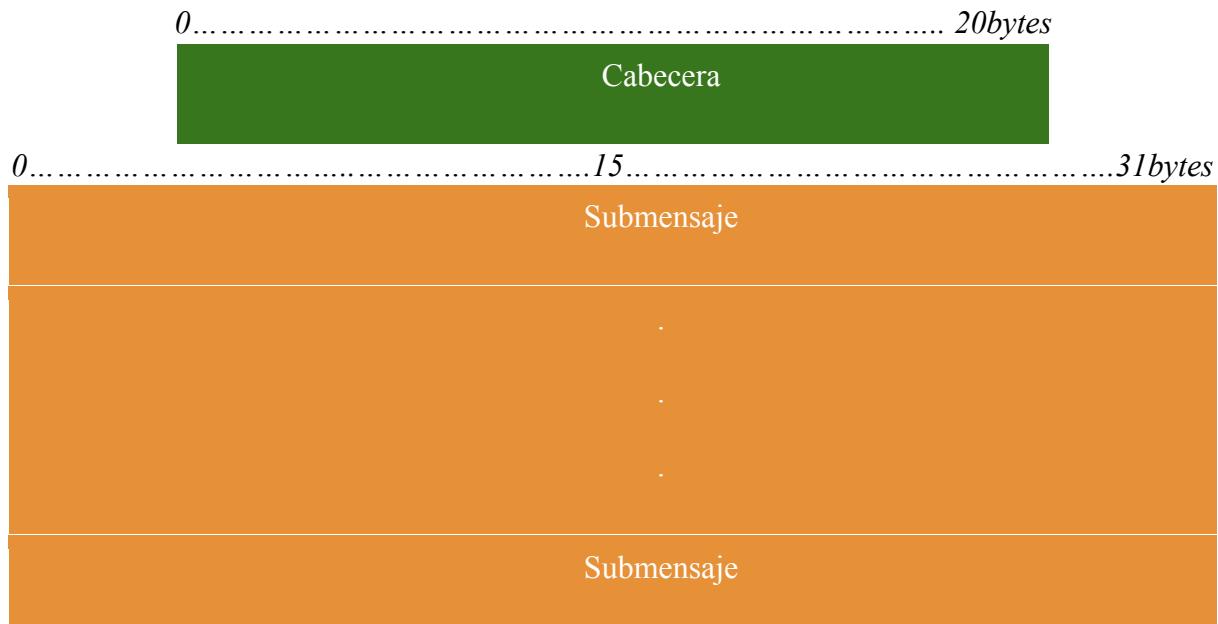
En el presente capítulo se definen los requisitos necesarios para integrar el protocolo RTPS con el middleware DDS que se describió en el capítulo anterior. Primeramente, se realizan capturas de paquetes con la herramienta Wireshark de los diferentes mensajes RTPS y mensajes de descubrimiento RTPS. Finalmente, obtener un análisis detallado de los mismos y definir los requisitos necesarios para la implementación.

#### **2.2. ANÁLISIS DE PAQUETES DE LOS DIFERENTES MENSAJES RTPS**

##### **2.2.1. Estructura de los mensajes RTPS**

###### **2.2.1.1. Estructura general**

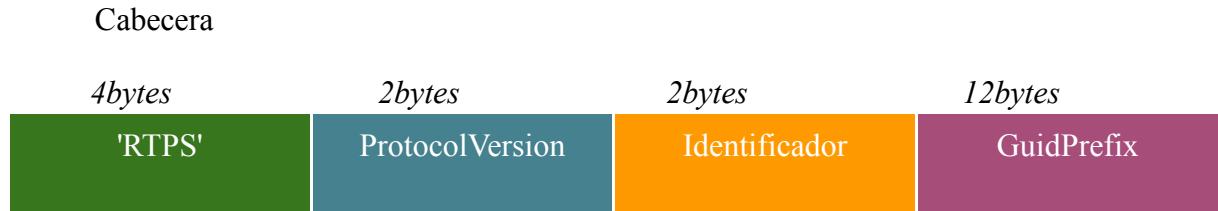
En la Figura 2-1 se muestra la estructura general del mensaje RTPS incluyendo el tamaño en bytes de cada campo.



*Figura 2-1. Estructura general mensaje RTPS*

*(OMG, 2014)*

RTPS mensajes explícitamente no enviar la longitud, utiliza el transporte subyacente con el cual se envían mensajes, en el caso de la longitud es enviada a la carga UDP UDP/IP.

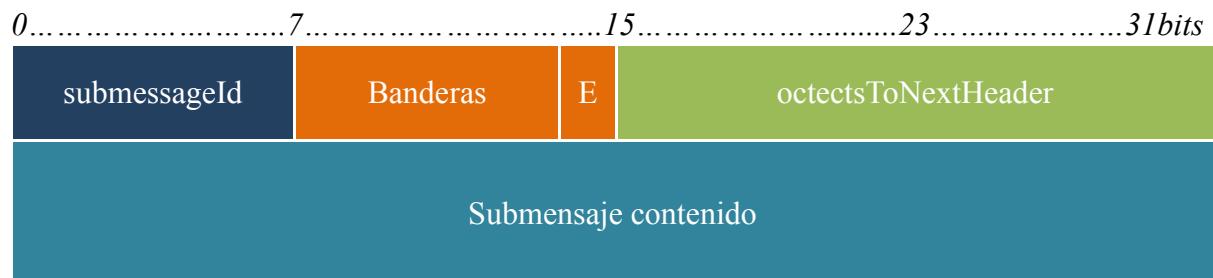


*Figura 2-2. Cabecera del Mensaje RTPS*

*(OMG, 2014)*

### 2.2.2. Estructura de los submensajes RTPS

En la siguiente Figura 2-3 se muestra la estructura del submensaje, la cual está compuesta por una cabecera submensaje y el contenido de submensaje,



*Figura 2-3. Estructura de los submensajes RTPS*

*(OMG, 2014)*

#### 2.2.2.1. *Lista de submensajes*

- Pad
- AckNack
- Heartbeat

- Gap
- InfoTimeStamp
- Infofuentes
- InfoReply
- InfoDestination
- InfoReplyIp4
- NackFrag
- HeartbeatFrag
- Datos
- DataFrag

### 2.2.3. AckNackSubmessage

En la Figura 2-4 se muestra la estructura del submensaje AckNack.

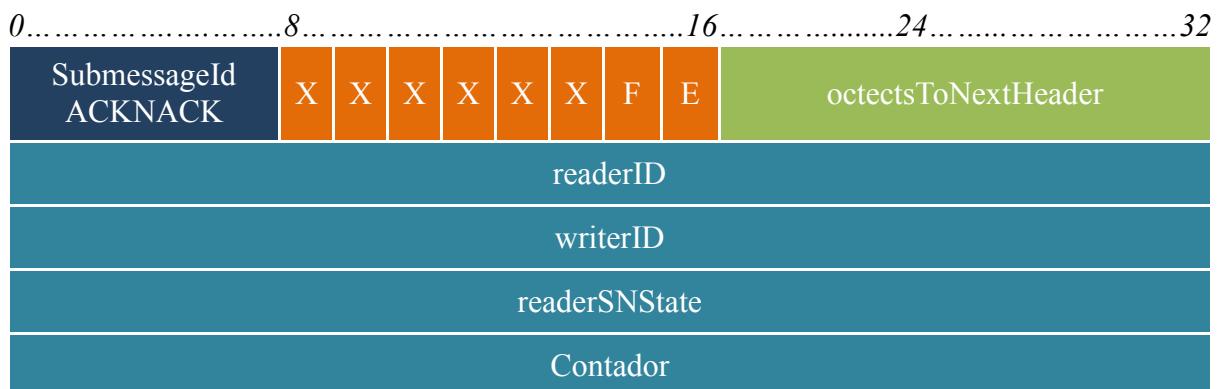


Figura 2-4. Estructura del submensaje AckNack

(OMG, 2014)

Este submensaje se utiliza para comunicar el estado de un *lector* a un *escritor*. El submensaje permite al lector para dar a conocer los números de secuencia que ha recibido y los que faltan todavía el escritor. Este submensaje puede utilizarse para hacer reconocimientos tanto positivos como negativos.

### **2.2.3.1. *Banderas en el encabezado de submensaje***

El **FinalFlag**, cuando este indicador es de 1 significa que el lector no requiere una respuesta del escritor, sin embargo, si el indicador se establece en 0 significa que el escritor debe responder al mensaje de AckNack.

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

### **2.2.3.2. *Otros elementos en el encabezado de submensaje***

El **readerId**, identifica la entidad lector que acusa recibo de cierto número de secuencia o las solicitudes para recibir ciertos números de secuencia.

El **writerId**, identifica la entidad escritor que es el objetivo del mensaje AckNack. Es la entidad del escritor que se piden a re-enviar algunos números de secuencia o está siendo informado de la recepción de ciertos números de secuencia.

El **readerSNState**, se comunica el estado del lector al escritor. Todos los números de secuencia hasta el antes readerSNState.base se confirman como recibida por el lector. Los números de secuencia que aparecen en el conjunto indican falta números de secuencia en el lado del lector. Los que no aparecen en el conjunto son indeterminados (podría ser recibido o no).

El **Contador**, se incrementa cada vez que se envía un mensaje AckNack. Proporciona los medios para un escritor detectar los mensajes duplicados de AckNack que pueden derivarse de la presencia de vías de comunicación redundante.

### **2.2.3.3. *Validez***

Este submensaje es inválida cuando cualquiera de las siguientes es verdadera:

- submessageLength en el encabezado de submensaje es demasiado pequeño.
- readerSNState no es válida.

#### **2.2.3.4. Cambio en el estado del receptor**

Ninguno

#### **2.2.3.5. Interpretación lógica**

El lector envía el mensaje AckNack al escritor para comunicar su estado con respecto a los números de secuencia utilizados por el escritor.

El escritor se identifica únicamente por su GUID. El GUID del escritor se obtiene utilizando el estado del receptor.

El lector se identifica únicamente por su GUID. El GUID del lector se obtiene utilizando el estado del receptor.

El mensaje tiene dos propósitos simultáneamente:

- Reconoce el submensaje toda la secuencia de números hasta e incluyendo el que sólo el menor número de secuencia en el SequenceNumberSet.
- El submensaje negativamente-reconoce (peticiones) la secuencia de números que aparecen explícitamente en el conjunto de.

#### **Ejemplo**

177	14.257561192.168.3.102	192.168.3.158	RTPS	106	INFO	DST, ACKNACK
-----	------------------------	---------------	------	-----	------	--------------

■ submessageId: ACKNACK (0x06)
■ Flags: 0x01 ( _ _ _ _ _ E )
0..... = reserved bit: Not set
.0..... = reserved bit: Not set
..0.... = reserved bit: Not set
...0.... = reserved bit: Not set
....0... = reserved bit: Not set
.....0. = reserved bit: Not set
.....1 = Endianness bit: Set
octetsToNextHeader: 24
■ readerEntityId: ENTITYID_BUILTIN_PUBLICATIONS_READER (0x000003c7)
readerEntityKey: 0x000003
readerEntityKind: Built-in reader (with key) (0xc7)
■ writerEntityId: ENTITYID_BUILTIN_PUBLICATIONS_WRITER (0x000003c2)
writerEntityKey: 0x000003
writerEntityKind: Built-in writer (with key) (0xc2)
■ readerSNState
bitmapBase: 0
numBits: 0
Counter: 1
0000 00 27 13 fc cb a2 64 5a 04 2b d8 62 08 00 45 00 . '....dZ .+.b..E.
0010 00 5c 7a 97 00 00 80 11 37 a5 c0 a8 03 66 c0 a8 .\z..... 7....f..
0020 03 9e c6 4e 1c f2 00 48 1d bc 52 54 50 53 02 01 ...N...H ..RTPS..
0030 01 01 c0 a8 03 66 00 00 03 6c 00 00 00 01 0e 01 .....f... .1.....
0040 0c 00 c0 a8 03 9e 00 00 04 14 00 00 00 01 06 01 .....
0050 18 00 00 00 03 c7 00 00 03 c2 00 00 00 00 00 00 .....
0060 00 00 00 00 00 01 00 00 00 00 .....

Una explicación del uso del AckNack ha sido descrita dentro del ejemplo 2 en la sección de ejemplos de RTPS

#### 2.2.4. DataSubmessage

En la Figura 2-5 se muestra la estructura del submensaje Data.

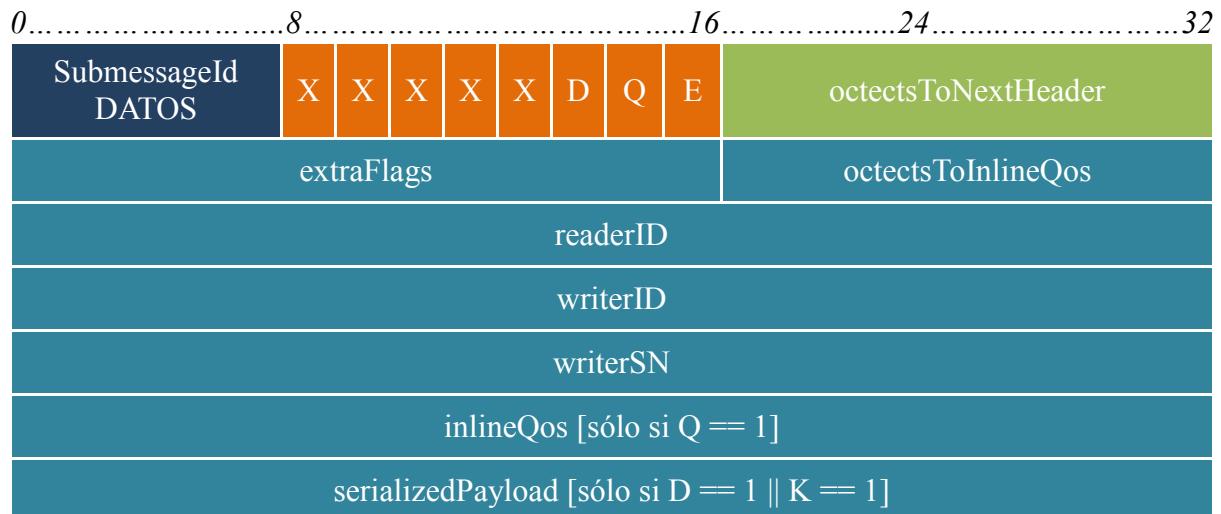


Figura 2-5. Estructura del submensaje Data

(OMG, 2014)

El submensaje notifica al lector RTPS de un cambio a un objeto de datos pertenecientes al escritor RTPS. Los posibles cambios incluyen ambos cambios en valor, así como los cambios en el ciclo de vida del objeto de datos.

#### **2.2.4.1. *Banderas en el encabezado de submensaje***

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

La **InlineQosFlag**, indica al **lector** la presencia de un ParameterList que contiene los parámetros de calidad de servicio que deben utilizarse para interpretar el mensaje. Se representa con el literal 'p' Q = 1 significa que el submensaje **datos** contiene el inlineQos SubmessageElement.

La **DataFlag**, indica al **lector** que el elemento de submensaje dataPayload contiene el valor serializado del objeto de datos. Se representa con el literal 'd'

La **KeyFlag**, indica al **lector** que el elemento de submensaje dataPayload contiene el valor de la clave del objeto de datos serializado. Se representa con el literal 'k'.

El DataFlag se interpreta en combinación con el KeyFlag de la siguiente manera:

- D = 0 y K = 0 significa que no hay ningún serializedPayload SubmessageElement.
- D = 1 y K = 0 significan que el serializedPayload SubmessageElement contiene los datos serializados.
- D = 0 y K = 1 significan que el serializedPayload SubmessageElement contiene la clave serializada.

- D = 1 y K = 1 son una combinación no válida en esta versión del Protocolo de.

#### **2.2.4.2.    *Otros elementos en el encabezado de submensaje***

El **readerId**, identifica la entidad RTPS **lector** que está siendo informada del cambio con el objeto de datos.

El **writerId** , identifica la entidad RTPS **escritor** que hizo el cambio con el objeto de datos.

El **writerSN**, identifica el cambio y el orden relativo de todos los cambios realizados por el RTPS **escritor** identificados por el writerGuid. Cada cambio obtiene un número de secuencia consecutiva. Cada RTPS **escritor** mantiene su número de secuencia propia.

El **inlineQos**, presente solamente si la InlineQosFlag está situado en la cabecera. Contiene QoS que puedan afectar la interpretación del mensaje.

El **serializedPayload**, presente solamente si el DataFlag o el KeyFlag se encuentra en la cabecera.

- Si el DataFlag está establecido, entonces contiene la encapsulación del nuevo valor del objeto de datos después del cambio.
- Si el KeyFlag está establecido, entonces contiene la encapsulación de la clave del objeto de datos al igual que en la cabecera de submensaje. Estos bits adicionales

El campo **extraFlags** , ofrece espacio para una 16 bits adicionales de banderas más allá de los 8 bits proporcionados al igual que en la cabecera de submensaje. Estos bits adicionales

apoyará la evolución del protocolo sin comprometer la compatibilidad hacia atrás. Esta versión del protocolo debe establecer todos los bits en el extraFlags a cero.

El **octetsToInlineQos**, la representación de este campo es un CDR unsigned corta (ushort).

El campo octetsToInlineQos contiene el número de octetos a partir del primer octeto inmediatamente después de este campo hasta el primer octeto de la inlineQos SubmessageElement. Si el inlineQos SubmessageElement no está presente (es decir, el InlineQosFlag no está establecida), entonces octetsToInlineQos contiene el desplazamiento al campo siguiente después de la inlineQos.

Las implementaciones del protocolo que están procesando un submensaje recibido siempre deben usar el octetsToInlineQos para omitir cualquier elemento de encabezado submensaje no esperar o entender y seguir procesar el inlineQos SubmessageElement (o el primer elemento submensaje que sigue inlineQos si el inlineQos no está presente). Esta regla es necesaria para que el receptor será capaz de interactuar con los remitentes que utilizan las versiones futuras del protocolo que puede incluir cabeceras submensaje adicional antes de la inlineQos.

#### **2.2.4.3. Validez**

Este submensaje es inválida cuando cualquiera de las siguientes es verdadera:

- submessageLength en el encabezado de submensaje es demasiado pequeño.
- writerSN.value no es estrictamente positivo (1, 2,...) o es SEQUENCENUMBER\_UNKNOWN.
- inlineQos no es válida.

#### **2.2.4.4. Cambio en el estado del receptor**

Ninguno

#### **2.2.4.5. Interpretación lógica**

El **escritor** envía el submensaje **datos** al **lector** para comunicar los cambios en los objetos de datos dentro de la escritora. Los cambios incluyen dos cambios en valor, así como los cambios en el ciclo de vida del objeto de datos. Éstos se comunican por la presencia de la serializedPayload. Cuando están presentes, el serializedPayload se interpreta como el valor del objeto de datos o como la clave que identifica el objeto de datos del conjunto de objetos registrados.

- Si se establece la DataFlag y el KeyFlag no está establecida, el elemento serializedPayload se interpreta como el valor del objeto dataobject.
- Si se establece la KeyFlag y el DataFlag no está establecida, el elemento serializedPayload se interpreta como el valor de la clave que identifica la instancia del objeto de datos registrada.
- Si el InlineQosFlag está establecida, el elemento inlineQos contiene los valores de QoS que reemplazan a los del escritor RTPS y debe ser utilizada para procesar la actualización de.

## Ejemplo

No.	Time	Source	Destination	Protocol	Length	Info
131	13.064990	192.168.3.102	239.255.0.1	RTPS	806	INFO_TS, DATA(p)
└ submessageId: DATA (0x15)						
└ Flags: 0x05 ( _ _ _ _ D _ E )						
0..... = reserved bit: Not set						
.0..... = reserved bit: Not set						
..0.... = reserved bit: Not set						
...0.... = reserved bit: Not set						
....0... = Serialized Key: Not set						
.....1.. = Data present: Set						
.....0. = Inline QoS: Not set						
.....1 = Endianness bit: Set						
octetsToNextHeader: 728						
0000 0000 0000 0000 = Extra flags: 0x0000						
Octets to inline QoS: 16						
└ readerEntityId: ENTITYID_UNKNOWN (0x00000000)						
readerEntityKey: 0x0000000						
readerEntityKind: Application-defined unknown kind (0x00)						
└ writerEntityId: ENTITYID_BUILTIN_SDP_PARTICIPANT_WRITER (0x000100c2)						
writerEntityKey: 0x000100						
writerEntityKind: Built-in writer (with key) (0xc2)						
writerSeqNumber: 1						
└ serializedData						
encapsulation kind: PL_CDR_LE (0x0003)						
encapsulation options: 0x0000						
└ serializedData:						

Una explicación del uso del Data ha sido descrito dentro del ejemplo 2 en la sección de ejemplos de RTPS

### 2.2.5. DataFragSubmessage

En la Figura 2-6 se muestra la estructura del submensaje DataFrag.



extraFlags	octectsToInlineQos
readerID	
writerID	
writerSN	
fragmentStartingNum	
fragmentsInSubmessage	fragmentSize
sampleSize	
inlineQos [sólo si Q == 1]	
serializedPayload	

*Figura 2-6. Estructura del submensaje DataFrag*

*(OMG, 2014)*

El submensaje DataFrag extiende el submensaje datos activando el serializedData a ser fragmentado y enviado como múltiples DataFrag submensajes. Los fragmentos contenidos en los submensajes DataFrag re luego son ensamblados por el lector RTPS.

Definir un separado submensaje DataFrag además el submensaje datos, ofrece las siguientes ventajas:

- Mantiene las variaciones en el contenido y estructura de cada submensaje al mínimo. Esto permite más eficientes implementaciones del protocolo como el análisis de paquetes de red se simplifica.
- Evita tener que agregar información de fragmentación como parámetros de QoS en línea en el submensaje datos. Esto puede no sólo más lento desempeño, también dificulta en el cable de depuración más, como ya no es obvio si es fragmentados o no y que el mensaje contiene qué perdidos.

### ***2.2.5.1. Banderas en el encabezado de submensaje***

La **InlineQosFlag**, indica que la entidad lector que está siendo informada del cambio con el objeto de datos, cuando se establece en 1 significa que el submensaje DataFrag contiene el inlineQos SubmessageElement.

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

El **KeyFlag**, cuando se establece en 0, significa que el serializedPayload SubmessageElement contiene los datos serializados, cuando se establece en 1 significa que el serializedPayload SubmessageElement contiene la clave serializada.

### ***2.2.5.2. Otros elementos en el encabezado de submensaje***

El **readerId**, identifica la entidad RTPS lector que está siendo informada del cambio con el objeto de datos.

.El **writerId**, identifica la entidad RTPS escritor que hizo el cambio para el objeto dataobject.

El **writerSN**, se identifica el cambio y el orden relativo de todos los cambios realizados por el escritor RTPS identificados por el writerGuid. Cada cambio obtiene un número de secuencia consecutiva. Cada escritor RTPS mantiene su número de secuencia propia.

La **fragmentStartingNum**, indica el fragmento inicial de la serie de fragmentos de serializedData.

Fragmneto de numeración comienza con el número 1.

El **fragmentInSubmessage**, el número de fragmentos consecutivos contenidas en este submensaje, a partir de las fragmentStartingNum.

El **dataSize**, el tamaño total en bytes de los datos originales antes de la fragmentación.

El **fragmentSize**, el tamaño de un fragmento individual en bytes. El tamaño del fragmento máximo equivale a 64K.

El **inlineQos**, presente solamente si la InlineQosFlag está situado en la cabecera.

Contiene QoS que puedan afectar la interpretación del mensaje.

El **serializedPayload**, presente sólo si DataFlag se establece en la cabecera.

Encapsulación de una serie consecutiva de fragmentos, a partir de las fragmentStartingNum para un total de fragmentsInSubmessage.

Representa parte del valor del objeto de datos-nuevo después del cambio. Actualmente sólo si el DataFlag o el KeyFlag se establece en la cabecera.

- Si el DataFlag está establecido, entonces contiene un conjunto de fragmentos de la encapsulación del nuevo valor del objeto dataobject después del cambio consecutivo.
- Si el KeyFlag está establecido, entonces contiene un conjunto de fragmentos de la encapsulación de la clave del objeto de datos el mensaje se refiere a consecutivos.

En cualquier caso el conjunto consecutivo de fragmentos contiene fragmentos de fragmentsInSubmessage y comienza con el fragmento identificado por fragmentStartingNum.

#### **2.2.5.3. Validez**

Este submensaje es inválida cuando cualquiera de las siguientes es verdadera:

- submessageLength en el encabezado de submensaje es demasiado pequeño.
- writerSN.value no es estrictamente positivo (1, 2,...) o es SEQUENCENUMBER\_UNKNOWN.
- fragmentStartingNum.value no es estrictamente positivo (1, 2,...) o excede el número total de fragmentos de.
- fragmentSize excede dataSize.

- El tamaño del serializedData superior  $\text{fragmentsInSubmessage} * \text{fragmentSize}$ .
- inlineQos no es válida.

#### **2.2.5.4. Cambio en el estado del receptor**

Ninguno

#### **2.2.5.5. Interpretación lógica**

El submensaje DataFrag extiende el submensaje datos activando el serializedData a ser fragmentado y enviado como múltiples DataFrag submensajes. Una vez que el serializedData es volver a montar el lector RTPS, la interpretación de los submensajes DataFrag es idéntica a la del submensaje datos.

A continuación se describe cómo volver a montar usando la información en el submensaje DataFrag serializedData

El tamaño total de los datos que se re ensamblado está dada por dataSize. Cada submensaje DataFrag contiene un segmento contiguo de estos datos en su elemento serializedData. El tamaño del segmento se determina por el tamaño del elemento serializedData. Durante el montaje, el desplazamiento de cada segmento se determina por:

$$(\text{fragmentStartingNum} - 1) * \text{fragmentSize}$$

Los datos es reensamblados completamente cuando se han recibido todos los fragmentos. El número total de fragmentos esperar equivale a:

$$(\text{dataSize} / \text{fragmentSize}) + ((\text{dataSize} \% \text{fragmentSize})? 1: 0)$$

Tenga en cuenta que cada submensaje DataFrag puede contener múltiples fragmentos. Un escritor RTPS seleccionará fragmentSize basado en el tamaño más pequeño de mensaje soportado a través de todos los transportes subyacentes. Si algunos lectores RTPS puede ser alcanzados a través de un transporte que soporta mensajes más grandes, el escritor RTPS puede embalar los fragmentos múltiples en un solo DataFrag submensaje o incluso puede enviar un submensaje regular de datos si la fragmentación ya no es necesaria.

### Ejemplo

```

15 3.3021170 127.0.0.1      127.0.0.1      RTPS  1150 DATA_FRAG
16 3.3025280 127.0.0.1      127.0.0.1      RTPS  1122 DATA_FRAG

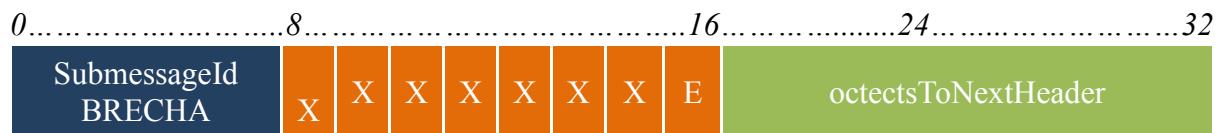
guidPrefix
Default port mapping: domainId=186, participantIdx=114, nature=UNICAST_MET
submessageId: DATA_FRAG (0x16)
  Flags: 0x03 ( _ _ _ _ _ Q E )
    0..... = reserved bit: Not set
    .0..... = reserved bit: Not set
    ..0.... = reserved bit: Not set
    ...0.... = reserved bit: Not set
    ....0... = reserved bit: Not set
    .....0. = Serialized Key: Not set
    .....1. = Inline QoS: Set
    .....1 = Endianness bit: Set
  octetsToNextHeader: 0
  0000 0000 0000 = Extra flags: 0x0000
  Octets to inline QoS: 28
  readerEntityId: ENTITYID_UNKNOWN (0x00000000)
  writerEntityId: 0x00010202 (Application-defined writer (with key): 0x000
  writerSeqNumber: 6
  fragmentStartingNum: 1
  fragmentsInSubmessage: 1
  fragmentSize: 1024
  sampleSize: 3072
  inlineQos:
  serializedData

submessageId: DATA_FRAG (0x16)
  Flags: 0x01 ( _ _ _ _ _ E )
    0..... = reserved bit: Not set
    .0..... = reserved bit: Not set
    ..0.... = reserved bit: Not set
    ...0.... = reserved bit: Not set
    ....0... = reserved bit: Not set
    .....0. = Serialized Key: Not set
    .....0. = Inline QoS: Not set
    .....1 = Endianness bit: Set
  octetsToNextHeader: 0
  0000 0000 0000 = Extra flags: 0x0000
  Octets to inline QoS: 28
  readerEntityId: ENTITYID_UNKNOWN (0x00000000)
  writerEntityId: 0x00010202 (Application-defined writer (with key): 0x000102)
  writerSeqNumber: 6
  fragmentStartingNum: 3
  fragmentsInSubmessage: 1
  fragmentSize: 1024
  samplesize: 3072
  serializedData

```

#### 2.2.6. GapSubmessage

En la Figura 2-7 se muestra la estructura del submensaje Gap.



readerID
writerID
gapStart
gapList

*Figura 2-7. Estructura del submensaje Gap*

*(OMG, 2014)*

Este submensaje es enviado de un escritor RTPS a un lector RTPS e indica al lector RTPS que un rango de números de secuencia ya no es relevante. El conjunto puede ser un rango contiguo de números de secuencia o un conjunto específico de números de secuencia.

#### **2.2.6.1. *Banderas en el encabezado de submensaje***

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

#### **2.2.6.2. *Otros elementos en el encabezado de submensaje***

El **readerId**, identifica la entidad lector que está siendo informado de la irrelevancia de un conjunto de números de secuencia.

El **writerId**, identifica la entidad escritor al que se aplica el rango de números de secuencia.

El **gapStart**, identifica el primer número de secuencia en el intervalo de números de secuencia irrelevante.

El **gapList**, sirve para dos:

- Identifica el último número de la secuencia en el intervalo de números de secuencia irrelevante.
- Identifica una lista adicional de números de secuencia que son irrelevantes.

### **2.2.6.3. Validez**

Este submensaje es inválida cuando cualquiera de las siguientes es verdadera:

- submessageLength en el encabezado de submensaje es demasiado pequeño.
- gapStart es cero o negativo.
- gapList no es válida.

### **2.2.6.4. Cambio en el estado del receptor**

Ninguno

### **2.2.6.5. Interpretación lógica**

El escritor RTPS envía el mensaje de boquete al lector RTPS para comunicar que ciertos números de secuencia ya no son relevantes. Esto es causado típicamente por lado del escritor filtrado de la muestra (temas de filtrado de contenido, basado en el tiempo de filtrado). En este escenario, nuevos datos-valores podrán sustituir a los viejos valores de los objetos de datos que fueron representados por los números de secuencia que aparecen como irrelevantes en la brecha.

Los números de secuencia irrelevante comunicados por el mensaje de Gap se componen de dos grupos:

- Toda la secuencia de números en el rango  $\text{gapStart} \leq \text{sequence\_number} \leq \text{gapList.base} - 1$
- Todos los números de secuencia que aparecen explícitamente enumerados en el gapList.

### Ejemplo

No.	Time	Source	Destination	Protocol	Length	Info
713	209.72610	192.168.3.158	192.168.3.102	RTPS	110	INFO_DST, GAP

```

  ↴ guard_start
  ↳ submessageId: GAP (0x08)
    ↳ Flags: 0x01 (----- E )
      0..... = reserved bit: Not set
      .0..... = reserved bit: Not set
      ..0.... = reserved bit: Not set
      ...0... = reserved bit: Not set
      ....0.. = reserved bit: Not set
      .....0. = reserved bit: Not set
      .....0 = reserved bit: Not set
      .....1 = Endianness bit: Set
    ↳ octetsToNextHeader: 28
    ↳ readerEntityId: 0x80000007 (Application-defined reader (with key): 0x800000)
      readerEntityKey: 0x800000
      readerEntityKind: Application-defined reader (with key) (0x07)
    ↳ writerEntityId: 0x80000002 (Application-defined writer (with key): 0x800000)
      writerEntityKey: 0x800000
      writerEntityKind: Application-defined writer (with key) (0x02)
    ↳ gapStart: 1
    ↳ gapList
      bitmapBase: 96
      numBits: 0
  ↳ guard_end

```

#### 2.2.7. HeartbeatSubmessage

En la Figura 2-8 se muestra la estructura del submensaje Heartbeat.

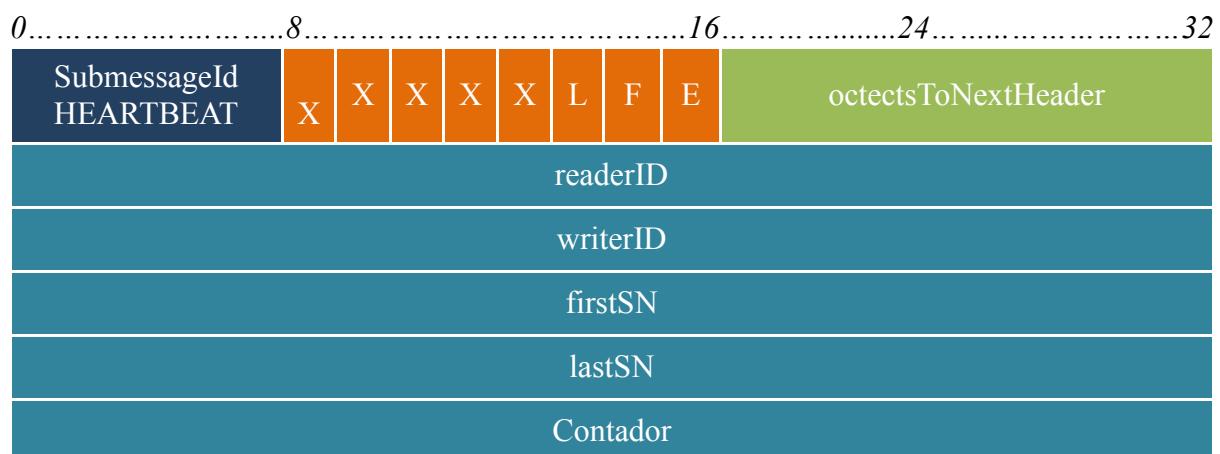


Figura 2-8. Estructura del submensaje Heartbeat

(OMG, 2014)

Este mensaje se envía desde un escritor RTPS a un lector RTPS para comunicar la secuencia de cambios que el escritor tiene disponibles.

### **2.2.7.1. *Banderas en el encabezado de submensaje***

La **FinalFlag**, indica que si el lector es necesaria para responder a los latidos del corazón o si es sólo un latido asesor.

El FinalFlag se representa con el literal 'F'. F = 1 significa que el escritor no requiere una respuesta desde el lector. F = 0 significa que el lector debe responder al mensaje de latidos del corazón.

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

La **LivelinessFlag**, indica que el escritor de datos DDS asociados con el escritor RTPS de la message ha afirmado manualmente su vivacidad.

El LivelinessFlag se representa con el literal 'L'. L = 1 significa que el DataReader DDS asociados con el lector de RTPS debe actualizar la viveza 'manual' de la DataWriter DDS asociados con el escritor RTPS del mensaje.

### **2.2.7.2. *Otros elementos en el encabezado de submensaje***

El **readerId**, identifica la entidad lector que está siendo informado de la disponibilidad de un conjunto de números de secuencia. Puede establecerse en ENTITYID\_UNKNOWN para indicar que todos los lectores para el escritor que envió el mensaje.

El **writerId**, identifica la entidad escritor al que se aplica el rango de números de secuencia.

El **lastSN**, identifica el último número de secuencia (más alto) que está disponible en el escritor.

El **Contador**, un contador que se incrementa cada vez que se envía un mensaje de latido nuevo. Proporciona los medios para un lector detectar los mensajes duplicados de latidos cardíacos que pueden derivarse de la presencia de vías de comunicación redundante.

#### **2.2.7.3. Validez**

Este submensaje es inválida cuando cualquiera de las siguientes es verdadera:

- submessageLength en el encabezado de submensaje es demasiado pequeño.
- firstSN valor es cero o negativo.
- lastSN valor es zeo o negativas.
- lastSN valor < firstSN valor

#### **2.2.7.4. Cambio en el estado del receptor**

Ninguno

#### **2.2.7.5. Interpretación lógica**

El mensaje del Heartbeat tiene dos propósitos:

- Informa al lector de los números de secuencia que están disponibles en HistoryCache del escritor para que el lector puede solicitar (mediante un AckNack) más que ha faltado a.
- Pide al lector a enviar un acuse de recibo para los cambios CacheChange que han sido introducidos en HistoryCache del lector tal que el escritor conoce el estado del lector.

Todos los mensajes de latidos del corazón el primer propósito. Es decir, el lector encontrará siempre el estado de HistoryCache del escritor y puede solicitar lo que ha perdido. Normalmente, el lector RTPS sólo enviaría un mensaje AckNack si le falta un CacheChange.

El escritor utiliza la FinalFlag para solicitar al lector a enviar un acuse de recibo para los números de secuencia que ha recibido. Si el Heartbeat tiene el FinalFlag activo, el lector no

es necesario enviar un mensaje AckNack. Sin embargo, si el FinalFlag no está establecido, entonces el lector debe enviar ha recibido un mensaje de AckNack que indica que CacheChange cambia, aunque el AckNack indica que ha recibido todos los cambios CacheChange en HistoryCache del escritor.

El escritor establece la LivelinessFlag para indicar que la DataWriter DDS asociados con el escritor RTPS del mensaje manualmente ha afirmado su vitalidad mediante la adecuada operación de DDS (consulte la especificación DDS). El lector RTPS por lo tanto debe renovar el arrendamiento manual vivacidad de la correspondiente DataWriter DDS remoto.

### *Ejemplo*

No.	Time	Source	Destination	Protocol	Length	Info
179	14.260170	192.168.3.158	192.168.3.102	RTPS	110	INFO_DST, HEARTBEAT

```

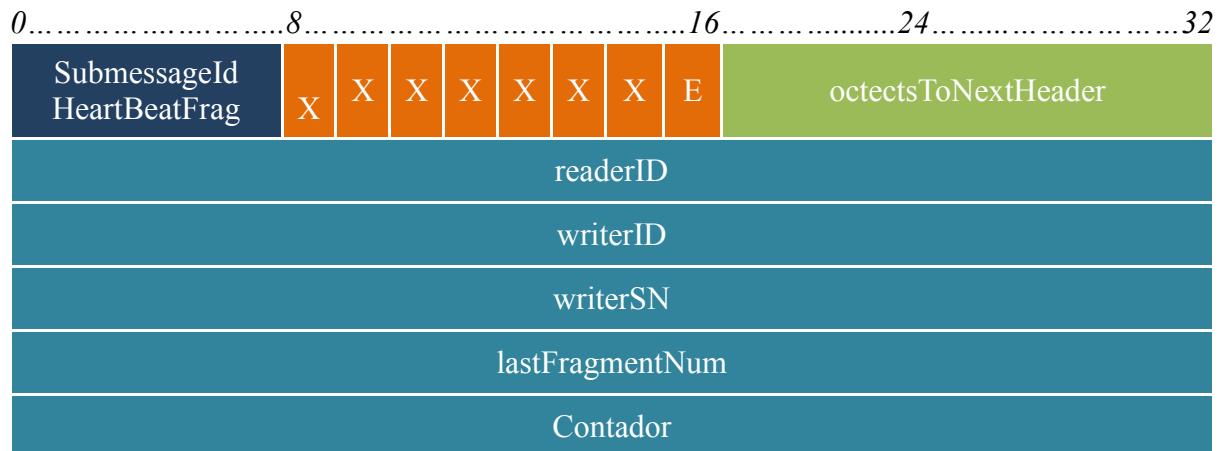
+ guidPrefix
- submessageId: HEARTBEAT (0x07)
  - Flags: 0x03 ( _ _ _ _ F E )
    0..... = reserved bit: Not set
    .0..... = reserved bit: Not set
    ..0.... = reserved bit: Not set
    ...0.... = reserved bit: Not set
    ....0... = reserved bit: Not set
    .....0 = Liveliness flag: Not set
    .....1 = Final flag: Set
    .....1 = Endianess bit: Set
  octetsToNextHeader: 28
  - readerEntityId: 0x000200c7 (Built-in reader (with key): 0x000200)
    readerEntityKey: 0x000200
    readerEntityKind: Built-in reader (with key) (0xc7)
  - writerEntityId: 0x000200c2 (Built-in writer (with key): 0x000200)
    writerEntityKey: 0x000200
    writerEntityKind: Built-in writer (with key) (0xc2)
    firstAvailableSeqNumber: 1
    lastSeqNumber: 0
    count: 1

```

Una explicación del uso del Heartbeat ha sido descrito dentro del ejemplo 2 y 3 en la sección de ejemplos de RTPS

#### **2.2.8. HeartBeatFragSubmessage**

En la Figura 2-9 se muestra la estructura del submensaje HeartBeatFrag.



*Figura 2-9. Estructura del submensaje HeartBeatFrag*

*(OMG, 2014)*

Fragmentación de datos y hasta que todos los fragmentos están disponibles, el submensaje **HeartbeatFrag** se envía desde una RTPS **escritor** a un RTPS **lector** para comunicar que los fragmentos del escritor tiene a su disposición. Esto permite una comunicación segura a nivel de fragmento. Una vez que todos los fragmentos están disponibles, se utiliza un mensaje regular de **latidos del corazón**.

#### **2.2.8.1. Banderas en el encabezado de submensaje**

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

#### **2.2.8.2. Otros elementos en el encabezado de submensaje**

El **readerId**, identifica la entidad lector que está siendo informado de la disponibilidad de fragmentos. Puede establecerse en **ENTITYID\_UNKNOWN** para indicar que todos los lectores para el escritor que envió el mensaje.

El **writerId**, identifica la entidad **escritor** que envió el submensaje.

El **writerSN**, identifica el número de secuencia del cambio datos para que los fragmentos están disponibles.

El **lastFragmentNum**, todos los fragmentos hasta e incluyendo este último fragmento (más alto) están disponibles en el escritor para el cambio identificado por writerSN.

El **Contador**, se incrementa cada vez que se envía un mensaje HeartbeatFrag. Proporciona los medios para un lector detectar los mensajes duplicados de HeartbeatFrag que pueden derivarse de la presencia de vías de comunicación redundante.

#### **2.2.8.3. Validez**

Este submensaje es inválida cuando cualquiera de las siguientes es verdadera:

- submessageLength en el encabezado de submensaje es demasiado pequeño.
- writerSN.value es cero o negativo.
- lastFragmentNum.value es cero o negativo.

#### **2.2.8.4. Cambio en el estado del receptor**

Ninguno

#### **2.2.8.5. Interpretación lógica**

El mensaje de HeartbeatFrag sirve el mismo propósito como un mensaje de ritmo cardíaco regular, pero en lugar de lo que indica la disponibilidad de una gama de números de secuencia, indica la disponibilidad de una gama de fragmentos para el cambio de datos con el número de secuencia WriterSN.

El lector RTPS responderá enviando un mensaje NackFrag, pero sólo si le falta alguno de los fragmentos disponibles.

## Ejemplo

No.	Time	Source	Destination	Protocol	Length	Info
18	4.3050370127.0.0.1	127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	90	HEARTBEAT_FRAG
19	4.8064960127.0.0.1	127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	146	TNEO DST ACKNACK NO

Default port mapping. domainId=100, participantIndex=114, nature=UNICAST\_METAFRAG  
 submessageId: HEARTBEAT\_FRAG (0x13)  
 Flags: 0x01 ( ----- E )  
 0..... = reserved bit: Not set  
 .0..... = reserved bit: Not set  
 ..0.... = reserved bit: Not set  
 ...0.... = reserved bit: Not set  
 ....0... = reserved bit: Not set  
 .....0.. = reserved bit: Not set  
 .....0. = reserved bit: Not set  
 .....1 = Endianness bit: Set  
 octetsToNextHeader: 0  
 readerEntityId: ENTITYID\_UNKNOWN (0x00000000)  
 readerEntityKey: 0x000000  
 readerEntityKind: Application-defined unknown kind (0x00)  
 writerEntityId: 0x00010202 (Application-defined writer (with key): 0x000102)  
 writerEntityKey: 0x000102  
 writerEntityKind: Application-defined writer (with key) (0x02)  
 writerSeqNumber: 6  
 lastFragmentNum: 2  
 Count: 1

### 2.2.9. InfoDestinationSubmessage

En la Figura 2-10 se muestra la estructura del submensaje InfoDestination.

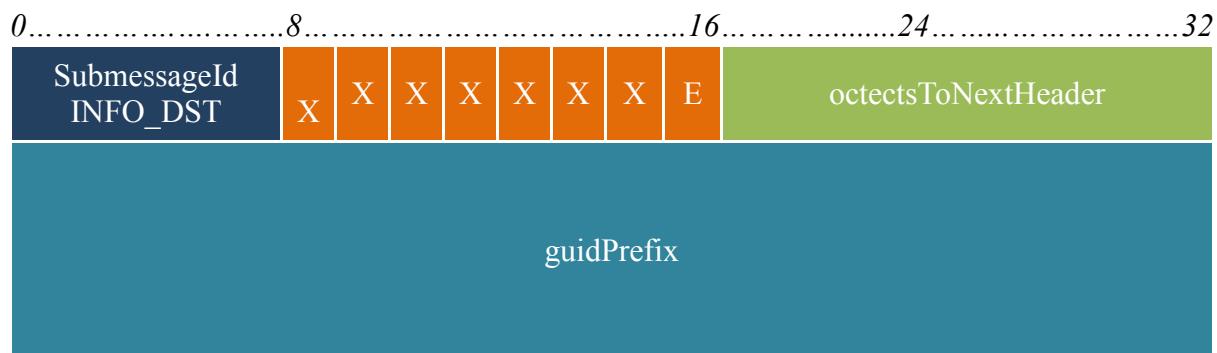


Figura 2-10. Estructura del submensaje InfoDestination

(OMG, 2014)

Este mensaje se envía desde un escritor RTPS a un lector RTPS para modificar el GuidPrefix utilizado para interpretar el lector entityIds que aparecen en los submensajes que le siguen.

### **2.2.9.1. Banderas en el encabezado de submensaje**

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

### **2.2.9.2. Otros elementos en el encabezado de submensaje**

La **guidPrefix**, proporciona la GuidPrefix que debe utilizarse para reconstruir los GUID de todas las entidades de RTPS lector cuyo EntityIds aparece en los submensajes que siguen.

### **2.2.9.3. Validez**

Este submensaje es inválida cuando cualquiera de las siguientes es verdadera:

- submessageLength en el encabezado de submensaje es demasiado pequeño.

### **2.2.9.4. Cambio en el estado del receptor**

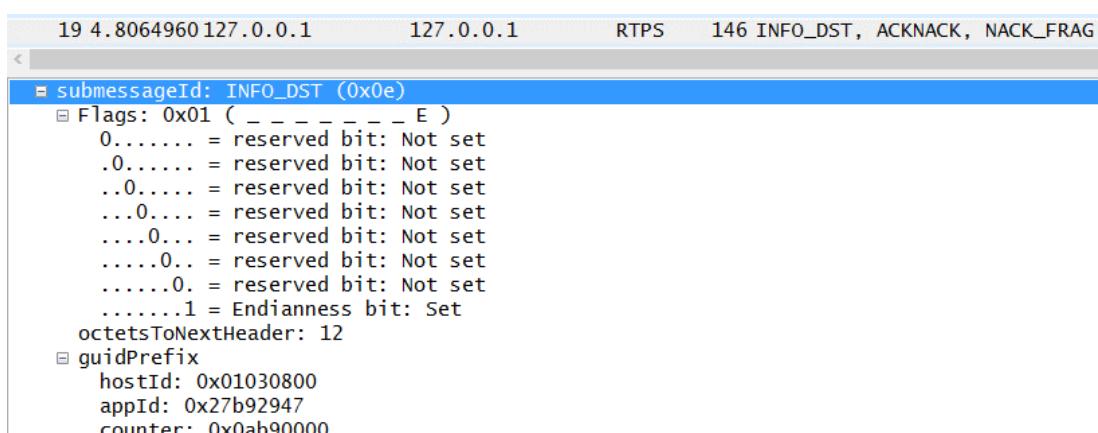
Si `(InfoDestination.guidPrefix! = GUIDPREFIX_UNKNOWN)`

{Receiver.destGuidPrefix = InfoDestination.guidPrefix} más {Receiver.destGuidPrefix = < GuidPrefix\_t del participante que reciba el mensaje >}

### **2.2.9.5. Interpretación lógica**

Ninguno

#### **Ejemplo**



Una explicación del uso del InfoDestination ha sido descrito dentro del ejemplo 2 en la sección de ejemplos de RTPS

### 2.2.10. InfoReplySubmessage

En la Figura 2-11 se muestra la estructura del submensaje InfoReply.

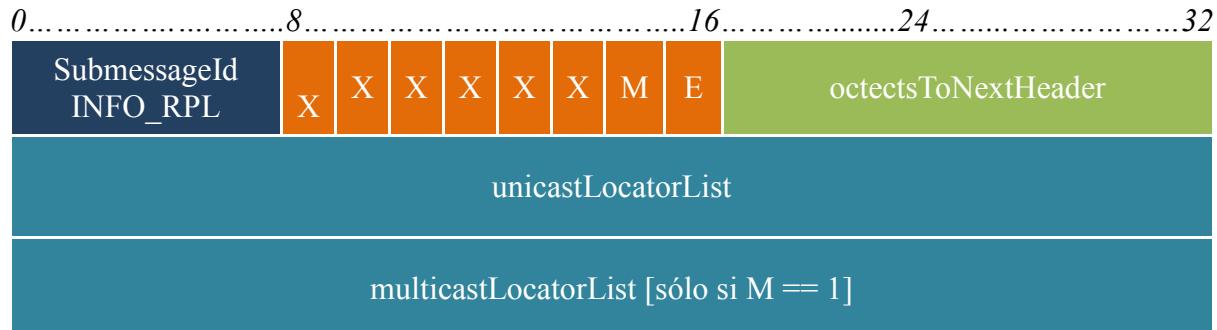


Figura 2-11. Estructura del submensaje InfoReply

(OMG, 2014)

Este mensaje se envía desde un lector de RTPS a un escritor de RTPS. Contiene información explícita sobre dónde enviar una respuesta a los submensajes que le siguen en el mismo mensaje.

#### 2.2.10.1. *Banderas en el encabezado de submensaje*

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

La **MulticastFlag**, indica si el submensaje también contiene una dirección de multidifusión.

El MulticastFlag está representado con el literal estoy'. M = 1 significa que la InfoReply también incluye un multicastLocatorList.

#### 2.2.10.2. *Otros elementos en el encabezado de submensaje*

La **unicastLocatorList**, indica que el escritor debe utilizar para llegar a los lectores al responder a los submensajes que siguen se dirige a un conjunto alternativo de unidifusión.

La **multicastLocatorList**, indica un conjunto alternativo de direcciones de multidifusión que el escritor debe utilizar para llegar a los lectores al responder a los submensajes que siguen. Sólo se presentan cuando se establece la MulticastFlag.

### **2.2.10.3. Validez**

Este submensaje es inválida cuando cualquiera de las siguientes es verdadera:

- submessageLength en el encabezado de submensaje es demasiado pequeño.

### **2.2.10.4. Cambio en el estado del receptor**

```
Receiver.unicastReplyLocatorList = InfoReply.unicastLocatorList if (MulticastFlag)
{Receiver.multicastReplyLocatorList      =      InfoReply.multicastLocatorList}      más
{Receiver.multicastReplyLocatorList = < vacío >}
```

### **2.2.10.5. Interpretación lógica**

Ninguno

## **2.2.11. InfoSourceSubmessage**

En la Figura 2-12 se muestra la estructura del submensaje InfoSource.



*Figura 2-12. Estructura del submensaje InfoSource*

*(OMG, 2014)*

Este mensaje modifica la fuente lógica de los submensajes que siguen.

#### ***2.2.11.1. Banderas en el encabezado de submensaje***

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

#### ***2.2.11.2. Otros elementos en el encabezado de submensaje***

La **protocolVersion**, indica el protocolo utilizado para encapsular submensajes posteriores.

El **identificador**, indica el identificador del vendedor que encapsule submensajes posteriores.

El **guidPrefix**, identifica el participante es el contenedor de las entidades RTPS **escritor** que son la fuente de los submensajes que siguen.

#### ***2.2.11.3. Validez***

Este submensaje es inválida cuando cualquiera de las siguientes es verdadera:

- submessageLength en el encabezado de submensaje es demasiado pequeño.

#### ***2.2.11.4. Cambio en el estado del receptor***

- Receiver.sourceGuidPrefix = InfoSource.guidPrefix
- Receiver.sourceVersion = InfoSource.protocolVersion
- Receiver.sourceVendorId = InfoSource.vendorId
- Receiver.unicastReplyLocatorList = {LOCATOR\_INVALID}
- Receiver.multicastReplyLocatorList = {LOCATOR\_INVALID}
- haveTimestamp = false

### 2.2.11.5. Interpretación lógica

Ninguno

### 2.2.12. InfoTimestampSubmessage

En la Figura 2-13 se muestra la estructura del submensaje InfoTimestamp.

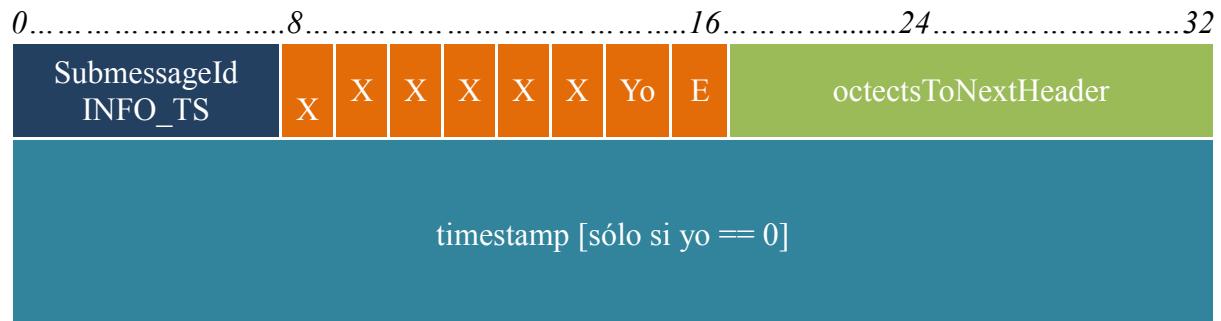


Figura 2-13. Estructura del submensaje InfoTimestamp

(OMG, 2014)

Este submensaje se utiliza para enviar una fecha y hora que se aplica a los submensajes que siguen dentro del mismo mensaje.

### 2.2.12.1. Banderas en el encabezado de submensaje

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

La **InvalidateFlag**, indica si submensajes posteriores deben considerarse como una marca de tiempo o no.

El InvalidateFlag se representa con el literal 'T'. Yo = 0 significa que el InfoTimestamp también incluye una marca de tiempo. Yo = 1 significa submensajes posteriores no deben considerarse que tienen una marca de tiempo válida.

### **2.2.12.2. Otros elementos en el encabezado de submensaje**

El **timestamp**, presente solamente si el InvalidateFlag no se encuentra en la cabecera.

Contiene la fecha y hora que debe utilizarse para interpretar los submensajes posteriores.

### **2.2.12.3. Validez**

Este submensaje es inválida cuando cualquiera de las siguientes es verdadera:

- submessageLength en el encabezado de submensaje es demasiado pequeño.

### **2.2.12.4. Cambio en el estado del receptor**

```
if (!.InfoTimestamp.InvalidateFlag) {Receiver.haveTimestamp} = true
```

```
Receiver.timestamp = InfoTimestamp.timestamp} más {Receiver.haveTimestamp = false}
```

### **2.2.12.5. Interpretación lógica**

Ninguno

#### **Ejemplo**

No.	Time	Source	Destination	Protocol	Length	Info
44	12.028480	127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	142	GAP, INFO_TS, DATA
45	12.526245	127.0.0.1	127.0.0.1	RTDS	0.1	HEADTREAT

```

submessageId: INFO_TS (0x09)
Flags: 0x01 ( _____ E )
      0..... = reserved bit: Not set
      .0..... = reserved bit: Not set
      ..0.... = reserved bit: Not set
      ...0... = reserved bit: Not set
      ....0.. = reserved bit: Not set
      .....0. = reserved bit: Not set
      .....1 = Endianness bit: Set
octetsToNextHeader: 8
Timestamp: Jan 1, 1970 00:00:00.000000000 UTC

```

Una explicación del uso del InfoTimeStamp ha sido descrito dentro del ejemplo 2 en la sección de ejemplos de RTPS

### 2.2.13. NackFragSubmessage

En la Figura 2-14 se muestra la estructura del submensaje NackFrag.

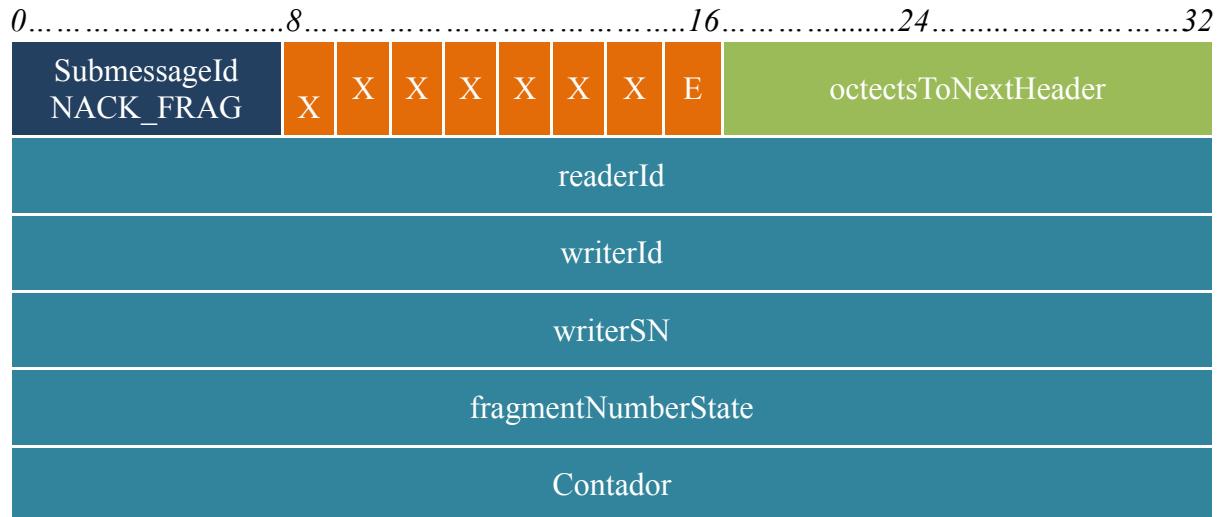


Figura 2-14. Estructura del submensaje NackFrag

(OMG, 2014)

El submensaje NackFrag se utiliza para comunicar el estado de un lector a un escritor.

Cuando se envía un cambio de datos como una serie de fragmentos, el submensaje NackFrag permite al lector para dar a conocer al escritor números fragmento específico aún falta.

Este submensaje sólo puede contener caracteres negativos agradecimientos. Tenga en cuenta que esto difiere de un submensaje AckNack, que incluye reconocimientos tanto positivos como negativos. Las ventajas de este enfoque incluyen:

- Elimina la limitación de ventanas introducida por el submensaje AckNack. Dado el tamaño de un SequenceNumberSet se limita a 256, un submensaje AckNack se limita a tocándose la muestra sólo aquellas muestras cuyo número de secuencia no excede de los primeros desaparecidos por más de 256. Las muestras por debajo

de las primeras muestras desaparecidas son reconocidas. NackFrag submensajes por otro lado puede ser utilizado para NACK cualquier fragmento números, incluso fragmentos más than256 aparte de esos NACKed en un anterior submensaje AckNack. Esto llega a ser importante cuando manejo las muestras que contienen una gran cantidad de fragmentos de.

- Fragmentos pueden reconocerse negativamente en cualquier orden.

#### ***2.2.13.1. Banderas en el encabezado de submensaje***

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

#### ***2.2.13.2. Otros elementos en el encabezado de submensaje***

El **readerId**, identifica la entidad lector que pide para recibir ciertos fragmentos.

El **writerId**, identifica la entidad escritor que es el objetivo del mensaje NackFrag. Esta es la entidad del escritor que se piden a re-enviar algunos fragmentos.

El **writerSN**, el número de secuencia que faltan algunos fragmentos.

El **fragmentNumberState**, se comunica el estado del lector al escritor. Los fragmento de números que aparecen en el conjunto indican fragmentos perdidos en el lado del lector. Los que no aparecen en el conjunto son indeterminados (podría haber sido recibido o no).

El **Contador**, un contador que se incrementa cada vez que se envía un mensaje NackFrag nuevo. Proporciona los medios para un escritor detectar los mensajes duplicados de NackFrag que pueden derivarse de la presencia de vías de comunicación redundante.

#### ***2.2.13.3. Validez***

Este submensaje es inválida cuando cualquiera de las siguientes es verdadera:

- submessageLength en el encabezado de submensaje es demasiado pequeño.
- writerSN valor es cero o negativo.

- fragmentNumberState no es válida.

#### 2.2.13.4. Cambio en el estado del receptor

Ninguno

#### 2.2.13.5. Interpretación lógica

El lector envía el mensaje NackFrag al escritor para solicitar fragmentos del escritor.

#### Ejemplo

No.	Time	Source	Destination	Protocol	Length	Info
31	8.5214150	127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	146	INFO_DST, ACKNACK, NACK_FRAG
< Expansión de campos >						
fragmentNumberSet: 1 bitmap: 0 Counter: 8						
└ submessageId: NACK_FRAG (0x12)						
└ Flags: 0x01 ( _ _ _ _ _ E ) 0..... = reserved bit: Not set .0..... = reserved bit: Not set ..0.... = reserved bit: Not set ...0.... = reserved bit: Not set ....0... = reserved bit: Not set .....0. = reserved bit: Not set .....0. = reserved bit: Not set .....1 = Endianness bit: Set						
└ octetsToNextHeader: 32						
└ readerEntityId: 0x00010507 (Application-defined reader (with key): 0x000105) readerEntityKey: 0x000105 readerEntityKind: Application-defined reader (with key) (0x07)						
└ writerEntityId: 0x00010202 (Application-defined writer (with key): 0x000102) writerEntityKey: 0x000102 writerEntityKind: Application-defined writer (with key) (0x02)						
└ writerSN: 7						
└ fragmentNumberState └ [Expert Info (Warn/Protocol): Illegal size for fragment number set] [Illegal size for fragment number set] [Severity level: Warn] [Group: Protocol]						

#### 2.2.14. PadSubmessage

En la Figura 2-15 se muestra la estructura del submensaje Pad.



Figura 2-15. Estructura del submensaje Pad

(OMG, 2014)

El propósito de este submensaje es permitir la introducción de cualquier relleno necesario para satisfacer cualquier requisito de memoryalignment deseada. Su no tiene otro significado.

#### **2.2.14.1. *Banderas en el encabezado de submensaje***

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

#### **2.2.14.2. *Otros elementos en el encabezado de submensaje***

Este submensaje no tienen otros elementos.

#### **2.2.14.3. *Validez***

Este submensaje es siempre válido.

#### **2.2.14.4. *Cambio en el estado del receptor***

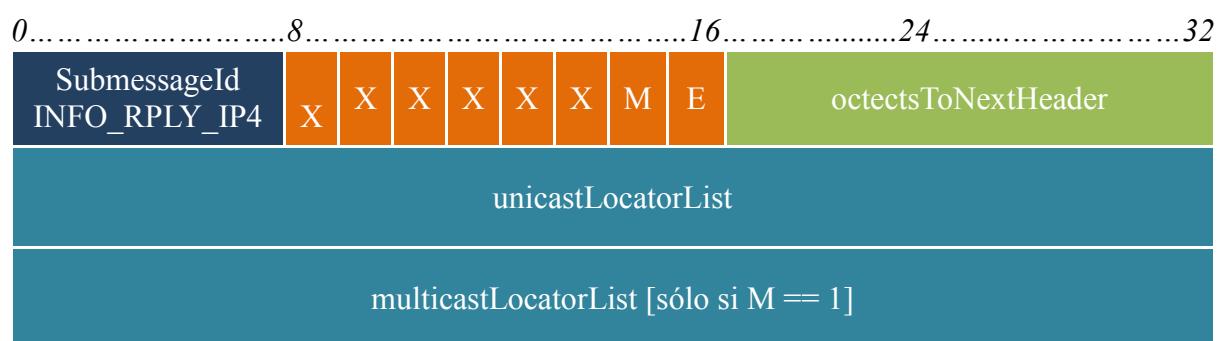
Ninguno

#### **2.2.14.5. *Interpretación lógica***

Ninguno

### **2.2.15. InfoReplyIp4Submessage**

En la Figura 2-16 se muestra la estructura del submensaje InfoReplyIp4.



*Figura 2-16. Estructura del submensaje InfoReplyIp4*

*(OMG, 2014)*

Este mensaje se envía desde un lector de RTPS a un escritor de RTPS. Contiene información explícita sobre dónde enviar una respuesta a los submensajes que le siguen en el mismo mensaje.

Se proporciona por motivos de eficiencia y puede utilizarse en lugar del submensaje InfoReply para proporcionar una representación más compacta.

#### ***2.2.15.1. Banderas en el encabezado de submensaje***

El **EndiannessFlag**, aparecen en las banderas de cabecera submensaje e indica el orden de bits.

La **MulticastFlag**, indica si el submensaje también contiene una dirección de multidifusión.

El MulticastFlag está representado con el literal estoy '. M = 1 significa que la InfoReplyIp4 también incluye un multicastLocatorList.

#### ***2.2.15.2. Otros elementos en el encabezado de submensaje***

La **unicastLocatorList**, indica que el escritor debe utilizar para llegar a los lectores al responder a los submensajes que siguen se dirige a un conjunto alternativo de unidifusión.

La **multicastLocatorList**, indica un conjunto alternativo de direcciones de multidifusión que el escritor debe utilizar para llegar a los lectores al responder a los submensajes que siguen. Sólo se presentan cuando se establece la MulticastFlag.

#### ***2.2.15.3. Validez***

Este submensaje es inválida cuando cualquiera de las siguientes es verdadera:

- submessageLength en el encabezado de submensaje es demasiado pequeño.

#### **2.2.15.4. Cambio en el estado del receptor**

Receiver.unicastReplyLocatorList = InfoReply.unicastLocatorList if (MulticastFlag)  
 {Receiver.multicastReplyLocatorList = InfoReply.multicastLocatorList} más  
 {Receiver.multicastReplyLocatorList = < vacío >}

#### **2.2.15.5. Interpretación lógica**

Ninguno

### **2.3. ANÁLISIS DE REQUISITOS**

Una vez realizado el análisis de los paquetes RTPS y de descubrimiento RTPS, se puede tener una idea clara de los requerimientos necesarios para soportar el protocolo RTPS con el middleware DDS.

Este módulo estará compuesto por cinco componentes principales: Implementación de los módulos DDS, Implementación de los mecanismos y técnicas para el alcance de la información, Lectura y Escritura de datos, Implementación de módulos RTPS, e Implementación de protocolos de descubrimiento RTPS.

### **2.4. MÓDULO DDS**

En el DDS se encuentra el Publicador, el Suscriptor, y el Topic.

#### **2.4.1. Publicador**

El **Publicador** es el objeto responsable de la distribución de datos. Puede publicar los datos de los diferentes tipos de datos. Un DataWriter actúa como un *typed*<sup>28</sup> de acceso a una publicación. Un DataWriter es el objeto que la aplicación debe utilizar para comunicar a un publicador de la existencia y el valor de los objetos de datos de un tipo dado. Cuando los valores de los datos de los objetos han sido comunicados al publicador a través de un DataWriter

---

<sup>28</sup> Typed, significa que cada objeto DataWriter es dedicado a una aplicación de tipo de dato

apropiado, es responsabilidad del publicador realizar la distribución (el publicador hará esto de acuerdo a sus propias políticas de calidad de servicio conectados a la correspondiente DataWriter).

Una publicación está definida por la asociación de un DataWriter con un publicador, esta asociación expresa la intención de la aplicación de publicar los datos descritos por el DataWriter en el contexto proporcionado por el publicador.

#### **2.4.2. Suscriptor**

El **Suscriptor** es un objeto responsable de recibir los datos publicados ponerlos a disposición de acuerdo con el QoS del suscriptor de la aplicación receptora.

Puede recibir y despachar datos de los diferentes tipos especificados. Para acceder a los datos recibidos, la aplicación debe utilizar un *typed* DataReader adjunto al suscriptor.

Una suscripción está definida por la asociación de un DataReader a un suscriptor, esta asociación expresa el intento de la aplicación para suscribirse a los datos descritos por el DataWriter en el contexto proporcionado por el suscriptor.

#### **2.4.3. Topic**

Un **Topic** representa la unidad de información que puede ser producida o consumida; es una triada, compuesta por un tipo, un nombre único y un conjunto de políticas de calidad de servicio, como se muestra en la Figura 2-17, que se utiliza para controlar las propiedades no funcionales asociadas con el Topic. Es decir, que si no se especifica de manera explícita las políticas de QoS, la aplicación DDS utilizará valores predeterminados por la norma.

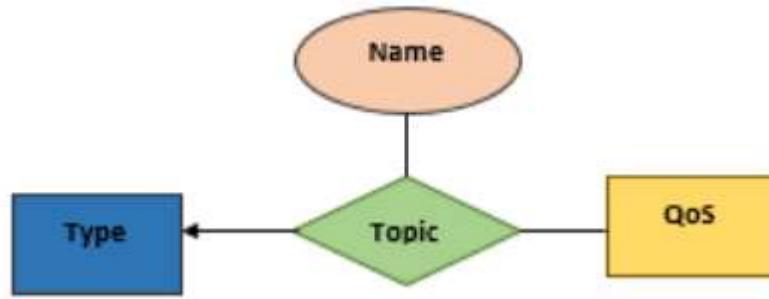


Figura 2-17. Objeto Topic y sus componentes.

Los Topic son objetos que conceptualmente encajan entre las publicaciones y suscripciones. Las publicaciones deben ser conocidas del tal manera que las suscripciones puedan referirse a ellas sin ambigüedades. El Topic tiene el propósito de: asociar un nombre único en el dominio, es decir, el conjunto de aplicaciones que se comunican entre sí; asociar un tipo de datos, y la calidad de servicio en relación con los datos en sí.

Adicionalmente al Topic de QoS, la calidad de servicio del *DataWriter* asociada a este Topic y la QoS del publicador asociado al *DataWriter* controlan el comportamiento de parte del publicador, mientras la QoS de los Topic, *DataReader* y el Suscriptor, controlan el comportamiento en el lado del suscriptor.

Un tipo Topic DDS es descrito por una estructura IDL<sup>29</sup> que contiene un número arbitrario de campos cuyos tipos podrían ser; tipo primitivo como se muestra en la Tabla 2-1, un tipo template como se muestra en la Tabla 2-2, o un tipo compuesto como se muestra en la Tabla 2-3

---

<sup>29</sup> IDL, Interface Definition Language.

*Tabla 2-1.* Tipos IDL primitivos.

Tipos primitivos	
boolean	long
boolean	long
wchar	unsigned long long
short	float
unsigned short	double
	long double

*Tabla 2-2.* Tipos IDL template.

Tipos Template	Ejemplos
string<length = UNBOUNDED>	string s1; string<32> s2;
wstring<length UNBOUNDED>	= wstring ws1; wstring<64> ws2;
sequence<T,length UNBOUNDED>	= sequence<octet> oseq; sequence<octet, 1024> oseq1k;
	sequence<MyType> mtseq; sequence<MyType, 10> mtseq10;
fixed<digits,scale>	fixed<5,2> fp; //d1d2d3.d4d5

*Tabla 2-3.* Tipos IDL compuestos.

Tipos construidos	Ejemplos
enum	enum Dimension { 1D, 2D, 3D, 4D};
struct	struct Coord1D { long x}; struct Coord2D { long x; long y; }; struct Coord3D { long x; long y; long z; }; struct Coord4D { long x; long y; long z; unsigned long long t;};
union	union Coord switch (Dimension) { case 1D: Coord1D c1d; case 2D: Coord2D c2d; case 3D: Coord3D c3d; case 4D: Coord4D c4d; };

Los *Topic* deben ser conocidos por el middleware y potencialmente propagados. Los objetos del *Topic* son creados utilizando las operaciones de creación proporcionadas por el *DomainParticipant*.

La interacción es directa por parte del publicador: cuando la aplicación sabe u hacer con los datos disponibles para la publicación, llama a la operación correspondiente al *DataWriter* relacionado.

La interacción con el suscriptor muestra más opciones: la información relevante puede llegar cuando la aplicación está ocupada o cuando la aplicación está a la espera de esa información. Es decir que dependiendo de la forma en que la aplicación está diseñada, se utilizaran notificaciones asíncronas o síncronas. Ambos modos de interacción están permitidos, para llamadas de acceso sincrónicas se utilizan *Listener*, para llamadas de acceso asíncrono se utilizan *WaitSet* asociados con objetos *Condition*.

Estos modos de interacción también se pueden usar para acceder a los cambios que afectan el estado de la comunicación dentro del middleware.

## 2.5. MECANISMO Y TÉCNICAS PARA EL ALCANCE DE LA INFORMACIÓN

Los dominios y las particiones son una manera de organizar los datos, sin embargo, operan a un nivel estructural. El Topic DDS Content-Filtered permite crear topics, que limitan los valores que pueden tomar sus instancias. Al suscribirse a un **topic content-filtered** una aplicación, sólo recibirá, entre todos los valores publicados aquellos valores que coincidan con el filtro de *topic*. Los operadores de los filtros y condiciones de consultas se muestran en la siguiente Tabla 2-4.

Tabla 2-4. Operadores para Filtros DDS y Condiciones de Consulta

Operador	Descripción
=	Igual
<>	Diferente
>	Mayor que
<	Menor que
>=	Mayor o igual que
<=	Menor o igual que
BETWEEN	Entre y rango inclusivo
LIKE	Búsqueda para un patrón

Estos *topic*, limitan la cantidad de memoria utilizada por el middleware para las instancias. Una forma menos usada en lugar de los *topic Content-Filtered* son los *Query Condition* y se los ejecuta en el contexto de una lectura del tipo *read*.

## 2.6. LECTURA Y ESCRITURA DE DATOS

### 2.6.1. Escritura de Datos

Escribir datos dentro de DDS es un proceso simple ya que solo se debe llamar al método `write` del DataWriter.

Un DataWriter permite a una aplicación establecer el valor de los datos para ser publicados bajo un determinado Topic.

Hay que establecer bien la diferencia entre *writers* y *topic-instances* del ciclo de vida, para ello, se usará la analogía que existe entre *topic* y las instancias del *topic* y los objetos de clase en un lenguaje orientado a objetos. Tanto los objetos como los *topic-instances* tienen una identidad proporcionada por su valor de clave única, y un ciclo de vida.

El ciclo de vida del *topic-instances*, puede ser manejado implícitamente a través de la semántica implicada por el *DataWriter*, o puede ser controlado explícitamente por la API *DataWriter*. La transición del ciclo de vida de *topic-instances* puede tener implicaciones en el uso de recursos locales y remotos.

### **2.6.2. Ciclo de Vida de los Topic-Instances**

Los estados disponibles en los *topic-instances* son:

- ALIVE, si por lo menos hay un *DataWriter* escribiendo.
- NOT\_ALIVE\_NO\_WRITERS, cuando no hay mas *DataWriters*, escribiendo.
- NOT\_ALIVE\_DISPISED, si ha sido eliminada ya sea de manera implícita debido a un defecto en la calidad de servicio, o de manera explícita mediante una llamada específica en el API *DataWriter*. Este estado indica que la instancia ya no es relevante para el sistema y que no debe ser escrita más por cualquier escritor. Como resultado, los recursos asignados por el sistemas para almacenar la instancia podrán ser liberados.

#### **2.6.2.1. Administración del ciclo de vida automática**

El ciclo de vida automática de las instancias será explicado por medio de un ejemplo.

Al observar el código de una supuesta aplicación el cual se muestra en la Tabla 2-5, se puede notar que solamente es para escribir datos, y existen tres operaciones *write*, las cuales crean tres nuevas instancias de *topic* en el sistema, los cuales están asociados a los id=1, 2, 3.

Estando estas instancias en el estado ALIVE, las instancias serán registradas automáticas, es decir que están asociadas con el *writer*.

Por tanto el comportamiento del DDS es disponer las instancias del *topic* una vez que se destruye el objeto *DataWriter*, es decir llevando a las instancias a estado NOT\_ALIVE\_DISPOSED.

*Tabla 2-5. Administración del Ciclo de Vida Automática*

Código de ejemplo del uso del método write()
<pre>int main(int, char**) {     dds::Topic&lt;TempSensorType&gt;     tsTopic("TempSensorTopic");     dds::DataWriter&lt;TempSensorType&gt;     dw(tsTopic);     TempSensorType ts;     // [NOTE #1]: Instances implicitly     registered as part     // of the write.     // {id, temp hum scale};     ts = {1, 25.0F, 65.0F, CELSIUS};     dw.write(ts);     ts = {2, 26.0F, 70.0F, CELSIUS};     dw.write(ts);     ts = {3, 27.0F, 75.0F, CELSIUS};     dw.write(ts);     sleep(10);     // [NOTE #2]: Instances automatically     unregistered and     // disposed as result of the destruction     of the dw object     return 0; }</pre>

### 2.6.2.2. Administración de Ciclo de Vida Explícita

El ciclo de vida de *topic-instances* puede ser manejado explícitamente por el *API* definido en el *DataWriter*. En este caso el programador de la aplicación tiene el control sobre cuando las instancias son registradas, se dejan de registrar o se eliminan. El registro de *topic-instances* es una práctica buena a seguir cuando una aplicación escribe una instancia muy a menudo y requiere la escritura de latencia más baja. En esencia, el acto de registrar explícitamente una instancia permite al middleware reservar recursos, así como optimizar la búsqueda de instancias. Dejar de registrar un *topic-instances* proporciona una manera para decir al DDS que una aplicación se realiza escribiendo un *topic-instances* específico, por lo tanto, todos los recursos asociados localmente pueden ser liberados de forma segura. Finalmente, eliminar un *topic-instances* da una manera de comunicar al DDS que la instancia no es más

relevante para el sistema distribuido, por lo tanto, los recursos asignados a las instancias específicas deben ser liberados tanto de forma local como remota.

#### **2.6.2.3. *Topic sin claves***

Los *topic* sin claves los convierte en únicos, en el sentido que hay sólo una instancia.

En los *topic* sin clave el estado de transición es vinculado al ciclo de vida del *DataWriter*.

### **2.6.3. *Lectura de Datos***

DDS tiene dos mecanismos diferentes para acceder a los datos, cada uno de ellos permite controlar el acceso a los datos y la disponibilidad de los mismos.

El acceso a los datos se realiza a través de la clase *DataReader* exponiendo dos semánticas para acceder a los datos: *read* y *take*.

#### **2.6.3.1. *Read y Take***

La semántica de *read* implementada por el método *DataReader::read*, da acceso a los datos recibidos por el *DataReader* sin sacarlo de su caché local. Por lo cual estos datos serán nuevamente legibles mediante una llamada apropiada al *read*. Así mismo, el DDS proporciona una semántica de *take*, implementado por los métodos *DataReader::take* que permite acceder a los datos recibidos por el *DataReader* para removerlo de su caché local. Esto significa que una vez que los datos están tomados, no son más disponibles para subsecuente operaciones *read* o *take*.

La semántica proporcionada por las operaciones *read* y *take* permiten usar el DDS como una caché distribuida o como un sistema de cola, o ambos. Esta es una poderosa combinación que raramente se encuentra en la misma plataforma middleware. Esta es una de las razones porque DDS es usado en una variedad de sistemas, algunas veces como una caché distribuida de alto rendimiento, otras como tecnología de mensajería de alto rendimiento, y sin embargo, otras veces como una combinación de las dos.

El *read* y el *take* DDS se encuentran siempre no bloqueados. Si los datos no están disponibles para leerse, la llamada retornará inmediatamente. Además, si hay menos datos que requieren llamadas reunirán lo disponible y retornará de inmediato. La naturaleza de las operaciones de *read/take* de no-bloqueo asegura que estos pueden utilizarse con seguridad por aplicaciones que sondean para datos.

#### 2.6.4. Datos y Metadatos

El ciclo de vida de *topic-instances* junto con otra información que describe las propiedades de las muestras de los datos recibidos está a disposición de *DataReader* y pueden ser utilizadas para seleccionar los datos accedidos a través de *read* o ya sea de *take*.

Especialmente, para cada muestra de datos recibidos un *DataWriter* es asociado a una estructura, llamado *SampleInfo* describiendo la propiedad de esa muestra. Estas propiedades incluyen información como:

- **Estado de la muestra.** El estado de la muestra puede ser READ o NOT\_READ dependiendo si la muestra ya ha sido leída o no.
- **Estado de la instancia.** Esto indica el estado de la instancia como ALIVE, NOT\_ALIVE\_NO\_WRITERS, o NOT\_ALIVE\_DISPOSED.
- **Estado de la vista.** El estado de vista puede ser NEW o NOT\_NEW dependiendo de si es la primera muestra recibida por el *topic-instance* determinado o no.

El *SampleInfo* también contiene un conjunto de contadores que permite reconstruir el número de veces que el *topic-instance* ha realizado cierta transición de estado como convertirse en *alive* después de *disposed*.

Finalmente, el *SampleInfo* contiene un *timestamp* (fecha y hora) para los datos y una bandera que dice si la muestra es asociada o no. Esta bandera es importante ya que el DDS

puede generar información válida de las muestras con datos no válidos para informar acerca de las transiciones de estado como una instancia de ser desechado.

### **2.6.5. Notificaciones**

Una forma de coordinar con DDS es tener un sondeo de uso de datos mediante la realización de un *read* o un *take* de vez en cuando. El sondeo podría ser el mejor enfoque para algunas clases de aplicaciones, el ejemplo más común es en las aplicaciones de control. En general, sin embargo, las aplicaciones podrían querer ser notificadas de la disponibilidad de datos o tal vez esperar su disponibilidad, como lo opuesto al sondeo. DDS apoya la coordinación tanto síncrona y asíncrona por medio de *waitsets* y los *listeners*.

#### **2.6.5.1. Waitsets**

DDS proporciona un mecanismo genérico para esperar en condiciones. Uno de los tipos soportados de condiciones son las condiciones de lectura, las cuales pueden ser usadas para esperar la disponibilidad de los datos de uno o más *DataReaders*.

#### **2.6.5.2. Listeners**

Otra manera de encontrar datos para ser leídos, es aprovechar al máximo de los eventos planteados por el DDS y asíncronamente notificar a los *handler* (controladores) registrados. Por lo tanto, si se quiere un *handler* para ser notificado de la disponibilidad de los datos, se debe conectar el *handler* apropiado con el evento *on\_data\_available* planteado por el *DataReader*.

Los mecanismos de control de eventos permiten enlazar cualquier cosa que se quiera a un evento DDS, lo que significa que se puede enlazar una función, un método de clase, etc. El contrato sólo con que necesita cumplir es la firma que se espera por la infraestructura. Por ejemplo, cuando se trata con el evento *on\_data\_available* tiene que registrar una entidad exigible que acepta un único parámetro de tipo *DataReader*.

Finalmente, vale mencionar algo en el código, el *handler* se ejecutará en un *thread* de middleware. Como resultado, cuando se utilizan *listeners* se debe probar a minimizar el tiempo del *listener* empleado en el mismo.

## 2.7. MÓDULO RTPS

Los módulos RTPS están definidos por la <sup>30</sup>PIM. La PIM describe el protocolo en términos de una “máquina virtual.” La estructura de la máquina virtual está construida por clases, las cuales están descritas en el **módulo de estructura**, además este incluye a los extremos de los *Writer* y *Reader*. Estos extremos se comunican usando los mensajes descritos en el **módulo de mensajes** que se encuentra descrito más adelante. También es necesario describir el comportamiento de la máquina virtual, por medio del **módulo de comportamiento**, el cual es descrito de igual manera posteriormente y por el cual se observa el intercambio de mensajes que debe tomar lugar entre los extremos. Y finalmente se encuentra el protocolo de descubrimiento usado para configurar la máquina virtual con la información que esta necesita para comunicar pares remotos, este protocolo se encuentra descrito en el **módulo de descubrimiento**.

### 2.7.1. Módulo estructura

El propósito principal de este módulo es describir las clases principales usadas por el protocolo RTPS, como se puede observar en la Figura 2-18.

---

<sup>30</sup> PIM, Platform Independent Model

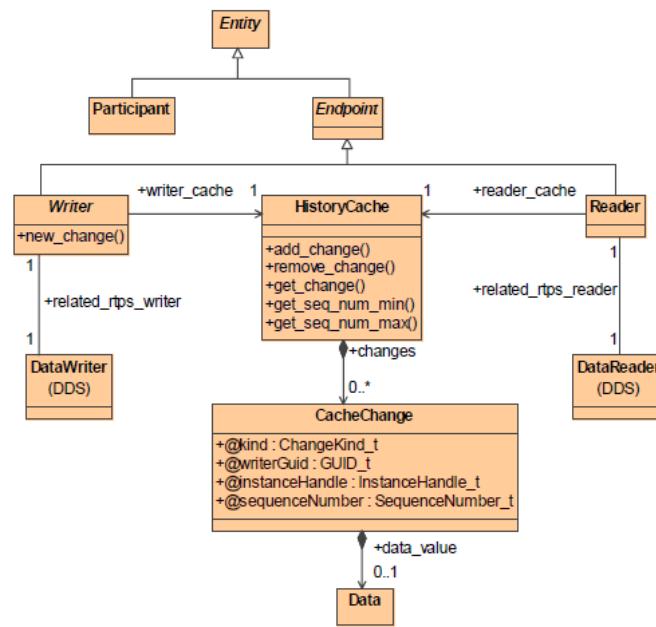


Figura 2-18. Módulo Estructura

Las entidades RTPS muestran a los extremos que son utilizado por las entidades DDS para que estas se comuniquen entre sí. Cada Entidad RTPS tiene correspondencia uno a uno con las Entidades DDS. El **HistoryCache** proporciona una interfaz entre las entidades DDS y su correspondiente entidad RTPS. Por ejemplo, cada operación *write* en un *DataWriter* DDS añade un **CacheChange** al **HistoryCache** en su correspondiente RTPS *Writer*. El RTPS *Writer* subsecuentemente transfiere el **CacheChange** al **HistoryCache** de cada RTPS *Reader* asociado. En el lado recibido, el DDS *DataReader* es notificado por el RTPS *Reader* que un nuevo **CacheChange** ha llegado en el **HistoryCache**.

#### 2.7.1.1. Resumen de las clases usadas por la máquina virtual RTPS

Como podremos observar todas las entidades de RTPS son derivadas de la clase *Entity* del RTPS, como se muestra en la Tabla 2-6.

Tabla 2-6. Clases y Entidades RTPS

#### Entidades y Clases RTPS

Clase	Propósito
<i>Entity</i>	Es la clase base para todas las entidades RTPS. <i>Entity</i> representa la clase de objetos

	que son visibles para otras entidades RTPS en la Red. Estos objetos <i>Entity</i> tienen un identificador único y global llamado <i>GUID</i> y pueden ser referenciados dentro de los mensajes RTPS.
<i>Endpoint</i>	Especialización de la representación de objetos <i>Entity</i> RTPS que pueden ser extremos de comunicación. Es decir, los objetos que pueden ser orígenes o destinos de los mensajes RTPS.
<i>Participant</i>	Es el contenedor de todas las entidades RTPS que comparten propiedades en común y son localizadas en un espacio de dirección simple.
<i>Writer</i>	Especialización de la representación de objetos <i>Endpoints</i> que puede ser origen de mensajes que comunican <i>CacheChanges</i> .
<i>Reader</i>	Especialización de la representación de objetos <i>Endpoints</i> que puede ser destino de mensajes que comunican <i>CacheChanges</i> .
<i>HistoryCache</i>	<p>Clase contenedora usada para almacenar temporalmente y gestionar grupos de cambio a <i>data-objects</i>.</p> <p>En el lado del escritor este contiene la historia de los cambios en el objeto de datos hechos por el escritor.</p> <p>El uso de esta historia o historia parcial, depende las políticas de QoS del DDS y del estado de comunicaciones con los lectores asociados.</p> <p>No todos los cambios deben ser conservados en memoria, por tanto existen reglas para la superposición y acumulamiento para la historia requerida, y también dependerá del estado de comunicaciones y de las políticas de QoS del DDS.</p> <p>En el gráfico xx podemos observar un diagrama de clases del <i>HistoryCache</i>.</p>
<i>CacheChange</i>	Representa un cambio individual que se ha hecho al objeto de datos. Estos incluyen a la creación, modificación, y eliminación de objetos de datos.
<i>Data</i>	Representa a los datos que deben ser asociados con un cambio hecho al objeto de datos.

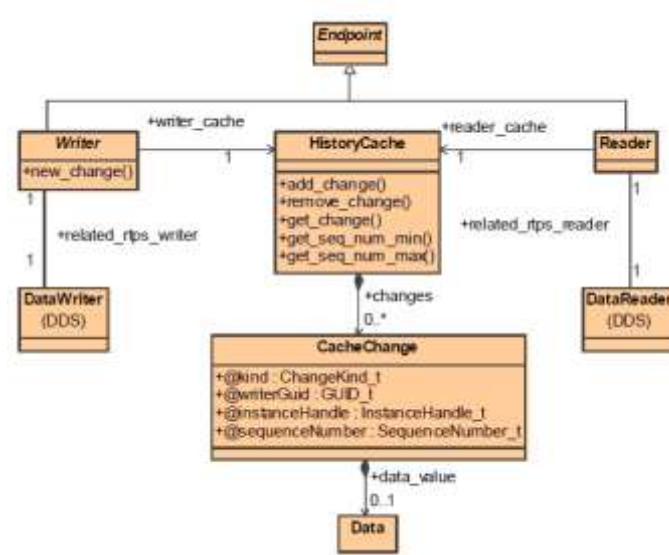


Figura 2-19. HistoryCache

### 2.7.2. Módulo Mensajes

Este módulo describe la estructura y contenidos lógicos globales de los mensajes que se intercambian entre los puntos finales del *Writer* RTPS y los puntos finales del *Reader* RTPS. Los mensajes RTPS son de diseño modular y se puede ampliar fácilmente para apoyar tanto nuevas características del protocolo, así como extensiones específicas del proveedor.

#### 2.7.2.1. Estructura general del mensaje RTPS

Consta de una cabecera RTPS de tamaño fijo, seguido de un número variable de Submensajes RTPS. Cada submensaje a su vez consta de un *SubmessageHeader* y un número variable de *SubmessageElements*. Esto se muestra en la Figura 2-20.

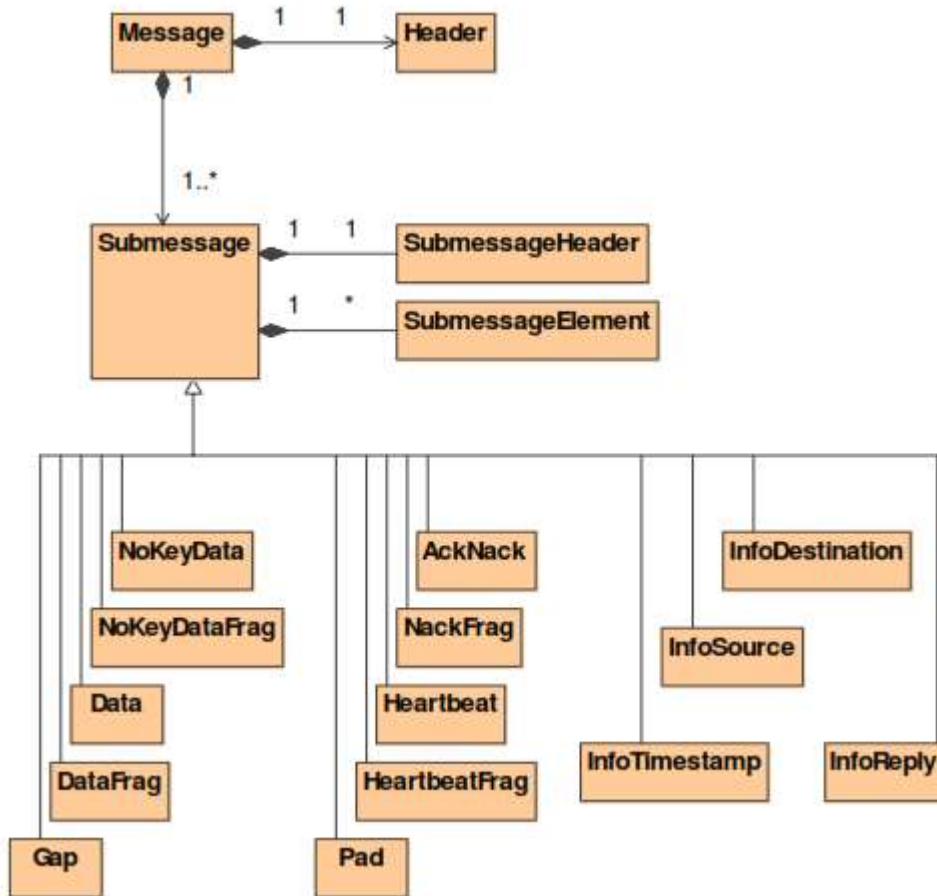


Figura 2-20. Estructura del mensaje RTPS.

Cada mensaje enviado por el protocolo RTPS tiene una longitud finita. Esta longitud no se envía explícitamente por el protocolo RTPS pero es parte del transporte subyacente con la que se envían los mensajes RTPS. En el caso de un transporte orientado a paquetes (como UDP/ IP), la longitud del mensaje ya es proporcionada por la encapsulación del transporte. Un transporte orientado a conexión (como TCP) sería necesario insertar la longitud del mensaje con el fin de identificar el límite del mensaje RTPS.

#### *Estructura del Encabezado*

El *header* RTPS debe aparecer al principio de cada mensaje. El *header* identifica el mensaje como perteneciente al protocolo RTPS. La cabecera identifica la versión del protocolo y el *vendor* que envío el mensaje. El *header* contiene los campos que se muestran en la Figura 2-21.

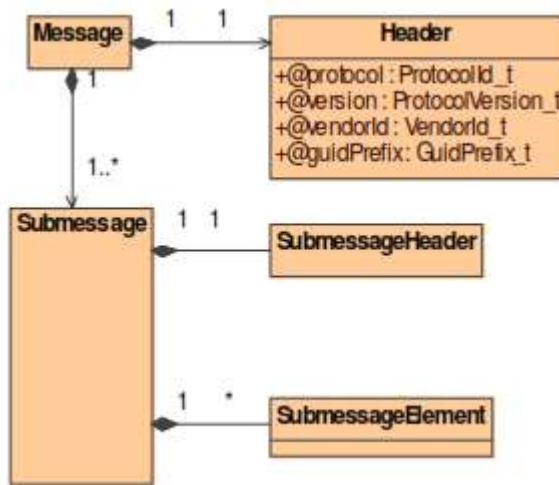


Figura 2-21. Estructura de la cabecera del mensaje RTPS.

#### **Estructura del submensaje**

Cada submensaje RTPS consiste de un número variable de partes del submensaje RTPS.

Todos los submensajes RTPS cuentan con la misma estructura idéntica como se muestra en la Figura 2-22.

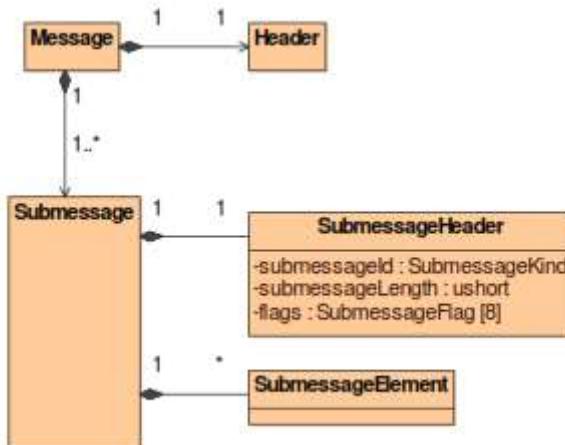


Figura 2-22. Estructura de los submensajes RTPS.

Todos los submensajes empiezan con un *SubmessageHeader* seguido por un *SubmessageElement*. El *header* del submensaje identifica el tipo de mensajes y los elementos opcionales dentro del mismo.

### ***SubmessageId***

El *SubmessageId* identifica el tipo del submensaje. A fin de mantener la interoperabilidad con versiones futuras, la plataforma de asignaciones específicas debe reservar un rango de valores destinados a extensiones de protocolo y un rango de valores que son reservados por *vendor* de submensajes específicos que nunca serán utilizados por futuras versiones del protocolo RTPS.

### ***Flags***

Las *Flags* en la cabecera del submensaje contienen ocho valores booleanos. La primera bandera, el *EndiannessFlag*, está presente y se encuentra en la misma posición en todos los submensajes y representa el orden de bits utilizados para codificar la información en el submensaje.

### ***SubmessageLength***

El *SubmessageLength* indica la longitud del submensaje (no está incluido en la cabecera del submensaje).

El *SubmessageLength* > 0, o bien es:

- La longitud desde el comienzo de los contenidos del submensaje hasta el comienzo de la cabecera del siguiente submensaje (en este caso el submensaje no es el último submensaje en el mensaje).
- O es la longitud del mensaje restante (en este caso el submensaje es el último submensaje del mensaje).

Un interpretador del mensaje puede distinguir entre estos dos casos, ya que conoce la longitud total del mensaje.

El *SubmessageLength* == 0, el submensaje es el último en el mensaje y se extiende hasta el final del mensaje. Esto hace que sea posible enviar submensajes mayores a 64 KB (es

la longitud máxima que se puede almacenar en el campo *submessageLength*), siempre que sean el último submensaje en el mensaje.

#### 2.7.2.2. RTPS Message Receiver

La interpretación y significado de un submensaje dentro de un mensaje puede depender de los submensajes previos dentro de ese mismo mensaje. Por lo tanto, el receptor de un mensaje debe mantener el estado de submensajes deserealizados previamente en el mismo mensaje. Este estado se modela como el estado de un receptor RTPS que se reestablece cada vez que un nuevo mensaje se procesa y proporciona un contexto para la interpretación de cada submensaje. El receptor RTPS se muestra en la Figura 2-23.

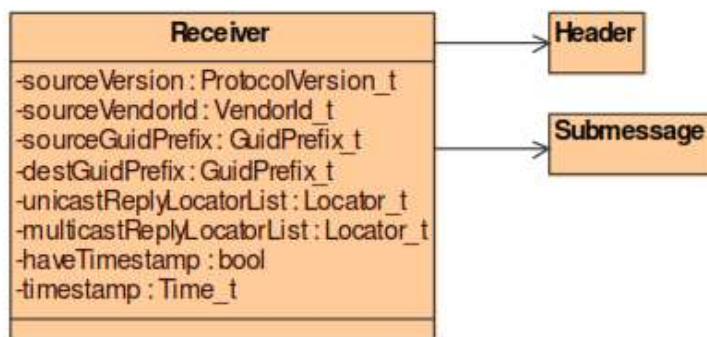


Figura 2-23. Receptor RTPS.

#### Reglas seguidas por el Receptor del mensaje

El siguiente algoritmo describe las reglas que un receptor de cualquier mensaje debe seguir:

- Si el encabezado del submensaje no se puede leer, el resto del mensaje se considera no válido.
- El campo *submessageLength* define dónde comienza el siguiente submensaje o indica que el submensaje se extiende hasta el final del mensaje. Si este campo no es válido, el resto del mensaje no es válido.

- Un submensaje con un *SubmessageId* desconocido debe ser ignorado y el análisis debe continuar con el siguiente submensaje. En concreto: una implementación de RTPS 2.2 debe ignorar cualquier Mensajes complementarios con ID que estén fuera del conjunto *SubmessageKind* definido en la versión 2.2. *SubmessageId* en el rango específico del fabricante que vienen de un *vendorID* que se desconoce también debe ser ignorada y el análisis debe continuar con el siguiente submensaje.
- Las banderas del submensaje, el receptor de un submensaje debe ignorar banderas desconocidos. Una implementación con RTPS 2.2 debe saltar todas las banderas que están marcados como "X" (sin usar) en el protocolo.
- Un campo *submessageLength* válido siempre debe ser utilizado para encontrar el siguiente submensaje, incluso para submensajes con ID conocidos.
- Un submensaje conocido pero no válido, invalida al resto del mensaje.

La recepción de una cabecera válida y/ o submensaje tiene dos efectos:

- Se puede cambiar el estado del receptor; este estado influye en cómo se interpretan los siguientes submensajes en el mensaje. En esta versión del protocolo, sólo la cabecera y los submensajes *InfoSource*, *InfoReply*, *InfoDestination* e *InfoTimestamp* cambian el estado del receptor.
- Puede afectar el comportamiento del punto final al que está destinado el mensaje. Esto se aplica a los mensajes básicos RTPS, tales como: Datos, DataFrag, HeartBeat, AckNack, Gap, HeartbeatFrag, NackFrag.

#### **2.7.2.3. Elementos del submensaje RTPS**

Cada mensaje RTPS contiene un número variable de submensajes RTPS. Cada submensaje RTPS a su vez, se construye a partir de un conjunto de bloques de construcción atómicas predefinidos llamados *SubmessageElements*. El RTPS versión 2.2 define los

siguientes elementos: submensaje GuidPrefix, entityId, sequenceNumber, SequenceNumberSet, FragmentNumber, FragmentNumberSet, VendorID, ProtocolVersion, LocatorList, TimeStamp, Count, SerializedData y ParameterList. A continuación se muestra los elementos del submensaje RTPS en la Figura 2-24.

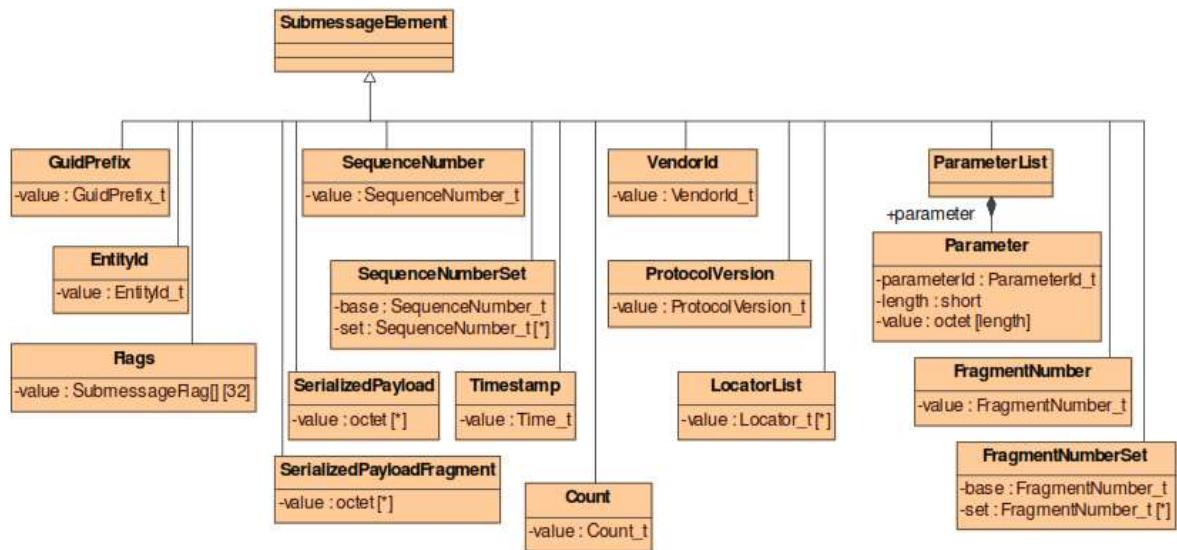


Figura 2-24. Elementos de submensaje RTPS.

El detalle de los elementos del submensaje RTPS se encuentra en la sección del Módulo Mensajes de la norma (OMG, 2014).

#### 2.7.2.4. Submensaje RTPS

El protocolo RTPS de la versión 2.2 define varios tipos de submensajes. Se clasifican en dos grupos: EntitySubmessages e Interpreter-Submessages.

El Entity submessage se dirige a una Entidad RTPS. El Interpreter-Submessages modifica el estado del receptor RTPS y proporcionar contexto que ayuda a los procesos posteriores del Entity submessage.

Las entidades del submensaje son:

- Los *datos*, contiene información sobre el valor de un objeto fecha de la aplicación. Los submensajes de datos son enviados por *Writer* (**NO\_KEY**

**Writer o WITH\_KEY Writer)** a un *Reader* (**NO\_KEY Reader o WITH\_KEY Reader**).

- El *DataFrag*, equivale a los datos, pero sólo contiene una parte del nuevo valor (uno o más fragmentos). Permite que los datos se transmitan como varios fragmentos para superar las limitaciones de tamaño de mensajes de transporte.
- El *HeartBeat*, describe la información que está disponible en un *Writer*. Los mensajes *HeartBeat* son enviados por un *Writer* (**NO\_KEY Writer o WITH\_KEY Writer**) a uno o más *Reader* (**NO\_KEY Reader o WITH\_KEY Reader**).
- El *HeartbeatFrag*, es para los datos fragmentados, describe que fragmentos están disponibles en un *Writer*. Los mensajes *HeartbeatFrag* son enviados por un *Writer* (**NO\_KEY Writer o WITH\_KEY Writer**) a uno o más *Reader* (**NO\_KEY Reader o WITH\_KEY Reader**).
- El *Gap*, describe la información que ya no es relevante para el *Reader*. Los mensajes *Gap* son enviados por un *Writer* a uno o más *Reader*.
- El *AckNack*, proporciona información sobre el estado de un *Reader* a un *Writer*. Los mensajes *AckNack* son enviados por un *Reader* a una o más *Writer*.
- El *NackFrag*, proporciona información sobre el estado de un *Reader* a un *Writer*, más específicamente los fragmentos de información que siguen perdidos en el *Reader*. Los mensajes *NackFrag* son enviados por un *Reader* a uno o más *Writer*.

Los submensajes de interpretación son:

- El *InfoSource*, proporciona información acerca de la fuente de donde se originaron los Entity Submessage posteriores. Este submensaje se utiliza principalmente para la retransmisión de submensajes RTPS.

- El *InfoDestination*, proporciona información sobre el destino final de Entity Submessage posteriores. Este submensaje se utiliza principalmente para la retransmisión de submensajes RTPS.
- El *InfoReply*, proporciona información sobre donde responder a las entidades que figuran en submensajes posteriores.
- El *InfoTimestamp*, proporciona un *TimeStamp* origen para *Entity Submessage* posteriores.
- El *Pad*, se utiliza para agregar relleno a un mensaje, si es necesario para la alineación de la memoria.

A continuación se muestran los diferentes submensajes RTPS en la Figura 2-25.

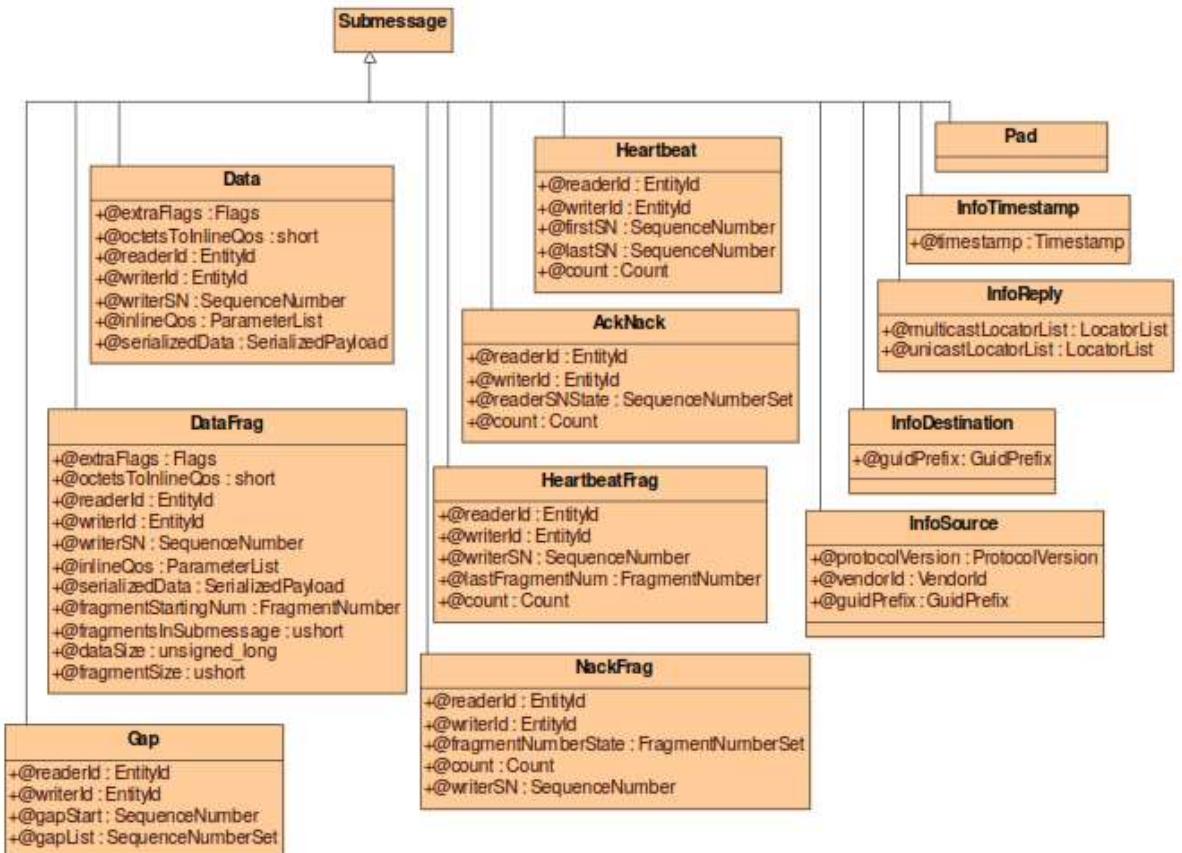


Figura 2-25. Submensajes RTPS.

El detalle de los tipos de submensajes RTPS se encuentra en la sección del Módulo Mensajes de la norma (OMG, 2014).

### 2.7.3. Módulo Comportamiento

Una vez que el RTPS *Writer* ha sido asociado a un RTPS *Reader*, es responsabilidad de ambos, asegurarse que los cambios en el *CacheChange* que existen en la *HistoryCache* de los diferentes *Writers* sean propagados a la *HistoryCache* de los diferentes *Readers*.

Este módulo describe como los pares de *Writer* y *Reader* RTPS asociados deben comportarse para propagar los cambios en el *CacheChange*. Este comportamiento está definido en términos de los mensajes intercambiados usando a los mensajes RTPS que ya fueron descritos en el anterior punto.

#### 2.7.3.1. Requerimientos Generales

Los siguientes requerimientos aplican a todas las entidades RTPS.

- Todas las comunicaciones deberán tomar lugar usando mensajes RTPS, es decir que ningún otro mensaje que no esté definido en los mensajes RTPS puede ser usado.
- Todas las implementaciones deben implementar a un RTPS *Message Receiver*, es decir que para interpretar a los submensajes RTPS se deberá usar esta implementación.
- Las características de tiempos en todas las implementaciones deben ser configurables.
- Las implementaciones deben implementar al protocolo de descubrimiento denominado *Simple Participant and Endpoint Discovery Protocols*, es decir a los protocolos de descubrimientos que cubre el estándar.

### 2.7.3.2. Comportamiento requerido de los Writer RTPS

- Los *Writer* no deben enviar datos fuera de orden, es decir que estos deben enviar los datos en el mismo orden en el que fueron añadidos en su *HistoryCache*.
- Los *Writer* deben incluir valores *in-line QoS* si es requerido por un *Reader*, es decir que un *writer* debe respetar las solicitudes de los *Reader* para recibir mensajes de datos con QoS.
- Los *Writer* deben enviar mensajes *Heartbeat* periódicamente cuando se trabaja en modo confiable, un escritor debe periódicamente informar a cada lector asociado de su disponibilidad de datos, enviando HeartBeat periódicos que incluyen el número de secuencia del dato disponible. Si no hay datos disponibles, ningún Heartbeat debe ser enviado. Para comunicaciones estrictamente confiables, los escritores deben continuar enviando mensajes Heartbeat a los lectores hasta que los lectores hayan confirmado la recepción de los datos o hayan desparecido.
- Los *Writers* deben eventualmente responder a acuses de recibo negativos, cuando un acuse de recibo negativo nos indica que parte de la información se ha perdido, el escritor debe responder también enviando nuevamente los datos perdidos, enviando un mensaje GAP cuando esta información no es relevante, o enviando un mensaje Heartbeat cuando esta información ya no está disponible.

### 2.7.3.3. Comportamiento requerido de los Reader RTPS

- Los *Reader* deben responder eventualmente después de recibir un mensaje Heartbeat con bandera *final* no establecida con un mensaje ACKNACK, este mensaje debe acusar el recibo de información cuando toda la información ha

sido recibida o también podría indicar que algunos datos se han perdido.

Además esta respuesta debe ser retardada para evitar tormentas de mensajes.

- Los *Reader* deben responder eventualmente después de recibir heartbeats los cuales indican que un dato se ha perdido, hasta recibir un mensaje Heartbeat, un lector que está perdiendo información debe responder con un mensaje ACKNACK indicando que información ha perdido. Este requerimiento solamente es aplicado si el lector puede acomodar los datos perdidos en su caché y es independiente de la configuración de la bandera final del mensaje HEARTBEAT.
- Una vez acusado positivamente un mensaje, no se puede acusar negativamente el mismo mensaje.
- Los *Reader* solamente pueden enviar mensajes ACKNACK en respuesta a los mensajes HEARTBEAT.

#### **2.7.3.4. *Implementación del Protocolo RTPS***

La especificación RTPS establece que una implementación funcional del protocolo debe solamente satisfacer los requerimientos presentados en los dos puntos anteriores. Sin embargo, existen dos implementaciones definidas por el módulo de comportamiento.

- **Implementación sin estado**, la cual esta optimizada para escalabilidad. Esta mantiene virtualmente un no estado en las entidades remotas y por lo tanto escala sin gran problema en sistemas grandes. Además esto implica una escalabilidad mejorada y una disminución en el uso de la memoria, pero un ancho de banda adicional. La implementación sin estado es ideal para comunicaciones en modo mejor esfuerzo sobre multicast.
- **Implementación con estado**, la cual mantiene el estado de las entidades remotas. Esta minimiza el uso del ancho de banda, pero requiere más memoria

y tiene una reducida escalabilidad. También esta garantiza estrictamente comunicaciones confiables y puede aplicar políticas de QoS.

#### **2.7.3.5. Comportamiento de un Writer respecto a Reader asociados**

El comportamiento de un escritor RTPS con respecto a sus lectores asociados depende de:

- La configuración del nivel de confiabilidad del escritor y el lector.
- La configuración del tipo de topic usado en el lector y escritor. Es decir controla si los datos que están siendo comunicados corresponden a un topic DDS con una clave definida

No todas las combinaciones de niveles de confiabilidad son posibles con el tipo de topic.

En la tabla se muestran las combinaciones posibles.

*Tabla 2-7. Combinación de atributos posibles en lectores asociados con escritores  
(OMG, 2014)*

Writer properties	Reader properties	Combination name
topicKind = WITH_KEY reliabilityLevel = BEST_EFFORT or reliabilityLevel = RELIABLE	topicKind = WITH_KEY reliabilityLevel = BEST_EFFORT	WITH_KEY Best-Effort
topicKind = NO_KEY reliabilityLevel = BEST_EFFORT or reliabilityLevel = RELIABLE	topicKind = NO_KEY reliabilityLevel = BEST_EFFORT	NO_KEY Best-Effort
topicKind = WITH_KEY reliabilityLevel = RELIABLE	topicKind = WITH_KEY reliabilityLevel = RELIABLE	WITH_KEY Reliable
topicKind = NO_KEY reliabilityLevel = RELIABLE	topicKind = NO_KEY reliabilityLevel = RELIABLE	NO_KEY Reliable

#### **2.7.3.6. Implementación del Writer RTPS**

El escritor RTPS se especializa en los extremos RTPS y representa al actor que envía mensajes al *CacheChange* de los lectores RTPS asociados.

### ***Writer sin estado RTPS***

Este escritor no tiene conocimiento del número de lectores asociados, ni tampoco mantiene cualquier estado en sus lectores RTPS asociados. Lo único que un escritor sin estado mantiene es la lista *Locator\_t* RTPS, la cual debería ser usada para enviar información a los lectores asociados.

El escritor sin estado es útil para situaciones donde un *HistoryCache* de un escritor es pequeño, o la comunicación está en modo mejor esfuerzo, o si el escritor se está comunicando vía multicast a un número grande de lectores.

### ***Writer con estado RTPS***

Este escritor está configurado con la información de los lectores asociados y mantiene el estado en cada uno de estos. Para mantener el estado con cada lector, el escritor con estado RTPS puede determinar si todos los lectores RTPS han recibido un cambio en particular del *CacheChange*, lo cual hace que esto sea óptimo en el uso de recursos de red, ya que se evita los anuncios de los lectores que han recibido cambios del *HistoryCache* del escritor.

La información mantenida es también útil para simplificar la implementación de QoS en el lado del escritor. Existe un *ReaderProxy* RTPS, el cual es la clase que representa la información mantenida en el escritor RTPS con cada lector RTPS.

La asociación de un escritor con estado RTPS con un lector RTPS significa que el escritor con estado enviará los cambios del *CacheChange* en el *HistoryCache* del escritor al lector RTPS asociado el cual es representado por el *ReaderProxy*. (OMG, 2014)

### 2.7.3.7. Comportamiento de Writer sin estado

#### Comportamiento de Writer sin estado con mejor esfuerzo

En la siguiente Figura 2-26 podremos observar el comportamiento de este tipo de escritor.

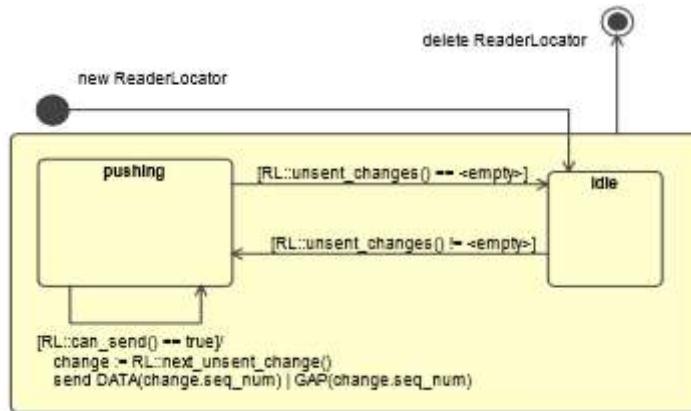


Figura 2-26. Comportamiento de un Writer sin estado con WITH\_KEY Best-Effort con respecto a cada ReaderLocator

(OMG, 2014)

El listado de estados se encuentra descrito en la Tabla 2-8.

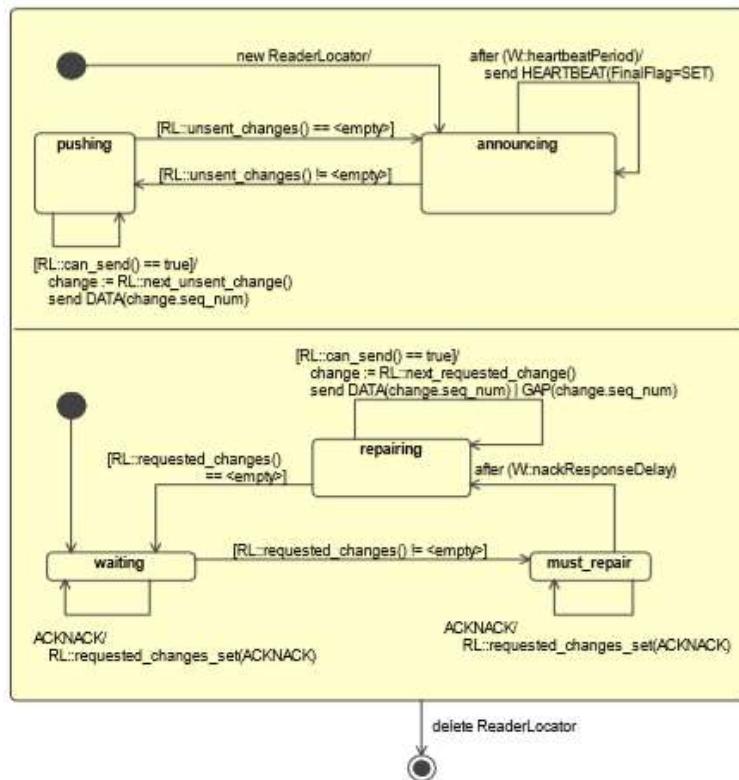
Tabla 2-8. Transiciones del comportamiento en mejor esfuerzo de un Writer sin estado con respecto a cada ReaderLocator

Transición	Estado	Evento	Siguiente Estado
T1	<i>Initial</i>	El escritor RTPS es configurado con un ReaderLocator.	<i>Idle</i>
T2	<i>Idle</i>	Se indica que hay algunos cambios en el HistoryCache del escritor que aún no han sido enviados al ReaderLocator.	<i>Pushing</i>
T3	<i>Pushing</i>	Se indica que todos los cambios en el HistoryCache del escritor han sido enviados al ReaderLocator.	<i>Idle</i>
T4	<i>Pushing</i>	Se indica que el escritor tiene los	<i>Pushing</i>

		recursos necesitados para enviar un cambio al <i>ReaderLocator</i> .	
T5	<i>Any state</i>	El escritor RTPS es configurado para no mantener más al <i>ReaderLocator</i> .	<i>Final</i>

### ***Comportamiento de Writer sin estado confiable***

En la siguiente Figura 2-27 podremos observar el comportamiento de este tipo de escritor.



*Figura 2-27. Comportamiento de un Writer sin estado con WITH\_KEY Reliable con respecto a cada ReaderLocator*

*(OMG, 2014)*

El listado de estados se encuentra descrito en la Tabla 2-9.

Tabla 2-9. Transiciones del comportamiento en confiable de un *Writer* sin estado con respecto a cada *ReaderLocator*

Transición	Estado	Evento	Siguiente Estado
T1	<i>Initial</i>	El escritor RTPS es configurado con un <i>ReaderLocator</i> .	<i>Announcing</i>
T2	<i>Announcing</i>	Se indica que hay algunos cambios en el <i>HistoryCache</i> del escritor que no han sido enviados al <i>ReaderLocator</i> .	<i>Pushing</i>
T3	<i>Pushing</i>	Se indica que todos los cambios del <i>HistoryCache</i> del <i>Writer</i> han sido enviados al <i>ReaderLocator</i> .	<i>Announcing</i>
T4	<i>Pushing</i>	Se indica que el escritor tiene los recursos necesitados para enviar un cambio al <i>ReaderLocator</i> .	<i>Pushing</i>
T5	<i>Announcing</i>	Se busca enviar con un temporizador periódico cada Heartbeat.	<i>Announcing</i>
T6	<i>Waiting</i>	Se recepta ACKNACK que han sido destinados al escritor sin estado	<i>Waiting</i>
T7	<i>Waiting</i>	Se indica que hay cambios que han sido solicitados por algún lector RTPS alcanzable hacia el <i>ReaderLocator</i> .	<i>Must_repair</i>
T8	<i>Must_repair</i>	Se recepta ACKNACK que han sido destinados al escritor sin estado	<i>Must_repair</i>
T9	<i>Must_repair</i>	Se busca enviar con un temporizador que la duración del	<i>Repairing</i>

		ACKNACK ha caducado mientras se ha entrado a este modo.	
T10	<i>Repairing</i>	Se indica que el escritor RTPS tiene los recursos necesitados para enviar un cambio al <i>ReaderLocator</i> .	<i>Repairing</i>
T11	<i>Repairing</i>	Se indica que no hay más cambios solicitados por un lector alcanzable para el <i>ReaderLocator</i> .	<i>Waiting</i>
T12	<i>Any state</i>	El escritor RTPS es configurado para no mantener más al <i>ReaderLocator</i> .	<i>Final</i>

#### 2.7.3.8. *Comportamiento de Writer con estado*

##### *Comportamiento de Writer con estado con mejor esfuerzo*

En la siguiente Figura 2-28 podremos observar el comportamiento de este tipo de escritor.

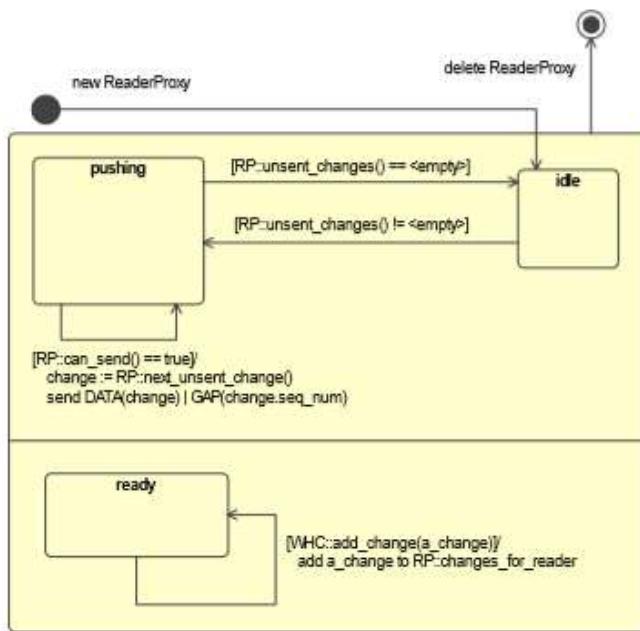


Figura 2-28. Comportamiento de un Writer con estado con WITH\_KEY Best-Effort con respecto a cada *ReaderLocator*

(OMG, 2014)

El listado de estados se encuentra descrito en la Tabla 2-10.

Tabla 2-10. Transiciones del comportamiento en mejor esfuerzo de un *Writer* con estado con respecto a cada *ReaderLocator*

Transición	Estado	Evento	Siguiente Estado
T1	<i>Initial</i>	El escritor RTPS es asociado con un <i>Reader</i> .	<i>Idle</i>
T2	<i>Idle</i>	Se indica que hay algunos cambios en el <i>HistoryCache</i> del escritor que aún no han sido enviados al <i>Reader</i> representado por el <i>ReaderProxy</i> .	<i>Pushing</i>
T3	<i>Pushing</i>	Se indica que todos los cambios en el <i>HistoryCache</i> del escritor han sido enviados al <i>Reader</i> representado por el <i>ReaderProxy</i> .	<i>Idle</i>

T4	<i>Pushing</i>	Se indica que el escritor tiene los recursos necesitados para enviar un cambio al <i>Reader</i> representado por el <i>ReaderProxy</i> .	<i>Pushing</i>
T5	<i>Ready</i>	Un nuevo cambio fue añadido al <i>HistoryCache</i> del <i>Writer</i> .	<i>Ready</i>
T6	<i>Any state</i>	El escritor RTPS es configurado para no mantener más al <i>Reader</i> representado por el <i>ReaderProxy</i> .	<i>Final</i>

### ***Comportamiento de Writer con estado confiable***

En la siguiente Figura 2-29 podremos observar el comportamiento de este tipo de escritor.

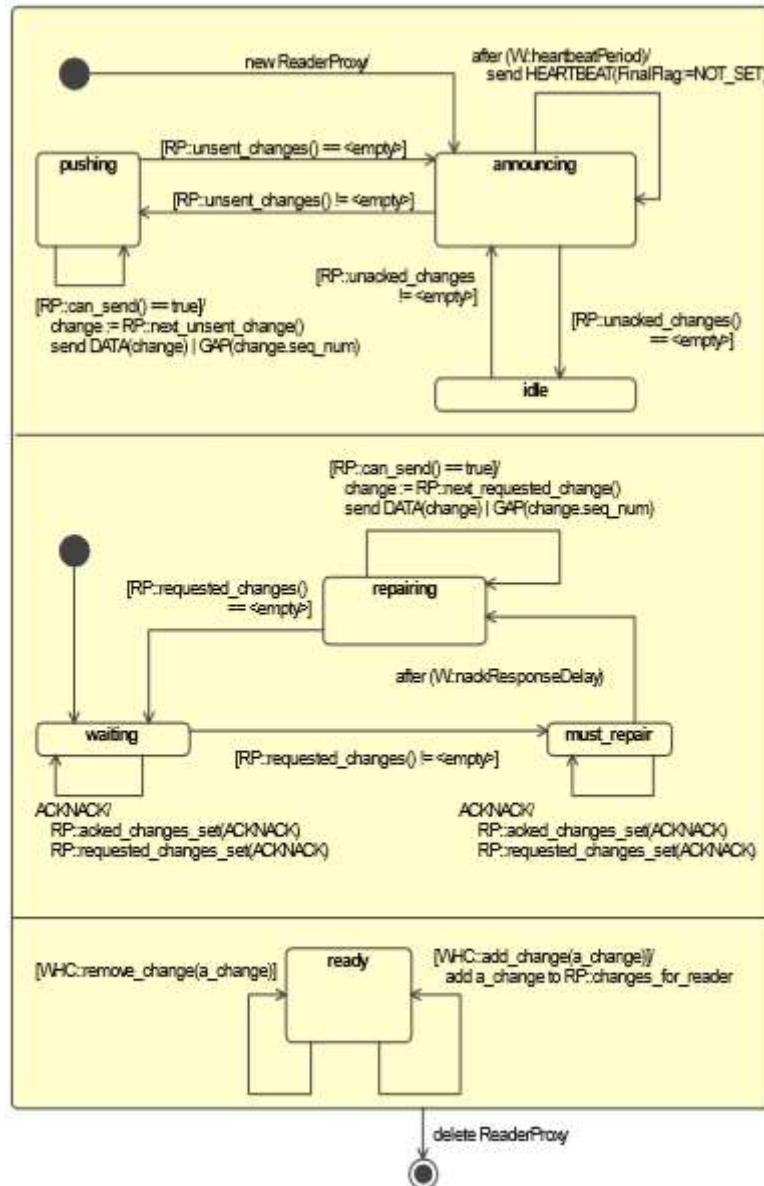


Figura 2-29. Comportamiento de un Writer con estado con WITH\_KEY Reliable con respecto a cada ReaderLocator

(OMG, 2014)

El listado de estados se encuentra descrito en la Tabla 2-11.

Tabla 2-11. Transiciones del comportamiento en confiable de un Writer con estado con respecto a cada ReaderLocator

Transición	Estado	Evento	Siguiente Estado
------------	--------	--------	------------------

T1	<i>Initial</i>	El escritor RTPS es asociado con un <i>Reader</i> .	<i>Announcing</i>
T2	<i>Announcing</i>	Se indica que hay algunos cambios en el <i>HistoryCache</i> del escritor que no han sido enviados al <i>Reader</i> representado por un <i>ReaderProxy</i> .	<i>Pushing</i>
T3	<i>Pushing</i>	Se indica que todos los cambios del <i>HistoryCache</i> del <i>Writer</i> han sido enviados al <i>Reader</i> representado por el <i>ReaderProxy</i> .	<i>Announcing</i>
T4	<i>Pushing</i>	Se indica que el escritor tiene los recursos necesitados para enviar un cambio al <i>Reader</i> representado por el <i>ReaderProxy</i> .	<i>Pushing</i>
T5	<i>Announcing</i>	Se indica que todos los cambios en el <i>HistoryCache</i> del <i>Writer</i> han sido confirmados por el <i>Reader</i> representado por el <i>ReaderProxy</i> .	<i>Idle</i>
T6	<i>Idle</i>	Se indica que hay cambios en el <i>HistoryCache</i> en el <i>Writer</i> que no han sido confirmados por el <i>Reader</i> representado por el <i>ReaderProxy</i> .	<i>Announcing</i>
T7	<i>Announcing</i>	Se busca enviar con un temporizador periódico cada Heartbeat.	<i>Announcing</i>
T8	<i>Waiting</i>	Se recepta ACKNACK que han sido destinados al escritor con estado	<i>Waiting</i>

T9	<i>Waiting</i>	Se indica que hay cambios que han sido solicitados por algún lector RTPS alcanzable hacia el <i>Reader</i> representado por el <i>ReaderProxy</i> .	<i>Must_repair</i>
T10	<i>Must_repair</i>	Se recepta ACKNACK que han sido destinados al escritor con estado	<i>Must_repair</i>
T11	<i>Must_repair</i>	Se busca enviar con un temporizador que la duración del ACKNACK ha caducado mientras se ha entrado a este modo.	<i>Repairing</i>
T12	<i>Repairing</i>	Se indica que el escritor RTPS tiene los recursos necesitados para enviar un cambio al <i>Reader</i> representado por el <i>ReaderProxy</i> .	<i>Repairing</i>
T13	<i>Repairing</i>	Se indica que no hay más cambios solicitados por un lector alcanzable para el <i>Reader</i> representado por el <i>ReaderProxy</i> .	<i>Waiting</i>
T14	<i>Ready</i>	Se añade un nuevo <i>CacheChange</i> al <i>HistoryCache</i> del <i>Writer</i> correspondiente al DDS <i>Writer</i> .	<i>Ready</i>
T15	<i>Ready</i>	Se remueve un <i>CacheChange</i> al <i>HistoryCache</i> del <i>Writer</i> correspondiente al DDS <i>Writer</i> .	<i>Ready</i>
T16	<i>Any state</i>	El escritor RTPS es configurado para no mantener más al <i>Reader</i>	<i>Final</i>

		representado por el <i>ReaderProxy</i> .
--	--	---

### 2.7.3.9. Implementación del Reader RTPS

El lector RTPS se especializa en los extremos RTPS que reciben mensajes del *CacheChange* desde uno o más extremos escritores RTPS.

#### *Reader sin estado RTPS*

Este lector no tiene conocimiento del número de escritores asociados, y además no mantiene ningún estado con cada escritor asociado.

#### *Reader con estado RTPS*

Este lector mantiene el estado con cada escritor asociado, y además este estado es encapsulado en un *WriterProxy*.

El *WriterProxy* representa la información que un *Reader* con estado mantiene con cada *Writer* asociado.

### 2.7.3.10. Comportamiento de Reader sin estado

#### *Comportamiento de Reader sin estado con mejor esfuerzo*

En la siguiente Figura 2-30 podremos observar el comportamiento de este tipo de lector.

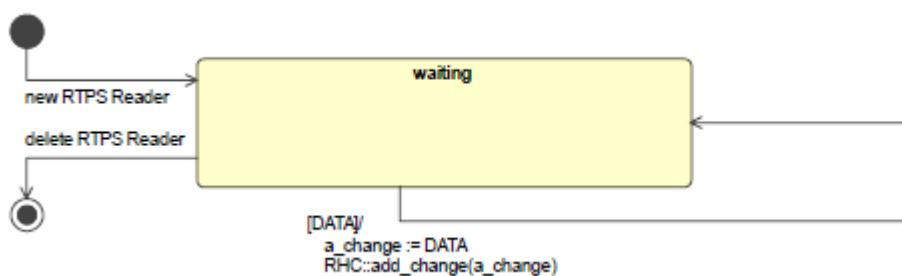


Figura 2-30. Comportamiento de un *Reader* sin estado con WITH\_KEY Best-Effort  
(OMG, 2014)

El listado de estados se encuentra descrito en la Tabla 2-12.

Tabla 2-12. Transiciones del comportamiento en mejor esfuerzo de un Reader sin estado

Transición	Estado	Evento	Siguiente Estado
T1	<i>Initial</i>	El lector RTPS es creado	<i>Waiting</i>
T2	<i>Waiting</i>	El mensaje DATA es recibido	<i>Waiting</i>
T3	<i>Waiting</i>	El lector RTPS es borrado.	<i>Final</i>

### ***Comportamiento de Reader sin estado confiable***

Esta combinación no es soportada por el protocolo RTPS, es decir que para tener una implementación confiable, el lector RTPS debe mantener algún estado.

#### **2.7.3.11. Comportamiento de Reader con estado**

### ***Comportamiento de Reader con estado con mejor esfuerzo***

En la siguiente Figura 2-31 podremos observar el comportamiento de este tipo de lector.

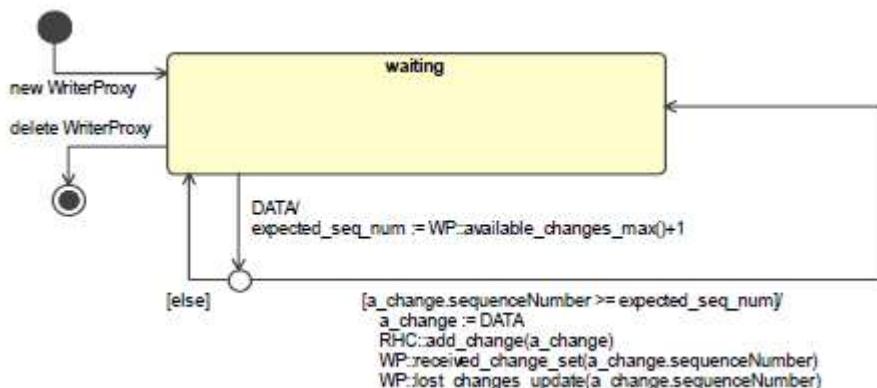


Figura 2-31. Comportamiento de un Reader con estado con WITH\_KEY Best-Effort con respecto a cada Writer asociado

(OMG, 2014)

El listado de estados se encuentra descrito en la Tabla 2-13.

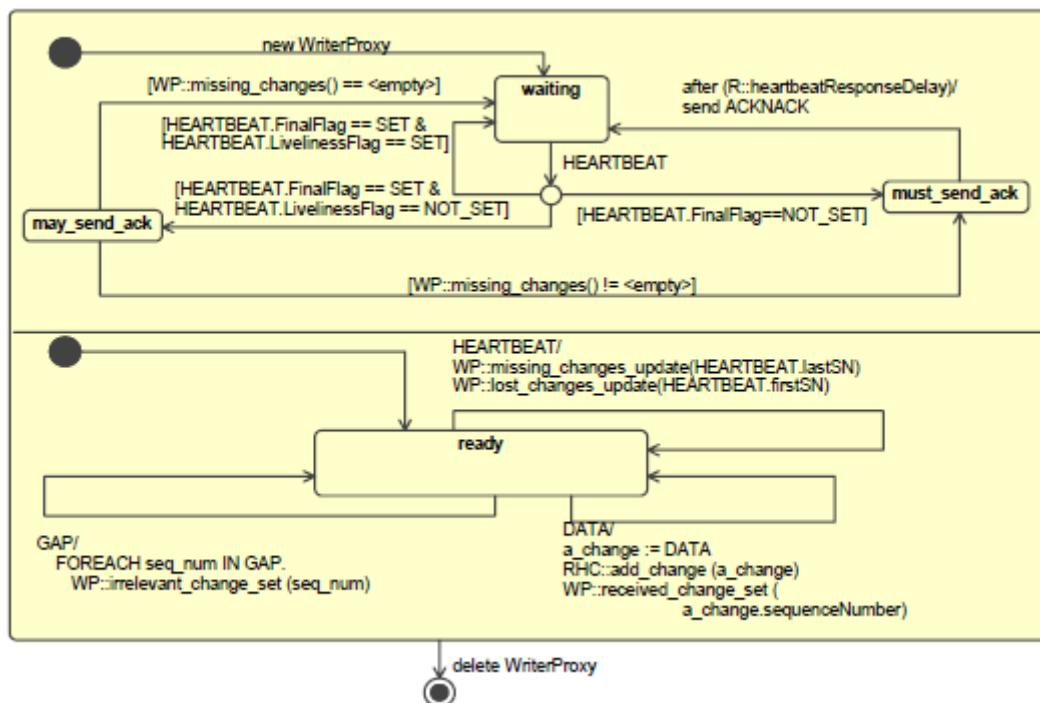
Tabla 2-13. Transiciones del comportamiento en mejor esfuerzo de un Reader con estado con respecto a cada Writer asociado

Transición	Estado	Evento	Siguiente Estado
------------	--------	--------	------------------

T1	<i>Initial</i>	El lector RTPS es configurado con su escritor asociado.	<i>Waiting</i>
T2	<i>Waiting</i>	El mensaje DATA es recibido desde el escritor asociado.	<i>Waiting</i>
T3	<i>Waiting</i>	El lector RTPS es configurado para no estar más asociado con el escritor.	<i>Final</i>

### **Comportamiento de Reader con estado con mejor esfuerzo**

En la siguiente Figura 2-32 podremos observar el comportamiento de este tipo de lector.



*Figura 2-32. Comportamiento de un Reader con estado con WITH\_KEY Reliable con respecto a cada Writer asociado*

*(OMG, 2014)*

El listado de estados se encuentra descrito en la Tabla 2-14.

*Tabla 2-14.* Transiciones del comportamiento en confiable de un *Reader* con estado con respecto a su *Writer* asociado

Transición	Estado	Evento	Siguiente Estado
T1	<i>Initial</i>	El lector RTPS es configurado con un escritor asociado.	<i>Waiting</i>
T2	<i>Waiting</i>	El mensaje HEARTBEAT es recibido.	<i>Si la finalflag está en 0 Must_send_ack</i> <i>Si la livelinessflag está en 0 May_send_ack</i> <i>Sino Waiting</i>
T3	<i>May_send_ack</i>	Se indica que todos los cambios conocidos a estar en el <i>HistoryCache</i> del <i>Writer</i> representado por el <i>WriterProxy</i> han sido recibidos por el <i>Reader</i> .	<i>Waiting</i>
T4	<i>May_send_ack</i>	Se indica que hay algunos cambios conocidos a estar en el <i>HistoryCache</i> del <i>Writer</i> representado por el <i>WriterProxy</i> , que no han sido recibidos por el <i>Reader</i> .	<i>Must_send_ack</i>
T5	<i>Must_send_ack</i>	Se busca enviar con un temporizador periódico cada Heartbeat.	<i>Waiting</i>
T6	<i>Initial2</i>	Similar a la transición 1.	<i>Ready</i>

T7	<i>Ready</i>	Se recepta un mensaje HEARTBEAT que ha sido destinado al lector con estado.	<i>Ready</i>
T8	<i>Ready</i>	Se recepta un mensaje DATA destinado al lector con estado.	<i>Ready</i>
T9	<i>Ready</i>	Se recepta un mensaje GAP destinado al lector con estado .	<i>Ready</i>
T10	<i>Any state</i>	El Reader RTPS no se encuentra más asociado con el Writer RTPS representado por el WriterProxy.	<i>Final</i>

#### 2.7.4. Módulo Descubrimiento

El módulo descubrimiento define el protocolo de descubrimiento RTPS. El propósito del protocolo de descubrimiento es permitir que cada *participante* RTPS descubra otros relevantes *participantes* y sus *endpoint*. Una vez que el *endpoint* ha sido descubierto, las implementaciones pueden configurar *endpoint* locales para establecer comunicación.

La especificación DDS se basa en el uso de un mecanismo de descubrimiento para establecer comunicación entre parejas de DataWriter y DataReader. Las implementaciones DDS automáticamente descubren la presencia de entidades remotas, cuando ellas se unen y dejan la red. La información de descubrimiento se hace accesible al usuario a través del *DDS built-in topics*.

El protocolo de descubrimiento RTPS definido en este módulo, proporciona el mecanismo de descubrimiento requerido para el DDS.

La especificación RTPS divide al protocolo de descubrimiento en dos protocolos independientes:

- *Participant Discovery Protocol (PDP)*
- *Endpoint Discovery Protocol (EDP)*

Un PDP especifica como los participantes se descubren entre sí en la red. Una vez que dos *participantes* se han descubierto, intercambian información sobre los *endpoint* que los contienen utilizando un EDP. Aparte de esta relación de causalidad, ambos protocolos se pueden considerar independientes.

Las implementaciones pueden optar por admitir varias PDP y EDP, posiblemente *vendor-specific*. Hasta dos participantes tienen al menos un PDP y EDP en común, ellos pueden intercambiar la información de descubrimiento requerido. A fin de interoperabilidad, todas las implementaciones RTPS deben proporcionar al menos los siguientes protocolos de descubrimiento:

- Simple Participant Discovery Protocol (SPDP)
- Simple Endpoint Discovery Protocol (SEDP)

Ambos son protocolos básicos de descubrimiento que bastan para pequeñas redes de mediana escala. Los PDP adicionales y EDP que están orientados hacia las redes más grandes se pueden añadir a las futuras versiones de la especificación.

Finalmente, el rol de un protocolo de descubrimiento es proporcionar información sobre *endpoint* remotos descubiertos. Esta información es utilizada por un *participante* para configurar sus *endpoint* locales dependiendo de la aplicación efectiva del protocolo RTPS y no es parte de la especificación del protocolo de descubrimiento. Por ejemplo, para anteriores implementaciones, la información obtenida en el *endpoint* remoto permite a las implementaciones configurar:

- Los objetos RTPS *ReaderLocator* están asociados con cada RTPS *StatelessWriter*.

- Los objetos RTPS *ReaderProxy* asociados con cada RTPS *StatefulWriter*.
- Los objetos RTPS *WriterProxy* asociados con cada RTPS *StatefulReader*.

#### **2.7.4.1. RTPS Built-in Discovery Endpoint**

La especificación DDS especifica que el descubrimiento tiene lugar mediante "incorporados" DataReader y DataWriter DDS con predefinidos *topics* y QoS.

Hay cuatro predefinidos *built-in topics*: “DCPSParticipant”, “DCPSSubscription”, “DCPSPublication”, y “DCPSTopic”. El *Data Type* asociado con este *topics* son también especificadas por la especificación del DDS y principalmente contiene valores de la entidad QoS.

Para cada uno de los *built-in Topic*, existe un correspondiente DDS *built-in DataWriter* y DDS *built-in DataReader*. Los *built-in DataWriter* se utilizan para anunciar la presencia y QoS del Participante local DDS y las Entidades DDS que contiene (*DataReaders*, *DataWriters* y *topics*) al resto de la red. Del mismo modo, los *built-in DataReaders* recogen este información de los participantes remotos, que es utilizada por la aplicación DDS para identificar entidades remotas correspondientes. Los *built-in DataReaders* actúan como DataReaders DDS regulares y también se puede acceder por el usuario a través del DDS API.

El enfoque adoptado por los Protocolos RTPS de Descubrimiento simples (SPDP<sup>31</sup> y SEDP<sup>32</sup>) es análogo al concepto *built-in Entity*. Los mapas RTPS en cada *built-in DDS DataWriter* o *DataReader* están asociados a un *built-in RTPS endpoint*. Estos *built-in endpoint* actúan como *Writer* y *Reader endpoint* y proporciona los medios para el intercambio de la información de descubrimiento requerida entre los participantes mediante el protocolo habitual RTPS definida en el módulo Behavior.

El SPDP, se ocupa de cómo los participantes se descubren entre sí , los mapas de DDS *built-in Entity* para el Topic “DCPSParticipant”. El SEDP, especifica cómo intercambiar

---

<sup>31</sup> SPDP, RTPS Simple Discovery Protocol

<sup>32</sup> SEDP, Simple Endpoint Discovery Protocol

información de descubrimiento sobre los *Topic* locales, *DataWriters* y *DataReaders*, los mapas DDS *built-in Entity* para los *Topic* “DCPSSubscription”, “DCPSPublication” y “DCPSTopic”.

#### **2.7.4.2. Simple Participant Discovery Protocol**

El propósito de este protocolo es descubrir la presencia de otros participantes en la red y sus propiedades.

Un participante puede soportar varios PDP<sup>33</sup>, pero para el propósito de interoperabilidad, todas las implementaciones deberían soportar al menos SPDP.

El RTPS SPDP utiliza un enfoque simple para anunciar y detectar la presencia de *participantes* en un dominio.

Por cada *participante*, el SPDP crea dos RTPS *built-in Endpoint*: el *SPDPbuiltinParticipantWriter* y el *SPDPbuiltinParticipantReader*.

El *SPDPbuiltinParticipantWriter* es un RTPS *best-effort StatelessWriter*. El *historyCache* del *SPDPbuiltinParticipantWriter* contiene un solo objeto-datos de tipo *SPDPdiscoveredParticipantData*. El valor de este objeto-dato se establece a partir de los atributos en el participante. Si los atributos cambian, el objeto-dato es reemplazado.

El *SPDPbuiltinParticipantWriter* envía periódicamente estos objetos-datos a una lista pre configurada de localizadores para anunciar la presencia del participante en la red. Esto se consigue llamando periódicamente *StatelessWriter :: unsent\_changes\_reset*, que hace que el *StatelessWriter* vuelva a enviar todos los cambios presentes en su *HistoryCache* a todos los localizadores. La tasa periódica a la que el *SPDPbuiltinParticipantWriter* envía los valores predeterminados al *SPDPdiscoveredParticipantData* un valor PSM especificado.

La lista pre configurada de localizadores puede incluir localizadores *unicast* y *multicast*. Los puertos son definidos por cada PSM. Estos localizadores simples representan posibles *participantes* remotos en la red, ningún *participante* necesita estar presente. Para el

---

<sup>33</sup> PDP, Participant Discovery Protocol

envío de *SPDPdiscoveredParticipantData* periódico, los *participantes* pueden unirse a la red en cualquier orden.

El *SPDPbuiltinParticipantReader* recibe los anuncios *SPDPdiscoveredParticipantData* desde los *participantes* remotos. La información contenida incluye que los EDP<sup>34</sup> soporten al *participante* remoto. El EDP se utiliza para el intercambio de información del *endpoint* con el *participante* remoto.

Las implementaciones pueden minimizar cualquier retrasos generados por el envío de un *SPDPdiscoveredParticipantData* adicional en respuesta a la recepción de estos objetos-datos de un participante previamente desconocido, pero este comportamiento es opcional. Las implementaciones pueden también permitir al usuario elegir si desea ampliar automáticamente la lista pre configurada de localizadores con nuevos localizadores desde participantes recién descubiertos. Esto permite que las listas de localización asimétricas. Estas dos últimas características son opcionales y no se requiere para el propósito de la interoperabilidad.

### ***SPDPdiscoveredParticipantData***

El *SPDPdiscoveredParticipantData* define los datos intercambiados como parte del SPDP.

En la Figura 2-33 se muestra el contenido del *SPDPdiscoveredParticipantData*. Como se muestra en la figura, el *SPDPdiscoveredParticipantData* se especializa el *ParticipantProxy* y por lo tanto incluye toda la información necesaria para configurar un *participante* descubierto.

El *SPDPdiscoveredParticipantData* también especializa al DDS- definido *DDS::ParticipantBuiltInTopicData* proporcionando la información que los correspondientes DDS *built-in DataReader* necesita.

---

<sup>34</sup> EDP, Endpoint Discovery Protocol.

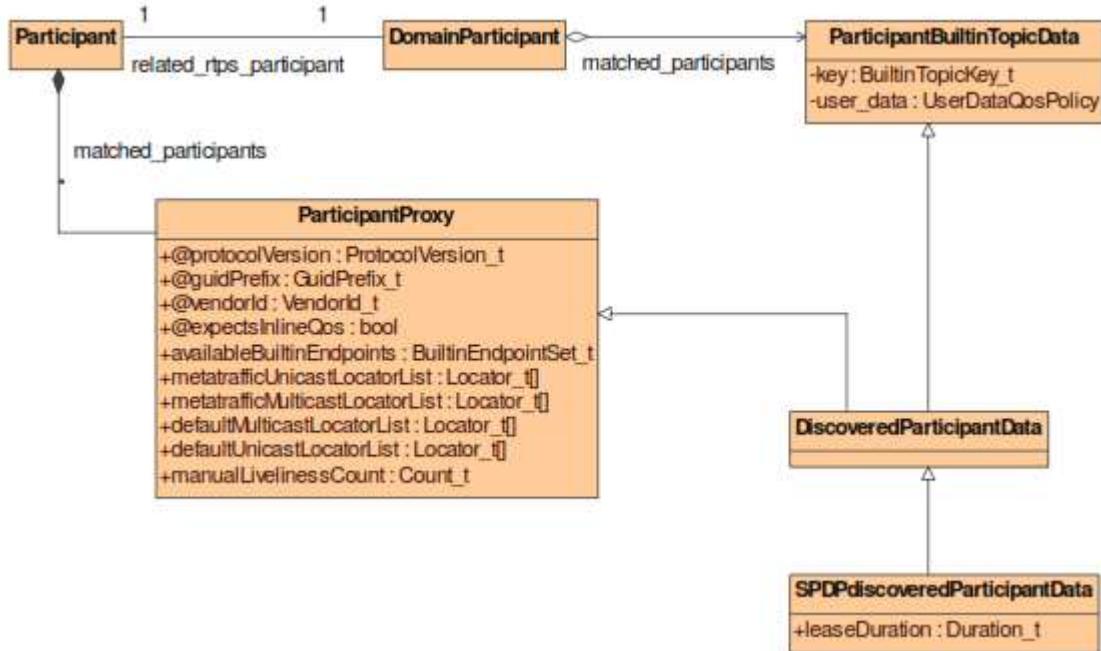


Figura 2-33. SPDPdiscoveredParticipantData.

### Built-in Endpoint usado por el SPDP

La Figura 2-34 se muestra el *built-in Endpoint* introducido por el SPDP.

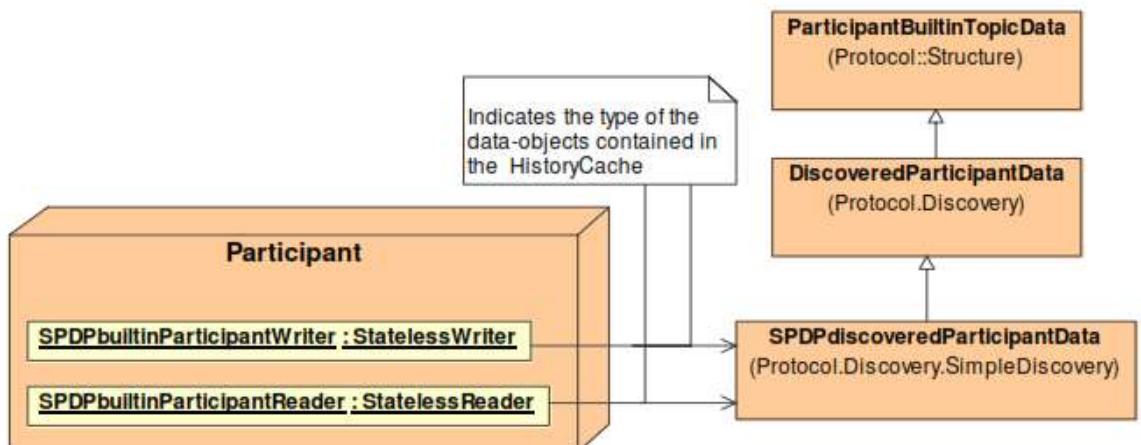


Figura 2-34. El built-in Endpoint usado por el SPDP

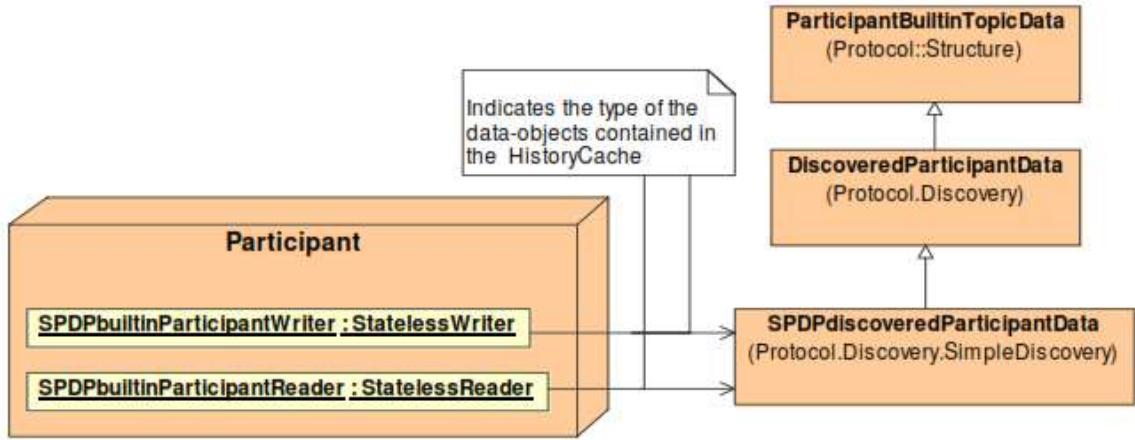


Figura 2-35. El built-in Endpoint usado por el SPDP.

El protocolo reserva los siguientes valores de la *EntityId\_t* para el SPDP *built-in Endpoint*.

ENTITYID\_SPDP\_BUILTIN\_PARTICIPANT\_WRITER

ENTITYID\_SPDP\_BUILTIN\_PARTICIPANT\_READER

El *HistoryCache* de la *SPDPbuiltinParticipantReader* contiene información sobre todos los *participantes* descubiertos activos; la llave usada identifica cada objeto-dato correspondiente al GUID *participante*.

Cada información sobre un participante es recibida por el *SPDPbuiltinParticipantReader*, el SPDP examina la *HistoryCache* buscando una entrada con una clave que coincide con el GUID *participante*. Si una entrada con una clave coincidente no está allí, una nueva entrada se agrega tecleando el GUID del *participante*.

Periódicamente, el SPDP examina la *SPDPbuiltinParticipantReader*, la *HistoryCache* busca entradas obsoletas definidas como aquellos que no se han renovado por un período más largo que su *leaseDuration* especificado. Se eliminan las entradas obsoletas.

#### 2.7.4.3. Simple Endpoint Discovery Protocol

Un EDP define la información intercambiada requerida entre dos *participantes* para descubrir *Writer* y *Reader Endpoint*.

Un participante puede soportar varios EDP, pero para el propósito de interoperabilidad, todas las implementaciones soportarían para el caso de *Simple Endpoint Discovery Protocol*.

Similar al SPDP, el Protocolo de descubrimiento simple *endpoint* utilizamos predefinidos *built-in Endpoint*. La utilización *built-in Endpoint* predefinidos significa que una vez que un *participante* conoce de la presencia de otro *participante*, que puede asumir la presencia de los *built-in Endpoint* puestos a su disposición por el *participante* remoto y establece la asociación con el *built-in Endpoint* localmente asociado.

El protocolo utilizado para la comunicación entre los *built-in Endpoint* es el mismo usado por la aplicación definida *Endpoint*. Por lo tanto, mediante la lectura del *built-in Reader Endpoint*, el protocolo máquina virtual puede descubrir la presencia QoS de las Entidades DDS que pertenecen a las *participantes* remotos. Del mismo modo, escribiendo el *Writer* incorpora criterios de valoración que un *participante* puede informar a los demás de la existencia y calidad de servicio de las entidades locales DDS.

### ***Built-in Endpoint utilizado por el SEDP***

Los mapas SEDP de los *built-in Entity* para el “DCPSSubscription”, “DCPSPublication” y el Topic “DCPSTopic”. Acorde a la especificación DDS, el *reliability* QoS para este *built-in Entity* se establece en “*reliable*”. El SEDP, por lo tanto, los mapas de cada uno corresponden al *built-in DDS DataWriter* o *DataReader* en los correspondientes confiables *Writer* y *Reader RTPS Endpoint*.

Por ejemplo, como se muestra en la Figura 2-36, el DDS *built-in DataWriter* para el “DCPSPublication”, y el Topic “DCPSTopic” puede asignar un *StatefulWriter RTPS* fiables y los DDS *DataReaders* a *StatefulReader RTPS* fiables. Las implementaciones reales no necesitan utilizar la referencia de estado. Para el propósito de la interoperabilidad, es suficiente que una implementación proporcione lo requerido para *built-in Endpoint* y comunicación

confiable que satisfaga a los requerimientos generales que se han nombrado en la sección anterior.

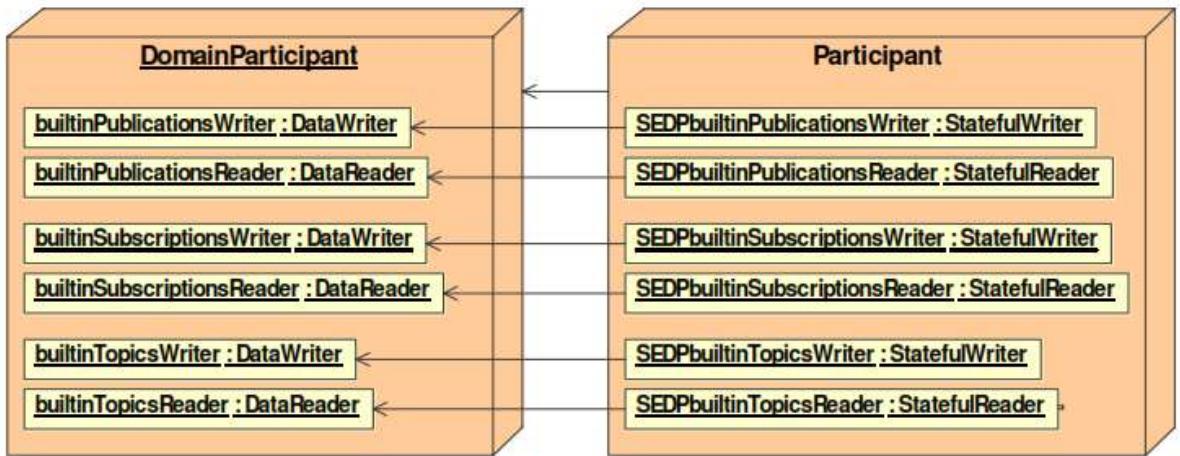


Figura 2-36. Ejemplo de asignación de los DDS built-in Entity correspondientes con RTPS built-in Endpoint.

El protocolo RTPS reserva los siguientes valores del *EntityId\_t* por el *built-in Endpoint*:

```

ENTITYID_SEDP_BUILTIN_PUBLICATIONS_WRITER
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_PUBLICATIONS_READER
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_SUBSCRIPTIONS_WRITER
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_SUBSCRIPTIONS_READER
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_TOPIC_WRITER
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_TOPIC_READER

```

#### ***Built-in Endpoint requerido para el SEDP***

Las implementaciones no son requeridas para proveer *built-in Endpoint*.

El Tema propagación es opcional. Por lo tanto, no se requiere para implementar el *SEDPbuiltinTopicsReader* y *SEDPbuiltinTopicsWriter* *built-in Endpoint* y con el propósito de la interoperabilidad, las implementaciones no deben confiar en su presencia en los *participantes* remotos.

En lo que respecta a los restantes *built-in Endpoint*, un Participante sólo está obligado a proporcionar *built-in Endpoint* requerido para hacer coincidir los *Endpoint* locales y remotos. Por ejemplo, si un *participante DDS* sólo contendrá *DataWriters DDS*, los únicos RTPS requeridos *built-in Endpoint* son las *SEDPbuiltinPublicationsWriter* y las *SEDPbuiltinSubscriptionsReader*. El *SEDPbuiltinPublicationsReader* y los *SEDPbuiltinSubscriptionsWriter built-in Endpoint* no sirven para nada en este caso.

#### ***Tipos de datos asociados con built-in Endpoint utilizado por el SEDP***

Cada RTPS *Endpoint* tiene un *HistoryCache* tiene almacenados cambios al objeto-dato asociado con el *Endpoint*. Esto también es aplicado al RTPS *built-in Endpoint*. Por lo tanto, cada RTPS *built-in Endpoint* depende de algunos *DataType* que representa los contenidos lógicos de los datos escritos en su *HistoryCache*.

La Figura 2-37 define los *DataType DiscoveredWriterData*, *DiscoveredReaderData*, y *DiscoveredTopicData* asociado con el RTPS *built-in Endpoint* para el “DCPSPublication”, “DCPSSubscription”, y los Topic “DCPSTopic”.

El *DataType* asociado con cada RTPS *built-in Endpoint* contiene toda la información especificada por DDS para el correspondiente *built-in DDS Entity*. Por esta razón, *DiscoveredReaderData* extiende el DDS definido *DDS::SubscriptionBuiltinTopicData*, *DiscoveredWriterData* extiende *DDS::PublicationBuiltinTopicData*, y *DiscoveredTopicData* extiende *DDS::TopicBuiltinTopicData*.

Además de los datos necesarios para la asociación *built-in DDS Entity*, los *DataType* “Descubiertos” también incluyen toda la información que pueda ser necesaria por una implementación del protocolo para configurar los RTPS *Endpoint*. Esta información está contenida en el RTPS *ReaderProxy* y en el *WriterProxy*.

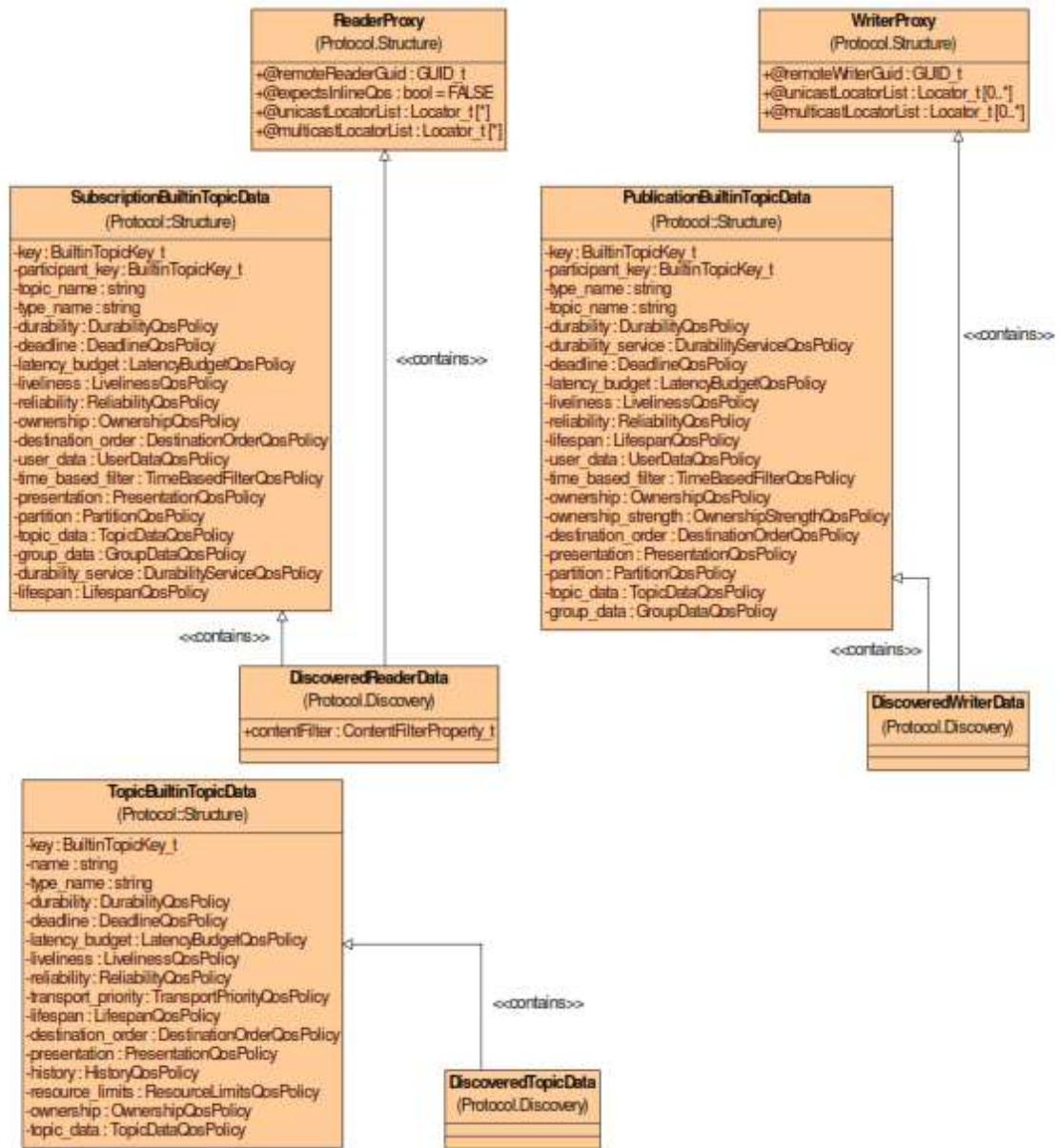


Figura 2-37. Los tipos de datos asociados con built-in Endpoint utilizado por el SEDP.

Una implementación del protocolo no necesita enviar necesariamente toda la información contenida en los *DataType*. Si cualquier información no está presente, la aplicación puede asumir los valores por defecto, tal como se define por el PSM. El PSM también define cómo se representa la información de descubrimiento en el cable. Los RTPS *built-in Endpoint* utilizado por el SEDP y sus *DataType* asociados se muestran en la XXX.

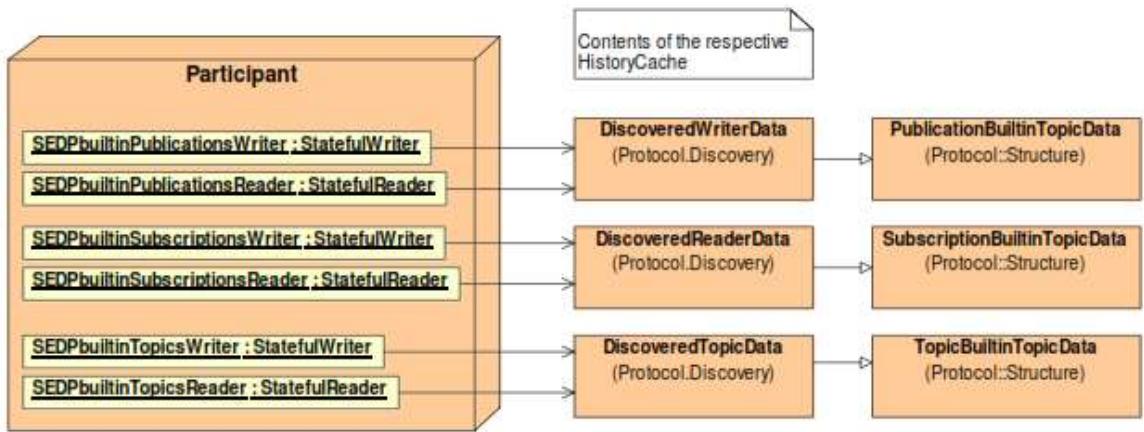


Figura 2-38. El built-in Endpoint y los DataType asociados con su respectivo HistoryCache.

Los contenidos de la *HistoryCache* por cada *built-in Endpoint* puede ser descrita en términos de los siguientes aspectos: *DataType*, *Cardinality*, *Data-Object insertion*, *Data-Object modification*, y *Data-Object deletion*.

- *DataType*, el tipo de dato almacenado en la caché. Esto se debe en parte definida por la especificación DDS.
- *Cardinality*, el número de diferentes datos de objetos (cada uno con una clave diferente) que potencialmente pueden ser almacenadas en la memoria caché.
- *Data-Object insertion*, las condiciones en las que se inserta un nuevo objeto de datos en la caché.
- *Data-Object modification*, las condiciones en las que se modifica el valor de un objeto de datos existentes.
- *Data-Object deletion*, las condiciones en las que se elimina un objeto de datos existentes de la caché.

#### 2.7.4.4. Interacción con la máquina virtual RTPS

Para ilustrar aún más el SPDP y SEDP, describe cómo la información proporcionada por el SPDP se puede utilizar para configurar el SEDP *built-in Endpoint* en la máquina virtual RTPS.

### ***Descubrimiento de un nuevo participante remoto***

Usando el *SPDPbuiltinParticipantReader*, un *participante* local “local\_participant” descubre la existencia de otro *participante* descrito por el *DiscoveredParticipantData participant\_data*. El descubrimiento de *participantes* utiliza el SEDP.

El pseudo código a continuación configura los SEDP *built-in Endpoint* locales dentro del *local\_participant* para comunicarse con el correspondiente SEDP *built-in Endpoint* en el Participante descubierto.

Tener en cuenta que la forma de los *Endpoint* están configurados dependiendo de la aplicación del protocolo. Para la referencia *stateful*, esta operación se realiza los siguientes pasos lógicos:

```

IF ( PUBLICATIONS_READER IS_IN participant_data.availableEndpoints ) THEN
    guid          =
                  <participant_data.guidPrefix,
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_PUBLICATIONS_READER>;
    writer = local_participant.SEDPbuiltinPublicationsWriter;
    proxy = new ReaderProxy( guid,
                           participant_data.metatrafficUnicastLocatorList,
                           participant_data.metatrafficMulticastLocatorList);
    writer.matched_reader_add(proxy);
ENDIF
IF ( PUBLICATIONS_WRITER IS_IN participant_data.availableEndpoints ) THEN
    guid          =
                  <participant_data.guidPrefix,
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_PUBLICATIONS_WRITER>;
    reader = local_participant.SEDPbuiltinPublicationsReader;
    proxy = new WriterProxy( guid,
                           participant_data.metatrafficUnicastLocatorList,
```

```

participant_data.metatrafficMulticastLocatorList);

reader.matched_writer_add(proxy);

ENDIF

IF ( SUBSCRIPTIONS_READER IS_IN participant_data.availableEndpoints ) THEN

guid = <participant_data.guidPrefix,

ENTITYID_SEDP_BUILTIN_SUBSCRIPTIONS_READER>;

writer = local_participant.SEDPbuiltinSubscriptionsWriter;

proxy = new ReaderProxy( guid,

participant_data.metatrafficUnicastLocatorList,

participant_data.metatrafficMulticastLocatorList);

writer.matched_reader_add(proxy);

ENDIF

IF ( SUBSCRIPTIONS_WRITER IS_IN participant_data.availableEndpoints ) THEN

guid = <participant_data.guidPrefix,

ENTITYID_SEDP_BUILTIN_SUBSCRIPTIONS_WRITER>;

reader = local_participant.SEDPbuiltinSubscriptionsReader;

proxy = new WriterProxy( guid,

participant_data.metatrafficUnicastLocatorList,

participant_data.metatrafficMulticastLocatorList);

reader.matched_writer_add(proxy);

ENDIF

IF ( TOPICS_READER IS_IN participant_data.availableEndpoints ) THEN

guid = <participant_data.guidPrefix,

ENTITYID_SEDP_BUILTIN_TOPICS_READER>;

writer = local_participant.SEDPbuiltinTopicsWriter;

```

```

proxy = new ReaderProxy( guid,
participant_data.metatrafficUnicastLocatorList,
participant_data.metatrafficMulticastLocatorList);
writer.matched_reader_add(proxy);

ENDIF

IF ( TOPICS_WRITER IS_IN participant_data.availableEndpoints ) THEN
guid = <participant_data.guidPrefix,
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_TOPICS_WRITER>;
reader = local_participant.SEDPbuiltinTopicsReader;

proxy = new WriterProxy( guid,
participant_data.metatrafficUnicastLocatorList,
participant_data.metatrafficMulticastLocatorList);
reader.matched_writer_add(proxy);

ENDIF

```

#### ***Eliminación de un participante previamente descubierto***

Basado en leaseDuration del Participante remoto, un participante local “local\_participant” llega a la conclusión de que un participante previamente descubierto con GUID\_t participant\_guid ya no está presente. El Participante “local\_participant” debe reconfigurar los *Endpoint* locales que se comunican con los *Endpoint* en el participante identificado por el GUID\_t participant\_guid.

Para la implementación de referencia de estado, esta operación lleva a cabo los siguientes pasos lógicos:

```

guid = <participant_guid.guidPrefix,
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_PUBLICATIONS_READER>;
writer = local_participant.SEDPbuiltinPublicationsWriter;

```

```

proxy = writer.matched_reader_lookup(guid);
writer.matched_reader_remove(proxy);
guid = <participant_guid.guidPrefix,
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_PUBLICATIONS_WRITER>;
reader = local_participant.SEDPbuiltinPublicationsReader;
proxy = reader.matched_writer_lookup(guid);
reader.matched_writer_remove(proxy);
guid = <participant_guid.guidPrefix,
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_SUBSCRIPTIONS_READER>;
writer = local_participant.SEDPbuiltinSubscriptionsWriter;
proxy = writer.matched_reader_lookup(guid);
writer.matched_reader_remove(proxy);
guid = <participant_guid.guidPrefix,
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_SUBSCRIPTIONS_WRITER>;
reader = local_participant.SEDPbuiltinSubscriptionsReader;
proxy = reader.matched_writer_lookup(guid);
reader.matched_writer_remove(proxy);
guid = <participant_guid.guidPrefix,
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_TOPICS_READER>;
writer = local_participant.SEDPbuiltinTopicsWriter;
proxy = writer.matched_reader_lookup(guid);
writer.matched_reader_remove(proxy);
guid = <participant_guid.guidPrefix,
ENTITYID_SEDP_BUILTIN_TOPICS_WRITER>;
reader = local_participant.SEDPbuiltinTopicsReader;

```

```

proxy = reader.matched_writer_lookup(guid);
reader.matched_writer_remove(proxy);

```

#### **2.7.4.5. Apoyos alternativos para Protocolos de Descubrimiento**

Los requisitos sobre el Participante y Protocolos de Descubrimiento *Endpoint* pueden variar en función del escenario de implementación.

Por ejemplo, un protocolo optimizado para la velocidad y simplicidad (como un protocolo que sea desplegado en dispositivos de una LAN) no pueden escalar bien a los grandes sistemas en un entorno WAN.

Por esta razón, la especificación RTPS permite implementaciones que soportan múltiples PDP y EDP. Hay muchos enfoques posibles para la implementación de un protocolo de descubrimiento que incluye el uso de descubrimiento estático, el descubrimiento de archivos, servicio de consulta central, etc. El único requisito impuesto por RTPS con el propósito de interoperabilidad es que todas las implementaciones RTPS apoyen al menos el SPDP y SEDP. Se espera que con el tiempo, una colección de protocolos de descubrimiento de interoperabilidad se desarrollarán para atender las necesidades de implementación específicos.

Si una aplicación soporta múltiples PDP, cada PDP puede ser inicializado de manera diferente y descubrir un conjunto diferente de los participantes remotos. Los *participantes* remotos mediante la implementación RTPS de un *vendor* diferente deben ser contactados usando al menos el SPDP para garantizar la interoperabilidad. No existe tal requisito cuando el *participante* remoto utiliza la misma implementación RTPS.

Incluso cuando el SPDP es utilizado por todos los *participantes*, los *participantes* remotos pueden todavía utilizar diferentes EDP. Los EDP soportes *participantes* que incluye en la información intercambiada por el SPDP. Todos los *participantes* deben soportar al menos el SEDP, por lo que siempre tienen al menos un EDP en común. Sin embargo, si dos *participantes* apoyan a otro EDP, este protocolo alternativo puede ser utilizado en su lugar. En

ese caso, no hay necesidad de crear la SEDP *built-in Endpoint*, o si ya existen, sin necesidad de configurarlos para que coincida con el nuevo *participante* remoto. Este enfoque permite a un *vendor* personalizar el procedimiento de déficit excesivo, si se desea, sin comprometer la interoperabilidad.

### **3. CAPÍTULO III**

#### **DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN MÓDULO QUE PERMITA INTERACTUAR AL PROTOCOLO RTPS CON DDS**

##### **3.1. INTRODUCCIÓN**

En este capítulo primeramente se diseña un módulo que permita la interacción entre RTPS y DDS y que trabaje con el modelo publicador/suscriptor, por medio de diagramas de clases RTPS.

Seguidamente se muestra la implementación del diseño presentado en la sección anterior, utilizando normas de convención, implementación del protocolo RTPS, implementaciones necesarias DDS, implementación de archivos de configuración.

Finalmente se presenta la interacción entre DDS y RTPS con el modelo publicador/suscriptor por medio de diagramas de secuencia.

##### **3.2. DISEÑO DEL MÓDULO**

Una vez recopilada la información necesaria, y establecidos los requerimientos necesarios para soportar el protocolo RTPS con el middleware DDS, en esta sección se realiza el diseño del módulo que permita la interacción entre el RTPS y el DDS. Para ello se sigue la metodología de desarrollo XP, combinando con herramientas de otras metodologías que resulten útiles.

En esta sección se presentan diagramas de clases del sistema. En el desarrollo del sistema no se sigue un modelo rígido, sino un modelo cambiante el cual se consolida a medida que se avanza en la investigación, es por eso que solamente se presentan diagramas obtenidos al final del desarrollo del proyecto.

El módulo emplea un modelo con varios niveles lógicos, lo que permite tener un mejor control sobre el código, disminuir su complejidad y dividirlos en submódulos. Estos submódulos son: submódulo de transporte, submódulo de mensaje y encapsulamiento,

submódulo de descubrimiento, submódulo de configuración y un submódulo de comportamiento. El submódulo de transporte es el encargado del envío y recepción de mensajes RTPS y de mensajes de descubrimiento RTPS. El submódulo de mensaje y encapsulamiento es el encargado de los codificadores, del encapsulamiento y de la administración del encapsulamiento. El submódulo de descubrimiento es el encargado de los mensajes de descubrimiento y de finalizar el descubrimiento de los *participantes*. El submódulo de comportamiento es el encargado de la interfaz con el módulo DDS desarrollado por el grupo de investigación, de los *writer* y *reader* y del funcionamiento con estado y sin estado. Y finalmente el submódulo de configuración es el encargado de interpretar un archivo de configuración que tiene parámetros configurables tanto del módulo DDS como del módulo RTPS.

### **3.2.1. Submódulo de transporte**

En un principio para realizar la codificación de los demás submódulos se diseñó un sistema de transporte local o falso, lo que quiere decir que en realidad se simulaba el transporte de datos y trabajando a nivel local. Esto se realizó tanto para los mensajes de descubrimiento como para los mensajes RTPS.

A continuación se presenta en la Figura 3-1 los diagramas de clases del sistema falso de transporte local.

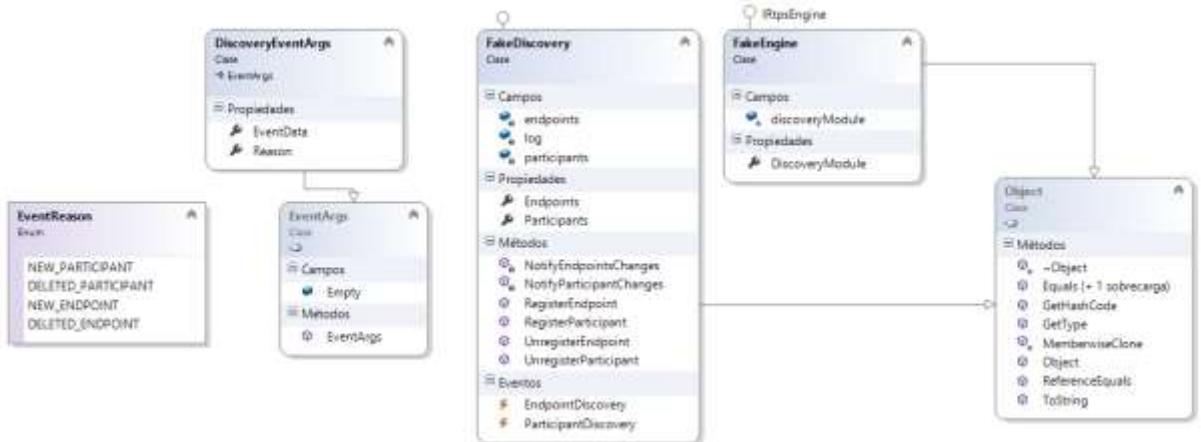


Figura 3-1. Diagrama de clases del sistema falso de transporte.

Tabla 3-1. Métodos de la clase FakeDiscovery.

Clase	Método	Descripción
<i>FakeDiscovery</i>	NotifyEndpointsChanges	Notifica los cambios en los endpoint.
	NotifyParticipantChanges	Notifica los cambios en el participante.
	RegisterEndpoint	Registra los nuevos endpoint.
	RegisterParticipant	Registra los nuevos participantes.
	UnregisterEndpoint	Borra del registro a los endpoint.
	UnregisterParticipant	Borra del registro a los participantes.

Una vez completada la codificación de los demás submódulos se procedió a diseñar el transporte sobre la red en sí. Tomando en cuenta que el protocolo de transporte RTPS trabaja sobre UDP<sup>35</sup> se procedió, en primer lugar a implementar las clases necesarias para enviar y recibir información sobre UDP.

A continuación se presenta en la Figura 3-2 los diagramas de clases del transporte sobre la red.

<sup>35</sup> UDP, User Datagram Protocol

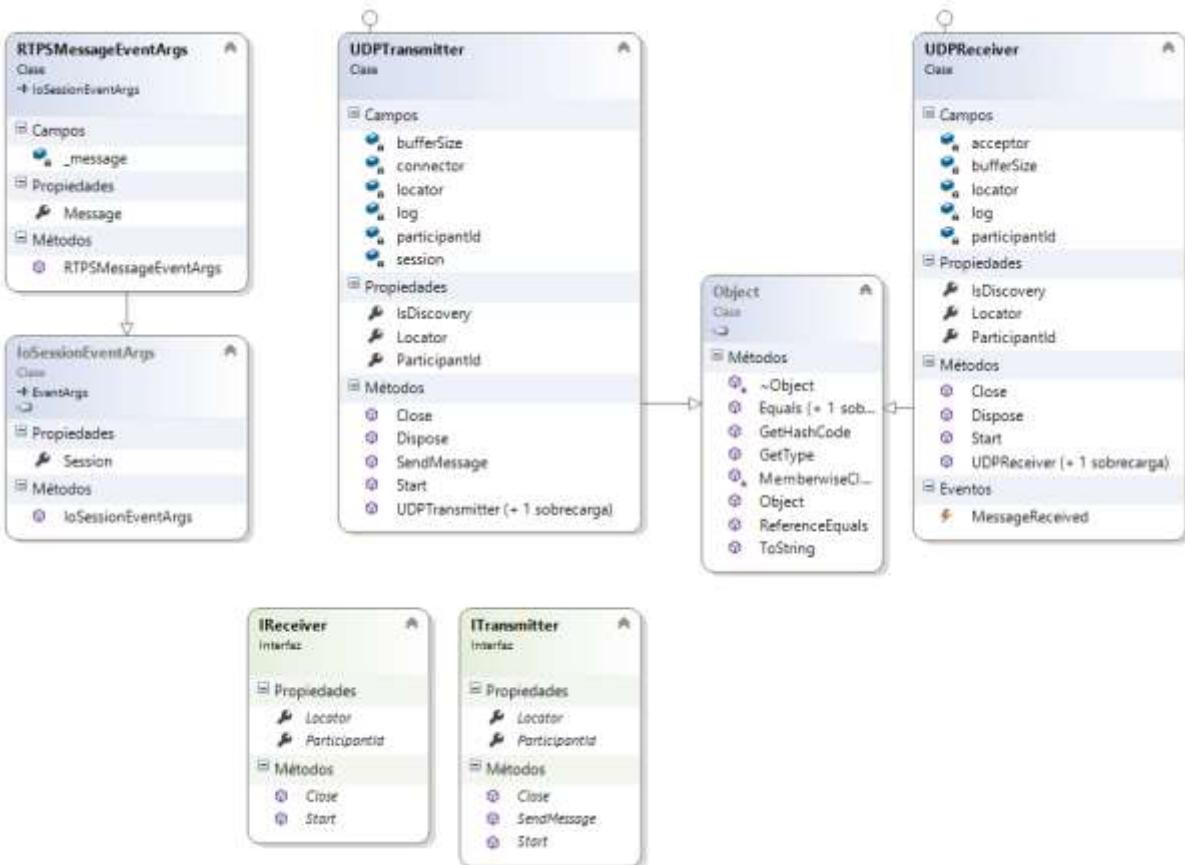


Figura 3-2. Diagrama de clases del sistema de transporte sobre la red.

Tabla 3-2. Métodos de las diferentes clases para la implementación del sistema transporte en red.

Clase	Método	Descripción
<b>UDPTransmitter</b>	Close	Cierra la sesión en el lado del transmisor.
	Dispose	Dispone la sesión en el lado del transmisor.
	SendMessage	Envía un mensaje UDP.
	Start	Inicia la sesión.
	UDPTransmitter	Obtiene la dirección IP desde un DNS <sup>36</sup> para enviar la información en el caso de que no se la tenga.
<b>UDPReceiver</b>	Close	Cierra la sesión en el lado del receptor.
	Dispose	Dispone la sesión en el lado del receptor.
	Start	Acepta una sesión unicast o multicast.
	UDPReceiver	Obtiene direcciones IP desde un DNS antes de recibir información.
<b>ITransmitter</b>	Close	Cierra el transmisor.
	SendMessage	Envía mensajes a su destino.
	Start	Inicia el transmisor.
<b>IReceiver</b>	Close	Cierra el receptor.
	Start	Inicia el receptor.

<sup>36</sup> DNS, Domain Name Server.

Finalmente teniendo las clases necesarias para poner mensajes sobre la red se procedió a implementar las clases necesarias para enviar mensajes RTPS y mensajes de descubrimiento RTPS trabajando en conjunto con el envío de mensajes sobre la red.

A continuación se presenta en la Figura 3-3 los diagramas de clases para el envío de mensajes RTPS y mensajes de descubrimiento RTPS.

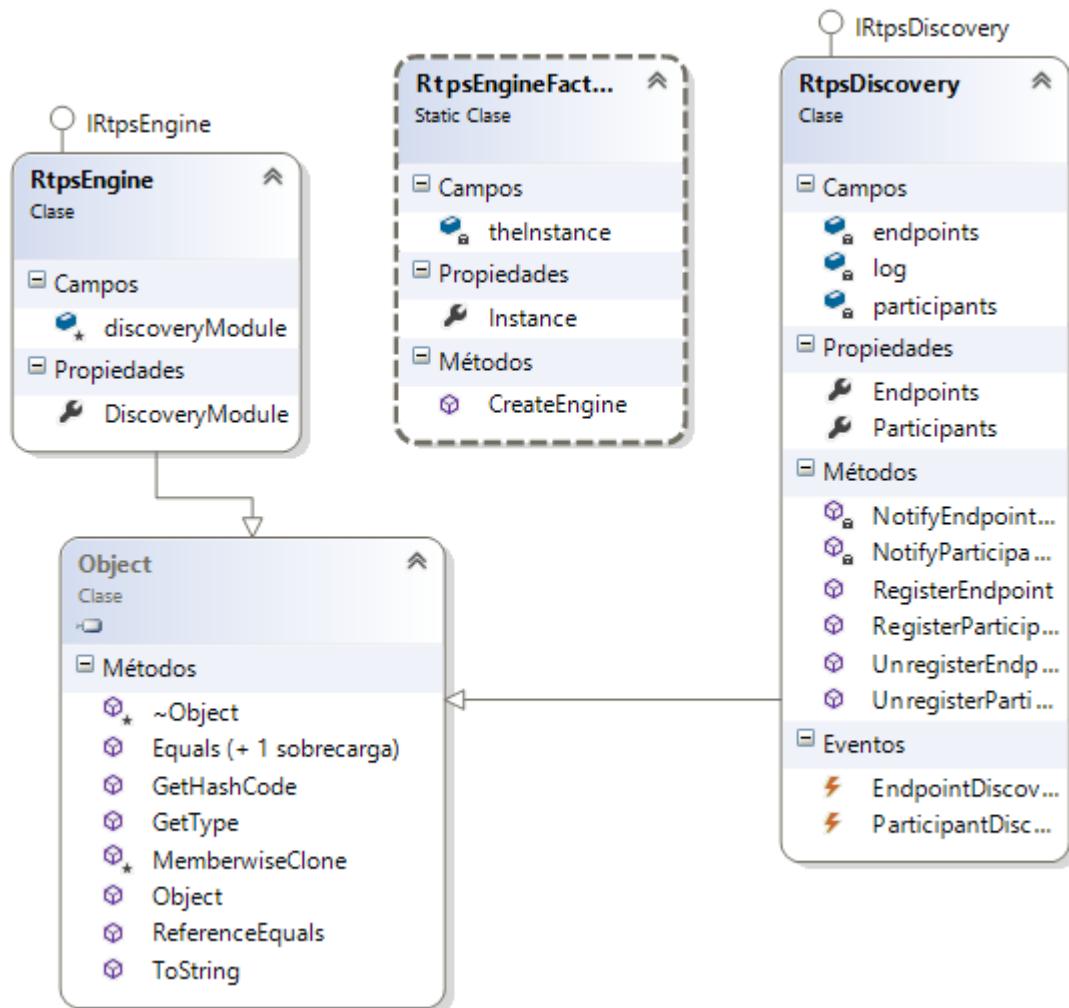


Figura 3-3. Diagrama de clases de los mensajes de descubrimiento y mensajes RTPS.

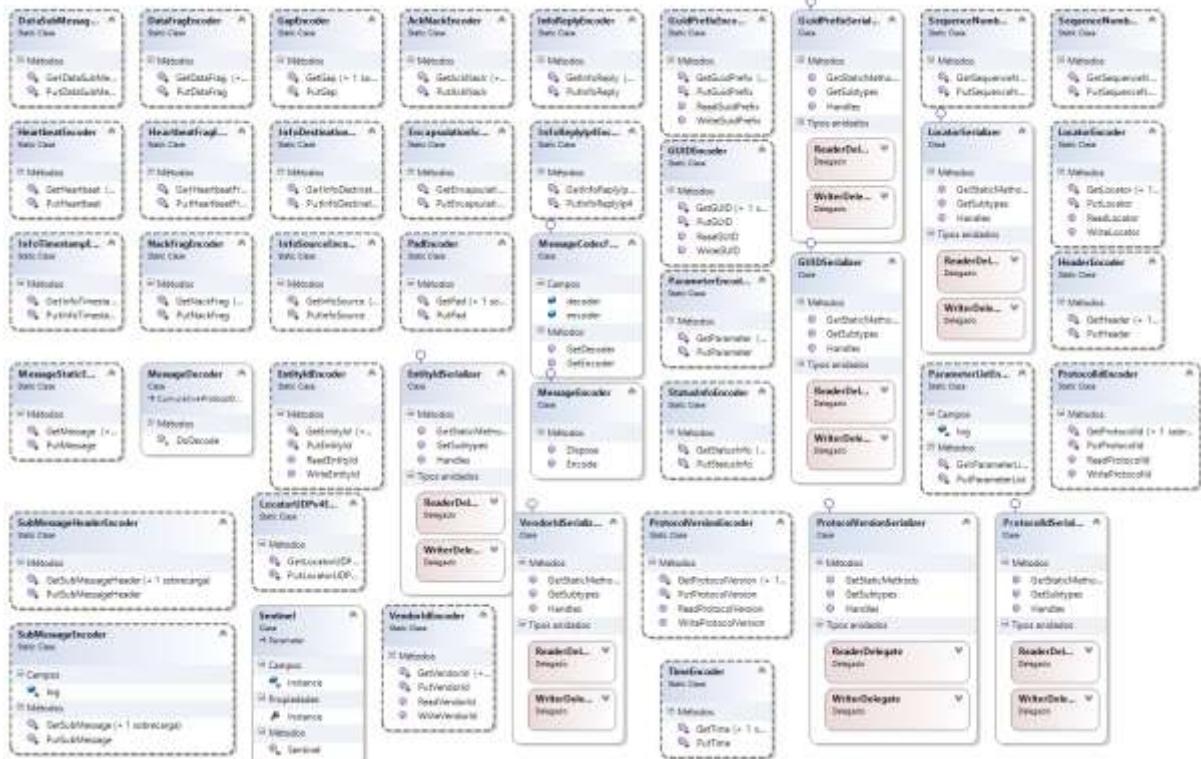
Tabla 3-3. Métodos de los mensajes de descubrimiento y mensajes RTPS

Clase	Método	Descripción
<b>RtpsDiscovery</b>	NotifyEndpointsChanges	Notifica los cambios en los endpoint.
	NotifyParticipantChanges	Notifica los cambios en el participante.

	RegisterEndpoint	Registra los nuevos endpoint.
	RegisterParticipant	Registra los nuevos participantes.
	UnregisterEndpoint	Borra del registro a los endpoint.
	UnregisterParticipant	Borra del registro a los participantes.
<i>RtpsEngineFactory</i>	CreateEngine	Crea toda la maquinaria necesaria para la comunicación a partir de los parámetros DDS y RTPS encontrados en el archivo de configuración.

### **3.2.2. Submódulo de mensaje y encapsulamiento**

El submódulo de mensaje y encapsulamiento es el encargado de los codificadores, del encapsulamiento y de la administración del encapsulamiento, para lo cual se define una serie de clases que permiten la codificación y decodificación de los diferentes mensajes RTPS, cabeceras, e identificadores. Así como se muestra en la Figura 3-4 y la Tabla 3-4.



*Figura 3-4. Diagrama de clases de la encapsulación de mensajes, cabeceras e identificadores*

Tabla 3-4. Métodos de las clases para encapsulamiento de mensajes, cabeceras e identificadores

Clase	Método	Descripción
<i>DataSubmessageEncoder</i> <i>HeartbeatEncoder</i> <i>InfoTimestampEncoder</i> <i>MessageStaticEncoder</i> <i>SubmessageHeaderEncoder</i> <i>SubmessageEncoder</i> <i>DataFragEncoder</i> <i>HeartbeatFragEncoder</i> <i>NackFragEncoder</i> <i>GapEncoder</i> <i>InfoDestinationEncoder</i> <i>InfoSourceEncoder</i> <i>LocatorUDPV4Encoder</i> <i>AckNackEncoder</i> <i>EncapsulationSchemeEncoder</i> <i>PadEncoder</i> <i>InfoReplyEncoder</i> <i>InfoReplyIp4Encoder</i> <i>ParameterEncoder</i> <i>StatusInfoEncoder</i> <i>TimeEncoder</i> <i>ParameterListEncoder</i> <i>HeaderEncoder</i> <i>SequenceNumber</i> <i>SequenceNumberSet</i> <i>MessageCodecFactory</i>	Get	Obtiene el objeto del tipo (nombre de la clase) del buffer
	Put	Pone un objeto del tipo (nombre de la clase) en el buffer
<i>MessageDecoder</i>	DoDecode	Empieza el proceso de decodificación del mensaje
	Get	Obtiene el objeto (nombre de la clase) del buffer
	Put	Pone el objeto (nombre de la clase) en el buffer
	Read	Leer el (nombre de la clase) del buffer
	Write	Escribir o cambia un (nombre de la clase) del buffer
<i>Sentinel</i>	Sentinel	Crea una instancia en el espacio de memoria correspondiente a la instancia Sentinel
<i>EntityIdSerializer</i> <i>VendorIdSerializer</i> <i>GuidPrefixSerializer</i> <i>GUIDSerializer</i>	GetStaticMethods	Crea los métodos delegados (nombre de la clase) de escritura y lectura
	GetSubtypes	Obtiene un subtipo

<i>ProtocolIdSerializer</i>	Handles	Compara al tipo del tipo de (nombre de la clase)
-----------------------------	---------	---

Una vez que se tiene la posibilidad de codificar y decodificar mensajes, cabeceras e identificadores dentro de un buffer. Es necesario tener un esquema de serialización el cual se encuentra mostrado en la Tabla 3-5 y Figura 3-5.

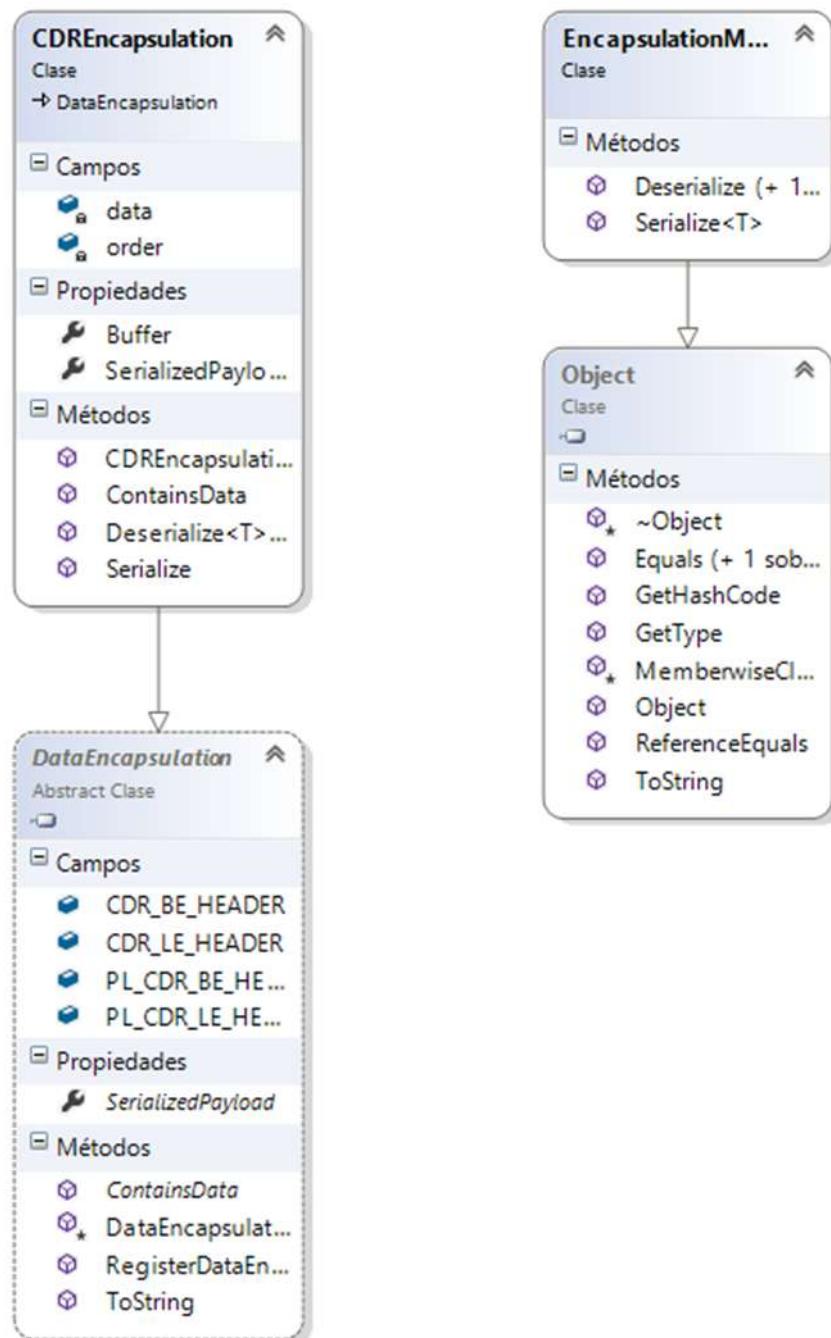


Figura 3-5. Diagrama de clases para la serialización de mensajes

Tabla 3-5. Métodos de las clases para la serialización y deserialización

Clase	Método	Descripción
<i>CDREncapsulation</i>	CDREncapsulation	Es el método que sirve para serializar mensajes de datos
	ContainsData	Informa si contiene Datos o no
	Deserialize	Deserializa desde un buffer
	Serialize	Serializa
<i>EncapsulationManager</i>	Deserialize	Gestionada la deserialización
	Serialize	Gestionada la serialización

### 3.2.3. Submódulo descubrimiento

El submódulo de descubrimiento es el encargado de los mensajes de descubrimiento y de finalizar el descubrimiento de los *participantes*, para lo cual se define una serie de clases que permiten el descubrimiento de mensajes RTPS. A continuación en la Figura 3-6 se muestra el diagrama de clases del submódulo de descubrimiento y en la Tabla 3-6 se realiza una explicación de cada método utilizado en el submódulo.

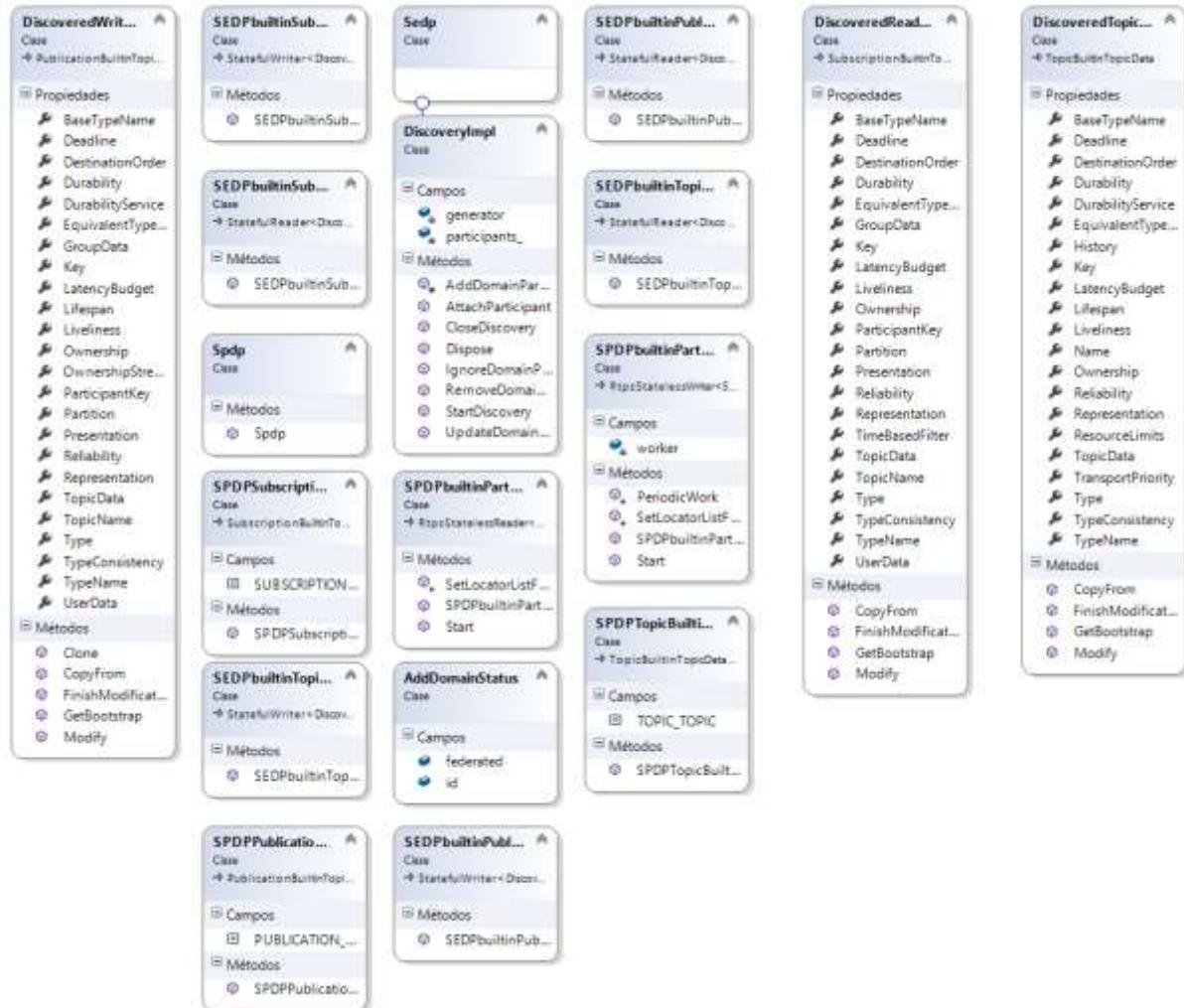


Figura 3-6. Diagrama de clases del submódulo descubrimiento.

Tabla 3-6. Métodos de las clases para el descubrimiento.

Clases	Método	Descripción
<b>SEDPbuiltinSubscriptionsWriter</b>	<code>SEDPbuiltinSubscriptionsWriter</code>	Se refiere a la suscripción de un Writer por medio del protocolo de descubrimiento SEDP.
<b>SEDPbuiltinSubscriptionsReader</b>	<code>SEDPbuiltinSubscriptionsReader</code>	Se refiere a la suscripción de un Reader por medio del protocolo de descubrimiento SEDP.
<b>SEDPbuiltinTopicsWriter</b>	<code>SEDPbuiltinTopicsWriter</code>	Se refiere a la representación de un topic Writer en el protocolo SEDP,
<b>SEDPbuiltinTopicsReader</b>	<code>SEDPbuiltinTopicsReader</code>	Se refiere a la representación de un topic Reader en el protocolo SEDP.

<i>Sedp</i>		Se refiere a la representación de una instancia del protocolo SEDP en la implementación del protocolo RTPS.
<i>SEDPbuiltinPublicationsReader</i>	SEDPbuiltinPublications Reader	Se refiere a las publicaciones descubiertas por el Reader por medio del protocolo SEDP.
<i>SEDPbuiltinPublicationsWriter</i>	SEDPbuiltinPublications Writer	Se refiere a las publicaciones descubiertas por el Writer por medio del protocolo SEDP.
<i>Spdp</i>	Spdp	Se refiere a la representación de una instancia del protocolo SPDP en la implementación del protocolo RTPS.
<i>SPDPSsubscriptionBuiltinTopicData</i>	SPDPSsubscriptionBuiltinTopicData	Se refiere a la suscripción en el protocolo SPDP de un topic.
<i>SPDPPublicationBuiltinTopicData</i>	SPDPPublicationBuiltinTopicData	Se refiere a las publicaciones descubiertas por el topic por medio del protocolo SPDP.
<i>SPDPbuiltinParticipantWriterImpl</i>	PeriodicWork	Envía periódicamente objetos de datos.
<i>SPDPbuiltinParticipantReaderImpl</i>	SetLocatorListFromConfig	Lista pre configurada con objetos de datos para anunciar la presencia de una participante en la red.
	Start	Inicia el envío de objetos de datos.
	SetLocatorListFromConfig	Lista pre configurada con objetos de datos para anunciar la presencia de una participante en la red.
	Start	Inicia la recepción de objetos de datos.

### 3.2.4. Submódulo comportamiento

El submódulo de comportamiento es el encargado de la interfaz con el módulo DDS desarrollado por el grupo de investigación, de los *writer* y *reader* y del funcionamiento con estado y sin estado, para lo cual se define una serie de clases que permiten mostrar el comportamiento de la comunicación. A continuación se presenta en la Figura 3-7 el diagrama de clases del submódulo comportamiento y en la Tabla 3-7 se muestran los métodos necesarios para las clases para la comunicación entre el protocolo RTPS y el middleware DDS.

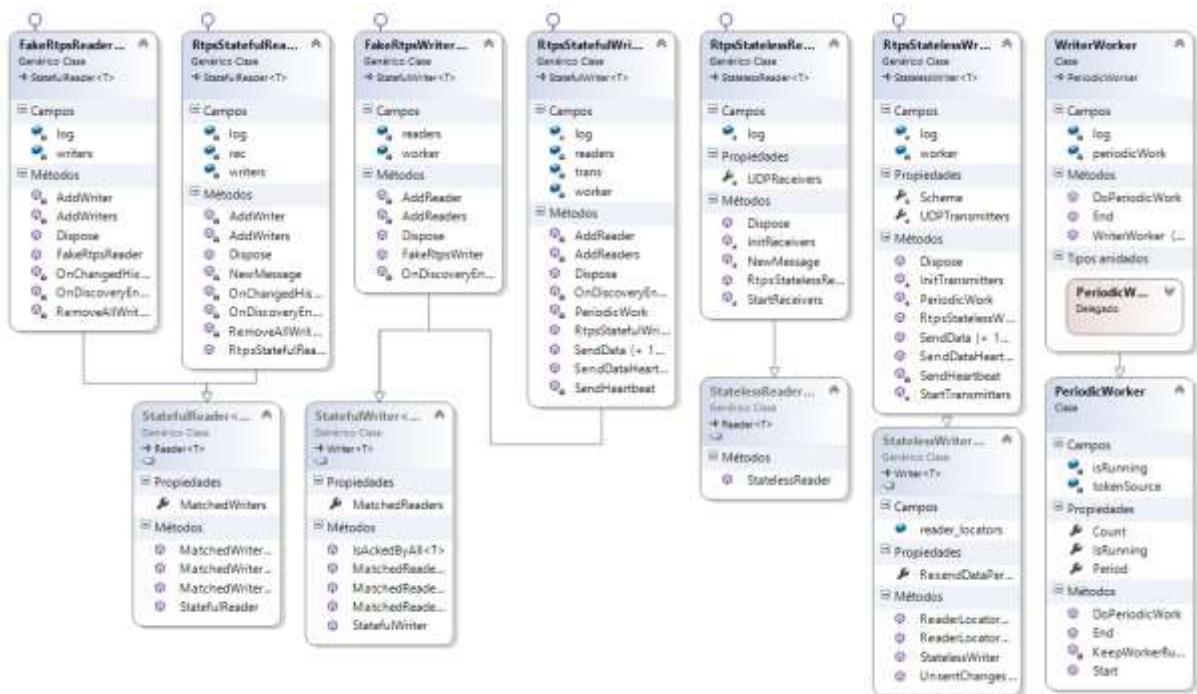


Figura 3-7. Diagrama de clases del submódulo comportamiento.

Tabla 3-7. Métodos de las clases para la comunicación del RTPS con el DDS.

Clases	Métodos	Descripción
<i>FakeRtpReader</i>	AddWriter	Añade un Writer a las lista de Writer en el lado del Reader.
	AddWriters	Añade al grupo de Writer en los Endpoint por medio de un protocolo de descubrimiento.
	Dispose	Dispone o desregistra todos los Writer de los Endpoint.
	FakeRtpReader	Representa al Reader RTPS falso.
	OnChangedHistoryCache	Permite añadir, detectar y remover cambios en el HistoryCache.

<i>FakeRtpsWriter</i>	OnDiscoveryEndpoints	Añade automáticamente los Writer encontrados dentro de nuevos Endpoint descubiertos por los protocolos de descubrimiento.
	RemoveAllWriters	Limpia la información del HistoryCache de los Writer.
	AddReader	Añade un Reader a las lista de Reader en el lado del Writer.
	AddReaders	Añade al grupo de Reader en los Endpoint por medio de un protocolo de descubrimiento.
	Dispose	Dispone o desregistra todos los Reader de los Endpoint.
	FakeRtpsWriter	Representa al Writer RTPS falso.
	OnDiscoveryEndpoints	Añade automáticamente los Reader encontrados dentro de nuevos Endpoint descubiertos por los protocolos de descubrimiento.
	AddWriter	Añade un Writer a las lista de Writer en el lado del Reader.
	AddWriters	Añade al grupo de Writer en los Endpoint por medio de un protocolo de descubrimiento.
	Dispose	Dispone o desregistra todos los Writer de los Endpoint.
<i>RtpsStatefullReader</i>	NewMessage	Crea los mensajes RTPS.
	OnChangedHistoryCache	Permite añadir, detectar y remover cambios en el HistoryCache.
	OnDiscoveryEndpoints	Añade automáticamente los Writer encontrados dentro de nuevos Endpoint descubiertos por los protocolos de descubrimiento.
	RemoveAllWriters	Limpia la información del HistoryCache de los Writer.
	RtpsStatefullReader	Representa al Reader RTPS con estado.
	AddReader	Añade un Reader a las lista de Reader en el lado del Writer.
	AddReaders	Añade al grupo de Reader en los Endpoint por medio de un protocolo de descubrimiento.
<i>RtpsStatefullWriter</i>	Dispose	Dispone o desregistra todos los Reader de los Endpoint.
	OnDiscoveryEndpoints	Añade automáticamente los Reader encontrados dentro de nuevos Endpoint descubiertos por los protocolos de descubrimiento.

<i>RtpsStatelessWriter</i>	PeriodicWork	Anuncia repetidamente la disponibilidad de datos enviando un mensaje HeartBeat.
	RtpsStatefullWriter	Representa al Writer RTPS con estado.
	SendData	Envía el mensaje RTPS.
	SendDataHeartbeat	Crea un mensaje InfoSource y lo envía.
	Dispose	Dispone o desregistra todos los Reader de los Endpoint.
	InitTransmitters	Añade transmisores UDP a una lista de transmisión multicast.
	PeriodicWork	Anuncia repetidamente la disponibilidad de datos enviando un mensaje HeartBeat.
	SendData	Envía el mensaje RTPS.
	SendDataHeartbeat	Crea un mensaje InfoSource y lo envía.
	SendHeartbeat	Crea un mensaje HeartBeat y lo envía.
<i>RtpsStatelessReader</i>	StartTransmitters	Inicia la transmisión UDP.
	RtpsStatelessWriter	Representa al Writer RTPS sin estado.
	Dispose	Dispone o desregistra todos los Writer de los Endpoint.
	InitReceivers	Añade receptores UDP a una lista de transmisión multicast.
	NewMessage	Crea los mensajes RTPS.
<i>WriterWorker</i>	RtpsStatelessReader	Representa al Reader RTPS sin estado.
	StartReceivers	Inicia la recepción UDP.
	DoPeriodicWork	Inicia el PeriodicWork.
	End	Finaliza el PeriodicWork.
	WriterWorker	Publica un delegado de un PeriodicWorker.

### 3.2.5. Submódulo configuración

El submódulo de configuración es el encargado de interpretar un archivo de configuración, el cual tiene parámetros configurables tanto del módulo DDS como del módulo RTPS. A continuación se muestran en la Figura 3-8 y Figura 3-9 la configuración básica de DDS y RTPS respectivamente.

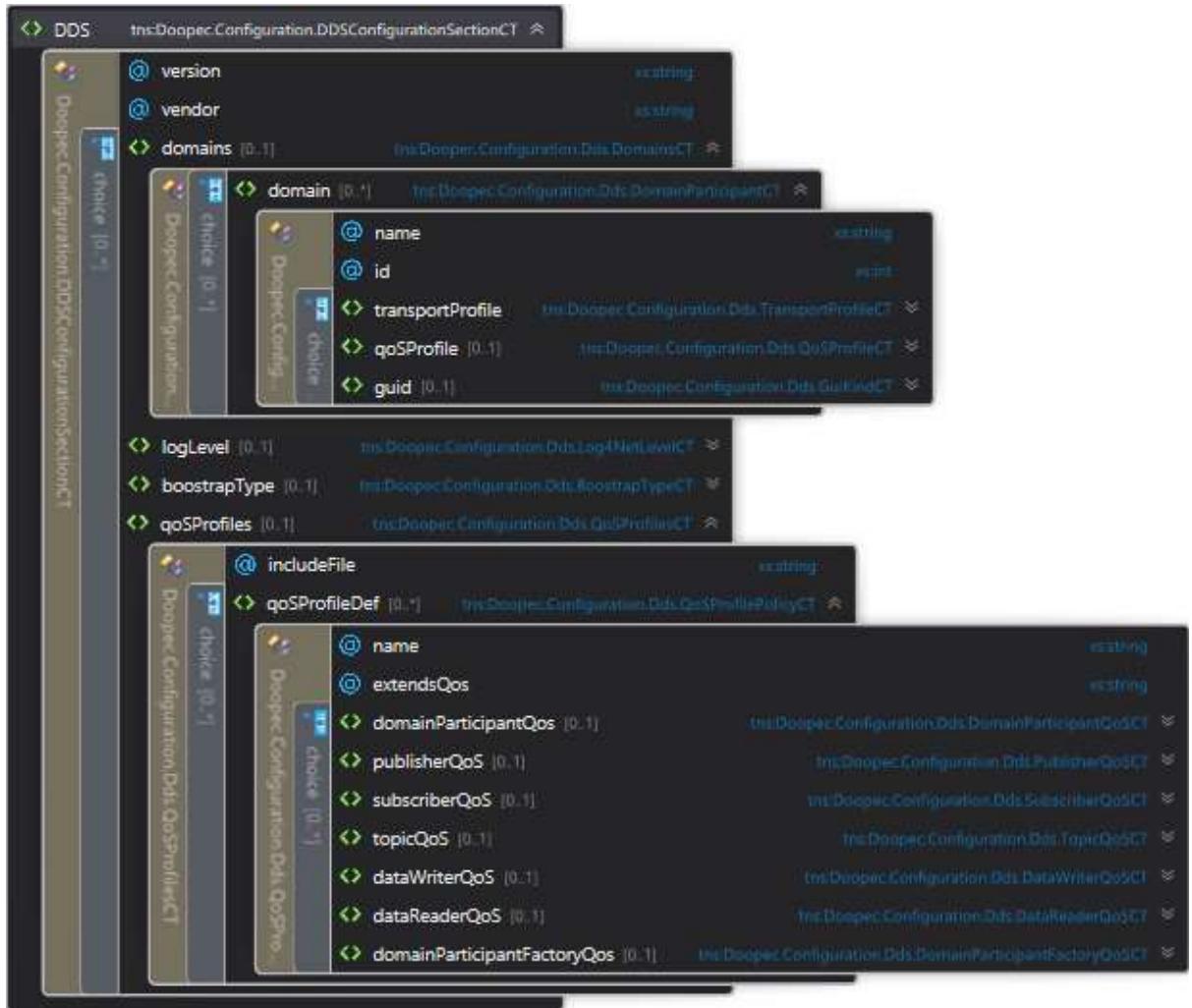


Figura 3-8. Diseño archivo de configuración sección DDS



Figura 3-9. Diseño archivo de configuración sección RTPS

### 3.3. IMPLEMENTACIÓN DEL MÓDULO

En esta sección se explica el desarrollo de todos los submódulos que componen el sistema, tomando en cuenta los diseños presentados en la sección anterior.

#### 3.3.1. Submódulo de transporte

A continuación se explica el código más relevante de la implementación de este módulo. El código completo de este submódulo se encuentra en el Anexo B: Código Fuente Transporte UDP y en RtpsTransport dentro del Anexo A: Código Fuente RTPS

##### 3.3.1.1. *Implementación transmisor UDP*

Dentro de la implementación del transmisor UDP, el inicio de la comunicación del lado del transmisor constituye parte vital del proyecto. Se observa que tanto en el transmisor, como en el Receptor se utiliza el protocolo que trabaja sobre IP, denominado UDP, el cual solo es útil por su facilidad de uso, ya que RTPS es un protocolo que trabaja más arriba que un protocolo de transporte.

A continuación se observa parte del código para inicial la comunicación dentro del transmisor.

Dentro del código mostrado a continuación, se inicia la comunicación. Primeramente se detecta si la comunicación trabaja con direcciones IPv4 o IPv6, y también si dentro de estas se trabaja con tráfico unicast o multicast.

```
public void Start()
{
    IPEndPoint ep = new IPEndPoint(locator.SocketAddress, locator.Port);
    bool isMultiCastAddr;
    if (ep.AddressFamily == AddressFamily.InterNetwork) //IP v4
    {
        byte byteIp = ep.Address.GetAddressBytes()[0];
        isMultiCastAddr = (byteIp >= 224 && byteIp < 240) ? true : false;
    }
    else if (ep.AddressFamily == AddressFamily.InterNetworkV6)
    {
        isMultiCastAddr = ep.Address.IsIPv6Multicast;
    }
    else
    {
        throw new NotImplementedException("Address family not supported yet: "
+ ep.AddressFamily);
    }
}
```

```

        }

        connector = new AsyncDatagramConnector();

        connector.FilterChain.AddLast("RTPS", new ProtocolCodecFilter(new
MessageCodecFactory())));
    }
}

```

En el caso que se trabaje con tráfico multicast, se define un objeto que usa un socket<sup>37</sup>, donde finalmente se fuerza a asociar la dirección local IP y obtener una sesión multicast.

```

if (isMultiCastAddr)
{
    // Set the local IP address used by the listener and the sender to
    // exchange multicast messages.
    connector.DefaultLocalEndPoint = new IPEndPoint(IPAddress.Any, 0);

    // Define a MulticastOption object specifying the multicast group
    // address and the local IP address.
    // The multicast group address is the same as the address used by the
listener.
    MulticastOption mcastOption = new
MulticastOption(locator.SocketAddress, IPAddress.Any);
    connector.SessionConfig.MulticastOption = mcastOption;
}
}

```

Dentro del conector el cual en el caso de UDP hace referencia a un conector asíncrono, para obtener los posibles eventos de entrada o salida, se utiliza el concepto de Futuros dentro de C# donde este futuro es un sustituto de un cálculo que es inicialmente desconocido, pero vuelve a estar disponible en un momento posterior (MSDN).

```

    // Call Connect() to force binding to the local IP address,
    // and get the associated multicast session.
    IoSession session = connector.Connect(ep).Await().Session;
}

connector.ExceptionCaught += (s, e) =>
{
    log.Error(e.Exception);
};
connector.MessageReceived += (s, e) =>
{
    log.Debug("Session recv...");
};
connector.MessageSent += (s, e) =>
{
    log.Debug("Session sent...");
};
connector.SessionCreated += (s, e) =>
{
    log.Debug("Session created...");
};
}

```

<sup>37</sup> Socket, Asociación de una dirección IP con un Puerto

```

connector.SessionOpened += (s, e) =>
{
    log.Debug("Session opened...");
};

connector.SessionClosed += (s, e) =>
{
    log.Debug("Session closed...");
};

connector.SessionIdle += (s, e) =>
{
    log.Debug("Session idle...");
};

IConnectFuture connFuture = connector.Connect(new
IPEndPoint(locator.SocketAddress, locator.Port));
connFuture.Await();

connFuture.Complete += (s, e) =>
{
    IConnectFuture f = (IConnectFuture)e.Future;
    if (f.Connected)
    {
        log.Debug("...connected");
        session = f.Session;
    }
    else
    {
        log.Warn("Not connected...exiting");
    }
};
}

```

Como se puede observar en el código final, existen muchas expresiones lambda, las cuales se definen como funciones anónimas (MSDN), las cuales son muy útiles a la hora de utilizar futuros. Para visualizar el código completo del transmisor UDP se puede observar este en el Anexo B en la página 88.

### **3.3.1.2. Implementación receptor UDP**

Dentro del receptor UDP se puede encontrar código que cumple funciones análogas a transmisor el cual se lo puede observar en la página 85 de los anexos.

El código mostrado a continuación hace referencia a la definición de un objeto UDP Receiver, en el cual se puede hacer hincapié en que se utiliza un buffer para almacenar los mensajes recibidos.

```

public UDPReceiver(Uri uri, int bufferSize)
{
    this.bufferSize = bufferSize;
    var addresses = System.Net.Dns.GetHostAddresses(uri.Host);
    int port = (uri.Port < 0 ? 0 : uri.Port);
    if (addresses != null && addresses.Length >= 1)

```

```
        this.locator = new Locator(addresses[0], port);
    }
```

### 3.3.1.3. Implementación maquinaria RTPS

La maquinaria RTPS, se refiere a toda la configuración de perfiles necesarios para trabajar con RTPS, para lo cual primeramente se obtiene del archivo de configuración las instancias, es decir los parámetros del funcionamiento del protocolo, donde se encuentran tiempos, retardos y QoS.

```
public static IRtpsEngine CreateEngine(IDictionary<string, Object> environment)
{
    DDSConfigurationSection ddsConfig =
Doopec.Configuration.DDSConfigurationSection.Instance;
    RTPSConfigurationSection rtpsConfig =
Doopec.Configuration.RTPSConfigurationSection.Instance;
    string transportProfile = ddsConfig.Domains[0].TransportProfile.Name;
    string className = rtpsConfig.Transports[transportProfile].Type;
    if (string.IsNullOrWhiteSpace(className))
    {
        // no implementation class name specified
        throw new ApplicationException("Please Set the RTPS engine type
property in the settings.");
    }

    Type ctxClass = Type.GetType(className, true);
```

Finalmente luego de configurar el RTPS, llama a la instancia creada por medio de una interfaz.

```
// --- Instantiate new object --- //
try
{
    // First, try a constructor that will accept the environment.
    object newInstance = Activator.CreateInstance(ctxClass, environment);
    if (newInstance != null)
        return (IRtpsEngine)newInstance;
```

### 3.3.1.4. Intercambio de mensajes RTPS sobre la Red

#### Ejemplo 1

El siguiente gráfico ilustrará el flujo de datos que han generado estas entidades.

Time	192.168.5.1	239.255.0.1	192.168.137.1	192.168.3.2	Comment
5.694290000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
8.602247000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
8.602567000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
10.538855000			INFO_DST_HEARTBEAT		RTPS: INFO_DST_HEARTBEAT
10.539076000			INFO_DST_ACKNACK		RTPS: INFO_DST_ACKNACK
10.539228000			INFO_DST_ACKNACK		RTPS: INFO_DST_ACKNACK
14.650229000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
14.651077000			PING		RTPS: PING
14.677903000			INFO_DST_GAP		RTPS: INFO_DST_GAP
14.677939000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
14.740998000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
14.802662000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
14.865301000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
14.927692000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
14.990118000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
15.052533000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
15.115095000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
15.177156000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
15.239958000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
15.302144000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
15.364525000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
15.426504000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
15.429398000			INFO_DST_HEARTBEAT		RTPS: INFO_DST_HEARTBEAT
15.429431000			INFO_DST_HEARTBEAT		RTPS: INFO_DST_HEARTBEAT
15.429848000			INFO_DST_ACKNACK		RTPS: INFO_DST_ACKNACK
27.459174000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA
27.459493000			INFO_TS_DATA		RTPS: INFO_TS_DATA

- Los primeros 3 paquetes capturados muestra la interacción entre las entidades independientes con el DDS abierto trabajando como un middleware.
- El siguiente grupo de 3 paquetes son mensajes equivalentes a mensajes Hola.
- El paquete resaltado en azul representa el suscriptor buscando un servicio que específicamente es la búsqueda de una plaza, el mensaje no va al publicador en primer lugar, porque no sabe que una de las entidades ya ha publicado ese servicio, el mensaje va directamente al middleware para consultar si alguna entidad dispone de un servicio para la solicitud.
- El middleware anuncia al publicador que una entidad requiere sus servicios, y envía la información de la entidad que quiere el servicio, de forma transparente.

- El siguiente mensaje el cual esta resaltado es un mensaje ping que anuncian la presencia de la entidad que tiene el servicio.
- El siguiente mensaje tiene 2 submensajes, el primero un infoDestination submensaje, que indica el identificador del servicio publicado a la entidad que ha consultado el servicio. El otro submensaje corresponde a un submensaje Gap, que indica que los siguientes mensajes viene con un número de secuencia y tienen que mantener un orden.
- El siguiente grupo de submensajes representa los datos enviados por el servicio y que tiene una orden, hasta cualquier cambio de la continuidad de los mensajes, para que la entidad que utiliza el servicio, informa a otra entidad con un submensaje Heartbeat.
- Con el submensaje Acknack la entidad que tiene el servicio indica que el servicio está abajo.

## Ejemplo 2

11 1. 5118040 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 DATA
12 1. 5113950 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	93 GAP
13 2. 0097220 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 HEARTBEAT
14 2. 5113880 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	110 INFO_DST, ACKNACK
15 3. 0120930 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	1150 DATA_FRAG
16 3. 0120930 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	1141 DATA_FRAG
17 4. 0137800 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 HEARTBEAT
18 4. 0138470 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	90 HEARTBEAT_FRAG
19 4. 5158290 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	146 INFO_DST, ACKNACK, NACK_FRAG
20 4. 5160960 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	1122 DATA_FRAG
21 5. 0138080 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 HEARTBEAT
22 5. 0138080 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	110 INFO_DST, ACKNACK
23 6. 0173590 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	90 HEARTBEAT_FRAG
24 6. 5188610 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	146 INFO_DST, ACKNACK, NACK_FRAG
25 7. 0187050 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	1150 DATA_FRAG
26 7. 0188060 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 DATA
27 7. 0188440 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 HEARTBEAT
28 7. 5209770 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	146 INFO_DST, ACKNACK, NACK_FRAG

La captura corresponde al flujo de datos intercambiados por 2 participantes que trabajan con RTPS sobre el Middleware DDS.

Al inicio de la captura, se puede observar que todos los participantes envían un mensaje con el mismo formato, y que todos son enviados a la ip del middleware, 239.255.0.1, este mensaje incluye los submensajes InfoTimeStamp y Datos. El submensaje

InfoTimeStamp, su propósito es dar una referencia de tiempo o marca a los siguientes submensajes. El submensaje Data solo envía cambios en los objetos de datos, lo que quiere decir en este caso cambios en los participantes.

En el mensaje resaltado, se puede observar que el host con IP 192.168.5.1 envía al host con IP 192.168.5.2 un mensaje RTPS con los submensajes, que corresponden a un InfoDestination ,el cual tiene el único propósito de enviar información sobre el guidPrefix para ser identificado y un submensaje AckNack.

Como ya fue explicado anteriormente el submensaje AckNack es usado para comunicar el estado de un Lector a un Escritor, y anteriormente se pudo observar que el host 192.168.5.2, envía al host 192.168.5.1 un submensaje Heartbeat, lo que significa que el participante esta diciendo Hola y el otro participante responde, con el submensaje AckNack, diciendo ¿necesitas algo?, y como la bandera estaba seteada en 1, la entidad con 192.168.5.1 no está obligada a responder.

### *Ejemplo 3*

11.1.5118040 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 DATA
12.1.5119690 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	98 GAP
13.2.5119690 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 HEARTBEAT
14.3.5113380 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	1150 INFO_DST, ACKNACK
15.3.0120870 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	1150 DATA_FRAG
16.3.0122350 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	1122 DATA_FRAG
17.4.0137800 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 HEARTBEAT
18.4.0138470 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	90 HEARTBEAT_FRAG
19.4.5158299 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 HEARTBEAT, ACKNACK, NACK_FRAG
20.4.5158299 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	1122 DATA_FRAG
21.5.0158690 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 HEARTBEAT
22.5.5171540 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	110 INFO_DST, ACKNACK
23.6.0173590 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	90 HEARTBEAT_FRAG
24.6.5188610 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	146 INFO_DST, ACKNACK, NACK_FRAG
25.7.0188610 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	1122 DATA_FRAG
26.7.0188060 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 DATA
27.7.0188440 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	94 HEARTBEAT
28.7.5204270 127.0.0.1	127.0.0.1	RTPS	146 INFO_DST, ACKNACK, NACK_FRAG

La captura corresponde al flujo de datos intercambiados en el local host que trabajan con RTPS sobre el Middleware DDS.

Al inicio de la captura, se puede observar un Submensaje *Gap*, el cual indica que el siguiente submensaje viene un número de secuencia para mantener un orden. A continuación, se puede observar el submensaje *HeartBeat* significa que el participante está diciendo Hola y responden con el *Info\_Dst* y el *AckNack submessages*; el primero, tiene como propósito enviar información sobre el guidPrefix para ser identificado por el local host y el submensaje *AckNack* es usado para comunicar el estado del *Lector* al *Escritor*.

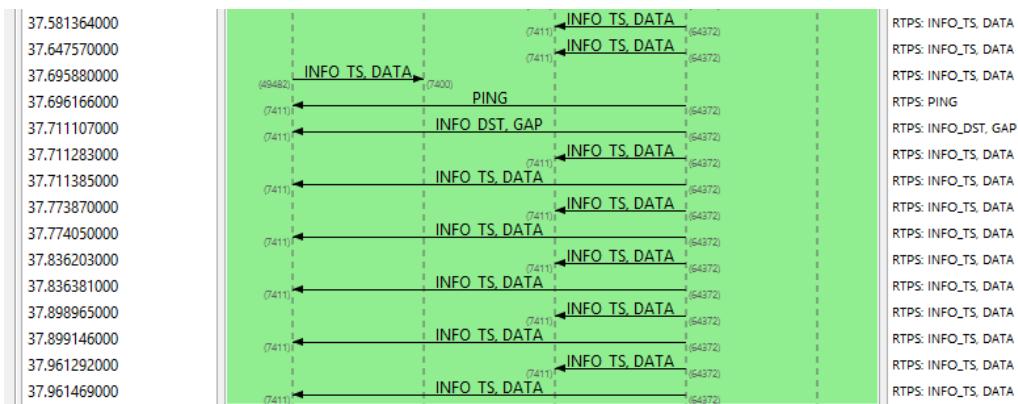
El siguiente submensaje es el *Data\_Frag*, el cual realiza la serialización de los datos para ser fragmentados y enviar varios submensajes *data\_frag*. Los fragmentos contenidos en los submensajes DataFrag se vuelven a ensamblar en el Reader RTPS. El siguiente submensaje es el *Heartbeat\_frag*, se envía desde un RTPS Writer a un RTPS Reader cuales fragmentos están disponibles.

Por último, se puede observar submensajes *Info\_Dst*, *AckNack* y el *Nack\_Frag*, los dos primeros ya fueron descritos anteriormente y el submensaje *Nack\_Frag* que permite al lector para informar al *Writer* acerca del número de fragmentos que se han perdido.

#### Ejemplo 4

En este ejemplo se procede a realizar la misma prueba del ejemplo 1, con la diferencia que en este caso se trabajará con 3 PC.

Time	192.168.137.206 (49482)	239.255.0.1 (7400)	192.168.137.85 (55876)	192.168.137.1 (55876)	192.168.1.107 (64374)	Comment
1.264825000	INFO_TS_DATA					RTPS: INFO_TS, DATA
1.268184000		INFO_TS_DATA				RTPS: INFO_TS, DATA
2.287197000		INFO_TS_DATA				RTPS: INFO_TS, DATA
3.302998000		INFO_TS_DATA				RTPS: INFO_TS, DATA
4.293146000		INFO_TS_DATA				RTPS: INFO_TS, DATA
5.308032000		INFO_TS_DATA				RTPS: INFO_TS, DATA
13.162947000		INFO_TS_DATA				RTPS: INFO_TS, DATA
19.240144000		INFO_TS_DATA				RTPS: INFO_TS, DATA
19.393255000		INFO_TS_DATA				RTPS: INFO_TS, DATA
22.248642000		INFO_TS_DATA				RTPS: INFO_TS, DATA
22.248853000		INFO_DST_HEARTBEAT				RTPS: INFO_DST, HEARTBEAT
22.255309000			INFO_DST_HEAR...			RTPS: INFO_DST, HEARTBEAT
22.255501000			INFO_DST_ACKNACK			RTPS: INFO_DST, ACKNACK
22.255594000				INFO_DST_ACKNACK		RTPS: INFO_DST, ACKNACK
22.255693000				INFO_DST_ACKN		RTPS: INFO_DST, ACKNACK
31.066554000		INFO_TS_DATA				RTPS: INFO_TS, DATA
31.066981000			PING			RTPS: PING
31.138792000			INFO_DST_GAP			RTPS: INFO_DST, GAP
31.138973000			INFO_TS_DATA			RTPS: INFO_TS, DATA
31.201022000			INFO_TS_DATA			RTPS: INFO_TS, DATA
31.262910000			INFO_TS_DATA			RTPS: INFO_TS, DATA
31.279846000			INFO_TS_DATA			RTPS: INFO_TS, DATA
31.326047000			INFO_TS_DATA			RTPS: INFO_TS, DATA
31.388582000			INFO_TS_DATA			RTPS: INFO_TS, DATA
31.451368000			INFO_TS_DATA			RTPS: INFO_TS, DATA
31.515353000			INFO_TS_DATA			RTPS: INFO_TS, DATA
31.577630000			INFO_TS_DATA			RTPS: INFO_TS, DATA



Como se puede observar en la primera figura, el comportamiento es el mismo que en el ejemplo1, al suscribirse un segundo computador al servicio, como observamos en la segunda imagen, primeramente, se observa que el publicador hace un ping al subscriptor, luego le informa con el GAP, que los datos que vienen, deben mantener un orden. Y el mensaje que antes se enviaba solo a 1 PC, ahora es enviado a 2PC, es decir se enviarán tantos mensajes como suscriptores hayan.

### 3.3.2. Submódulo de mensaje y encapsulamiento

#### 3.3.2.1. Implementación mensajes RTPS

Para poner mensajes en la red se utiliza un método que permite alinear el mensaje a los 32 bits como define la norma, luego se define el Endianess y finalmente el tipo de submensaje a enviar.

```
public static int PutSubMessage(this IoBuffer buffer, SubMessage msg)
{
    // The PSM aligns each Submessage on a 32-bit boundary with respect to the
    start of the Message (page 159).
    buffer.Align(4);
    buffer.Order = (msg.Header.IsLittleEndian ? ByteOrder.LittleEndian :
ByteOrder.BigEndian); // Set the endianess
    buffer.PutSubMessageHeader(msg.Header);
    int position = buffer.Position;
    switch (msg.Kind)
    {
        case SubMessageKind.PAD:
```

```

        buffer.PutPad((Pad)msg);
        break;
    case SubMessageKind.ACKNACK:
        buffer.PutAckNack((AckNack)msg);
        break;
    }
}

```

### 3.3.2.2. Implementación Encapsulación

Para la encapsulación de los mensajes se obtiene el mensaje desde el punto anterior y se procede a almacenarlo en el buffer de salida.

```

public void Encode(IoSession session, object message, IProtocolEncoderOutput output)
{
    Message msg = (Message)message;
    IoBuffer buffer = IoBuffer.Allocate(1024);
    buffer.AutoExpand = true;
    buffer.PutMessage(msg);
    buffer.Flip();
    output.Write(buffer);
}

```

Ya en el buffer de salida, dependiendo de su Endianess se serializa la información

```

public static void Serialize(IoBuffer buffer, object dataObj, ByteOrder order)
{
    buffer.Order = order;
    if (order == ByteOrder.LittleEndian)
        buffer.PutEncapsulationScheme(CDR_LE_HEADER);
    else
        buffer.PutEncapsulationScheme(CDR_BE_HEADER);
    Doopec.Serializer.Serializer.Serialize(buffer, dataObj);
}

```

### 3.3.3. Submódulo descubrimiento

#### 3.3.3.1. Implementación del descubrimiento RTPS

Para poder realizar el descubrimiento es necesario primeramente añadir a los participantes, estos tienen asociada una QoS, y se envían dentro de algún protocolo de descubrimiento. Estos participantes deben tener una identificación que es autogenerada en el programa.

```

internal virtual AddDomainStatus AddDomainParticipant(int domain, DomainParticipantQos
qos)
{
}

```

```

    lock (this)
    {
        AddDomainStatus ads = new AddDomainStatus() { id = new GUID(),
federated = false };
        generator.Populate(ref ads.id);
        ads.id.EntityId = EntityId.ENTITYID_PARTICIPANT;
        try
        {
            if (participants_.ContainsKey(domain) && participants_[domain] != null)
            {
                participants_[domain][ads.id] = new Spdp(domain, ads.id, qos,
this);
            }
            else
            {
                participants_[domain] = new Dictionary<GUID, Spdp>();
                participants_[domain][ads.id] = new Spdp(domain, ads.id, qos,
this);
            }
        }
    }
}

```

### 3.3.3.2. Implementación protocolo SPDP y SEDP

Tanto para lectores como para escritores y sus topics que trabajen con estado, es necesario tener la correspondiente clase que implemente el protocolo SEDP en base a un guid, tal como se muestra en la porción de código.

```

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class SEDPbuiltinPublicationsWriter : StatefulWriter<DiscoveredWriterData>
    {
        public SEDPbuiltinPublicationsWriter(GUID guid)
            : base(guid)
        {
            this.guid = new GUID(guid.Prefix,
EntityId.ENTITYID_SEDP_BUILTIN_PUBLICATIONS_WRITER);
        }
    }
}

```

Tanto para lectores como para escritores que trabajan sin estado, es necesario tener la correspondiente clase que implemente el protocolo SPDP en base a una configuración de transporte predefinida, la cual configura varios parámetros de configuración de calidad de servicio.

```

public SPDPbuiltinParticipantWriterImpl(Transport transportconfig, ParticipantImpl
participant)

```

```

    : base(participant.Guid)
{
    SetLocatorListFromConfig(transportconfig, participant);
    participant.DefaultMulticastLocatorList = this.MulticastLocatorList as
List<Locator>;
    participant.DefaultUnicastLocatorList = this.UnicastLocatorList as
List<Locator>;
    SPDPdiscoveredParticipantData data = new
SPDPdiscoveredParticipantData(participant);
    // TODO Assign UserData from configuration
    CacheChange<SPDPdiscoveredParticipantData> change =
this.NewChange(ChangeKind.ALIVE, new Data(data), null);
    this.HistoryCache.AddChange(change);

    this.TopicKind = TopicKind.WITH_KEY;
    this.ReliabilityLevel = ReliabilityKind.BEST_EFFORT;
    this.ResendDataPeriod = new
Duration(transportconfig.Discovery.ResendPeriod.Val);
    this.heartbeatPeriod = new
Duration(transportconfig.RtpsWriter.HeartbeatPeriod.Val);

    //The following timing-related values are used as the defaults in order to
facilitate // 'out-of-the-box' interoperability between implementations.
    this.nackResponseDelay = new
Duration(transportconfig.RtpsWriter.NackResponseDelay.Val); //200 milliseconds
    this.nackSuppressionDuration = new
Duration(transportconfig.RtpsWriter.NackSuppressionDuration.Val);
    this.pushMode = transportconfig.RtpsWriter.PushMode.Val;

    InitTransmitters();
    foreach (var trans in this.UDPTransmitters)
    {
        trans.IsDiscovery = true;
    }
    this.Scheme = Encapsulation.PL_CDR_BE;

    worker = new WriterWorker(this.PeriodicWork);
}

```

### 3.3.4. Submódulo comportamiento

La implementación del Submódulo de comportamiento en su totalidad se encuentra especificado en el Anexo A: Código Fuente RTPS en la sección Behavior. Lo que se observa a continuación muestra lo esencial del código de cada *Reader* y *Writer* correspondientemente.

#### 3.3.4.1. Implementación Reader RTPS con estado

Para la implementación de un lector RTPS con estado, la porción de código demuestra la creación de un mensaje, la cual permite escoger el tipo de mensaje, después almacenar el mensaje en un buffer, seguidamente se lo encapsula y serializa. Luego del proceso de creación

del mensaje, el *Reader* se encarga de informar al *HistoryCache* que se ha generado un cambio por medio de *CacheChange*.

```
private void NewMessage(object sender, RTPSMessageEventArgs e)
{
    Message msg = e.Message;
    log.DebugFormat("New Message has arrived from {0}",
e.Session.RemoteEndPoint);
    log.DebugFormat("Message Header: {0}", msg.Header);
    foreach (var submsg in msg.SubMessages)
    {
        switch (submsg.Kind)
        {
            case SubMessageKind.DATA:
                Data d = submsg as Data;

                IoBuffer buf =
IoBuffer.Wrap(d.SerializedPayload.DataEncapsulation.SerializedPayload);
                buf.Order = ByteOrder.LittleEndian;
//(d.Header.IsLittleEndian ? ByteOrder.LittleEndian : ByteOrder.BigEndian);
                object obj = Doopec.Serializer.Serializer.Deserialize<T>(buf);
                CacheChange<T> change = new CacheChange<T>(ChangeKind.ALIVE,
new GUID(msg.Header.GuidPrefix, d.WriterId), d.WriterSN, new DataObj(obj), new
InstanceHandle());
                ReaderCache.AddChange(change);
                break;
        }
    }
}
```

### 3.3.4.2. Implementación Reader RTPS sin estado

Una parte esencial de un *Reader* sin estado, es configurar a los receptores, inicializándolos de la siguiente manera. Primero con un identificador, y por medio de futuros almacenando el mensaje UDP. Esto se realiza de igual manera para tráfico Unicast como para tráfico Multicast.

```
protected void InitReceivers()
{
    foreach (var locator in MulticastLocatorList)
    {
        UDPReceiver rec = new UDPReceiver(locator, 1024);
        rec.ParticipantId = this.Guid;
        rec.MessageReceived += NewMessage;
        UDPReceivers.Add(rec);
    }

    foreach (var locator in UnicastLocatorList)
    {
        UDPReceiver rec = new UDPReceiver(locator, 1024);
        rec.ParticipantId = this.Guid;
        rec.MessageReceived += NewMessage;
        UDPReceivers.Add(rec);
    }
}
```

### 3.3.4.3. Implementación Writer RTPS con estado

Tanto para los *Writer* con estado y sin estado, es importante el método *PeriodicWork*, el cual se encarga de anunciar repetitivamente la disponibilidad de datos por medio del envío de mensajes *HEARTBEAT*. Con la diferencia que en los escritores sin estado no se guarda más que un cambio.

```
private void PeriodicWork()
{
    // the RTPS Writer to repeatedly announce the availability of data by
    sending a Heartbeat Message.
    log.DebugFormat("I have to send a Heartbeat Message, at {0}",
    DateTime.Now);
    SendHeartbeat();
    if (HistoryCache.Changes.Count > 0)
    {
        foreach (var change in HistoryCache.Changes)
        {
            //SendHeartbeat();
            //SendData(change);
            SendDataHeartbeat(change);
        }
        HistoryCache.Changes.Clear(); //TODO
    }
}
```

### 3.3.4.4. Implementación Writer RTPS sin estado

Para los *Writer* sin estado aparte del método *PeriodicWork*, se ha creado un método que permite el envío manual de mensajes *HEARTBEAT*.

```
private void SendHeartbeat()
{
    // Create a Message with Heartbeat
    Message m1 = new Message();

    Heartbeat heartbeat = new Heartbeat();
    EntityId id1 = EntityId.ENTITYID_UNKNOWN;
    EntityId id2 = EntityId.ENTITYID_PARTICIPANT;

    heartbeat.readerId = id1;
    heartbeat.writerId = id2;
    heartbeat.firstSN = new SequenceNumber(10);
    heartbeat.lastSN = new SequenceNumber(20);
    heartbeat.count = 5;
    m1.SubMessages.Add(heartbeat);

    SendData(m1);
```

### 3.3.4.5. Implementación Publicador y Writer DDS

#### *Writer*

El siguiente código muestra el constructor de un *DataWriter* DDS y en su inicialización se especifica si el *Writer* RTPS es *Stateless* o *Stateful*.

```
public DataWriterImpl(Publisher pub, Topic<TYPE> topic, DataWriterQos qos,
DataWriterListener<TYPE> listener, ICollection<Type> statuses)
{
    this.pub_ = pub;
    this.topic_ = topic;
    this.listener = listener;

    this.rtpsWriter = new RtpsStatefulWriter<TYPE>((pub.GetParent() as
DomainParticipantImpl).ParticipantGuid);
}
```

#### *Publicador*

A continuación se muestra el código de creación de *DataWriter* DDS que son agregados a una lista de *DataWriter* y la lista es retornada al publicador.

```
public DataWriter<TYPE> CreateDataWriter<TYPE>(Topic<TYPE> topic)
{
    DataWriter<TYPE> dw = null;
    dw = new DataWriterImpl<TYPE>(this, topic);
    datawriters.Add(dw);
    return dw;
}

public DataWriter<TYPE> CreateDataWriter<TYPE>(Topic<TYPE> topic,
DataWriterQos qos, DataWriterListener<TYPE> listener, ICollection<Type> statuses)
{
    DataWriter<TYPE> dw = null;
    dw = new DataWriterImpl<TYPE>(this, topic, qos, listener, statuses);
    datawriters.Add(dw);
    return dw;
}
```

### 3.3.4.6. Implementación Suscriptor y Reader DDS

#### *Reader*

El siguiente código muestra el constructor de un *DataReader* DDS y en su inicialización se especifica si el *Reader* RTPS es *Stateless* o *Stateful*.

```
public DataReaderImpl(Subscriber sub, TopicDescription<TYPE> topic, DataReaderQos qos,
DataReaderListener<TYPE> listener, ICollection<Type> statuses)
{
```

```

        this.sub_ = sub;
        this.topic_ = topic;
        this.listener = listener;

        RtpsStatefulReader<TYPE> reader = new
RtpsStatefulReader<TYPE>((sub.GetParent() as DomainParticipantImpl).ParticipantGuid);
        reader.ReaderCache.Changed += NewMessage;
        this.rtpsReader = reader;
    }
}

```

### **Suscriptor**

A continuación se muestra el código de creación de *DataReader* DDS que son agregados a una lista de *DataReader* y la lista es retornada al suscriptor.

```

public DataReader<TYPE> CreateDataReader<TYPE>(TopicDescription<TYPE> topic)
{
    DataReader<TYPE> dw = null;
    dw = new DataReaderImpl<TYPE>(this, topic);
    datawriters.Add(dw);
    return dw;
}

public DataReader<TYPE> CreateDataReader<TYPE>(TopicDescription<TYPE> topic,
DataReaderQos qos, DataReaderListener<TYPE> listener, ICollection<Type> statuses)
{
    DataReader<TYPE> dw = null;
    dw = new DataReaderImpl<TYPE>(this, topic, qos, listener, statuses);
    datawriters.Add(dw);
    return dw;
}

```

### **3.3.5. Submódulo configuración**

#### **3.3.5.1. Sección DDS**

##### **Etiqueta DDS**

```
<DDS xmlns="urn:Configuration" vendor="Doopec" version="2.1">
```

Como se observa la etiqueta DDS, necesitara tener configurado tanto el xmlns seteado tal cual se puede observar con el valor urn:Configuration, seguidamente se debe especificar el vendor, que en nuestro caso es Doopec y finalmente la versión.

### ***Etiqueta Bootstrap***

Como se observa la etiqueta BootstrapType, donde se configura el name con default, y de type, con lo que se muestra en el código

```
<bootstrapType name="default" type="Doopec.Dds.Core.BootstrapImpl, Doopec"/>
```

### ***Etiqueta Domains***

Como se observa la etiqueta Domains, anuncia a los participantes presentes y con los cuales se podrá interactuar por medio de RTPS, en este caso podemos observar a 3 domain configurados, cada uno de estos tiene dentro de su etiqueta **domain**, un name, es decir un nombre indistinto, y un **id**, para la identificación única del participante

### ***Etiqueta Transport Profile***

Esta etiqueta definirá el perfil de transporte de información, con el cual trabajará DDS, para nuestro caso será defaultRTPS. Además al decir defaultRTPS se hace referencia a la configuración que más adelante será explicada

### ***Etiqueta QoS Profile***

Esta etiqueta definirá el perfil de calidad de servicio, con el cual trabajará DDS, para nuestro caso será defaultQoS. Además al decir defaultQoS se hace referencia a la configuración de calidad de servicio por defecto que será explicada mas adelante

### ***Etiqueta Guid***

Para la etiqueta Guid, se tendrán 3 posibles valores a tomar.

- Fixed, en el cual se deberá definir de forma manual el valor
- Random

- AutoId
- AutoIdFromIp
- AutoIdFromMac

```

<domains>
  <domain name="Servidor" id="0">
    <transportProfile name="defaultRtps"/>
    <qoSProfile name="defaultQoS"/>[REDACTED]
    <guid kind="Fixed" val="7F294ABE-33F2-40B9-BFF5-7D9376EA061C"/>
  </domain>[REDACTED]
  <domain name="Servidor" id="3">
    <transportProfile name="defaultRtps"/>
    <qoSProfile name="defaultQoS"/>[REDACTED]
    <guid kind="Fixed" val="7F294ABE-33F2-40B9-BFF5-7D9376EA061C"/>
  </domain>[REDACTED]
  <domain name="Cliente1" id="1">
    <transportProfile name="defaultRtps"/>
    <qoSProfile name="defaultQoS"/>[REDACTED]
    <guid kind="Fixed" val="7F294ABE-33F2-40B9-BFF5-7D9376EA061C"/>
  </domain>[REDACTED]
  <domain name="Cliente2" id="2">
    <transportProfile name="defaultRtps"/>
    <qoSProfile name="defaultQoS"/>[REDACTED]
    <guid kind="Fixed" val="7F294ABE-33F2-40B9-BFF5-7D9376EA061C"/>
  </domain>
</domains>

```

### *Etiqueta logLevel*

Como se observa la etiqueta `logLevel`, definirá un nivel mínimo y un máximo de logs con los siguientes posibles valores

- DEBUG
- ALL
- WARN
- INFO
- ERROR
- FATAL
- OFF

```
<logLevel levelMin="DEBUG" levelMax="FATAL"/>
```

### *Etiqueta QoS Profiles*

QoS Profiles, está compuesto, de un QosProfileDef, el cual tiene un domain Participant Factory, un domainParticipanQoS, un topicQoS, un publisherQoS, un suscriberQoS, un dataWriterQos, y un dataReaderQoS.

### *Etiqueta domainParticipantFactoryQos*

Además de asignar un nombre a esta etiqueta, tiene una etiqueta interna autoenableCreatedEntities, la cual define si se auto habilitan a los participantes creados o no.

```
<qoSProfiles>
  <qoSProfileDef name="defaultQoS">
    <domainParticipantFactoryQos name="defaultDomainParticipantFactoryQoS">
      <entityFactory autoenableCreatedEntities="true"/>
    </domainParticipantFactoryQos>
```

### *Etiqueta domainParticipantQos*

Ademas de asignar un nombre a esta etiqueta, tiene una etiqueta interna autoenableCreatedEntity, la cual define si se auto habilitan a los participantes creados o no, además de una etiqueta userData, en la cual se puede poner valores de acuerdo a la política userDataQoS policy.

```
<domainParticipantQos name="defaultDomainParticipantQoS">
  <entityFactory autoenableCreatedEntities="true"/>
  <userData value="" />
</domainParticipantQos>
```

### *Etiqueta topicQos*

Además de asignar un nombre a esta etiqueta, tiene una etiqueta interna topicData, a la cual se le puede asignar un valor, aparte se puede agregar varias políticas de QoS, como en este caso deadline y durability.

```
<topicQoS name="defaultTopicQoS">
    <topicData value="" />
    <deadline period="100" />
    <durability kind="VOLATILE" />
</topicQoS>
```

### *Etiqueta publisherQos*

Además de asignar un nombre a esta etiqueta, tiene una etiqueta interna entityFactory, a la cual se le puede asignar un valor, aparte se puede agregar varias políticas de QoS, como en este caso groupData, partition, y presentation.

```
<publisherQoS name="defaultPublisherQoS">
    <entityFactory autoenableCreatedEntities="true" />
    <groupData value="" />
    <partition value="" />
    <presentation accessScope="INSTANCE" coherentAccess="true"
orderedAccess="true" />
</publisherQoS>
```

### *Etiqueta suscriberQos*

Además de asignar un nombre a esta etiqueta, tiene una etiqueta interna entityFactory, a la cual se le puede asignar un valor, aparte se puede agregar varias políticas de QoS, como en este caso groupData, partition, y presentation.

```
<subscriberQoS name="defaultSubscriberQoS">
    <entityFactory autoenableCreatedEntities="true" />
    <groupData value="" />
    <partition value="" />
    <presentation accessScope="INSTANCE" coherentAccess="true"
orderedAccess="true" />
</subscriberQoS>
```

### *Etiqueta dataWriterQos*

Además de asignar un nombre a esta etiqueta, se puede agregar varias políticas de QoS, como en este caso todas las políticas que pueden ser utilizadas en un escritor.

```
<dataWriterQoS name="defaultDataWriterQoS">
    <deadline period="1"/>
    <destinationOrder kind="BY_SOURCE_TIMESTAMP"/>
    <durability kind="VOLATILE"/>
    <durabilityService historyDepth="0" historyKind="KEEP_LAST" maxInstances="1"
maxSamples="1" maxSamplesPerInstance="1" serviceCleanupDelay="100"/>
    <history kind="KEEP_LAST" depth="1"/>
    <latencyBudget duration="100"/>
    <lifespan duration="100"/>
    <liveliness kind="AUTOMATIC" leaseDuration="100"/>
    <ownership kind="SHARED"/>
    <ownershipStrength value="100"/>
    <reliability kind="BEST EFFORT" maxBlockingTime="1000"/>
    <resourceLimits maxInstances="1" maxSamples="1" maxSamplesPerInstance="1"/>
    <transportPriority value="1"/>
    <userData value="" />
    <writerDataLifecycle autodisposeUnregisteredInstances="true" />
</dataWriterQoS>
```

### *Etiqueta dataReaderQos*

Además de asignar un nombre a esta etiqueta, se puede agregar varias políticas de QoS, como en este caso todas las políticas que pueden ser utilizadas en un lector.

```
<dataReaderQoS name="defaultDataReaderQoS">
    <deadline period="1"/>
    <destinationOrder kind="BY_SOURCE_TIMESTAMP"/>
    <durability kind="VOLATILE"/>
    <history kind="KEEP_LAST" depth="1"/>
    <latencyBudget duration="100"/>
    <liveliness kind="AUTOMATIC" leaseDuration="100"/>
    <ownership kind="SHARED"/>
```

```

<reliability kind="BEST_EFFORT" maxBlockingTime="1000"/>
<resourceLimits maxInstances="1" maxSamples="1" maxSamplesPerInstance="1"/>
<readerDataLifecycle autopurgeDisposedSamplesDelay="1000"
autopurgeNowriterSamplesDelay="1000"/>
    <timeBasedFilter minimumSeparation="1000"/>
        <userData value="" />
    </dataReaderQoS>
</qoSProfileDef>
</qoSProfiles>
</DDS>

```

### 3.3.5.2. Sección RTPS

#### *Etiqueta RTPS*

```
<RTPS xmlns="urn:Configuration">
```

Como se observa la etiqueta DDS, necesitara tener configurado tanto el xmlns seteado tal cual se puede observar con el valor urn:Configuration.

#### *Etiqueta Transports*

La etiqueta transport trae consigo un nombre y un type, el cual especifica el Motor RTPS, además hay una etiqueta ttl, la cual cumple las funciones de time to live

```

<transports>
    <transport name="defaultRtps" type="Doopec.Rtps.RtpsTransport.RtpsEngine,
Doopec">
        <ttl val="1"/>

```

#### *Etiqueta Discovery*

La etiqueta Discovery introduce la configuración de los paquetes de descubrimiento, aquí podremos configurar el **periodo de reenvío**, definiremos si se usan **paquetes multicast** del tipo Sedp, el **puerto base** con el que se trabajará, el **domainGain** y el **participantGain**; también se configurara offsets tanto para **trafico unicast y multicast**, y se definirán lista de IP con las que se trabajara tanto en **modo multicast y modo unicast**.

```
<discovery name="defaultDiscovery">
```

```

<resendPeriod val="30000"/>
<useSedpMulticast val="true"/>
<portBase val="7400"/>
<domainGain val="250"/>
<participantGain val="2"/>
<offsetMetatrafficMulticast val="0"/>
<offsetMetatrafficUnicast val="10"/>
<metatrafficUnicastLocatorList val="localhost"/>
  <metatrafficMulticastLocatorList val="239.255.0.1"/>
</discovery>

```

### *Etiqueta rtpsWriters*

La etiqueta rtpsWriter introduce la configuración de los writer rtps y su comportamiento, aquí podremos configurar el **periodo de envío de submensajes Heartbeat**, definiremos los **retardos de las respuestas por medio de NACK**, también el tiempo para que se suprima una respuesta NACK, y si estamos trabajando con modo **push**.

```

<rtpsWriter>
  <heartbeatPeriod val="1000"/>
  <nackResponseDelay val="200"/>
  <nackSuppressionDuration val="0"/>
  <pushMode val="true"/>
</rtpsWriter>

```

### *Etiqueta rtpsReader*

La etiqueta rtpsReader introduce la configuración de los reader rtps y su comportamiento, definiremos los **retardos de las respuestas por medio de Heartbeats**, también el tiempo para que se suprima una respuesta Heartbeat.

```

<rtpsReader>
  <heartbeatResponseDelay val="500"/>
  <heartbeatSuppressionDuration val="0"/>
</rtpsReader>
</transport>
</transports>
</RTPS>
<appSettings>
  <add key="org.omg.dds.serviceClassName" value="Doopec.Dds.Core.BootstrapImpl,
Doopec" />
</appSettings>
<startup>
  <supportedRuntime version="v4.0" sku=".NETFramework,Version=v4.5.1" />
</startup>
</configuration>

```

### 3.4. DIAGRAMAS DE INTERACCIÓN DE DDS CON RTPS

#### 3.4.1. Diagramas de interacción con estado

##### 3.4.1.1. Diagramas basados con la QoS Best Effort

*Best Effort Reader – Best Effort Writer*



*Figura 3-10. Comportamiento Best Effort Reader – Best Effort Writer en interacción con estado.*

***Best Effort Reader – BestEffort Writer (Packet Failure)***

■

*Figura 3-11.* Comportamiento Best Effort Reader – Best Effort Writer en interacción con estado con falla de envío de paquete.

### 3.4.1.2. Diagramas basados con la QoS Reliable

#### ***Reliable Reader – Reliable Writer***

■

Figura 3-12. Comportamiento Reliable Reader – Reliable Writer en interacción con estado.

***Reliable Reader – Reliable Writer con fragmentación***



*Figura 3-13. Comportamiento Reliable Reader – Reliable Writer en interacción con estado con fragmentación de datos.*

***Reliable Reader—Reliable Writer (Communication Error)***



*Figura 3-14.* Comportamiento Reliable Reader – Reliable Writer en interacción con estado con falla en la comunicación.

***Reliable Reader—Reliable Writer (Packet Failure)***



*Figura 3-15.* Comportamiento Reliable Reader – Reliable Writer en interacción con estado con falla de envío de paquete y con tres participantes.

### 3.4.1.3. Diagramas basados con las QoS Reliable – Best Effort combinados

***Reliable Writer—Best Effort Reader***



*Figura 3-16. Comportamiento Reliable Writer – Best Effort Reader en interacción con estado.*

***Reliable Writer—Best Effort Reader (Packet Failure)***



*Figura 3-17. Comportamiento Reliable Writer – Best Effort Reader en interacción con estado con falla en el envío de paquetes.*

### 3.4.2. Diagramas de interacción sin estado

#### 3.4.2.1. Diagrama basado con la QoS Best Effort

**Best Effort Reader -- Best Effort Writer**



Figura 3-18. Comportamiento Best Effort Reader – Best Effort Writer en interacción sin estado.

### 3.4.2.2. Diagrama basado con la QoS Reliable – Best Effort

**Reliable Writer – Best Effort Reader**



Figura 3-19. Comportamiento Reliable Writer – Best Effort Reader en interacción sin estado.

### 3.4.3. Diagramas híbridos (con estado y sin estado)

*Reliable Stateless Writer – Reliable Stateful Reader*



Figura 3-20. Comportamiento Reliable Stateless Writer sin estado – Reliable Stateful Reader con estado.

### 3.4.4. Protocolo Descubrimiento

#### 3.4.4.1. Resumen de tráfico de Descubrimiento

*Fase de Descubrimiento de Participantes.*



*Figura 3-21. Fases de descubrimiento de participantes.*

### 3.5. DIAGRAMAS DE INTERACCIÓN DEL PROTOCOLO RTPS

A continuación se muestra la descripción de cada diagrama mostrado en la sección 3.4

#### 3.5.1. Diagramas de interacción con Estado

##### 3.5.1.1. Diagramas basados con la QoS Best Effort

###### *Best Effort Reader – Best Effort Writer*

La siguiente descripción corresponde a la Figura 3-10.

- 1) El usuario DDS escribe datos por medio de la llamada a la operación *write* en el *DataWriter* DDS.
- 2) El *DataWriter* DDS llama a la operación *new\_change* en el *Writer* RTPS para crear un nuevo *CacheChange*. Cada uno de estos cambios es identificado únicamente por un *SequenceNumber*.
- 3) La operación *new\_change* retorna.
- 4) El *DataWriter* DDS utiliza la operación *add\_change* para almacenar el *CacheChange* dentro de *HistoryCache* del *Writer* RTPS.
- 5) El *HistoryCache* del *Writer* RTPS notifica el cambio por medio de la operación *notify\_change* al *Publisher* DDS.
- 6) La operación *notify\_change* retorna.
- 7) La operación *add\_change* retorna.
- 8) La operación *write* retorna. El usuario ha completado la acción de escritura de datos.
- 9) El *HistoryCache* del *Writer* DDS utiliza la operación *unsent\_changes* para informar al *ReaderProxy* que hay cambios o información no enviada.
- 10) La operación *unsent\_changes* retorna.
- 11) El *HistoryCache* del *Writer* DDS utiliza la operación *can\_send* para informar al *ReaderProxy* que puede enviar los cambios.

- 12) La operación *can\_send* retorna.
- 13) El *DataWriter DDS* utiliza la operación *remove\_change* en el *HistoryCache* del *Writer DDS* para limpiar la cache. Esta operación puede ser realizada posteriormente.
- 14) La operación *remove\_change* retorna.
- 15) El *ReaderProxy* serializa la información mediante la operación *serialize* en el *Serializer*.
- 16) La operación *serialize* retorna.
- 17) El *ReaderProxy* envía el submensaje DATA al *MessageEncoder* para que sea encapsulado.
- 18) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 19) La operación *encoded\_message* retorna.
- 20) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 21) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 22) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 23) La operación *doDecode* retorna.
- 24) El *MessageDecoder* envía el submensaje DATA al *WriterProxy*.
- 25) El *WriterProxy* llama a la operación *deserialize\_data* al *Deserializer*
- 26) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 27) El *WriterProxy* llama a la operación *available\_change* dentro del *HistoryCache* del *Reader RTPS*, para la verificación de números de secuencia recibidos.
- 28) La operación *available\_change* retorna.

- 29) El *WriterProxy* genera un nuevo *CacheChange* con la operación *new\_change* en el *Reader RTPS*.
- 30) La operación *new\_change* retorna.
- 31) El *Stateful Reader* añade el cambio al *HistoryCache* del *Reader RTPS* por medio de la operación *add\_change*.
- 32) El *HistoryCache* del *Reader RTPS* notifica el cambio al Suscriptor DDS por medio de la operación *notify\_change*.
- 33) La operación *notify\_change* retorna.
- 34) La operación *add\_change* retorna.
- 35) El Usuario llama a la operación *take* para obtener los datos desde el *DataReader DDS*.
- 36) El *DataReader DDS* solicita los cambios por medio de la operación *get\_change*.
- 37) La operación *get\_change* retorna.
- 38) La operación *take* retorna. Los datos recibidos son entregados al usuario.
- 39) Una vez obtenido los cambios el *DataReader DDS* elimina los cambios mediante la operación *remove\_change*.
- 40) La operación *remove\_change* retorna.

### ***Best Effort Reader – BestEffort Writer (Packet Failure)***

La siguiente descripción corresponde a la Figura 3-11.

- 1) El usuario DDS escribe datos mediante la operación *write* en el DataWriter DDS
- 2) El DataWriter DDS crea un CacheChange mediante la operación *new\_change* al Stateful Writer.
- 3) La operación *new\_change* retorna.

- 4) El DataWriter DDS añade el cambio mediante la operación `add_change` al HistoryCache del Writer RTPS.
- 5) El HistoryCache del Writer RTPS notifica al Publisher mediante la operación `notify_change`.
- 6) La operación `notify_change` retorna.
- 7) La operación `add_change` retorna.
- 8) La operación `write` retorna.
- 9) El HistoryCache del Writer RTPS envía los cambios no enviados mediante la operación `unsent_changes` al ReaderProxy.
- 10) La operación `unsent_changes` retorna.
- 11) El HistoryCache del Writer RTPS le informa que todos los cambios han sido enviados por medio de la operación `can_send`.
- 12) La operación `can_send` retorna.
- 13) El ReaderProxy serializa los datos mediante la operación `serialize`.
- 14) La operación `serialize` retorna.
- 15) El *DataWriter* DDS elimina el cambio enviado mediante la operación `remove_change`.
- 16) La operación `remove_change` retorna.
- 17) El ReaderProxy envía el submensaje DATA al MessageEncoder, para que el mensaje sea encapsulado.
- 18) El MessageEncoder envía el mensaje encapsulado mediante la operación `encoded_message`
- 19) La operación `encoded_message` retorna.
- 20) El UDPTransmitter envía el mensaje UDP a la red.
- 21) El usuario intenta obtener datos mediante la operación `take` al DataReader DDS.

22) El DataReader DDS intenta obtener los cambios mediante la operación `get_change` al HistoryCache del Reader RTPS.

23) La operación `get_change` retorna.

24) La operación `take` retorna.

### **3.5.1.2. *Diagramas basados con la QoS Reliable***

#### ***Reliable Reader—Reliable Writer***

La siguiente descripción corresponde a la Figura 3-12.

- 1) El usuario DDS escribe datos mediante la operación `write` en el DataWriter DDS
- 2) El DataWriter DDS crea un CacheChange mediante la operación `new_change` al Stateful Writer.
- 3) La operación `new_change` retorna.
- 4) El DataWriter DDS añade el cambio mediante la operación `add_change` al HistoryCache del Writer RTPS.
- 5) El HistoryCache del Writer RTPS notifica al Publisher mediante la operación `notify_change`.
- 6) La operación `notify_change` retorna.
- 7) La operación `add_change` retorna.
- 8) La operación `write` retorna.
- 9) El HistoryCache del Writer RTPS envía los cambios no enviados mediante la operación `unsent_changes` al ReaderProxy.
- 10) La operación `unsent_changes` retorna.
- 11) El HistoryCache del Writer RTPS le informa que todos los cambios han sido enviados por medio de la operación `can_send`.
- 12) La operación `can_send` retorna.

- 13) El ReaderProxy serializa los datos mediante la operación *serialize*.
- 14) La operación *serialize* retorna.
- 15) El *ReaderProxy* envía al *MessageEncoder* los submensajes GAP, DATA y dependiendo de la política de QoS se envía también un INFO\_TIMESTAMP.
- 16) El *HistoryCache* del *Writer* RTPS reenvía los números de secuencia de los cambios que no han sido confirmados mediante la operación *unacked\_changes*, para que sean añadidos al submensaje HEARTBEAT.
- 17) La operación *unacked\_changes* retorna.
- 18) El *ReaderProxy* envía al *MessageEncoder* el submensaje HEARTBEAT.
- 19) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 20) La operación *encoded\_message* retorna.
- 21) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 22) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 23) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 24) La operación *doDecode* retorna.
- 25) El *WriterProxy* recibe el submensaje HEARTBEAT desde el *MessageDecoder*.
- 26) El *WriterProxy* deserializa el submensaje por medio de la operación *deserialize\_data*.
- 27) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 28) El *WriterProxy* obtiene una lista de los cambios que se han perdido por medio de la operación *missing\_changes* al *HistoryCache* del *Reader* RTPS.
- 29) La operación *missing\_changes* retorna.

- 30) Los números de secuencia faltantes son serializados en el *WriterProxy* mediante la operación *serialize*.
- 31) La operación *serialize* retorna.
- 32) El *WriterProxy* envía los submensajes *INFO\_DESTINATION* y *ACKNACK* con la confirmación de recepción o pérdida de paquetes.
- 33) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 34) La operación *encoded\_message* retorna.
- 35) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 36) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 37) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 38) La operación *doDecode* retorna.
- 39) El *ReaderProxy* recibe los submensajes *INFO\_DESTINATION* y *ACKNACK* desde el *MessageEncoder*. El submensaje *INFO\_DESTINATION* contiene el destino el cual ha confirmado el cambio.
- 40) El *ReaderProxy* deserializa el submensaje por medio de la operación *deserialize\_data*.
- 41) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 42) El *ReaderProxy* envía al *Stateful Writer* los cambios que han sido confirmados mediante la operación *acked\_changes*.
- 43) La operación *acked\_changes* retorna.
- 44) El *DataWriter DDS* consulta mediante la operación *is\_acked\_by\_all* al *Stateful Writer* que todos los suscriptores tienen los cambios.
- 45) La operación *is\_acked\_by\_all* retorna.

- 46) El *DataWriter DDS* elimina los cambios cuando todos suscriptores han recibido los cambios por medio de la operación *remove\_change* al *HistoryCache* del *Writer RTPS*.
- 47) La operación *remove\_change* retorna.
- 48) Este literal toma lugar después del punto 25, luego de recibir el HEARTBEAT en el lado del suscriptor. El *WriterProxy* recibe los submensajes GAP, INFO\_TIMESTAMP y DATA del *MessageDecoder*.
- 49) El *WriterProxy* genera un nuevo *CacheChange* con la operación *new\_change* en el *Reader RTPS*.
- 50) La operación *new\_change* retorna.
- 51) El *Stateful Reader* añade el cambio al *HistoryCache* del *Reader RTPS* por medio de la operación *add\_change*.
- 52) El *HistoryCache* del *Reader RTPS* notifica el cambio al Suscriptor DDS por medio de la operación *notify\_change*.
- 53) La operación *notify\_change* retorna.
- 54) La operación *add\_change* retorna.
- 55) El Usuario llama a la operación *take* para obtener los datos desde el *DataReader DDS*.
- 56) El *DataReader DDS* solicita los cambios por medio de la operación *get\_change*.
- 57) La operación *get\_change* retorna.
- 58) La operación *take* retorna. Los datos recibidos son entregados al usuario.
- 59) El usuario indica al *DataReader DDS* que ya obtuvo el cambio mediante la operación *return\_loan*.
- 60) El *DataReader DDS* pregunta al *HistoryCache* del *Reader RTPS* si el cambio indicado es relevante mediante la operación *a\_change\_is\_relevant*.

- 61) La operación *a\_change\_is\_relevant* retorna.
- 62) Dependiendo si el cambio es relevante el *DataReader* DDS elimina los cambios mediante la operación *remove\_change*.
- 63) La operación *remove\_change* retorna.
- 64) La operación *return\_loan* retorna.

### ***Reliable Reader—Reliable Writer con fragmentación***

La siguiente descripción corresponde a la Figura 3-13.

- 1) El usuario DDS escribe datos mediante la operación *write* en el DataWriter DDS
- 2) El DataWriter DDS crea un CacheChange mediante la operación *new\_change* al Stateful Writer.
- 3) La operación *new\_change* retorna.
- 4) El DataWriter DDS añade el cambio mediante la operación *add\_change* al HistoryCache del Writer RTPS.
- 5) El HistoryCache del Writer RTPS notifica al Publisher mediante la operación *notify\_change*.
- 6) La operación *notify\_change* retorna.
- 7) La operación *add\_change* retorna.
- 8) La operación *write* retorna.
- 9) El HistoryCache del Writer RTPS envía los cambios no enviados mediante la operación *unsent\_changes* al ReaderProxy.
- 10) La operación *unsent\_changes* retorna.
- 11) El HistoryCache del Writer RTPS le informa que todos los cambios han sido enviados por medio de la operación *can\_send*.
- 12) La operación *can\_send* retorna.

- 13) El ReaderProxy serializa los datos mediante la operación *serialize*, y se realiza el proceso de fragmentación de la información.
- 14) La operación *serialize* retorna.
- 15) El ReaderProxy envía al MessageEncoder los submensajes GAP, DATA\_FRAG y dependiendo de la política de QoS se envía también un INFO\_TIMESTAMP.
- 16) El HistoryCache del Writer RTPS reenvía los números de secuencia de los cambios que no han sido confirmados mediante la operación *unacked\_changes*, para que sean añadidos a los submensajes HEARTBEAT\_FRAG.
- 17) La operación *unacked\_changes* retorna.
- 18) El ReaderProxy envía al MessageEncoder los submensajes HEARTBEAT\_FRAG.
- 19) El MessageEncoder encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al UDPTransmitter.
- 20) La operación *encoded\_message* retorna.
- 21) El UDPTransmitter envía el mensaje UDP\_Message hacia la red de Datos.
- 22) El UDPReceiver recibe el mensaje UDP\_Message desde la red de Datos.
- 23) El UDPReceiver desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el MessageDecoder
- 24) La operación *doDecode* retorna.
- 25) El WriterProxy recibe los submensajes HEARTBEAT\_FRAG desde el MessageDecoder.
- 26) El WriterProxy deserializa el submensaje por medio de la operación *deserialize\_data*.
- 27) La operación *deserialize\_data* retorna.

- 28) El *WriterProxy* obtiene una lista de los cambios que se han perdido por medio de la operación *missing\_changes* al *HistoryCache* del *Reader RTPS*.
- 29) La operación *missing\_changes* retorna.
- 30) Los números de secuencia faltantes son serializados en el *WriterProxy* mediante la operación *serialize*.
- 31) La operación *serialize* retorna.
- 32) El *WriterProxy* envía los submensajes *INFO\_DESTINATION* y *NACK\_FRAG* con la confirmación de recepción o pérdida de paquetes.
- 33) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 34) La operación *encoded\_message* retorna.
- 35) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 36) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 37) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 38) La operación *doDecode* retorna.
- 39) El *ReaderProxy* recibe los submensajes *INFO\_DESTINATION* y *NACK\_FRAG* desde el *MessageEncoder*. El submensaje *INFO\_DESTINATION* contiene el destino el cual ha confirmado el cambio.
- 40) El *ReaderProxy* deserializa el submensaje por medio de la operación *deserialize\_data*.
- 41) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 42) El *ReaderProxy* envía al *Stateful Writer* los cambios que han sido confirmados mediante la operación *acked\_changes*.
- 43) La operación *acked\_changes* retorna.

- 44) El *DataWriter DDS* consulta mediante la operación *is\_acked\_by\_all* al *Stateful Writer* que todos los suscriptores tienen los cambios.
- 45) La operación *is\_acked\_by\_all* retorna.
- 46) El *DataWriter DDS* elimina los cambios cuando todos suscriptores han recibido los cambios por medio de la operación *remove\_change* al *HistoryCache* del *Writer RTPS*.
- 47) La operación *remove\_change* retorna.
- 48) Este literal toma lugar después del punto 25, luego de recibir el HEARTBEAT en el lado del suscriptor. El *WriterProxy* recibe los submensajes GAP, INFO\_TIMESTAMP y DATA\_FRAG del *MessageDecoder*.
- 49) El *WriterProxy* genera un nuevo *CacheChange* con la operación *new\_change* en el *Reader RTPS*.
- 50) La operación *new\_change* retorna.
- 51) El *Stateful Reader* añade el cambio al *HistoryCache* del *Reader RTPS* por medio de la operación *add\_change*.
- 52) El *HistoryCache* del *Reader RTPS* notifica el cambio al Suscriptor DDS por medio de la operación *notify\_change*.
- 53) La operación *notify\_change* retorna.
- 54) La operación *add\_change* retorna.
- 55) El Usuario llama a la operación *take* para obtener los datos desde el *DataReader DDS*.
- 56) El *DataReader DDS* solicita los cambios por medio de la operación *get\_change*.
- 57) La operación *get\_change* retorna.
- 58) La operación *take* retorna. Los datos recibidos son entregados al usuario.

- 59) El usuario indica al *DataReader* DDS que ya obtuvo el cambio mediante la operación *return\_loan*.
- 60) El *DataReader* DDS pregunta al *HistoryCache* del *Reader RTPS* si el cambio indicado es relevante mediante la operación *a\_change\_is\_relevant*.
- 61) La operación *a\_change\_is\_relevant* retorna.
- 62) Dependiendo si el cambio es relevante el *DataReader* DDS elimina los cambios mediante la operación *remove\_change*.
- 63) La operación *remove\_change* retorna.
- 64) La operación *return\_loan* retorna.

#### ***Reliable Reader—Reliable Writer (Communication Error)***

La siguiente descripción corresponde a la Figura 3-14.

- 1) El usuario DDS escribe datos mediante la operación *write* en el DataWriter DDS
- 2) El DataWriter DDS crea un CacheChange mediante la operación *new\_change* al Stateful Writer.
- 3) La operación *new\_change* retorna.
- 4) El DataWriter DDS añade el cambio mediante la operación *add\_change* al HistoryCache del Writer RTPS.
- 5) El HistoryCache del Writer RTPS notifica al Publisher mediante la operación *notify\_change*.
- 6) El Publisher DDS indica la disponibilidad de datos al *ReaderProxy* mediante la operación *data\_available*.
- 7) El *ReaderProxy* serializa la notificación mediante la operación *serialize*.
- 8) La operación *serialize* retorna.

- 9) El *ReaderProxy* envía un submensaje HEARTBEAT en modo *waiting* al *MessageEncoder*.
- 10) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 11) La operación *encoded\_message* retorna.
- 12) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 13) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 14) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 15) La operación *doDecode* retorna.
- 16) El *WriterProxy* recibe el HEARTBEAT en modo *waiting* del *MessageDecoder*.  
El envío de este tipo HEARTBEAT sirve solamente para confirmar la presencia de un participante.
- 17) El *WriterProxy* deserializa el submensaje mediante la operación *deserialize\_data*.
- 18) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 19) La operación *notify\_change* retorna.
- 20) La operación *add\_change* retorna.
- 21) La operación *write* retorna. El usuario ha completado la acción de escritura de datos.
- 22) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *unsent\_changes* para informar al *ReaderProxy* que hay cambios o información no enviada.
- 23) La operación *unsent\_changes* retorna.
- 24) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *can\_send* para informar al *ReaderProxy* que puede enviar los cambios.
- 25) La operación *can\_send* retorna.

- 26) El ReaderProxy serializa los datos mediante la operación *serialize*.
- 27) La operación *serialize* retorna.
- 28) El *ReaderProxy* envía al *MessageEncoder* los submensajes GAP, DATA y dependiendo de la política de QoS se envía también un INFO\_TIMESTAMP.
- 29) El *HistoryCache* del *Writer* RTPS reenvía los números de secuencia de los cambios que no han sido confirmados mediante la operación *unacked\_changes*, para que sean añadidos al submensaje HEARTBEAT.
- 30) La operación *unacked\_changes* retorna.
- 31) El *ReaderProxy* envía al *MessageEncoder* el submensaje HEARTBEAT. Este HEARTBEAT tiene un temporizador llamado *Heartbeat period* en el cual se debería recibir las confirmaciones.
- 32) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 33) La operación *encoded\_message* retorna.
- 34) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos. En este punto se ha simulado una falla en la comunicación por tanto el mensaje no llega a su destino.
- 35) El *ReaderProxy* reenvía al *MessageEncoder* los submensajes GAP, DATA y dependiendo de la política de QoS se envía también un INFO\_TIMESTAMP.
- 36) El *ReaderProxy* reenvía al *MessageEncoder* el submensaje HEARTBEAT.
- 37) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 38) La operación *encoded\_message* retorna.
- 39) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 40) El *UDPRceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.

- 41) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 42) La operación *doDecode* retorna.
- 43) El *WriterProxy* recibe el submensaje HEARTBEAT desde el *MessageDecoder*.
- 44) El *WriterProxy* deserializa el submensaje por medio de la operación *deserialize\_data*.
- 45) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 46) El *WriterProxy* obtiene una lista de los cambios que se han perdido por medio de la operación *missing\_changes* al *HistoryCache* del *Reader RTPS*.
- 47) La operación *missing\_changes* retorna.
- 48) Los números de secuencia faltantes son serializados en el *WriterProxy* mediante la operación *serialize*.
- 49) La operación *serialize* retorna.
- 50) El *WriterProxy* envía los submensajes INFO\_DESTINATION y ACKNACK con la confirmación de recepción o pérdida de paquetes.
- 51) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 52) La operación *encoded\_message* retorna.
- 53) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 54) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 55) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 56) La operación *doDecode* retorna.

- 57) El *ReaderProxy* recibe los submensajes INFO\_DESTINATION y ACKNACK desde el *MessageEncoder*. El submensaje INFO\_DESTINATION contiene el destino el cual ha confirmado el cambio.
- 58) El *ReaderProxy* deserializa el submensaje por medio de la operación *deserialize\_data*.
- 59) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 60) El *ReaderProxy* envía al *Stateful Writer* los cambios que han sido confirmados mediante la operación *acked\_changes*.
- 61) La operación *acked\_changes* retorna.
- 62) El *DataWriter DDS* consulta mediante la operación *is\_acked\_by\_all* al *Stateful Writer* que todos los suscriptores tienen los cambios.
- 63) La operación *is\_acked\_by\_all* retorna.
- 64) El *DataWriter DDS* elimina los cambios cuando todos suscriptores han recibido los cambios por medio de la operación *remove\_change* al *HistoryCache* del *Writer RTPS*.
- 65) La operación *remove\_change* retorna.
- 66) Este literal toma lugar después del punto 43, luego de recibir el HEARTBEAT en el lado del suscriptor. El *WriterProxy* recibe los submensajes GAP, INFO\_TIMESTAMP y DATA del *MessageDecoder*.
- 67) El *WriterProxy* genera un nuevo *CacheChange* con la operación *new\_change* en el *Reader RTPS*.
- 68) La operación *new\_change* retorna.
- 69) El *Stateful Reader* añade el cambio al *HistoryCache* del *Reader RTPS* por medio de la operación *add\_change*.

- 70) El *HistoryCache* del *Reader RTPS* notifica el cambio al Suscriptor DDS por medio de la operación *notify\_change*.
- 71) La operación *notify\_change* retorna.
- 72) La operación *add\_change* retorna.
- 73) El Usuario llama a la operación *take* para obtener los datos desde el *DataReader DDS*.
- 74) El *DataReader DDS* solicita los cambios por medio de la operación *get\_change*.
- 75) La operación *get\_change* retorna.
- 76) La operación *take* retorna. Los datos recibidos son entregados al usuario.
- 77) El usuario indica al *DataReader DDS* que ya obtuvo el cambio mediante la operación *return\_loan*.
- 78) El *DataReader DDS* pregunta al *HistoryCache* del *Reader RTPS* si el cambio indicado es relevante mediante la operación *a\_change\_is\_relevant*.
- 79) La operación *a\_change\_is\_relevant* retorna.
- 80) Dependiendo si el cambio es relevante el *DataReader DDS* elimina los cambios mediante la operación *remove\_change*.
- 81) La operación *remove\_change* retorna.
- 82) La operación *return\_loan* retorna.

#### ***Reliable Reader—Reliable Writer (Packet Failure)***

La siguiente descripción corresponde a la Figura 3-15.

- 1) El usuario DDS escribe datos mediante la operación *write* en el DataWriter DDS
- 2) El DataWriter DDS crea un CacheChange mediante la operación *new\_change* al Stateful Writer.
- 3) La operación *new\_change* retorna.

- 4) El DataWriter DDS añade el cambio mediante la operación `add_change` al HistoryCache del Writer RTPS.
- 5) El HistoryCache del Writer RTPS notifica al Publisher mediante la operación `notify_change`.
- 6) El Publisher DDS indica la disponibilidad de datos al *ReaderProxy* mediante la operación `data_available`.
- 7) El *ReaderProxy* serializa la notificación mediante la operación `serialize`.
- 8) La operación `serialize` retorna.
- 9) El *ReaderProxy* envía un submensaje HEARTBEAT en modo `waiting` al *MessageEncoder*, que será dirigido al participante uno.
- 10) El *ReaderProxy* envía un submensaje HEARTBEAT en modo `waiting` al *MessageEncoder*, que será dirigido al participante dos.
- 11) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación `encoded_message` al *UDPTransmitter*.
- 12) La operación `encoded_message` retorna.

### **Del punto 13 al 18 pertenecen al participante 2**

- 13) El *UDPTransmitter* envía el mensaje `UDP_Message` hacia la red de Datos, dirigido hacia el participante dos.
- 14) El *UDPReceiver* recibe el mensaje `UDP_Message` desde la red de Datos.
- 15) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación `doDecode` en el *MessageDecoder*
- 16) La operación `doDecode` retorna.
- 17) El *WriterProxy* recibe el HEARTBEAT en modo `waiting` del *MessageDecoder*.  
El envío de este tipo HEARTBEAT sirve solamente para confirmar la presencia de un participante.

18) El *WriterProxy* deserializa el submensaje mediante la operación *deserialize\_data*.

19) La operación *deserialize\_data* retorna.

### **Del punto 20 al 26 pertenecen al participante 1**

20) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos, dirigido hacia el participante dos.

21) El *UDPRceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.

22) El *UDPRceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*

23) La operación *doDecode* retorna.

24) El *WriterProxy* recibe el HEARTBEAT en modo *waiting* del *MessageDecoder*. El envío de este tipo HEARTBEAT sirve solamente para confirmar la presencia de un participante.

25) El *WriterProxy* deserializa el submensaje mediante la operación *deserialize\_data*.

26) La operación *deserialize\_data* retorna.

27) La operación *notify\_change* retorna.

28) La operación *add\_change* retorna.

29) La operación *write* retorna. El usuario ha completado la acción de escritura de datos.

30) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *unsent\_changes* para informar al *ReaderProxy* que hay cambios o información no enviada.

31) La operación *unsent\_changes* retorna.

32) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *can\_send* para informar al *ReaderProxy* que puede enviar los cambios.

- 33) La operación *can\_send* retorna.
- 34) El ReaderProxy serializa los datos mediante la operación *serialize*.
- 35) La operación *serialize* retorna.
- 36) El *ReaderProxy* envía al *MessageEncoder* los submensajes GAP, DATA y dependiendo de la política de QoS se envía también un INFO\_TIMESTAMP, va dirigido al suscriptor uno.
- 37) El *ReaderProxy* envía al *MessageEncoder* los submensajes GAP, DATA y dependiendo de la política de QoS se envía también un INFO\_TIMESTAMP, va dirigido al suscriptor dos.
- 38) El *HistoryCache* del *Writer RTPS* reenvía los números de secuencia de los cambios que no han sido confirmados mediante la operación *unacked\_changes*, para que sean añadidos al submensaje HEARTBEAT.
- 39) La operación *unacked\_changes* retorna.
- 40) El *ReaderProxy* envía al *MessageEncoder* el submensaje HEARTBEAT. Este HEARTBEAT tiene un temporizador llamado *Heartbeat period* en el cual se debería recibir las confirmaciones, va dirigido al suscriptor uno.
- 41) El *ReaderProxy* envía al *MessageEncoder* el submensaje HEARTBEAT. Este HEARTBEAT tiene un temporizador llamado *Heartbeat period* en el cual se debería recibir las confirmaciones, va dirigido al suscriptor dos.

#### **Del punto 42 al 59 pertenece al suscriptor 2**

- 42) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 43) La operación *encoded\_message* retorna.
- 44) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 45) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.

- 46) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 47) La operación *doDecode* retorna.
- 48) El *WriterProxy* recibe el submensaje HEARTBEAT desde el *MessageDecoder*.
- 49) El *WriterProxy* deserializa el submensaje por medio de la operación *deserialize\_data*.
- 50) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 51) El *WriterProxy* obtiene una lista de los cambios que se han perdido por medio de la operación *missing\_changes* al *HistoryCache* del *Reader RTPS*.
- 52) La operación *missing\_changes* retorna.
- 53) Los números de secuencia faltantes son serializados en el *WriterProxy* mediante la operación *serialize*.
- 54) La operación *serialize* retorna.
- 55) El *WriterProxy* envía los submensajes INFO\_DESTINATION y ACKNACK con la confirmación de recepción o pérdida de paquetes.
- 56) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 57) La operación *encoded\_message* retorna.
- 58) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 59) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.

### **Del punto 60 al 77 pertenece al suscriptor 1**

- 60) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 61) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos. El mensaje se corrompe.

- 62) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 63) La operación *doDecode* retorna.
- 64) El *WriterProxy* recibe el submensaje HEARTBEAT desde el *MessageDecoder*.
- 65) El *WriterProxy* deserializa el submensaje por medio de la operación *deserialize\_data*.
- 66) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 67) El *WriterProxy* obtiene una lista de los cambios que se han perdido por medio de la operación *missing\_changes* al *HistoryCache* del *Reader RTPS*.
- 68) La operación *missing\_changes* retorna.
- 69) Los números de secuencia faltantes son serializados en el *WriterProxy* mediante la operación *serialize*.
- 70) La operación *serialize* retorna.
- 71) El *WriterProxy* envía los submensajes INFO\_DESTINATION y ACKNACK con la confirmación de recepción o pérdida de paquetes.
- 72) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 73) La operación *encoded\_message* retorna.
- 74) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 75) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 76) Una vez recibido los mensajes UDP, el *UDPReceiver* desencapsula los mensajes mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*.
- 77) La operación *doDecode* retorna.

- 78) El *ReaderProxy* recibe los submensajes INFO\_DESTINATION y ACKNACK desde el *MessageEncoder*, del suscriptor uno. El submensaje INFO\_DESTINATION contiene el destino el cual ha confirmado el cambio.
- 79) El *ReaderProxy* recibe los submensajes INFO\_DESTINATION y ACKNACK desde el *MessageEncoder*, del suscriptor dos. El submensaje INFO\_DESTINATION contiene el destino el cual ha confirmado el cambio.
- 80) El *ReaderProxy* deserializa el submensaje por medio de la operación *deserialize\_data*.
- 81) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 82) El *HistoryCache* del *Writer RTPS* pregunta si hay cambios confirmados mediante la operación *requested\_changes* al *ReaderProxy*.
- 83) El *ReaderProxy* envía los cambios confirmados y no confirmados al *Stateful Writer* mediante la operación *acked\_changes*.
- 84) La operación *acked\_changes* retorna.
- 85) La operación *requested\_changes* retorna.

### **Del punto 86 al 102 pertenece al suscriptor 2**

- 86) Luego de recibir el HEARTBEAT en el lado del suscriptor. El *WriterProxy* recibe los submensajes GAP, INFO\_TIMESTAMP y DATA del *MessageDecoder*.
- 87) El *WriterProxy* genera un nuevo *CacheChange* con la operación *new\_change* en el *Reader RTPS*.
- 88) La operación *new\_change* retorna.
- 89) El *Stateful Reader* añade el cambio al *HistoryCache* del *Reader RTPS* por medio de la operación *add\_change*.

90) El *HistoryCache* del *Reader RTPS* notifica el cambio al Suscriptor DDS por medio de la operación *notify\_change*.

91) La operación *notify\_change* retorna.

92) La operación *add\_change* retorna.

93) El Usuario llama a la operación *take* para obtener los datos desde el *DataReader DDS*.

94) El *DataReader DDS* solicita los cambios por medio de la operación *get\_change*.

95) La operación *get\_change* retorna.

96) La operación *take* retorna. Los datos recibidos son entregados al usuario.

97) El usuario indica al *DataReader DDS* que ya obtuvo el cambio mediante la operación *return\_loan*.

98) El *DataReader DDS* pregunta al *HistoryCache* del *Reader RTPS* si el cambio indicado es relevante mediante la operación *a\_change\_is\_relevant*.

99) La operación *a\_change\_is\_relevant* retorna.

100) Dependiendo si el cambio es relevante el *DataReader DDS* elimina los cambios mediante la operación *remove\_change*.

101) La operación *remove\_change* retorna.

102) La operación *return\_loan* retorna.

### **Desde el punto 103 pertenece al suscriptor 1**

103) Luego de recibir el HEARTBEAT en el lado del suscriptor. El *WriterProxy* recibe los submensajes GAP, INFO\_TIMESTAMP y DATA del *MessageDecoder*.

104) El *HistoryCache* del *Writer RTPS* reenvía los números de secuencia de los cambios que no han sido confirmados mediante la operación *unacked\_changes*, para que sean añadidos al submensaje HEARTBEAT.

- 105) La operación *unacked\_changes* retorna.
- 106) El *ReaderProxy* reenvía al *MessageEncoder* los submensajes GAP, DATA y dependiendo de la política de QoS se envía también un INFO\_TIMESTAMP.
- 107) El *ReaderProxy* reenvía al *MessageEncoder* el submensaje HEARTBEAT.
- 108) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 109) La operación *encoded\_message* retorna.
- 110) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 111) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 112) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 113) La operación *doDecode* retorna.
- 114) El *WriterProxy* recibe el submensaje HEARTBEAT desde el *MessageDecoder*.
- 115) El *WriterProxy* deserializa el submensaje por medio de la operación *deserialize\_data*.
- 116) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 117) El *WriterProxy* obtiene una lista de los cambios que se han perdido por medio de la operación *missing\_changes* al *HistoryCache* del Reader RTPS.
- 118) La operación *missing\_changes* retorna.
- 119) Los números de secuencia faltantes son serializados en el *WriterProxy* mediante la operación *serialize*.

- 120) La operación *serialize* retorna.
- 121) El *WriterProxy* envía los submensajes *INFO\_DESTINATION* y *ACKNACK* con la confirmación de recepción o pérdida de paquetes.
- 122) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 123) La operación *encoded\_message* retorna.
- 124) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 125) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 126) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 127) La operación *doDecode* retorna.
- 128) El *ReaderProxy* recibe los submensajes *INFO\_DESTINATION* y *ACKNACK* desde el *MessageEncoder*. El submensaje *INFO\_DESTINATION* contiene el destino el cual ha confirmado el cambio.
- 129) El *ReaderProxy* deserializa el submensaje por medio de la operación *deserialize\_data*.
- 130) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 131) El *ReaderProxy* envía al *Stateful Writer* los cambios que han sido confirmados mediante la operación *acked\_changes*.
- 132) La operación *acked\_changes* retorna.
- 133) El *DataWriter DDS* consulta mediante la operación *is\_acked\_by\_all* al *Stateful Writer* que todos los suscriptores tienen los cambios.
- 134) La operación *is\_acked\_by\_all* retorna.

- 135) El *DataWriter DDS* elimina los cambios cuando todos suscriptores han recibido los cambios por medio de la operación *remove\_change* al *HistoryCache* del *Writer RTPS*.
- 136) La operación *remove\_change* retorna.
- 137) Este literal toma lugar después del punto 114, luego de recibir el HEARTBEAT en el lado del suscriptor. El *WriterProxy* recibe los submensajes GAP, INFO\_TIMESTAMP y DATA del *MessageDecoder*.
- 138) El *WriterProxy* genera un nuevo *CacheChange* con la operación *new\_change* en el *Reader RTPS*.
- 139) La operación *new\_change* retorna.
- 140) El *Stateful Reader* añade el cambio al *HistoryCache* del *Reader RTPS* por medio de la operación *add\_change*.
- 141) El *HistoryCache* del *Reader RTPS* notifica el cambio al Suscriptor DDS por medio de la operación *notify\_change*.
- 142) La operación *notify\_change* retorna.
- 143) La operación *add\_change* retorna.
- 144) El Usuario llama a la operación *take* para obtener los datos desde el *DataReader DDS*.
- 145) El *DataReader DDS* solicita los cambios por medio de la operación *get\_change*.
- 146) La operación *get\_change* retorna.
- 147) La operación *take* retorna. Los datos recibidos son entregados al usuario.
- 148) El usuario indica al *DataReader DDS* que ya obtuvo el cambio mediante la operación *return\_loan*.

149) El *DataReader* DDS pregunta al *HistoryCache* del *Reader RTPS* si el cambio indicado es relevante mediante la operación *a\_change\_is\_relevant*.

150) La operación *a\_change\_is\_relevant* retorna.

151) Dependiendo si el cambio es relevante el *DataReader* DDS elimina los cambios mediante la operación *remove\_change*.

152) La operación *remove\_change* retorna.

153) La operación *return\_loan* retorna.

### **3.5.1.3. *Diagramas basados con la QoS reliable – Best Effort combinados***

#### ***Reliable Writer—Best Effort Reader***

La siguiente descripción corresponde a la Figura 3-16.

- 1) El usuario DDS escribe datos mediante la operación *write* en el DataWriter DDS
- 2) El DataWriter DDS crea un CacheChange mediante la operación *new\_change* al Stateful Writer.
- 3) La operación *new\_change* retorna.
- 4) El DataWriter DDS añade el cambio mediante la operación *add\_change* al HistoryCache del Writer RTPS.
- 5) El HistoryCache del Writer RTPS notifica al Publisher mediante la operación *notify\_change*.
- 6) El Publisher DDS indica la disponibilidad de datos al *ReaderProxy* mediante la operación *data\_available*.
- 7) El *ReaderProxy* serializa la notificación mediante la operación *serialize*.
- 8) La operación *serialize* retorna.
- 9) El *ReaderProxy* envía un submensaje HEARTBEAT en modo *waiting* al *MessageEncoder*.

- 10) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 11) La operación *encoded\_message* retorna.
- 12) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 13) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 14) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 15) La operación *doDecode* retorna.
- 16) El *WriterProxy* recibe el HEARTBEAT en modo *waiting* del *MessageDecoder*.  
El envío de este tipo HEARTBEAT sirve solamente para confirmar la presencia de un participante.
- 17) El *WriterProxy* deserializa el submensaje mediante la operación *deserialize\_data*.
- 18) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 19) La operación *notify\_change* retorna.
- 20) La operación *add\_change* retorna.
- 21) La operación *write* retorna. El usuario ha completado la acción de escritura de datos.
- 22) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *unsent\_changes* para informar al *ReaderProxy* que hay cambios o información no enviada.
- 23) La operación *unsent\_changes* retorna.
- 24) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *can\_send* para informar al *ReaderProxy* que puede enviar los cambios.
- 25) La operación *can\_send* retorna.
- 26) El *ReaderProxy* serializa los datos mediante la operación *serialize*.
- 27) La operación *serialize* retorna.

- 28) El *ReaderProxy* envía al *MessageEncoder* los submensajes GAP, DATA y dependiendo de la política de QoS se envía también un INFO\_TIMESTAMP.
- 29) El *HistoryCache* del *Writer RTPS* reenvía los números de secuencia de los cambios que no han sido confirmados mediante la operación *unacked\_changes*, para que sean añadidos al submensaje HEARTBEAT. Esta operación asume que todos los mensajes son confirmados cuando se trabaja con suscriptores con mejor esfuerzo.
- 30) La operación *unacked\_changes* retorna.
- 31) El *ReaderProxy* envía al *MessageEncoder* el submensaje HEARTBEAT. Este HEARTBEAT tiene un temporizador llamado *Heartbeat period* en el cual se debería recibir las confirmaciones.
- 32) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 33) La operación *encoded\_message* retorna.
- 34) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 35) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 36) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 37) La operación *doDecode* retorna.
- 38) El *WriterProxy* recibe el submensaje HEARTBEAT desde el *MessageDecoder*.
- 39) El *WriterProxy* recibe el submensaje GAP Y DATA desde el *MessageDecoder*.
- 40) El *WriterProxy* llama a la operación *deserialize\_data* al *Deserializer*
- 41) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 42) El *WriterProxy* genera un nuevo *CacheChange* con la operación *new\_change* en el *Reader RTPS*.

- 43) La operación *new\_change* retorna.
- 44) El *Stateful Reader* añade el cambio al *HistoryCache* del *Reader RTPS* por medio de la operación *add\_change*.
- 45) El *HistoryCache* del *Reader RTPS* notifica el cambio al Suscriptor DDS por medio de la operación *notify\_change*.
- 46) La operación *notify\_change* retorna.
- 47) La operación *add\_change* retorna.
- 48) El Usuario llama a la operación *take* para obtener los datos desde el *DataReader DDS*.
- 49) El *DataReader DDS* solicita los cambios por medio de la operación *get\_change*.
- 50) La operación *get\_change* retorna.
- 51) La operación *take* retorna. Los datos recibidos son entregados al usuario.
- 52) Una vez obtenido los cambios el *DataReader DDS* elimina los cambios mediante la operación *remove\_change*.
- 53) La operación *remove\_change* retorna.
- 54) El *DataWriter DDS* consulta mediante la operación *is\_acked\_by\_all* al *Stateful Writer* que todos los suscriptores tienen los cambios.
- 55) La operación *is\_acked\_by\_all* retorna.
- 56) El *DataWriter DDS* elimina los cambios cuando todos suscriptores han recibido los cambios por medio de la operación *remove\_change* al *HistoryCache* del *Writer RTPS*.
- 57) La operación *remove\_change* retorna.

#### ***Reliable Writer—Best Effort Reader (Packet Failure)***

La siguiente descripción corresponde a la Figura 3-17.

- 1) El usuario DDS escribe datos mediante la operación *write* en el DataWriter DDS
- 2) El DataWriter DDS crea un CacheChange mediante la operación *new\_change* al Stateful Writer.
- 3) La operación *new\_change* retorna.
- 4) El DataWriter DDS añade el cambio mediante la operación *add\_change* al HistoryCache del Writer RTPS.
- 5) El HistoryCache del Writer RTPS notifica al Publisher mediante la operación *notify\_change*.
- 6) El Publisher DDS indica la disponibilidad de datos al *ReaderProxy* mediante la operación *data\_available*.
- 7) El *ReaderProxy* serializa la notificación mediante la operación *serialize*.
- 8) La operación *serialize* retorna.
- 9) El *ReaderProxy* envía un submensaje HEARTBEAT en modo *waiting* al *MessageEncoder*.
- 10) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 11) La operación *encoded\_message* retorna.
- 12) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 13) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 14) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 15) La operación *doDecode* retorna.

16) El *WriterProxy* recibe el HEARTBEAT en modo *waiting* del *MessageDecoder*.

El envío de este tipo HEARTBEAT sirve solamente para confirmar la presencia de un participante.

17) El *WriterProxy* deserializa el submensaje mediante la operación *deserialize\_data*.

18) La operación *deserialize\_data* retorna.

19) La operación *notify\_change* retorna.

20) La operación *add\_change* retorna.

21) La operación *write* retorna. El usuario ha completado la acción de escritura de datos.

22) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *unsent\_changes* para informar al *ReaderProxy* que hay cambios o información no enviada.

23) La operación *unsent\_changes* retorna.

24) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *can\_send* para informar al *ReaderProxy* que puede enviar los cambios.

25) La operación *can\_send* retorna.

26) El *ReaderProxy* serializa los datos mediante la operación *serialize*.

27) La operación *serialize* retorna.

28) El *ReaderProxy* envía al *MessageEncoder* los submensajes GAP, DATA y dependiendo de la política de QoS se envía también un INFO\_TIMESTAMP.

29) El *HistoryCache* del *Writer RTPS* reenvía los números de secuencia de los cambios que no han sido confirmados mediante la operación *unacked\_changes*, para que sean añadidos al submensaje HEARTBEAT. Esta operación asume que todos los mensajes son confirmados cuando se trabaja con suscriptores con mejor esfuerzo.

30) La operación *unacked\_changes* retorna.

- 31) El *ReaderProxy* envía al *MessageEncoder* el submensaje HEARTBEAT. Este HEARTBEAT tiene un temporizador llamado *Heartbeat period* en el cual se debería recibir las confirmaciones.
- 32) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 33) La operación *encoded\_message* retorna.
- 34) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 35) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos. Se simula un paquete corrupto.
- 36) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 37) La operación *doDecode* retorna.
- 38) El *WriterProxy* recibe el submensaje HEARTBEAT desde el *MessageDecoder*.
- 39) El *WriterProxy* recibe el submensaje GAP Y DATA desde el *MessageDecoder*.
- 40) El Usuario llama a la operación *take* para obtener los datos desde el *DataReader* DDS.
- 41) El *DataReader* DDS solicita los cambios por medio de la operación *get\_change*.
- 42) La operación *get\_change* retorna.
- 43) La operación *take* retorna. Los datos recibidos son entregados al usuario.
- 44) El *DataWriter* DDS consulta mediante la operación *is\_acked\_by\_all* al *Stateful Writer* que todos los suscriptores tienen los cambios.
- 45) La operación *is\_acked\_by\_all* retorna.
- 46) El *DataWriter* DDS elimina los cambios cuando todos suscriptores han recibido los cambios por medio de la operación *remove\_change* al *HistoryCache* del *Writer RTPS*.

- 47) La operación *remove\_change* retorna.

### **3.5.2. Diagramas de interacción sin estado**

#### **3.5.2.1. Diagrama basado con la QoS Best Effort**

##### ***BestEffort Reader -- Best Effort Writer***

La siguiente descripción corresponde a la Figura 3-18.

- 1) El usuario DDS escribe datos por medio de la llamada a la operación *write* en el *DataWriter* DDS.
- 2) El *DataWriter* DDS llama a la operación *new\_change* en el *Writer RTPS* para crear un nuevo *CacheChange*. Cada uno de estos cambios es identificado únicamente por un *SequenceNumber*.
- 3) La operación *new\_change* retorna.
- 4) El *DataWriter* DDS utiliza la operación *add\_change* para almacenar el *CacheChange* dentro de *HistoryCache* del *Writer RTPS*.
- 5) El *HistoryCache* del *Writer RTPS* notifica el cambio por medio de la operación *notify\_change* al *Publisher DDS*.
- 6) La operación *notify\_change* retorna.
- 7) La operación *add\_change* retorna.
- 8) La operación *write* retorna. El usuario ha completado la acción de escritura de datos.
- 9) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *unsent\_changes* para informar al *ReaderLocator* que hay cambios o información no enviada.
- 10) La operación *unsent\_changes* retorna.

- 11) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *can\_send* para informar al *ReaderLocator* que puede enviar los cambios.
- 12) La operación *can\_send* retorna.
- 13) El *DataWriter DDS* utiliza la operación *remove\_change* en el *HistoryCache* del *Writer DDS* para limpiar la cache. Esta operación puede ser realizada posteriormente.
- 14) La operación *remove\_change* retorna.
- 15) El *ReaderLocator* serializa la información mediante la operación *serialize* en el *Serializer*.
- 16) La operación *serialize* retorna.
- 17) El *ReaderLocator* envía al *MessageEncoder* el submensaje DATA y dependiendo de la política de QoS se envía también un INFO\_TIMESTAMP.
- 18) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 19) La operación *encoded\_message* retorna.
- 20) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 21) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 22) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*.
- 23) La operación *doDecode* retorna.
- 24) El *MessageDecoder* envía el submensaje DATA y dependiendo de la política de QoS se envía también un INFO\_TIMESTAMP al *Reader RTPS*.
- 25) El *Reader RTPS* llama a la operación *deserialize\_data* en el *Deserializer*.
- 26) La operación *deserialize\_data* retorna.

- 27) El *Stateless Reader* añade el cambio al *HistoryCache* del *Reader RTPS* por medio de la operación *add\_change*.
- 28) El *HistoryCache* del *Reader RTPS* notifica el cambio al Suscriptor DDS por medio de la operación *notify\_change*.
- 29) La operación *notify\_change* retorna.
- 30) La operación *add\_change* retorna.
- 31) El Usuario llama a la operación *take* para obtener los datos desde el *DataReader DDS*.
- 32) El *DataReader DDS* solicita los cambios por medio de la operación *get\_change* al *HistoryCache* del *Reader RTPS*.
- 33) La operación *get\_change* retorna.
- 34) La operación *take* retorna. Los datos recibidos son entregados al usuario.
- 35) Una vez obtenido los cambios el *DataReader DDS* elimina los cambios mediante la operación *remove\_change*.
- 36) La operación *remove\_change* retorna.

### **3.5.2.2. *Diagrama basado con la QoS Reliable – Best Effort***

#### ***Reliable Writer – Best Effort Reader***

La siguiente descripción corresponde a la Figura 3-19.

- 1) El usuario DDS escribe datos mediante la operación *write* en el DataWriter DDS
- 2) El DataWriter DDS crea un CacheChange mediante la operación *new\_change* al Stateful Writer.
- 3) La operación *new\_change* retorna.
- 4) El DataWriter DDS añade el cambio mediante la operación *add\_change* al HistoryCache del Writer RTPS.

- 5) El HistoryCache del Writer RTPS notifica al Publisher mediante la operación *notify\_change*.
- 6) El Publisher DDS indica la disponibilidad de datos al *ReaderLocator* mediante la operación *data\_available*.
- 7) El *ReaderLocator* serializa la notificación mediante la operación *serialize*.
- 8) La operación *serialize* retorna.
- 9) El *ReaderLocator* envía un submensaje HEARTBEAT en modo *waiting* al *MessageEncoder*.
- 10) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 11) La operación *encoded\_message* retorna.
- 12) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 13) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 14) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 15) La operación *doDecode* retorna.
- 16) El *Stateless Reader* recibe el HEARTBEAT en modo *waiting* del *MessageDecoder*. El envío de este tipo HEARTBEAT sirve solamente para confirmar la presencia de un participante.
- 17) El *Stateless Reader* deserializa el submensaje mediante la operación *deserialize\_data*.
- 18) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 19) La operación *notify\_change* retorna.
- 20) La operación *add\_change* retorna.

- 21) La operación *write* retorna. El usuario ha completado la acción de escritura de datos.
- 22) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *unsent\_changes* para informar al *ReaderProxy* que hay cambios o información no enviada.
- 23) La operación *unsent\_changes* retorna.
- 24) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *can\_send* para informar al *ReaderLocator* que puede enviar los cambios.
- 25) La operación *can\_send* retorna.
- 26) El *ReaderLocator* serializa los datos mediante la operación *serialize*.
- 27) La operación *serialize* retorna.
- 28) El *ReaderLocator* envía al *MessageEncoder* los submensajes DATA.
- 29) El *ReaderLocator* envía al *MessageEncoder* el submensaje HEARTBEAT. Este HEARTBEAT tiene un temporizador llamado *Heartbeat period* en el cual se debería recibir las confirmaciones.
- 30) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 31) La operación *encoded\_message* retorna.
- 32) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 33) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 34) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 35) La operación *doDecode* retorna.
- 36) El *Stateless Reader* recibe el submensaje HEARTBEAT desde el *MessageDecoder*.
- 37) El *Stateless Reader* recibe el submensaje DATA desde el *MessageDecoder*.

- 38) El *Stateless Reader* llama a la operación *deserialize\_data* al *Deserializer*
- 39) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 40) El *Stateless Reader* añade el cambio al *HistoryCache* del *Reader RTPS* por medio de la operación *add\_change*.
- 41) El *HistoryCache* del *Reader RTPS* notifica el cambio al Suscriptor DDS por medio de la operación *notify\_change*.
- 42) La operación *notify\_change* retorna.
- 43) La operación *add\_change* retorna.
- 44) El Usuario llama a la operación *take* para obtener los datos desde el *DataReader DDS*.
- 45) El *DataReader DDS* solicita los cambios por medio de la operación *get\_change*.
- 46) La operación *get\_change* retorna.
- 47) La operación *take* retorna. Los datos recibidos son entregados al usuario.
- 48) El *HistoryCache* del *Writer RTPS* solicita los cambios no confirmados al *ReaderLocator* mediante la operación *requested\_changes*. Como se está trabajando con un *Reader* sin estado con mejor esfuerzo, este no confirma ningún cambio por lo cual en esta operación se assume que todo está confirmado.
- 49) La operación *requested\_changes* retorna.
- 50) El *ReaderLocator* envía al *MessageEncoder* el submensaje GAP. Este submensaje en este caso no solicitará ningún número de secuencia.
- 51) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 52) La operación *encoded\_message* retorna.
- 53) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.

- 54) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 55) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 56) La operación *doDecode* retorna.
- 57) El *Stateless Reader* recibe el submensaje GAP desde el *MessageDecoder*.
- 58) El *Stateless Reader* llama a la operación *deserialize\_data* al *Deserializer*
- 59) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 60) Una vez obtenido los cambios el *DataReader* DDS elimina los cambios mediante la operación *remove\_change*.
- 61) La operación *remove\_change* retorna.

### **3.5.3. Diagramas híbridos (con estado y sin estado)**

#### ***Reliable Stateless Writer – Reliable Stateful Reader***

La siguiente descripción corresponde a la Figura 3-20.

- 1) El usuario DDS escribe datos mediante la operación *write* en el DataWriter DDS
- 2) El DataWriter DDS crea un CacheChange mediante la operación *new\_change* al Stateful Writer.
- 3) La operación *new\_change* retorna.
- 4) El DataWriter DDS añade el cambio mediante la operación *add\_change* al HistoryCache del Writer RTPS.
- 5) El HistoryCache del Writer RTPS notifica al Publisher mediante la operación *notify\_change*.
- 6) El Publisher DDS indica la disponibilidad de datos al *ReaderLocator* mediante la operación *data\_available*.
- 7) El *ReaderLocator* serializa la notificación mediante la operación *serialize*.

- 8) La operación *serialize* retorna.
- 9) El *ReaderLocator* envía un submensaje HEARTBEAT en modo *waiting* al *MessageEncoder*.
- 10) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 11) La operación *encoded\_message* retorna.
- 12) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 13) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 14) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 15) La operación *doDecode* retorna.
- 16) El *WriterProxy* recibe el HEARTBEAT en modo *waiting* del *MessageDecoder*.  
El envío de este tipo HEARTBEAT sirve solamente para confirmar la presencia de un participante.
- 17) El *WriterProxy* deserializa el submensaje mediante la operación *deserialize\_data*.
- 18) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 19) La operación *notify\_change* retorna.
- 20) La operación *add\_change* retorna.
- 21) La operación *write* retorna. El usuario ha completado la acción de escritura de datos.
- 22) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *unsent\_changes* para informar al *ReaderProxy* que hay cambios o información no enviada.
- 23) La operación *unsent\_changes* retorna.

- 24) El *HistoryCache* del *Writer DDS* utiliza la operación *can\_send* para informar al *ReaderLocator* que puede enviar los cambios.
- 25) La operación *can\_send* retorna.
- 26) El *ReaderLocator* serializa los datos mediante la operación *serialize*.
- 27) La operación *serialize* retorna.
- 28) El *ReaderLocator* envía al *MessageEncoder* los submensajes DATA.
- 29) El *ReaderLocator* envía al *MessageEncoder* el submensaje HEARTBEAT. Este HEARTBEAT tiene un temporizador llamado *Heartbeat period* en el cual se debería recibir las confirmaciones.
- 30) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 31) La operación *encoded\_message* retorna.
- 32) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 33) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 34) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 35) La operación *doDecode* retorna.
- 36) El *WriterProxy* recibe el submensaje HEARTBEAT desde el *MessageDecoder*.
- 37) El *WriterProxy* recibe el submensaje DATA desde el *MessageDecoder*.
- 38) El *WriterProxy* deserializa los datos mediante la operación *deserialize\_data*.
- 39) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 40) El *WriterProxy* genera un nuevo *CacheChange* con la operación *new\_change* en el *Reader RTPS*.
- 41) La operación *new\_change* retorna.

- 42) El *Stateful Reader* añade el cambio al *HistoryCache* del *Reader RTPS* por medio de la operación *add\_change*.
- 43) El *HistoryCache* del *Reader RTPS* notifica el cambio al Suscriptor DDS por medio de la operación *notify\_change*.
- 44) La operación *notify\_change* retorna.
- 45) La operación *add\_change* retorna.
- 46) El Usuario llama a la operación *take* para obtener los datos desde el *DataReader DDS*.
- 47) El *DataReader DDS* solicita los cambios por medio de la operación *get\_change*.
- 48) La operación *get\_change* retorna.
- 49) La operación *take* retorna. Los datos recibidos son entregados al usuario.
- 50) El *WriterProxy* envía la confirmación de los datos mediante un submensaje ACKNACK e indica el destinatario mediante el submensaje INFO\_REPLY. No se utiliza el submensaje INFO\_DESTINATION ya que el publicador es sin estado.
- 51) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 52) La operación *encoded\_message* retorna.
- 53) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 54) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 55) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 56) La operación *doDecode* retorna.

- 57) El *ReaderLocator* recibe los submensajes INFO\_REPLY y ACKNACK desde el *MessageEncoder*. El submensaje INFO\_DESTINATION contiene el destino el cual ha confirmado el cambio.
- 58) El *ReaderLocator* deserializa el submensaje por medio de la operación *deserialize\_data*.
- 59) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 60) El *HistoryCache* del *Writer RTPS* solicita los cambios no confirmados al *ReaderLocator* mediante la operación *requested\_changes*.
- 61) La operación *requested\_changes* retorna.
- 62) El *ReaderLocator* envía al *MessageEncoder* el submensaje GAP. Este submensaje en este caso no solicitará ningún número de secuencia.
- 63) El *MessageEncoder* encapsula el mensaje y lo envía mediante la operación *encoded\_message* al *UDPTransmitter*.
- 64) La operación *encoded\_message* retorna.
- 65) El *UDPTransmitter* envía el mensaje *UDP\_Message* hacia la red de Datos.
- 66) El *UDPReceiver* recibe el mensaje *UDP\_Message* desde la red de Datos.
- 67) El *UDPReceiver* desencapsula el mensaje mediante la operación *doDecode* en el *MessageDecoder*
- 68) La operación *doDecode* retorna.
- 69) El *WriterProxy* recibe el submensaje GAP desde el *MessageDecoder*.
- 70) El *WriterProxy* llama a la operación *deserialize\_data* al *Deserializer*
- 71) La operación *deserialize\_data* retorna.
- 72) Una vez obtenido los cambios el *DataReader DDS* elimina los cambios mediante la operación *remove\_change*.
- 73) La operación *remove\_change* retorna.

### 3.5.4. Protocolo Descubrimiento

#### 3.5.4.1. Resumen de tráfico de Descubrimiento

##### *Fase de Descubrimiento de Participantes.*

La siguiente descripción corresponde a la Figura 3-21.

- 1) Participante 1 ha sido creado.
- 2) El participante 1 se anuncia enviando mensajes SPDP.
- 3) El Participante 2 es creado.
- 4) El participante 2 se anuncia enviando mensajes SPDP.
- 5) El participante 1 recibe los paquetes SPDP y en este caso añade al participante 2 a la base de datos.
- 6) El participante 1 se anuncia enviando mensajes SPDP.
- 7) El participante 2 recibe los paquetes SPDP y en este caso añade al participante 1 a la base de datos.
- 8) El participante 2 se anuncia enviando mensajes SPDP.
- 9) El participante 1 crea un *DataWriter*.
- 10) El participante 1 envía su publicación por medio de mensajes SEDP.
- 11) El participante 2 recibe el mensaje SEDP y añade al *DataWriter* remoto a su base de datos.
- 12) El participante 1 continúa enviando su publicación mediante mensajes SEDP.
- 13) El participante 1 destruye su *DataWriter*.
- 14) El participante 1 informa que el *DataWriter* ha sido eliminado enviando mensajes SEDP.
- 15) El participante 1 es destruido.
- 16) El participante 1 informa que ha sido eliminado enviando mensajes SPDP.

- 17) El participante 2 recibe el mensaje SPDP y remueve al participante 1 de la base de datos.
- 18) El participante 2 es destruido.
- 19) El participante 2 informa que ha sido eliminado enviando mensajes SPDP.

## 4. CAPÍTULO IV

### 4.1. PRUEBAS UNITARIAS DEL API RTPS

<b>Llamada:</b> App.config	
<i>Descripción</i>	En esta prueba se verifica que el fichero de configuración no sea nulo
<i>Entrada</i>	Inicialmente se tiene el fichero de configuración
<i>Referencia</i>	
<i>Código</i>	<pre>public void TestExistConfiguration() {     Assert.IsNotNull(ddsConfig); }</pre>
<i>Salida</i>	Nombre de la prueba: TestExistConfiguration Resultado de la prueba: Duración de la prueba: 0:00:00,0286387

## **5. CAPÍTULO V**

### **CONCLUSIONES Y RECOMENDACIONES**

#### **5.1. CONCLUSIONES**

#### **5.2. RECOMENDACIONES**

## 6. REFERENCIAS

(s.f.).

Aldea, M., Bernat, G., Burns, A., Dobrin, R., Drake, J. M., Fohler, G., . . . Trimarchi, M. (2006).

FSF: A real-time scheduling architecture framework. In *Proceedings of the IEEE Real Time Technology and Applications Symposium.*, 113-124.

Amoretti, M., Caselli, S., & Reggiani, M. (2006). Designing distributed, component-based systems for industrial robotic applications. (L. K. (Ed.), Ed.) In *Industrial Robotics: Programming, Simulation and Applications*. doi:10.5772/4892

Bard, J., & Kovarik, V. J. (2007). Software Defined Radio: The Software Communications Architecture. (Wiley-Blackwell, Ed.)

Basanta-Val, P., García-Valls, M., & Estévez-Ayres, I. (2010). An architecture for distributed real-time Java based on RMI and RTSJ. In *Proceedings of the IEEE Conference on Emerging Technologies and Factory Automation* (págs. 1-8). IEEE.

Blair, G. S., Coulson, G., Andersen, A., Blair, L., Clarke, M., Costa, F., . . . Saikoski, K. (2001). The design and implementation of open ORB 2. In *IEEE Distributed Systems Online*, 2.

Bollella, G., & Gosling, J. (2000). *The real-time specification for Java*. IEEE Computer. Recuperado el 5 de Marzo de 2015

Campos, J. L., Gutiérrez, J. J., & Harbour, M. G. (2006). Interchangeable scheduling policies in real-time middleware for distribution. (I. P.-E. Technologies, Ed.) *Lecture Notes in Computer Science, 4006*, 227-240.

Corsaro, A. (s.f.). *Advanced DDS Tutorial*. (OpenSPlice, Ed.) Obtenido de <http://www.prismTech.com/dds-community>

- Davis, R. I., & Burns, A. (2011). A survey of hard real-time scheduling for multiprocessor systems. *43,35*, págs. 43:4, 35:1-35:44. ACM Computing Surveys. Recuperado el 3 de Marzo de 2015
- Freeman, E., Hupfer, S., & Arnold, K. (1999). JavaSpaces: Principles, Patterns, and Practice. Addison-Wesley, Reading, MA.
- FRESCOR. (2006). *Framework for Real-Time Embedded Systems Based on COntrRacts. Project Web page. Retrieved September 2013*. Recuperado el 10 de Marzo de 2015, de <http://www.frescor.org>
- Gillen, M., Loyall, J., Haigh, K. Z., Walsh, R., Partridge, C., Lauer, G., & Strayer, T. (2012). Information dissemination in disadvantaged wireless communications using a data dissemination service and content data network. In *Proceedings of the SPIE Conference on Defense Transformation and Net-Centric Systems*, 8405.
- Gokhale, A., Balasubramanian, K., Krishna, A. S., Balasubramanian, J., Edwards, G., Deng, G., . . . Schmidt, D. C. (2008). Model driven middleware: A new paradigm for developing distributed real-time and embedded systems. *Science of Computer Programming*, 73, 39-58.
- Grelck, C., Julju, J., & Penczek, F. (2012). Distributed S-Net: Cluster and grid computing without the hassle. In *Proceedings of the 12th IEEE /ACM International Symposium on Cluster, Cloud and Grid Computing(CCGrid)*, (págs. 410-418).
- IEEE. (2006). *The Institute of Electrical and Electronics Engineers STD 802.1Q. 2006. Virtual bridged local area networks. Annex G.* . Obtenido de <http://www.ieee802.org/1/pages/802.1Q.html>
- ISO/IEC. (2012). Ada 2012 Reference Manual. Language and Standard Libraries—International Standard. *ISO/IEC, 8652*.

- ISO/IEC, Taft, S. T., Duff, R. A., Brukardt, R., Ploedereder, E., & Leroy, P. (2006). Ada 2005 Reference Manual. Language and Standard Libraries—International Standard ISO/IEC 8652 (E) with Technical Corrigendum 1 and Amendment 1. *Lecture Notes in Computer Science, 4348*. Recuperado el 5 de Marzo de 2015
- Kermarrec, Y. (1999). CORBA vs. Ada 95 DSA: A programmer's view. *XIX*, 39-46. Recuperado el 5 de Marzo de 2015
- Kim, K. H. (2000). Object-oriented real-time distributed programming and support middleware. *In Proceedings of the 7th International Conference on Parallel and Distributed Systems (ICPADS)*, 10-20.
- Klefstad, R., Schmidt, D. C., & O'Ryan, C. (2002). Towards highly configurable real-time object request brokers. *In Proceedings of the 5th IEEE International Symposium on Object-Oriented Real-Time Distributed Computing (ISORC)*, (págs. 437-447).
- Liu, C. L., & Layland, J. W. (1973). Scheduling algorithms for multiprogramming in a hard-real-time environments. *Journal of the ACM*, 20, págs. 46-61. Recuperado el 3 de Marzo de 2015
- Neumeyer, L., Robbins, B., Nair, A., & Kesari, A. (2010). S4: Distributed stream computing platform. *In Proceedings of the IEEE International Conference on Data Mining (ICDM)* (págs. 170-177). IEEE.
- OMG. (2005). Realtime Corba Specification. v1.2. Obtenido de <http://www.omg.org/spec/RT/1.2/>
- OMG. (2007). Data Distribution Service for Real-Time Systems. v1.2. Obtenido de <http://www.omg.org/spec/DDS/1.2/>
- OMG. (2009). *The Real-Time Publish-Subscribe Wire Protocol. DDS interoperability wire protocol specification. v2.1.* . Recuperado el 6 de Marzo de 2015, de <http://www.omg.org/spec/DDSI/2.1/>

- OMG. (2011). Corba Core Specification. v3.2. Recuperado el 5 de Marzo de 2015, de  
<http://www.omg.org/spec/CORBA/3.2/>
- OMG. (2012). *Extensible and Dynamic Topic Types for DDS*. v1.0. . Obtenido de  
<http://www.omg.org/spec/DDS-XTypes/1.0/>
- OMG. (2014). The Real-time Publish-Suscribe Protocol (RTPS) DDS Interoperability Wire  
Protocol Specification Version 2.2.
- Pardo-Castellote, G. (s.f.). *OMG Data-Distribution Service: Architectural Overview*. Real-Time Innovations, Inc.
- Perathoner, S., Wandeler, E., Thiele, L., Hamann, A., Schliecker, S., Henia, R., . . . Harbour, M. G. (2007). Influence of different system abstractions on the performance analysis of distributed real-time systems. In *Proceedings of the 7th ACM & IEEE International Conference on Embedded Software (EMSOFT'07)* (págs. 193-202). New York: ACM. Recuperado el 03 de Marzo de 2015
- Pérez, H., & Gutiérrez, J. J. (2012). On the schedulability of a data-centric real-time distribution middleware. *Computer Standards and Interfaces* 34., 203-211.
- Pérez, H., & Gutiérrez, J. J. (Marzo de 2014). A survey on standards for real-time distribution middleware. *ACM Computing Surveys*, 46(49), 39. doi:10.1145/2532636
- Pérez, H., Gutiérrez, J. J., Sangorrín, D., & Harbour, M. (2008). Real-time distribution middleware from the Ada perspective. In Proceedings of the 13th Ada-Europe International Conference on Reliable Software Technologies. En F. Kordon, & T. Vardanega (Ed.), *Lecture Notes in Computer Science*. 5026, págs. 268-281. Springer.
- Rouvoy, R., Barone, P., Ding, Y., Eliassen, F., Hallsteinsen, S., Lorenzo, J., . . . Scholz, U. (2009). MUSIC: Middleware support for self-adaptation in ubiquitous and service-oriented environments. In Software Engineering for Self-Adaptive Systems. *Lecture Notes in Computer Science*, 5525, 164-182.

- Ryll, M., & Ratchev, S. (2008). Application of the data distribution service for flexible manufacturing automation. . *International Journal of Aerospace and Mechanical Engineering* , 193-200.
- Schmidt, D. C., Corsaro, A., & Hag, H. V. (2008). Addressing the challenges of tactical information management in net-centric systems with DDS. En *Journal of Defense Software Engineering* (págs. 24-29).
- Sha, L., Rjkumar, R., & Lehoczky, J. P. (1990). Priority inheritance protocols: An approach to real-time synchronization. *IEEE Transactions on Computers* 39. 9, págs. 1175-1185. IEEE.
- Sun Microsystems. (2000). *JSR-50: Distributed Real-Time Specification*. Obtenido de <http://jcp.org/en/jsr/detail?id=50>
- Sun Microsystems. (2002). *JavaTM Message Service Specification. v1.1*. Obtenido de <http://www.oracle.com/technetwork/java/docs-136352.html>
- Sun Microsystems. (2004). *Java Remote Method Invocation (RMI)*. Obtenido de <http://www.oracle.com/technetwork/java/javase/tech/index-jsp-136424.html>
- Sun Microsystems. (2012). *Distributed Real-Time Specification (Early draft)*. Recuperado el 06 de Marzo de 2015, de <http://jcp.org/en/egc/download/drtsj.pdf?id=50&fileId=5028>
- Tejera, D., Alonso, A., & de Miguel, M. A. (2007). RMI-HRT: Remote method invocation—hard real time. *In Proceedings of the 5th International Workshop on Java Technologies for Real-Time and Embedded Systems (JTRES'07)*., 113-120.
- Twin Oaks Computing, Inc. (Diciembre de 2011). *Interoperable DDS Strategies*. Recuperado el 17 de Marzo de 2015, de <http://www.twinoakscomputing.com>
- Vergnaud, T., Hugues, J., Kordon, F., & Pautet, L. (4 de Mayo de 2004). PolyORB: A schizophrenic middleware to build versatile reliable distributed applications. (I. P. Ada-

Europe, Ed.) *Lecture Notes in Computer Science*, 3063, 106-119. Recuperado el 5 de Marzo de 2015

WIKIPEDIA. (8 de Marzo de 2013). *Polling*. Recuperado el 11 de Marzo de 2015, de <http://es.wikipedia.org/wiki/Polling>

WIKIPEDIA. (2 de Mayo de 2014). Recuperado el 9 de Marzo de 2015, de Priority Ceiling Protocol: [http://it.wikipedia.org/wiki/Priority\\_ceiling\\_protocol](http://it.wikipedia.org/wiki/Priority_ceiling_protocol)

Wikipedia. (09 de Marzo de 2015). Recuperado el 09 de Marzo de 2015, de Earliest deadline first scheduling: [http://en.wikipedia.org/wiki/Earliest\\_deadline\\_first\\_scheduling](http://en.wikipedia.org/wiki/Earliest_deadline_first_scheduling)

## 7. ANEXOS

### 7.1. ANEXO A: CÓDIGO FUENTE RTPS

#### 7.1.1. Behavior

##### 7.1.1.1. *FakeRtpsReader.cs*

```
using log4net;
using Doopec.Rtps.RtpsTransport;
using Doopec.Rtps.SharedMem;
using Rtps.Behavior;
using Rtps.Structure;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Reflection;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;
using Rtps.Structure.Types;

namespace Doopec.Rtps.Behavior
{
    public class FakeRtpsReader<T> : StatefulReader<T>, IDisposable
    {
        private static readonly ILog log =
LogManager.GetLogger(MethodBase.GetCurrentMethod().DeclaringType);

        private IList<Writer<T>> writers = new List<Writer<T>>();

        public FakeRtpsReader(GUID guid)
            : base(guid)
        {
            IRtpsDiscovery discoveryModule =
RtpsEngineFactory.Instance.DiscoveryModule;
            discoveryModule.RegisterEndpoint(this);
            discoveryModule.EndpointDiscovery += OnDiscoveryEndpoints;
            AddWriters(discoveryModule);
        }

        public void Dispose()
        {
            RemoveAllWriters();
            IRtpsDiscovery discoveryModule =
RtpsEngineFactory.Instance.DiscoveryModule;
            discoveryModule.UnregisterEndpoint(this);
            discoveryModule.EndpointDiscovery -= OnDiscoveryEndpoints;
        }

        private void OnDiscoveryEndpoints(object sender, DiscoveryEventArgs e)
```

```

    {
        Writer<T> writer = e.EventData as Writer<T>;
        if (writer == null)
            return;
        if (e.Reason == EventReason.NEW_ENDPOINT)
            writers.Add(writer);
        else if (e.Reason == EventReason.REMOVED)
            writers.Remove(writer);
    }

    private void AddWriter(Writer<T> writer)
    {
        //TODO
        //WriterProxy<T> writerProxy = new WriterProxy<T>();
        //this.MatchedWriterAdd(writerProxy);

        writers.Add(writer);
        writer.HistoryCache.Changed += OnChangedHistoryCache;
    }

    private void AddWriters(IRtpsDiscovery discoveryModule)
    {
        foreach (var endpoint in discoveryModule.Endpoints)
        {
            if (endpoint is Writer<T>)
                AddWriter(endpoint as Writer<T>);
        }
    }

    private void RemoveAllWriters()
    {
        foreach(var writer in writers)
            writer.HistoryCache.Changed -= OnChangedHistoryCache;

        writers.Clear();
    }

    private void OnChangedHistoryCache(object sender, EventArgs e)
    {
        log.Debug("A new change has been detected");
        HistoryCache<T> whc = sender as HistoryCache<T>;
        if (whc != null)
        {
            CacheChange<T> change = whc.GetChange();
            ReaderCache.AddChange(change);
            whc.RemoveChange(change);
        }
    }
}

```

### 7.1.1.2. *FakeRtpsWriter.cs*

```

using Doopec.Rtps.RtpsTransport;
using Doopec.Rtps.SharedMem;
using Rtps.Behavior;
using Rtps.Structure;
using Rtps.Structure.Types;
using System;
using System.Collections.Generic;

```

```

using System.Linq;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

namespace Doopec.Rtps.Behavior
{
    public class FakeRtpsWriter<T> : StatefulWriter<T>, IDisposable
    {
        private IList<Reader<T>> readers = new List<Reader<T>>();
        private WriterWorker worker;

        public FakeRtpsWriter(GUID guid)
            : base(guid)
        {
            IRtpsDiscovery discoveryModule =
RtpsEngineFactory.Instance.DiscoveryModule;
            discoveryModule.RegisterEndpoint(this);
            discoveryModule.EndpointDiscovery += OnDiscoveryEndpoints;
            AddReaders(discoveryModule);

            worker = new WriterWorker();
            worker.Start((int)this.heartbeatPeriod.AsMillis());
        }

        public void Dispose()
        {
            readers.Clear();
            IRtpsDiscovery discoveryModule =
RtpsEngineFactory.Instance.DiscoveryModule;
            discoveryModule.UnregisterEndpoint(this);
            discoveryModule.EndpointDiscovery -= OnDiscoveryEndpoints;
            worker.End();
        }

        private void OnDiscoveryEndpoints(object sender, DiscoveryEventArgs e)
        {
            Reader<T> reader = e.EventData as Reader<T>;
            if (reader == null)
                return;
            if (e.Reason == EventReason.NEW_ENDPOINT)
                readers.Add(reader);
            else if (e.Reason == EventReason.REMOVED)
                readers.Remove(reader);
        }

        private void AddReader(Reader<T> writer)
        {
            readers.Add(writer);
        }

        private void AddReaders(IRtpsDiscovery discoveryModule)
        {
            foreach (var endpoint in discoveryModule.Endpoints)
            {
                if (endpoint is Reader<T>)
                    AddReader(endpoint as Reader<T>);
            }
        }
    }
}

```

### 7.1.1.3. RtpsStatefulReader.cs

```

using log4net;
using Doopec.Rtps.RtpsTransport;
using Doopec.Rtps.SharedMem;
using Doopec.Utils.Transport;
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Behavior;
using Rtps.Messages;
using Rtps.Messages.Types;
using Rtps.Structure;
using Rtps.Structure.Types;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Reflection;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;
using Data = Rtps.Messages.Submessages.Data;
using DataObj = Rtps.Structure.Types.Data;
namespace Doopec.Rtps.Behavior
{
    public class RtpsStatefulReader<T> : StatefulReader<T>, IDisposable
    {
        private static readonly ILog log =
LogManager.GetLogger(MethodBase.GetCurrentMethod().DeclaringType);
        private IList<Writer<T>> writers = new List<Writer<T>>();
        private UDPReceiver rec;
        public RtpsStatefulReader(GUID guid)
            : base(guid)
        {
            //TODO use configuration for host and port
            rec = new UDPReceiver(new Uri("udp://224.0.1.111:9999"), 1024);
            rec.Start();
            rec.MessageReceived += NewMessage;
            IRtpsDiscovery discoveryModule =
RtpsEngineFactory.Instance.DiscoveryModule;
            discoveryModule.RegisterEndpoint(this);
            discoveryModule.EndpointDiscovery += OnDiscoveryEndpoints;
            AddWriters(discoveryModule);
        }
        private void NewMessage(object sender, RTPSMessageEventArgs e)
        {
            Message msg = e.Message;
            log.DebugFormat("New Message has arrived from {0}",
e.Session.RemoteEndPoint);
            log.DebugFormat("Message Header: {0}", msg.Header);
            foreach (var submsg in msg.SubMessages)
            {
                switch (submsg.Kind)
                {
                    case SubMessageKind.DATA:
                        Data d = submsg as Data;
                        log.DebugFormat("SubMessage Data: {0}", submsg.Kind);
                        log.DebugFormat("The KeyFlag value state is: {0}",
d.HasKeyFlag());
                        log.DebugFormat("The DataFlag value state is: {0}",
d.HasDataFlag());
                        log.DebugFormat("The InlineQoSFlag value state is: {0}",
d.HasInlineQosFlag());
                }
            }
        }
    }
}

```

```

        log.DebugFormat("The EndiannessFlag value state is: {0}",
d.Header.Flags.IsLittleEndian);
        log.DebugFormat("The octetsToNextHeader value is: {0}",
d.Header.SubMessageLength);
        log.DebugFormat("The extraFlags value is: {0}",
d.ExtraFlags.Value);
        log.DebugFormat("The octetsToInlineQos value is: Aun no
logro");
        log.DebugFormat("The readerID is: {0}", d.ReaderId);
        log.DebugFormat("The writerID is: {0}", d.WriterId);
        log.DebugFormat("The writerSN is: {0}", d.WriterSN);
        IoBuffer buf =
IoBuffer.Wrap(d.SerializedPayload.DataEncapsulation.SerializedPayload);
        buf.Order = ByteOrder.LittleEndian;
// (d.Header.IsLittleEndian ? ByteOrder.LittleEndian : ByteOrder.BigEndian);
        object obj = Doopec.Serializer.Serializer.Deserialize<T>(buf);
        CacheChange<T> change = new CacheChange<T>(ChangeKind.ALIVE,
new GUID(msg.Header.GuidPrefix, d.WriterId), d.WriterSN, new DataObj(obj), new
InstanceHandle());
        ReaderCache.AddChange(change);
        break;
    default:
        log.DebugFormat("SubMessage: {0}", submsg.Kind);
        break;
}
}
}

public void Dispose()
{
    rec.MessageReceived -= NewMessage;
    rec.Dispose();

    RemoveAllWriters();
    IRtpsDiscovery discoveryModule =
RtpEngineFactory.Instance.DiscoveryModule;
    discoveryModule.UnregisterEndpoint(this);
    discoveryModule.EndpointDiscovery -= OnDiscoveryEndpoints;
}

private void OnDiscoveryEndpoints(object sender, DiscoveryEventArgs e)
{
    Writer<T> writer = e.EventData as Writer<T>;
    if (writer == null)
        return;
    if (e.Reason == EventReason.NEW_ENDPOINT)
        writers.Add(writer);
    else if (e.Reason == EventReason.REMOVED)
        writers.Remove(writer);
}

private void AddWriter(Writer<T> writer)
{
    //TODO
    //WriterProxy<T> writerProxy = new WriterProxy<T>();
    //this.MatchedWriterAdd(writerProxy);

    //writers.Add(writer);
    //writer.HistoryCache.Changed += OnChangedHistoryCache;
}

private void AddWriters(IRtpsDiscovery discoveryModule)

```

```

    {
        foreach (var endpoint in discoveryModule.Endpoints)
        {
            if (endpoint is Writer<T>)
                AddWriter(endpoint as Writer<T>);
        }
    }

    private void RemoveAllWriters()
    {
        foreach (var writer in writers)
            writer.HistoryCache.Changed -= OnChangedHistoryCache;

        writers.Clear();
    }

    private void OnChangedHistoryCache(object sender, EventArgs e)
    {
        log.Debug("A new change has been detected");
        HistoryCache<T> whc = sender as HistoryCache<T>;
        if (whc != null)
        {
            CacheChange<T> change = whc.GetChange();
            ReaderCache.AddChange(change);
            whc.RemoveChange(change);
        }
    }
}

```

#### 7.1.1.4. RtpsStatefulWriter.cs

```

using log4net;
using Doopec.Encoders;
using Doopec.Rtps.RtpsTransport;
using Doopec.Rtps.SharedMem;
using Doopec.Serializer;
using Doopec.Utils.Transport;
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Behavior;
using Rtps.Messages;
using Rtps.Messages.Submessages;
using Rtps.Messages.Submessages.Elements;
using Rtps.Structure;
using Rtps.Structure.Types;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Reflection;
using Data = Rtps.Messages.Submessages.Data;

namespace Doopec.Rtps.Behavior
{
    public class RtpsStatefulWriter<T> : StatefulWriter<T>, IDisposable
    {
        protected static readonly ILog log =
LogManager.GetLogger(MethodBase.GetCurrentMethod().DeclaringType);

        private IList<Reader<T>> readers = new List<Reader<T>>();
        private WriterWorker worker;
        private UDPTransmitter trans;

        public RtpsStatefulWriter(GUID guid)

```

```

        : base(guid)
    {
        Doopec.Serializer.Serializer.Initialize(typeof(T));

        IRtpsDiscovery discoveryModule =
RtpsEngineFactory.Instance.DiscoveryModule;
        discoveryModule.RegisterEndpoint(this);
        discoveryModule.EndpointDiscovery += OnDiscoveryEndpoints;
        AddReaders(discoveryModule);

        //TODO Andres. Revisar esta direccion. Deberia venir de alguna
configuration
        //TODO use configuration for host and port
        trans = new UDPTransmitter(new Uri("udp://224.0.1.111:9999"), 256);
        trans.Start();
        worker = new WriterWorker(this.PeriodicWork);
        worker.Start((int)this.heartbeatPeriod.AsMillis());
    }

    public void Dispose()
    {
        readers.Clear();
        IRtpsDiscovery discoveryModule =
RtpsEngineFactory.Instance.DiscoveryModule;
        discoveryModule.UnregisterEndpoint(this);
        discoveryModule.EndpointDiscovery -= OnDiscoveryEndpoints;
        worker.End();
        trans.Close();
    }

    private void OnDiscoveryEndpoints(object sender, DiscoveryEventArgs e)
    {
        Reader<T> reader = e.EventData as Reader<T>;
        if (reader == null)
            return;
        if (e.Reason == EventReason.NEW_ENDPOINT)
            readers.Add(reader);
        else if (e.Reason == EventReason.REMOVED)
            readers.Remove(reader);
    }

    private void AddReader(Reader<T> writer)
    {
        readers.Add(writer);
    }

    private void AddReaders(IRtpsDiscovery discoveryModule)
    {
        foreach (var endpoint in discoveryModule.Endpoints)
        {
            if (endpoint is Reader<T>)
                AddReader(endpoint as Reader<T>);
        }
    }

    private void PeriodicWork()
    {
        // the RTPS Writer to repeatedly announce the availability of data by
sending a Heartbeat Message.
        log.DebugFormat("I have to send a Heartbeat Message, at {0}",
DateTime.Now);
        SendHeartbeat();
        if (HistoryCache.Changes.Count > 0)
    }
}

```

```

    {
        foreach (var change in HistoryCache.Changes)
        {
            //SendHeartbeat();
            //SendData(change);
            SendDataHeartbeat(change);
        }
        HistoryCache.Changes.Clear(); //TODO
    }
}

private void SendHeartbeat()
{
    // Create a Message with Heartbeat
    Message m1 = new Message();

    Heartbeat heartbeat = new Heartbeat();
    EntityId id1 = EntityId.ENTITYID_UNKNOWN;
    EntityId id2 = EntityId.ENTITYID_UNKNOWN;

    heartbeat.readerId = id1;
    heartbeat.writerId = id2;
    heartbeat.firstSN = new SequenceNumber(10);
    heartbeat.lastSN = new SequenceNumber(20);
    heartbeat.count = 5;
    m1.SubMessages.Add(heartbeat);

    SendData(m1);
}

public void SendData(CacheChange<T> change)
{
    // Create a Message with InfoSource
    Message msg = new Message();

    EntityId readerId = EntityId.ENTITYID_UNKNOWN;
    EntityId writerId = change.WriterGuid.EntityId;
    SerializedPayload payload = new SerializedPayload();
    IoBuffer buff = IoBuffer.Allocate(1024);
    payload.DataEncapsulation = buff.EncapsuleCDRData(change.DataValue.Value,
BitConverter.IsLittleEndian ? ByteOrder.LittleEndian : ByteOrder.BigEndian);
    Data data = new Data(readerId, writerId, change.SequenceNumber.LongValue,
null, payload);
    msg.SubMessages.Add(data);

    // Write Message to bytes1 array
    SendData(msg);
}

public void SendDataHeartbeat(CacheChange<T> change)
{
    // Create a Message with InfoSource
    Message msg = new Message();
    EntityId readerId = EntityId.ENTITYID_UNKNOWN;
    EntityId writerId = change.WriterGuid.EntityId;
    SerializedPayload payload = new SerializedPayload();
    IoBuffer buff = IoBuffer.Allocate(1024);
    payload.DataEncapsulation = buff.EncapsuleCDRData(change.DataValue.Value,
BitConverter.IsLittleEndian ? ByteOrder.LittleEndian : ByteOrder.BigEndian);
    Data data = new Data(readerId, writerId, change.SequenceNumber.LongValue,
null, payload);
    msg.SubMessages.Add(data);
}

```

```

        Heartbeat heartbeat = new Heartbeat();
        heartbeat.readerId = readerId;
        heartbeat.writerId = writerId;
        heartbeat.firstSN = change.SequenceNumber;
        heartbeat.lastSN = change.SequenceNumber;
        heartbeat.count = 1;
        msg.SubMessages.Add(heartbeat);

        SendData(msg);
    }

/// <summary>
/// Writes a message to network
/// </summary>
/// <param name="msg"></param>
/// <returns></returns>
private void SendData(Message msg)
{
    trans.SendMessage(msg);
}
}
}

```

#### 7.1.1.5. RtpsStatelessReader.cs

```

using Doopec.Rtps.Messages;
using Doopec.Serializer;
using Doopec.Utils.Transport;
using log4net;
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Behavior;
using Rtps.Messages;
using Rtps.Messages.Types;
using Rtps.Structure;
using Rtps.Structure.Types;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Reflection;
using System.Text;
using Data = Rtps.Messages.Submessages.Data;
using DataObj = Rtps.Structure.Types.Data;

namespace Doopec.Rtps.Behavior
{
    public class RtpsStatelessReader<T> : StatelessReader<T>, IDisposable where T :
new()
    {
        protected static readonly ILog log =
 LogManager.GetLogger(MethodBase.GetCurrentMethod().DeclaringType);
        protected List<UDPReceiver> UDPReceivers { get; private set; }

        public RtpsStatelessReader(GUID guid)
            : base(guid)
        {
            Doopec.Serializer.Serializer.Initialize(typeof(T));
            UDPReceivers = new List<UDPReceiver>();
        }

        protected void InitReceivers()
        {
            foreach (var locator in MulticastLocatorList)

```

```

    {
        UDPReceiver rec = new UDPReceiver(locator, 1024);
        rec.ParticipantId = this.Guid;
        rec.MessageReceived += NewMessage;
        UDPReceivers.Add(rec);
    }

    foreach (var locator in UnicastLocatorList)
    {
        UDPReceiver rec = new UDPReceiver(locator, 1024);
        rec.ParticipantId = this.Guid;
        rec.MessageReceived += NewMessage;
        UDPReceivers.Add(rec);
    }
}

protected void StartReceivers()
{
    foreach (var rec in UDPReceivers)
    {
        rec.Start();
    }
}

protected virtual void NewMessage(object sender, RTPSMessageEventArgs e)
{
    Message msg = e.Message;
    log.DebugFormat("New Message has arrived from {0}",
e.Session.RemoteEndPoint);
    log.DebugFormat("Message Header: {0}", msg.Header);
    foreach (var submsg in msg.SubMessages)
    {
        switch (submsg.Kind)
        {
            case SubMessageKind.DATA:
                Data d = submsg as Data;
                log.DebugFormat("SubMessage Data: {0}", submsg.Kind);
                log.DebugFormat("The KeyFlag value state is: {0}",
d.HasKeyFlag);
                log.DebugFormat("The DataFlag value state is: {0}",
d.HasDataFlag);
                log.DebugFormat("The InlineQoSFlag value state is: {0}",
d.HasInlineQosFlag);
                log.DebugFormat("The EndiannessFlag value state is: {0}",
d.Header.Flags.IsLittleEndian);
                log.DebugFormat("The octetsToNextHeader value is: {0}",
d.Header.SubMessageLength);
                log.DebugFormat("The extraFlags value is: {0}",
d.ExtraFlags.Value);
                log.DebugFormat("The octetsToInlineQos value is: Aun no
logro");
                log.DebugFormat("The readerID is: {0}", d.ReaderId);
                log.DebugFormat("The writerID is: {0}", d.WriterId);
                log.DebugFormat("The writerSN is: {0}", d.WriterSN);

                IoBuffer buf =
IoBuffer.Wrap(d.SerializedPayload.DataEncapsulation.SerializedPayload);
                buf.Order = (d.Header.IsLittleEndian ?
ByteOrder.LittleEndian : ByteOrder.BigEndian);
                T obj = EncapsulationManager.Deserialize<T>(buf);
#endif
        }
    }
}

```

```
CacheChange<T> change = new CacheChange<T>(ChangeKind.ALIVE,
new GUID(msg.Header.GuidPrefix, d.WriterId), d.WriterSN, new DataObj(obj), new
InstanceHandle()); [REDACTED]
ReaderCache.AddChange(change);
#endif [REDACTED]
        break;
    default: [REDACTED]
        log.DebugFormat("SubMessage: {0}", submsg.Kind);
        break;
    }
}
}

public void Dispose()
{
    foreach (var rec in UDPReceivers)
    {
        rec.MessageReceived -= NewMessage;
        rec.Close(); [REDACTED]
        rec.Dispose();
    }
    UDPReceivers.Clear();
}
}
```

#### **7.1.1.6. RtpsStatelessWriter.cs**

```
using Doopec.Serializer;
using Doopec.Utils.Transport;
using Doopec.Encoders;
using log4net; [REDACTED]
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Behavior; [REDACTED]
using Rtps.Messages; [REDACTED]
using Rtps.Messages.Submessages;
using Rtps.Messages.Submessages.Elements;
using Rtps.Structure; [REDACTED]
using Rtps.Structure.Types;
using System; [REDACTED]
using System.Collections.Generic;
using System.Linq; [REDACTED]
using System.Reflection;
using System.Text;
using Data = Rtps.Messages.Submessages.Data;
using Doopec.Rtps.Messages; [REDACTED]
using Doopec.Serializer.Attributes;

namespace Doopec.Rtps.Behavior
{
    public class RtpsStatelessWriter<T> : StatelessWriter<T>, IDisposable where T : new()
    {
        protected static readonly ILog log =
LogManager.GetLogger(MethodBase.GetCurrentMethod().DeclaringType);
        protected List<UDPTransmitter> UDPTransmitters { get; private set; }
        private WriterWorker worker; [REDACTED]
        protected Encapsulation Scheme { get; set; }

        public RtpsStatelessWriter(GUID guid)
            : base(guid)
        {
            [REDACTED]
        }
    }
}
```

```

        Doopec.Serializer.Serializer.Initialize(typeof(T));
        UDPTransmitters = new List<UDPTransmitter>();
        Scheme = Encapsulation.CDR_BE;
    }

    protected void InitTransmitters()
    {
        foreach (var locator in MulticastLocatorList)
        {
            UDPTransmitter rec = new UDPTransmitter(locator, 1024);
            rec.ParticipantId = this.Guid;
            UDPTransmitters.Add(rec);
        }

        // TODO. Just for testing. I dont like so many messages
        //foreach (var locator in UnicastLocatorList)
        //{
        //    UDPTransmitter trans = new UDPTransmitter(locator, 1024);
        //    trans.ParticipantId = this.Guid;
        //    UDPTransmitters.Add(trans);
        //}
        worker = new WriterWorker(this.PeriodicWork);
    }

    protected void StartTransmitters()
    {
        foreach (var trans in UDPTransmitters)
        {
            trans.Start();
        }
        worker.Start((int)this.ResendDataPeriod.AsMillis());
    }

    protected virtual void PeriodicWork()
    {
        // the RTPS Writer to repeatedly announce the availability of data by
        sending a Heartbeat Message.
        log.DebugFormat("I have to send a Heartbeat Message, at {0}",
        DateTime.Now);
        SendHeartbeat();
        if (HistoryCache.Changes.Count > 0)
        {
            foreach (var change in HistoryCache.Changes)
            {
                //SendHeartbeat();
                //SendData(change);
                SendDataHeartbeat(change);
            }
            HistoryCache.Changes.Clear(); //TODO
        }
    }

    private void SendHeartbeat()
    {
        // Create a Message with Heartbeat
        Message m1 = new Message();

        Heartbeat heartbeat = new Heartbeat();
        EntityId id1 = EntityId.ENTITYID_UNKNOWN;
        EntityId id2 = EntityId.ENTITYID_PARTICIPANT;

        heartbeat.readerId = id1;
        heartbeat.writerId = id2;
        heartbeat.firstSN = new SequenceNumber(10);
    }
}

```

```

        heartbeat.lastSN = new SequenceNumber(20);
        heartbeat.count = 5;
        m1.SubMessages.Add(heartbeat);

    }

    public void SendData(CacheChange<T> change)
    {
        // Create a Message with InfoSource
        Message msg = new Message();
        EntityId readerId = EntityId.ENTITYID_UNKNOWN;
        EntityId writerId = change.WriterGuid.EntityId;
        SerializedPayload payload = new SerializedPayload();
        IoBuffer buff = IoBuffer.Allocate(1024);

        payload.DataEncapsulation =
EncapsulationManager.Serialize<T>((T)change.MaxValue.Value, Scheme);
        Data data = new Data(readerId, writerId, change.SequenceNumber.LongValue,
null, payload);
        msg.SubMessages.Add(data);

        // Write Message to bytes1 array
        SendData(msg);
    }

    public void SendDataHeartbeat(CacheChange<T> change)
    {
        // Create a Message with InfoSource
        Message msg = new Message();
        EntityId readerId = EntityId.ENTITYID_UNKNOWN;
        EntityId writerId = change.WriterGuid.EntityId;
        SerializedPayload payload = new SerializedPayload();
        IoBuffer buff = IoBuffer.Allocate(1024);
        payload.DataEncapsulation = buff.EncapsuleCDRData(change.MaxValue.Value,
BitConverter.IsLittleEndian ? ByteOrder.LittleEndian : ByteOrder.BigEndian);
        Data data = new Data(readerId, writerId, change.SequenceNumber.LongValue,
null, payload);
        msg.SubMessages.Add(data);

        Heartbeat heartbeat = new Heartbeat();
        heartbeat.readerId = readerId;
        heartbeat.writerId = writerId;
        heartbeat.firstSN = change.SequenceNumber;
        heartbeat.lastSN = change.SequenceNumber;
        heartbeat.count = 1;
        msg.SubMessages.Add(heartbeat);

        SendData(msg);
    }

    /// <summary>
    /// Writes a message to network
    /// </summary>
    /// <param name="msg"></param>
    /// <returns></returns>
    private void SendData(Message msg)
    {
        foreach (var trans in UDPTransmitters)
            trans.SendMessage(msg);
    }
}

```

```
public void Dispose()
{
    worker.End();
    foreach (var trans in UDPTransmitters)
    {
        trans.Close();
        trans.Dispose();
    }
    UDPTransmitters.Clear();
}
```

### **7.1.1.7. WriterWorker.cs**

```
using log4net;
using Doopec.Rtps.Utils;
using Doopec.Utils.Transport;
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages;
using Rtps.Messages.Submessages;
using Rtps.Messages.Submessages.Elements;
using Rtps.Structure;
using Rtps.Structure.Types;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Reflection;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

namespace Doopec.Rtps.Behavior
{
    public class WriterWorker : PeriodicWorker
    {
        private static readonly ILog log =
LogManager.GetLogger(MethodBase.GetCurrentMethod().DeclaringType);

        public delegate void PeriodicWorkDelegate();

        private PeriodicWorkDelegate periodicWork;

        public WriterWorker()
        {
        }

        public override void End()
        {

        }

        public WriterWorker(PeriodicWorkDelegate periodicWork)
        {
            this.periodicWork = periodicWork;
        }

        public override void DoPeriodicWork()
        {
            base.DoPeriodicWork();
            if (periodicWork != null)
                periodicWork();
        }
    }
}
```

```
[REDACTED]
```

```
[REDACTED]
}
```

### 7.1.2. RtpsTransport

#### 7.1.2.1. RtpsDiscovery.cs

```
using Doopec.Rtps.SharedMem;
using log4net;
using Rtps.Structure;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Reflection;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

namespace Doopec.Rtps.RtpsTransport
{
    public class RtpsDiscovery : IRtpsDiscovery
    {
        private static readonly ILog log =
LogManager.GetLogger(MethodBase.GetCurrentMethod().DeclaringType);

        private List<Participant> participants = new List<Participant>();
        private List<Endpoint> endpoints = new List<Endpoint>();

        public event DiscoveryEventHandler ParticipantDiscovery;

        public event DiscoveryEventHandler EndpointDiscovery;

        public IList<Participant> Participants
        {
            get { return participants.AsReadOnly(); }
        }

        public IList<Endpoint> Endpoints
        {
            get { return endpoints.AsReadOnly(); }
        }

        public void RegisterParticipant(Participant participant)
        {
            if (participant != null)
            {
                participants.Add(participant);
                DiscoveryEventArgs dea = new DiscoveryEventArgs();
                dea.Reason = EventReason.NEW_PARTICIPANT;
                dea.EventData = participant;
                NotifyParticipantChanges(dea);
            }
        }

        public void UnregisterParticipant(Participant participant)
        {
            if (participant != null)
            {
[REDACTED]
```

```

        participants.Remove(participant);
        DiscoveryEventArgs dea = new DiscoveryEventArgs();
        dea.Reason = EventReason.DELETED_PARTICIPANT;
        dea.EventData = participant;
        NotifyParticipantChanges(dea);
    }
}

public void RegisterEndpoint(Endpoint endpoint)
{
    if (endpoint != null)
    {
        endpoints.Add(endpoint);
        DiscoveryEventArgs dea = new DiscoveryEventArgs();
        dea.Reason = EventReason.NEW_ENDPOINT;
        dea.EventData = endpoint;
        NotifyEndpointsChanges(dea);
    }
}

public void UnregisterEndpoint(Endpoint endpoint)
{
    if (endpoint != null)
    {
        endpoints.Remove(endpoint);
        DiscoveryEventArgs dea = new DiscoveryEventArgs();
        dea.Reason = EventReason.DELETED_ENDPOINT;
        dea.EventData = endpoint;
        NotifyEndpointsChanges(dea);
    }
}

private void NotifyParticipantChanges(DiscoveryEventArgs dea)
{
    log.Debug("The information about Participants has changed");
    if (ParticipantDiscovery != null)
    {
        ParticipantDiscovery(this, dea);
    }
}

private void NotifyEndpointsChanges(DiscoveryEventArgs dea)
{
    log.Debug("The information about Endpoints has changed");
    if (EndpointDiscovery != null)
    {
        EndpointDiscovery(this, dea);
    }
}
}

```

### 7.1.2.2. RtpsEngine.cs

```

using Doopec.Configuration;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Configuration;

namespace Doopec.Rtps.RtpsTransport
{
    public static class RtpsEngineFactory
    {
}

```

```

    {
        private static IRtpsEngine theInstance;

        public static IRtpsEngine Instance
        {
            get
            {
                if (theInstance == null)
                { theInstance = RtpsEngineFactory.CreateEngine(null); }
                return theInstance;
            }
        }
    }

    public static IRtpsEngine CreateEngine(IDictionary<string, Object>
environment)
    {
        DDSConfigurationSection ddsConfig =
Doopec.Configuration.DDSConfigurationSection.Instance;
        RTPSConfigurationSection rtpsConfig =
Doopec.Configuration.RTPSConfigurationSection.Instance;
        string transportProfile = ddsConfig.Domains[0].TransportProfile.Name;
        string className = rtpsConfig.Transports[transportProfile].Type;
        if (string.IsNullOrWhiteSpace(className))
        {
            // no implementation class name specified
            throw new ApplicationException("Please Set the RTPS engine type
property in the settings.");
        }

        Type ctxClass = Type.GetType(className, true);

        // --- Instantiate new object --- //
        try
        {
            // First, try a constructor that will accept the environment.
            object newInstance = Activator.CreateInstance(ctxClass, environment);
            if (newInstance != null)
                return (IRtpsEngine)newInstance;
        }
        catch (Exception)
        {
            /* No Map constructor found; try a no-argument constructor
             * instead.
             */
            /* Get the constructor and call it explicitly rather than
             * calling Class.newInstance(). The latter propagates all
             * exceptions, even checked ones, complicating error handling
             * for us and the user.
             */
            object newInstance = Activator.CreateInstance(ctxClass);
            return (IRtpsEngine)newInstance;
        }
        throw new ApplicationException("Exception building a RTPS engine using " +
className);
    }
}

public class RtpsEngine : IRtpsEngine
{
    protected RtpsDiscovery discoveryModule = new RtpsDiscovery();
}

```

```

        public IRtpsDiscovery DiscoveryModule
    {
        get { return discoveryModule; }
    }
}

```

### 7.1.3. Encoders

#### 7.1.3.1. AckNackEncoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class AckNackEncoder
    {
        public static void PutAckNack(this IoBuffer buffer, AckNack obj)
        {
            buffer.PutEntityId(obj.ReaderId);
            buffer.PutEntityId(obj.WriterId);
            buffer.PutSequenceNumberSet(obj.ReaderSNState);
            buffer.PutInt32(obj.Count);
        }

        public static AckNack GetAckNack(this IoBuffer buffer)
        {
            AckNack obj = new AckNack();
            buffer.GetAckNack(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetAckNack(this IoBuffer buffer, ref AckNack obj)
        {
            obj.ReaderId = buffer.GetEntityId();
            obj.WriterId = buffer.GetEntityId();
            obj.ReaderSNState = buffer.GetSequenceNumberSet();
            obj.Count = buffer.GetInt32();
        }
    }
}

```

#### 7.1.3.2. DataFragEncoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;
using System;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class DataFragEncoder
    {
}

```

```

    {
        public static void PutDataFrag(this IoBuffer buffer, DataFrag obj)
        {
            buffer.PutInt16(obj.ExtraFlags);

            short octets_to_inline_qos = 4 + 4 + 8 + 4 + 2 + 2 + 4;
            buffer.PutInt16(octets_to_inline_qos);

            buffer.PutEntityId(obj.ReaderId);
            buffer.PutEntityId(obj.WriterId);
            buffer.PutSequenceNumber(obj.WriterSequenceNumber);

            buffer.PutInt32(obj.FragmentStartingNumber);
            buffer.PutInt16((short)obj.FragmentsInSubmessage);
            buffer.PutInt16((short)obj.FragmentSize);
            buffer.PutInt32(obj.SampleSize);

            if (obj.HasInlineQosFlag)
            {
                buffer.PutParameterList(obj.ParameterList);
            }

            buffer.Put(obj.SerializedPayload); // TODO: check this
        }
    }

    public static DataFrag GetDataFrag(this IoBuffer buffer)
    {
        DataFrag obj = new DataFrag();
        buffer.GetDataFrag(ref obj);
        return obj;
    }

    public static void GetDataFrag(this IoBuffer buffer, ref DataFrag obj)
    {
        int start_count = buffer.Position; // start of bytes Read so far from the
                                         // beginning

        obj.ExtraFlags = (short)buffer.GetInt16();
        int octetsToInlineQos = buffer.GetInt16() & 0xffff;

        int currentCount = buffer.Position; // count bytes to inline qos

        obj.ReaderId = buffer.GetEntityId();
        obj.WriterId = buffer.GetEntityId();
        obj.WriterSequenceNumber = buffer.GetSequenceNumber();

        obj.FragmentStartingNumber = buffer.GetInt32(); // ulong
        obj.FragmentsInSubmessage = buffer.GetInt16(); // ushort
        obj.FragmentSize = buffer.GetInt16(); // ushort
        obj.SampleSize = buffer.GetInt32(); // ulong

        int bytesRead = buffer.Position - currentCount;
        int unknownOctets = octetsToInlineQos - bytesRead;

        for (int i = 0; i < unknownOctets; i++)
        {
            buffer.Get(); // Skip unknown octets, @see 9.4.5.3.3 octetsToInlineQos
        }

        if (obj.HasInlineQosFlag)
        {
            obj.ParameterList = buffer.GetParameterList();
        }
    }
}

```

```
        }

        int end_count = buffer.Position; // end of bytes Read so far from the
beginning [REDACTED]
        if (obj.Header.SubMessageLength != 0)
        {
            [REDACTED]
            obj.SerializedPayload = new byte[obj.Header.SubMessageLength -
(end_count - start_count)];
            [REDACTED]
        }
        else
        { // SubMessage is the last one. Rest of the bytes are Read.
            // @see 8.3.3.2.3 [REDACTED]
            obj.SerializedPayload = new byte[buffer.Remaining];
        }
    }

    buffer.Get(obj.SerializedPayload, 0, obj.SerializedPayload.Length);

}
}
```

### **7.1.3.3. *DataSubMessageEncoder.cs***

```
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages;
using Rtps.Messages.Submessages;
using Rtps.Messages.Submessages.Elements;
using System;
using Doopec.Utils.Network.Encoders;
using Doopec.Rtps.Messages;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class DataSubMessageEncoder
    {
        public static void PutDataSubMessage(this IoBuffer buffer, Data obj)
        {
            buffer.PutInt16(obj.ExtraFlags.Value);
            short octetsToInlineQos = 0;
            if (obj.HasInlineQosFlag)
            {
                octetsToInlineQos = 4 + 4 + 8; // EntityId.LENGTH + EntityId.LENGTH +
SequenceNumber.LENGTH;
            }
            buffer.PutInt16(octetsToInlineQos);
            buffer.PutEntityId(obj.ReaderId);
            buffer.PutEntityId(obj.WriterId);
            buffer.PutSequenceNumber(obj.WriterSN);
            if (obj.HasInlineQosFlag)
            {
                buffer.PutParameterList(obj.InlineQos);
            }

            if (obj.HasDataFlag || obj.HasKeyFlag)
            {
                buffer.Align(4);
                buffer.Put(obj.SerializedPayload.DataEncapsulation.SerializedPayload);
            }
        }

        public static Data GetDataSubMessage(this IoBuffer buffer)
        {
            Data obj = new Data();

```

```

        buffer.GetDataSubMessage(ref obj);
        return obj;
    }

    public static void GetDataSubMessage(this IoBuffer buffer, ref Data obj)
    {
        if (obj.HasDataFlag && obj.HasKeyFlag)
        {
            // Should we just ignore this message instead
            throw new ApplicationException(
                "This version of protocol does not allow Data submessage to
contain both serialized data and serialized key (9.4.5.3.1)");
        }

        int start_count = buffer.Position; // start of bytes Read so far from the
        // beginning
        Flags flgs = new Flags();
        flgs.Value = (byte)buffer.GetInt16();
        obj.ExtraFlags = flgs;
        int octetsToInlineQos = buffer.GetInt16() & 0xffff;

        int currentCount = buffer.Position; // count bytes to inline qos

        obj.ReaderId = buffer.GetEntityId();
        obj.WriterId = buffer.GetEntityId();
        obj.WriterSN = buffer.GetSequenceNumber();

        int bytesRead = buffer.Position - currentCount;
        int unknownOctets = octetsToInlineQos - bytesRead;

        for (int i = 0; i < unknownOctets; i++)
        {
            // TODO: Instead of looping, we should do just
            // newPos = bb.getBuffer.position() + unknownOctets or something
            // like that
            buffer.Get(); // Skip unknown octets, @see 9.4.5.3.3
            // octetsToInlineQos
        }

        if (obj.HasInlineQosFlag)
        {
            obj.InlineQos = buffer.GetParameterList();
        }

        if (obj.HasDataFlag || obj.HasKeyFlag)
        {
            buffer.Align(4); // Each submessage is aligned on 32-bit boundary,
@see
            // 9.4.1 Overall Structure
            int end_count = buffer.Position; // end of bytes Read so far from the
beginning
            int length;

            if (obj.Header.SubMessageLength != 0)
            {
                length = obj.Header.SubMessageLength - (end_count - start_count);
            }
            else
            {
                // SubMessage is the last one. Rest of the bytes are Read.
                // @see 8.3.3.2.3
                length = buffer.Remaining;
            }
        }
    }
}

```

```
        }
        obj.SerializedPayload = new SerializedPayload();
        obj.SerializedPayload.DataEncapsulation =
EncapsulationManager.Deserialize(buffer, length);
    }
}
```

} }

#### **7.1.3.4. *EncapsulationSchemeEncoder.cs***

```
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages;
using Rtps.Messages.Submessages.Elements;
using Rtps.Messages.Types;
using Rtps.Structure.Types;
using System;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class EncapsulationSchemeEncoder
    {
        public static void PutEncapsulationScheme(this IoBuffer buffer,
EncapsulationScheme msg)
        {
            buffer.Put(msg.B0);
            buffer.Put(msg.B1);
            buffer.Put(msg.B2);
            buffer.Put(msg.B3);
        }

        public static EncapsulationScheme GetEncapsulationScheme(this IoBuffer buffer)
        {
            EncapsulationScheme obj = new EncapsulationScheme();
            obj.B0 = buffer.Get();
            obj.B1 = buffer.Get();
            obj.B2 = buffer.Get();
            obj.B3 = buffer.Get();
            return obj;
        }

        public static void GetEncapsulationScheme(this IoBuffer buffer, ref
EncapsulationScheme obj)
        {
            obj.B0 = buffer.Get();
            obj.B1 = buffer.Get();
            obj.B2 = buffer.Get();
            obj.B3 = buffer.Get();
        }
    }
}
```

### 7.1.3.5. EntityIdEncoder.cs

```
using Doopec.Serializer;
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Structure.Types;
using System.Reflection;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
```

```

public static class EntityIdEncoder
{
    public static void PutEntityId(this IoBuffer buffer, EntityId obj)
    {
        buffer.Put(obj.EntityKey);
        buffer.Put((byte)obj.TypeID);
    }
    public static void WriteEntityId(IoBuffer buffer, EntityId obj)
    {
        buffer.Put(obj.EntityKey);
        buffer.Put((byte)obj.TypeID);
    }
    public static EntityId GetEntityId(this IoBuffer buffer)
    {
        EntityId obj = new EntityId();
        buffer.GetEntityId(ref obj);
        return obj;
    }

    public static void GetEntityId(this IoBuffer buffer, ref EntityId obj)
    {
        buffer.Get(obj.EntityKey, 0, 3);
        obj.TypeID = (EntityKinds)buffer.Get();
    }
    public static void ReadEntityId(IoBuffer buffer, ref EntityId obj)
    {
        if (obj == null)
            obj = new EntityId();

        buffer.Get(obj.EntityKey, 0, 3);
        obj.TypeID = (EntityKinds)buffer.Get();
    }
}

public class EntityIdSerializer : IStaticTypeSerializer
{
    delegate void WriterDelegate(IoBuffer buffer, EntityId obj);
    delegate void ReaderDelegate(IoBuffer buffer, ref EntityId obj);

    public void GetStaticMethods(System.Type type, out MethodInfo writer, out
MethodInfo reader)
    {
        WriterDelegate writerDelegate = EntityIdEncoder.WriteEntityId;
        ReaderDelegate readerDelegate = EntityIdEncoder.ReadEntityId;
        writer = writerDelegate.Method;
        reader = readerDelegate.Method;
    }

    public bool Handles(System.Type type)
    {
        return type == typeof(EntityId);
    }

    public System.Collections.Generic.IEnumerable<System.Type>
GetSubtypes(System.Type type)
    {
        yield break;
    }
}

```

#### 7.1.3.6. GapEncoder.cs

```
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class GapEncoder
    {
        public static void PutGap(this IoBuffer buffer, Gap obj)
        {
            buffer.PutEntityId(obj.ReaderId);
            buffer.PutEntityId(obj.WriterId);
            buffer.PutSequenceNumber(obj.GapStart);
            buffer.PutSequenceNumberSet(obj.GapList);
        }

        public static Gap GetGap(this IoBuffer buffer)
        {
            Gap obj = new Gap();
            buffer.GetGap(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetGap(this IoBuffer buffer, ref Gap obj)
        {
            obj.readerId = buffer.GetEntityId();
            obj.writerId = buffer.GetEntityId();
            obj.gapStart = buffer.GetSequenceNumber();
            obj.gapList = buffer.GetSequenceNumberSet();
        }
    }
}
```

#### 7.1.3.7. GuidEncoder.cs

```
using Doopec.Serializer;
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Structure.Types;
using System.Reflection;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class GUIDEncoder
    {
        public static void PutGUID(this IoBuffer buffer, GUID obj)
        {
            buffer.PutGuidPrefix(obj.Prefix);
            buffer.PutEntityId(obj.EntityId);
        }

        public static void WriteGUID(IoBuffer buffer, GUID obj)
        {
            buffer.PutGuidPrefix(obj.Prefix);
            buffer.PutEntityId(obj.EntityId);
        }

        public static GUID GetGUID(this IoBuffer buffer)
        {
            GUID obj = new GUID();
```

```

        obj.Prefix = buffer.GetGuidPrefix();
        obj.EntityId = buffer.GetEntityId();
        return obj;
    }

    public static void GetGUID(this IoBuffer buffer, ref GUID obj)
    {
        obj.Prefix = buffer.GetGuidPrefix();
        obj.EntityId = buffer.GetEntityId();
    }

    public static void ReadGUID(IoBuffer buffer, ref GUID obj)
    {
        if (obj == null)
            obj = new GUID();
        obj.Prefix = buffer.GetGuidPrefix();
        obj.EntityId = buffer.GetEntityId();
    }
}

public class GUIDSerializer : IStaticTypeSerializer
{
    delegate void WriterDelegate(IoBuffer buffer, GUID obj);
    delegate void ReaderDelegate(IoBuffer buffer, ref GUID obj);

    public void GetStaticMethods(System.Type type, out MethodInfo writer, out
MethodInfo reader)
    {
        WriterDelegate writerDelegate = GUIDEncoder.WriteGUID;
        ReaderDelegate readerDelegate = GUIDEncoder.ReadGUID;
        writer = writerDelegate.Method;
        reader = readerDelegate.Method;
    }

    public bool Handles(System.Type type)
    {
        return type == typeof(GUID);
    }

    public System.Collections.Generic.IEnumerable<System.Type>
GetSubtypes(System.Type type)
    {
        yield break;
    }
}

```

### 7.1.3.8. GuidPrefixEncoder.cs

```

using Doopec.Serializer;
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Structure.Types;
using System.Reflection;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class GuidPrefixEncoder
    {
        public static void PutGuidPrefix(this IoBuffer buffer, GuidPrefix obj)
        {
            buffer.Put(obj.Prefix);
        }
    }
}

```

```

    public static void WriteGuidPrefix(IoBuffer buffer, GuidPrefix obj)
    {
        buffer.Put(obj.Prefix);
    }

    public static GuidPrefix GetGuidPrefix(this IoBuffer buffer)
    {
        GuidPrefix obj = new GuidPrefix();
        buffer.GetGuidPrefix(ref obj);
        return obj;
    }

    public static void GetGuidPrefix(this IoBuffer buffer, ref GuidPrefix obj)
    {
        buffer.Get(obj.Prefix, 0, GuidPrefix.GUID_PREFIX_SIZE);
    }

    public static void ReadGuidPrefix(IoBuffer buffer, ref GuidPrefix obj)
    {
        buffer.Get(obj.Prefix, 0, GuidPrefix.GUID_PREFIX_SIZE);
    }
}

public class GuidPrefixSerializer : IStaticTypeSerializer
{
    delegate void WriterDelegate(IoBuffer buffer, GuidPrefix obj);
    delegate void ReaderDelegate(IoBuffer buffer, ref GuidPrefix obj);

    public void GetStaticMethods(System.Type type, out MethodInfo writer, out MethodInfo reader)
    {
        WriterDelegate writerDelegate = GuidPrefixEncoder.WriteGuidPrefix;
        ReaderDelegate readerDelegate = GuidPrefixEncoder.ReadGuidPrefix;
        writer = writerDelegate.Method;
        reader = readerDelegate.Method;
    }
}

public bool Handles(System.Type type)
{
    return type == typeof(GuidPrefix);
}

GetSubtypes(System.Type type)
{
    yield break;
}
}

```

### 7.1.3.9. HeaderEncoder.cs

```

using Doopec.Serializer;
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Structure.Types;
using System.Reflection;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class GuidPrefixEncoder
    {
        public static void PutGuidPrefix(this IoBuffer buffer, GuidPrefix obj)

```

```

        {
            buffer.Put(obj.Prefix);
        }
    public static void WriteGuidPrefix(IoBuffer buffer, GuidPrefix obj)
    {
        buffer.Put(obj.Prefix);
    }

    public static GuidPrefix GetGuidPrefix(this IoBuffer buffer)
    {
        GuidPrefix obj = new GuidPrefix();
        buffer.GetGuidPrefix(ref obj);
        return obj;
    }

    public static void GetGuidPrefix(this IoBuffer buffer, ref GuidPrefix obj)
    {
        buffer.Get(obj.Prefix, 0, GuidPrefix.GUID_PREFIX_SIZE);
    }

    public static void ReadGuidPrefix(IoBuffer buffer, ref GuidPrefix obj)
    {
        buffer.Get(obj.Prefix, 0, GuidPrefix.GUID_PREFIX_SIZE);
    }

    public class GuidPrefixSerializer : IStaticTypeSerializer
    {
        delegate void WriterDelegate(IoBuffer buffer, GuidPrefix obj);
        delegate void ReaderDelegate(IoBuffer buffer, ref GuidPrefix obj);

        public void GetStaticMethods(System.Type type, out MethodInfo writer, out MethodInfo reader)
        {
            WriterDelegate writerDelegate = GuidPrefixEncoder.WriteGuidPrefix;
            ReaderDelegate readerDelegate = GuidPrefixEncoder.ReadGuidPrefix;
            writer = writerDelegate.Method;
            reader = readerDelegate.Method;
        }

        public bool Handles(System.Type type)
        {
            return type == typeof(GuidPrefix);
        }

        public System.Collections.Generic.IEnumerable<System.Type>
GetSubtypes(System.Type type)
        {
            yield break;
        }
    }
}

```

#### 7.1.3.10. HeartbeatEncoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class HeartbeatEncoder
    {

```

```

public static void PutHeartbeat(this IoBuffer buffer, Heartbeat obj)
{
    buffer.PutEntityId(obj.readerId);
    buffer.PutEntityId(obj.writerId);
    buffer.PutSequenceNumber(obj.firstSN);
    buffer.PutSequenceNumber(obj.lastSN);
    buffer.PutInt32(obj.count);
}

public static Heartbeat GetHeartbeat(this IoBuffer buffer)
{
    Heartbeat obj = new Heartbeat();
    buffer.GetHeartbeat(ref obj);
    return obj;
}

public static void GetHeartbeat(this IoBuffer buffer, ref Heartbeat obj)
{
    obj.readerId = buffer.GetEntityId();
    obj.writerId = buffer.GetEntityId();
    obj.firstSN = buffer.GetSequenceNumber();
    obj.lastSN = buffer.GetSequenceNumber();
    obj.count = buffer.GetInt32();
}
}

```

#### 7.1.3.11. HeartbeatFragEncoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class HeartbeatFragEncoder
    {
        public static void PutHeartbeatFrag(this IoBuffer buffer, HeartbeatFrag obj)
        {
            buffer.PutEntityId(obj.ReaderId);
            buffer.PutEntityId(obj.WriterId);
            buffer.PutSequenceNumber(obj.WriterSequenceNumber);
            buffer.PutInt32(obj.LastFragmentNumber);
            buffer.PutInt32(obj.Count);
        }

        public static HeartbeatFrag GetHeartbeatFrag(this IoBuffer buffer)
        {
            HeartbeatFrag obj = new HeartbeatFrag();
            buffer.GetHeartbeatFrag(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetHeartbeatFrag(this IoBuffer buffer, ref HeartbeatFrag
obj)
        {
            obj.ReaderId = buffer.GetEntityId();
            obj.WriterId = buffer.GetEntityId();
            obj.WriterSequenceNumber = buffer.GetSequenceNumber();
            obj.LastFragmentNumber = buffer.GetInt32();
            obj.Count = buffer.GetInt32();
        }
    }
}

```

```
{}
```

#### 7.1.3.12. InfoDestinationEncoder.cs

```
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class InfoDestinationEncoder
    {
        public static void PutInfoDestination(this IoBuffer buffer, InfoDestination msg)
        {
            buffer.PutGuidPrefix(msg.GuidPrefix);
        }

        public static InfoDestination GetInfoDestination(this IoBuffer buffer)
        {
            InfoDestination obj = new InfoDestination();
            buffer.GetInfoDestination(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetInfoDestination(this IoBuffer buffer, ref InfoDestination obj)
        {
            obj.GuidPrefix = buffer.GetGuidPrefix();
        }
    }
}
```

#### 7.1.3.13. InfoReplyEncoder.cs

```
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class InfoDestinationEncoder
    {
        public static void PutInfoDestination(this IoBuffer buffer, InfoDestination msg)
        {
            buffer.PutGuidPrefix(msg.GuidPrefix);
        }

        public static InfoDestination GetInfoDestination(this IoBuffer buffer)
        {
            InfoDestination obj = new InfoDestination();
            buffer.GetInfoDestination(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetInfoDestination(this IoBuffer buffer, ref InfoDestination obj)
        {
            obj.GuidPrefix = buffer.GetGuidPrefix();
        }
    }
}
```

}

#### 7.1.3.14. InfoReplyIp4Encoder.cs

```
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class InfoReplyIp4Encoder
    {
        public static void PutInfoReplyIp4(this IoBuffer buffer, InfoReplyIp4 obj)
        {
            buffer.PutLocatorUDPV4(obj.UnicastLocator);
            buffer.PutLocatorUDPV4(obj.MulticastLocator);
        }

        public static InfoReplyIp4 GetInfoReplyIp4(this IoBuffer buffer)
        {
            InfoReplyIp4 obj = new InfoReplyIp4();
            buffer.GetInfoReplyIp4(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetInfoReplyIp4(this IoBuffer buffer, ref InfoReplyIp4 obj)
        {
            obj.UnicastLocator = buffer.GetLocatorUDPV4();
            obj.MulticastLocator = buffer.GetLocatorUDPV4();
        }
    }
}
```

#### 7.1.3.15. InfoSourceEncoder.cs

```
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class InfoSourceEncoder
    {
        public static void PutInfoSource(this IoBuffer buffer, InfoSource obj)
        {
            buffer.PutInt64(0);
            buffer.PutProtocolVersion(obj.ProtocolVersion);
            buffer.PutVendorId(obj.VendorId);
            buffer.PutGuidPrefix(obj.GuidPrefix);
        }

        public static InfoSource GetInfoSource(this IoBuffer buffer)
        {
            InfoSource obj = new InfoSource();
            buffer.GetInfoSource(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetInfoSource(this IoBuffer buffer, ref InfoSource obj)
        {
        }
    }
}
```

```

        buffer.GetInt64(); // unused

        obj.ProtocolVersion = buffer.GetProtocolVersion();
        obj.VendorId = buffer.GetVendorId();
        obj.GuidPrefix = buffer.GetGuidPrefix();
    }
}

```

#### 7.1.3.16. InfoTimestampEncoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class InfoTimestampEncoder
    {
        public static void PutInfoTimestamp(this IoBuffer buffer, InfoTimestamp obj)
        {
            if (!obj.HasInvalidateFlag)
            {
                buffer.PutTime(obj.TimeStamp);
            }
        }

        public static InfoTimestamp GetInfoTimestamp(this IoBuffer buffer)
        {
            InfoTimestamp obj = new InfoTimestamp();
            buffer.GetInfoTimestamp(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetInfoTimestamp(this IoBuffer buffer, ref InfoTimestamp
obj)
        {
            if (!obj.HasInvalidateFlag)
            {
                obj.TimeStamp = buffer.GetTime();
            }
        }
    }
}

```

#### 7.1.3.17. LocatorEncoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class InfoTimestampEncoder
    {
        public static void PutInfoTimestamp(this IoBuffer buffer, InfoTimestamp obj)
        {
            if (!obj.HasInvalidateFlag)
            {
                buffer.PutTime(obj.TimeStamp);
            }
        }

        public static InfoTimestamp GetInfoTimestamp(this IoBuffer buffer)
        {

```

```

    {
        InfoTimestamp obj = new InfoTimestamp();
        buffer.GetInfoTimestamp(ref obj);
        return obj;
    }

    public static void GetInfoTimestamp(this IoBuffer buffer, ref InfoTimestamp
obj)
    {
        if (!obj.HasInvalidateFlag)
        {
            obj.TimeStamp = buffer.GetTime();
        }
    }
}

```

#### 7.1.3.18. LocatorUDPV4Encoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages.Elements;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class LocatorUDPV4Encoder
    {
        public static void PutLocatorUDPV4(this IoBuffer buffer, LocatorUDPV4 obj)
        {
            buffer.PutInt32(obj.Port);
            buffer.PutInt32(obj.Address);
        }

        public static LocatorUDPV4 GetLocatorUDPV4(this IoBuffer buffer)
        {
            LocatorUDPV4 obj = new LocatorUDPV4();
            buffer.GetLocatorUDPV4(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetLocatorUDPV4(this IoBuffer buffer, ref LocatorUDPV4 obj)
        {
            obj.Port = buffer.GetInt32();
            obj.Address = buffer.GetInt32();
        }
    }
}

```

#### 7.1.3.19. MessageEncoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Mina.Core.Session;
using Mina.Filter.Codec;
using Rtps.Messages;
using System;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public class MessageEncoder : IProtocolEncoder
    {

        public void Encode(IoSession session, object message, IProtocolEncoderOutput
output)
    }
}

```

```

    {
        Message msg = (Message)message;
        IoBuffer buffer = IoBuffer.Allocate(1024);
        buffer.AutoExpand = true;
        buffer.PutMessage(msg);
        buffer.Flip();
        output.Write(buffer);
    }

    public void Dispose(IoSession session)
    {
        // nothing to Dispose
    }
}

public class MessageDecoder : CumulativeProtocolDecoder
{
    protected override Boolean DoDecode(IoSession session, IoBuffer input,
IProtocolDecoderOutput output)
    {
        if (input.Remaining >= 4)
        {
            Message request = input.GetMessage();
            output.Write(request);
            return true;
        }
        else
        {
            return false;
        }
    }
}

public class MessageCodecFactory : IProtocolCodecFactory
{
    public static MessageEncoder encoder = new MessageEncoder();
    public static MessageDecoder decoder = new MessageDecoder();

    public IProtocolEncoder GetEncoder(IoSession session)
    {
        return encoder;
    }

    public IProtocolDecoder GetDecoder(IoSession session)
    {
        return decoder;
    }
}

```

#### 7.1.3.20. *MessageStaticEncoder*

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{

```

```

public static class MessageStaticEncoder
{
    public static void PutMessage(this IoBuffer buffer, Message msg)
    {
        buffer.PutHeader(msg.Header);
        int position = 0;
        int subMessageCount = 0;
        foreach (SubMessage submsg in msg.SubMessages)
        {
            int subMsgStartPosition = buffer.Position;
            position = buffer.PutSubMessage(submsg);
            subMessageCount++;
        }
        // Length of last submessage is 0, @see 8.3.3.2.3 submessageLength
        if (subMessageCount > 0)
            buffer.PutInt16(position - 2, (short)0);
    }

    public static Message GetMessage(this IoBuffer buffer)
    {
        Message obj = new Message();
        buffer.GetMessage(ref obj);
        return obj;
    }

    public static void GetMessage(this IoBuffer buffer, ref Message obj)
    {
        ByteOrder byteOrder = buffer.Order;
        buffer.Order = ByteOrder.LittleEndian;
        obj.Header = buffer.GetHeader();
        while (buffer.HasRemaining)
        {
            SubMessage submsg = buffer.GetSubMessage();
            obj.SubMessages.Add(submsg);
        }
        buffer.Order = byteOrder;
    }
}

```

### 7.1.3.21. NackFragEncoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class NackFragEncoder
    {
        public static void PutNackFrag(this IoBuffer buffer, NackFrag obj)
        {
            buffer.PutEntityId(obj.ReaderId);
            buffer.PutEntityId(obj.WriterId);
            buffer.PutSequenceNumber(obj.WriterSequenceNumber);
            buffer.PutSequenceNumberSet(obj.FragmentNumberState);
            buffer.PutInt32(obj.Count);
        }

        public static NackFrag GetNackFrag(this IoBuffer buffer)
        {
            NackFrag obj = new NackFrag();
            buffer.GetNackFrag(ref obj);
        }
    }
}

```

```
        return obj;
    }

    public static void GetNackFrag(this IoBuffer buffer, ref NackFrag obj)
    {
        obj.ReaderId = buffer.GetEntityId();
        obj.WriterId = buffer.GetEntityId();
        obj.WriterSequenceNumber = buffer.GetSequenceNumber();
        obj.FragmentNumberState = buffer.GetSequenceNumberSet();
        obj.Count = buffer.GetInt32();
    }
}
```

### 7.1.3.22. PadEncoder.cs

```
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class PadEncoder
    {
        public static void PutPad(this IoBuffer buffer, Pad obj)
        {
            buffer.Put(obj.Bytes);
        }

        public static Pad GetPad(this IoBuffer buffer)
        {
            Pad obj = new Pad();
            buffer.GetPad(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetPad(this IoBuffer buffer, ref Pad obj)
        {
            obj.Bytes = new byte[buffer.Remaining];
            buffer.Get(obj.Bytes, 0, obj.Bytes.Length);
        }
    }
}
```

### **7.1.3.23. ParameterEncoder.cs**

```
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages.Elements;
using Rtps.Messages.Types; [REDACTED]
using Doopec.Utils.Network.Encoders;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{ [REDACTED]
    public static class ParameterEncoder
    { [REDACTED]
        public static void PutParameter(this IoBuffer buffer, Parameter obj)
        { [REDACTED]
            buffer.PutInt16((short)obj.ParameterId);
            buffer.PutInt16(0); // length will be calculated

            int pos = buffer.Position;
```

```

        buffer.Put(obj.Bytes);

        buffer.Align(4); // Make sure length is multiple of 4 & align for
        // next param

        int paramLength = buffer.Position - pos;
        buffer.PutInt16(pos - 2, (short)paramLength);
    }

    public static Parameter GetParameter(this IoBuffer buffer)
    {
        Parameter obj = new Parameter();
        buffer.GetParameter(ref obj);
        return obj;
    }

    public static void GetParameter(this IoBuffer buffer, ref Parameter obj)
    {
        obj.ParameterId = (ParameterId)buffer.GetInt16();
        int length = buffer.GetInt16();
        obj.Bytes = new byte[length];
        buffer.Get(obj.Bytes, 0, length);
    }
}

```

#### 7.1.3.24. *ParameterListEncoder.cs*

```

using log4net;
using Mina.Core.Buffer;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Reflection;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;
using Rtps.Messages.Submessages.Elements;
using Rtps.Messages.Types;
using Doopec.Encoders.RTPS;
using Doopec.Utils.Network.Encoders;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class ParameterListEncoder
    {
        private static readonly ILog log =
LogManager.GetLogger(MethodBase.GetCurrentMethod().DeclaringType);

        public static void PutParameterList(this IoBuffer buffer, ParameterList obj)
        {
            buffer.Align(4); // @see 9.4.2.11

            obj.Value.Add(Sentinel.Instance); // Sentinel must be the last Parameter
            foreach (Parameter param in obj.Value)
            {
                buffer.PutParameter(param);
            }
        }

        public static ParameterList GetParameterList(this IoBuffer buffer)
        {
            ParameterList obj = new ParameterList();

```

```

        buffer.GetParameterList(ref obj);
        return obj;
    }

    public static void GetParameterList(this IoBuffer buffer, ref ParameterList
obj)
    {
        log.Debug("Reading ParameterList from buffer");

        while (true)
        {
            int pos1 = buffer.Position;

            Parameter param = buffer.GetParameter();
            obj.Value.Add(param);
            int length = buffer.Position - pos1;

            //log.DebugFormat("Read Parameter {0}, length {1} from position {2}",
param, length, pos1);

            if (param.ParameterId == ParameterId.PID_SENTINEL)
            {
                break;
            }
        }
    }
}

```

### 7.1.3.25. ProtocolIdEncoder.cs

```

using Doopec.Serializer;
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Types;
using System.Reflection;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class ProtocolIdEncoder
    {
        public static void PutProtocolId(this IoBuffer buffer, ProtocolId obj)
        {
            buffer.Put(obj.Id);
        }

        public static void WriteProtocolId(IoBuffer buffer, ProtocolId obj)
        {
            buffer.Put(obj.Id);
        }

        public static ProtocolId GetProtocolId(this IoBuffer buffer)
        {
            ProtocolId obj = new ProtocolId();
            buffer.GetProtocolId(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetProtocolId(this IoBuffer buffer, ref ProtocolId obj)
        {
            buffer.Get(obj.Id, 0, ProtocolId.PROTOOID_SIZE);
        }

        public static void ReadProtocolId( IoBuffer buffer, ref ProtocolId obj)
        {
            if (obj == null)

```

```

        obj = new ProtocolId();
        buffer.Get(obj.Id, 0, ProtocolId.PROTOID_SIZE);
    }
}
public class ProtocolIdSerializer : IStaticTypeSerializer
{
    delegate void WriterDelegate(IoBuffer buffer, ProtocolId obj);
    delegate void ReaderDelegate(IoBuffer buffer, ref ProtocolId obj);

    public void GetStaticMethods(System.Type type, out MethodInfo writer, out
MethodInfo reader)
    {
        WriterDelegate writerDelegate = ProtocolIdEncoder.WriteProtocolId;
        ReaderDelegate readerDelegate = ProtocolIdEncoder.ReadProtocolId;
        writer = writerDelegate.Method;
        reader = readerDelegate.Method;
    }

    public bool Handles(System.Type type)
    {
        return type == typeof(ProtocolId);
    }

    public System.Collections.Generic.IEnumerable<System.Type>
GetSubtypes(System.Type type)
    {
        yield break;
    }
}

```

#### 7.1.3.26. ProtocolVersionEncoder.cs

```

using Doopec.Serializer;
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Structure.Types;
using System.Reflection;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class ProtocolVersionEncoder
    {
        public static void PutProtocolVersion(this IoBuffer buffer, ProtocolVersion
obj)
        {
            buffer.Put(obj.Major);
            buffer.Put(obj.Minor);
        }
        public static void WriteProtocolVersion(IoBuffer buffer, ProtocolVersion obj)
        {
            buffer.Put(obj.Major);
            buffer.Put(obj.Minor);
        }

        public static ProtocolVersion GetProtocolVersion(this IoBuffer buffer)
        {
            ProtocolVersion obj = new ProtocolVersion();
            buffer.GetProtocolVersion(ref obj);
            return obj;
        }
    }
}

```

```

        public static void GetProtocolVersion(this IoBuffer buffer, ref
ProtocolVersion obj)
{
    obj.Major = buffer.Get();
    obj.Minor = buffer.Get();
}
public static void ReadProtocolVersion( IoBuffer buffer, ref ProtocolVersion
obj)
{
    if (obj == null)
        obj = new ProtocolVersion();
    obj.Major = buffer.Get();
    obj.Minor = buffer.Get();
}
public class ProtocolVersionSerializer : IStaticTypeSerializer
{
    delegate void WriterDelegate(IoBuffer buffer, ProtocolVersion obj);
    delegate void ReaderDelegate(IoBuffer buffer, ref ProtocolVersion obj);

    public void GetStaticMethods(System.Type type, out MethodInfo writer, out
MethodInfo reader)
{
    WriterDelegate writerDelegate =
ProtocolVersionEncoder.WriteProtocolVersion;
    ReaderDelegate readerDelegate =
ProtocolVersionEncoder.ReadProtocolVersion;
    writer = writerDelegate.Method;
    reader = readerDelegate.Method;
}

    public bool Handles(System.Type type)
{
    return type == typeof(ProtocolVersion);
}

    public System.Collections.Generic.IEnumerable<System.Type>
GetSubtypes(System.Type type)
{
    yield break;
}
}

```

### 7.1.3.27. *Sentinel.cs*

```

using Rtps.Messages.Submessages.Elements;
using Rtps.Messages.Types;

namespace Doopec.Encoders.RTPS
{
    public class Sentinel : Parameter
    {
        private static Sentinel instance = new Sentinel();
        private Sentinel()
            : base(ParameterId.PID_SENTINEL)
        {
            this.Bytes = new byte[0];
        }

        public static Sentinel Instance { get { return instance; } }
    }
}

```

}

### 7.1.3.28. SequenceNumberEncoder.cs

```
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Structure.Types;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class SequenceNumberEncoder
    {
        public static void PutSequenceNumber(this IoBuffer buffer, SequenceNumber obj)
        {
            buffer.PutInt32(obj.High);
            buffer.PutInt32((int)obj.Low);
        }

        public static SequenceNumber GetSequenceNumber(this IoBuffer buffer)
        {
            SequenceNumber obj = new SequenceNumber();
            buffer.GetSequenceNumber(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetSequenceNumber(this IoBuffer buffer, ref SequenceNumber
obj)
        {
            obj.High = buffer.GetInt32();
            obj.Low = (uint)buffer.GetInt32(); ;
        }
    }
}
```

### 7.1.3.29. SequenceNumberSetEncoder.cs

```
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages.Elements;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class SequenceNumberSetEncoder
    {
        public static void PutSequenceNumberSet(this IoBuffer buffer,
SequenceNumberSet obj)
        {
            buffer.PutSequenceNumber(obj.BitmapBase);

            // buffer.write_long(bitmap.length);
            // buffer.write_long(bitmap.length * 32);
            buffer.PutInt32(obj.NumBits);
            for (int i = 0; i < obj Bitmaps.Length; i++)
            {
                buffer.PutInt32(obj.Bitmaps[i]);
            }
        }

        public static SequenceNumberSet GetSequenceNumberSet(this IoBuffer buffer)
        {
        }
    }
}
```

```

        SequenceNumberSet obj = new SequenceNumberSet();
        buffer.GetSequenceNumberSet(ref obj);
        return obj;
    }

    public static void GetSequenceNumberSet(this IoBuffer buffer, ref
SequenceNumberSet obj)
    {
        obj.BitmapBase = buffer.GetSequenceNumber();

        obj.NumBits = buffer.GetInt32();
        int count = (obj.NumBits + 31) / 32;
        obj Bitmaps = new int[count];

        for (int i = 0; i < obj Bitmaps.Length; i++)
        {
            obj Bitmaps[i] = buffer.GetInt32();
        }
    }
}

```

#### 7.1.3.30. StatusInfoEncoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using rtps.messages.elements;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class StatusInfoEncoder
    {
        public static void PutStatusInfo(this IoBuffer buffer, StatusInfo obj)
        {
            buffer.Put(obj.Bytes);
        }

        public static StatusInfo GetStatusInfo(this IoBuffer buffer)
        {
            StatusInfo obj = new StatusInfo();
            buffer.GetStatusInfo(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetStatusInfo(this IoBuffer buffer, ref StatusInfo obj)
        {
            buffer.Get(obj.Bytes, 0, 4);
        }
    }
}

```

#### 7.1.3.31. SubMessageEncoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

```

```

using System.Reflection;
using log4net;
using Rtps.Messages;
using Rtps.Messages.Types;
using Rtps.Messages.Submessages;
using Doopec.Utils.Network.Encoders;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class SubMessageEncoder
    {
        private static readonly ILog log =
LogManager.GetLogger(MethodBase.GetCurrentMethod().DeclaringType);

        public static int PutSubMessage(this IoBuffer buffer, SubMessage msg)
        {
            // The PSM aligns each Submessage on a 32-bit boundary with respect to the
start of the Message (page 159).
            buffer.Align(4);
            buffer.Order = (msg.Header.IsLittleEndian ? ByteOrder.LittleEndian :
ByteOrder.BigEndian); // Set the endianess
            buffer.PutSubMessageHeader(msg.Header);
            int position = buffer.Position;
            switch (msg.Kind)
            {
                case SubMessageKind.PAD:
                    buffer.PutPad((Pad)msg);
                    break;
                case SubMessageKind.ACKNACK:
                    buffer.PutAckNack((AckNack)msg);
                    break;
                case SubMessageKind.HEARTBEAT:
                    buffer.PutHeartbeat((Heartbeat)msg);
                    break;
                case SubMessageKind.GAP:
                    buffer.PutGap((Gap)msg);
                    break;
                case SubMessageKind.INFO_TS:
                    buffer.PutInfoTimestamp((InfoTimestamp)msg);
                    break;
                case SubMessageKind.INFO_SRC:
                    buffer.PutInfoSource((InfoSource)msg);
                    break;
                case SubMessageKind.INFO_REPLY_IP4:
                    buffer.PutInfoReplyIp4((InfoReplyIp4)msg);
                    break;
                case SubMessageKind.INFO_DEST:
                    buffer.PutInfoDestination((InfoDestination)msg);
                    break;
                case SubMessageKind.INFO_REPLY:
                    buffer.PutInfoReply((InfoReply)msg);
                    break;
                case SubMessageKind.NACK_FRAG:
                    buffer.PutNackFrag((NackFrag)msg);
                    break;
                case SubMessageKind.HEARTBEAT_FRAG:
                    buffer.PutHeartbeatFrag((HeartbeatFrag)msg);
                    break;
                case SubMessageKind.DATA:
                    buffer.PutDataSubMessage((Data)msg);
                    break;
                case SubMessageKind.DATA_FRAG:

```

```

        buffer.PutDataFrag((DataFrag)msg);
        break;
    default:
        break;
    }
    buffer.Align(4);
    int subMessageLength = buffer.Position - position;

    // Position to 'submessageLength' - 2 is for short (2 bytes)
    // buffers current position is not changed
    buffer.PutInt16(position - 2, (short)subMessageLength);
    return position;
}

public static SubMessage GetSubMessage(this IoBuffer buffer)
{
    SubMessage obj = new SubMessage();
    buffer.GetSubMessage(ref obj);
    return obj;
}

public static void GetSubMessage(this IoBuffer buffer, ref SubMessage obj)
{
    buffer.Align(4);
    int smhPosition = buffer.Position;

    SubMessageHeader header = buffer.GetSubMessageHeader();
    int smStart = buffer.Position;

    switch (header.SubMessageKind)
    { // @see 9.4.5.1.1
        case SubMessageKind.PAD:
            Pad smPad = new Pad();
            smPad.Header = header;
            buffer.GetPad(ref smPad);
            obj = smPad;
            break;
        case SubMessageKind.ACKNACK:
            AckNack smAckNack = new AckNack();
            smAckNack.Header = header;
            buffer.GetAckNack(ref smAckNack);
            obj = smAckNack;
            break;
        case SubMessageKind.HEARTBEAT:
            Heartbeat smHeartbeat = new Heartbeat();
            smHeartbeat.Header = header;
            buffer.GetHeartbeat(ref smHeartbeat);
            obj = smHeartbeat;
            break;
        case SubMessageKind.GAP:
            Gap smgap = new Gap();
            smgap.Header = header;
            buffer.GetGap(ref smgap);
            obj = smgap;
            break;
        case SubMessageKind.INFO_TS:
            InfoTimestamp sminfots = new InfoTimestamp();
            sminfots.Header = header;
            buffer.GetInfoTimestamp(ref sminfots);
            obj = sminfots;
            break;
        case SubMessageKind.INFO_SRC:
    }
}

```

```

InfoSource smInfoSource = new InfoSource();
smInfoSource.Header = header;
buffer.GetInfoSource(ref smInfoSource);
obj = smInfoSource;
break;
case SubMessageKind.INFO_REPLY_IP4:
    InfoReplyIp4 smInfoReplyIp4 = new InfoReplyIp4();
    smInfoReplyIp4.Header = header;
    buffer.GetInfoReplyIp4(ref smInfoReplyIp4);
    obj = smInfoReplyIp4;
    break;
case SubMessageKind.INFO_DST:
    InfoDestination smInfoDestination = new InfoDestination();
    smInfoDestination.Header = header;
    buffer.GetInfoDestination(ref smInfoDestination);
    obj = smInfoDestination;
    break;
case SubMessageKind.INFO_REPLY:
    InfoReply smInfoReply = new InfoReply();
    smInfoReply.Header = header;
    buffer.GetInfoReply(ref smInfoReply);
    obj = smInfoReply;
    break;
case SubMessageKind.NACK_FRAG:
    NackFrag smNackFrag = new NackFrag();
    smNackFrag.Header = header;
    buffer.GetNackFrag(ref smNackFrag);
    obj = smNackFrag;
    break;
case SubMessageKind.HEARTBEAT_FRAG:
    HeartbeatFrag smHeartbeatFrag = new HeartbeatFrag();
    smHeartbeatFrag.Header = header;
    buffer.GetHeartbeatFrag(ref smHeartbeatFrag);
    obj = smHeartbeatFrag;
    break;
case SubMessageKind.DATA:
    Data smdata = new Data();
    smdata.Header = header;
    buffer.GetDataSubMessage(ref smdata);
    obj = smdata;
    break;
case SubMessageKind.DATA_FRAG:
    DataFrag smdDataFrag = new DataFrag();
    smdDataFrag.Header = header;
    buffer.GetDataFrag(ref smdDataFrag);
    obj = smdDataFrag;
    break;

default:
    throw new NotSupportedException();
}

int smEnd = buffer.Position;
int smLength = smEnd - smStart;
if (smLength != header.SubMessageLength && header.SubMessageLength != 0)
{
    log.WarnFormat("SubMessage length differs for {0} != {1} for {2}",
smLength, header.SubMessageLength, obj);
    if (smLength < header.SubMessageLength)
    {
        byte[] unknownBytes = new byte[header.SubMessageLength -
smLength];
}

```

```

        log.DebugFormat("Trying to skip {0} bytes", unknownBytes.Length);

        buffer.Get(unknownBytes, 0, unknownBytes.Length);
    }

}

log.DebugFormat("SubMsg in: {0}", obj);
}
}

```

### 7.1.3.32. SubmessageHeaderEncoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages;
using Rtps.Messages.Types;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class SubMessageHeaderEncoder
    {
        public static void PutSubMessageHeader(this IoBuffer buffer, SubMessageHeader obj)
        {
            buffer.Put((byte)obj.SubMessageKind);
            buffer.Put((byte)obj.FlagsValue);
            buffer.PutInt16((short)obj.SubMessageLength);
        }

        public static SubMessageHeader GetSubMessageHeader(this IoBuffer buffer)
        {
            SubMessageHeader obj = new SubMessageHeader((SubMessageKind)0, 0);
            buffer.GetSubMessageHeader(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetSubMessageHeader(this IoBuffer buffer, ref SubMessageHeader obj)
        {
            obj.SubMessageKind = (SubMessageKind)buffer.Get();
            obj.FlagsValue = buffer.Get();
            buffer.Order = (obj.IsLittleEndian ? ByteOrder.LittleEndian : ByteOrder.BigEndian); // Set the endianess
            obj.SubMessageLength = (ushort)buffer.GetInt16();
        }
    }
}

```

### 7.1.3.33. TimeEncoder.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Types;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{
    public static class TimeEncoder
    {
        public static void PutTime(this IoBuffer buffer, Time obj)
        {
            buffer.PutInt32(obj.Seconds);
            buffer.PutInt32((int)obj.Fraction);
        }
    }
}

```

```

public static Time GetTime(this IoBuffer buffer)
{
    Time obj = new Time();
    buffer.GetTime(ref obj);
    return obj;
}

public static void GetTime(this IoBuffer buffer, ref Time obj)
{
    obj.Seconds = buffer.GetInt32();
    obj.Fraction = (uint)buffer.GetInt32(); ;
}
}

```

#### 7.1.3.34. VendorIdEncoder.cs

```

using Doopec.Serializer;
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Structure.Types;
using System.Reflection;

namespace Doopec.Rtps.Encoders
{

    public static class VendorIdEncoder
    {
        public static void PutVendorId(this IoBuffer buffer, VendorId obj)
        {
            buffer.Put(obj.ToBytes());
        }

        public static void WriteVendorId(IoBuffer buffer, VendorId obj)
        {
            buffer.Put(obj.ToBytes());
        }

        public static VendorId GetVendorId(this IoBuffer buffer)
        {
            VendorId obj = new VendorId();
            buffer.GetVendorId(ref obj);
            return obj;
        }

        public static void GetVendorId(this IoBuffer buffer, ref VendorId obj)
        {
            obj.Byte0 = buffer.Get();
            obj.Byte1 = buffer.Get();
        }

        public static void ReadVendorId(IoBuffer buffer, ref VendorId obj)
        {
            if (obj == null)
                obj = new VendorId();
            obj.Byte0 = buffer.Get();
            obj.Byte1 = buffer.Get();
        }
    }

    public class VendorIdSerializer : IStaticTypeSerializer
    {
        delegate void WriterDelegate(IoBuffer buffer, VendorId obj);
        delegate void ReaderDelegate(IoBuffer buffer, ref VendorId obj);
    }
}

```

```

        public void GetStaticMethods(System.Type type, out MethodInfo writer, out
MethodInfo reader)
    {
        WriterDelegate writerDelegate = VendorIdEncoder.WriteVendorId;
        ReaderDelegate readerDelegate = VendorIdEncoder.ReadVendorId;
        writer = writerDelegate.Method;
        reader = readerDelegate.Method;
    }

    public bool Handles(System.Type type)
    {
        return type == typeof(VendorId);
    }

    public System.Collections.Generic.IEnumerable<System.Type>
GetSubtypes(System.Type type)
    {
        yield break;
    }
}

```

#### 7.1.4. Messages

##### 7.1.4.1. CDREncapsulation.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages.Elements;
using System;
using Doopec.Rtps.Encoders;
using System.Diagnostics;

namespace Doopec.Rtps.Messages
{
    /// <summary>
    /// CDREncapsulation is a general purpose binary DataEncapsulation. It holds a
    IoBuffer,
    /// which can be used by marshallers.
    /// In addition to the encapsulation identifier, the OMG CDR encapsulation
    specifies the length of the data followed by the
    /// data encapsulated using CDR. The same encapsulation scheme is used for both
    the length and serialized data.
    /// 0...2.....8.....16.....24.....32
    /// +---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+
    /// |          CDR_BE           |      ushort options      |
    /// +-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+
    /// |          Data Length       |
    /// +-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+
    /// ~          Serialized Data (CDR Big Endian) ~
    /// |
    /// +-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+
    /// [REDACTED]
    /// 0...2.....8.....16.....24.....32
    /// +---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+---+
    /// |          CDR_LE           |      ushort options      |
    /// +-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+
    /// |          Data Length       |
    /// +-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+
    /// ~          Serialized Data (CDR Little Endian) ~
    /// |
    /// +-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+-----+

```

```

/// </summary>
public class CDREncapsulation : DataEncapsulation
{
    private ByteOrder order;
    private byte[] data;

    public CDREncapsulation()
    { }

    public CDREncapsulation(IoBuffer buffer, object dataObj, ByteOrder order)
    {
        int initialPos = buffer.Position;
        this.order = order;
        buffer.Order = this.order;
        if (order == ByteOrder.LittleEndian)
            buffer.PutEncapsulationScheme(CDR_LE_HEADER);
        else
            buffer.PutEncapsulationScheme(CDR_BE_HEADER);

        Doopec.Serializer.Serializer.Serialize(buffer, dataObj);
        var serializedData = new byte[buffer.Position - initialPos];
        buffer.Position = initialPos;
        buffer.Get(serializedData, 0, serializedData.Length);
        data = serializedData;
    }

    public static void Serialize(IoBuffer buffer, object dataObj, ByteOrder order)
    {
        buffer.Order = order;
        if (order == ByteOrder.LittleEndian)
            buffer.PutEncapsulationScheme(CDR_LE_HEADER);
        else
            buffer.PutEncapsulationScheme(CDR_BE_HEADER);
        Doopec.Serializer.Serializer.Serialize(buffer, dataObj);
    }

    public static T Deserialize<T>(IoBuffer buffer)
    {
        EncapsulationScheme scheme = buffer.GetEncapsulationScheme();
        if (scheme.Equals(DataEncapsulation.CDR_BE_HEADER))
        {
            buffer.Order = ByteOrder.BigEndian;
        }
        else if (scheme.Equals(DataEncapsulation.CDR_LE_HEADER))
        {
            buffer.Order = ByteOrder.LittleEndian;
        }
        else
        {
            throw new NotImplementedException();
        }
        T rst = Doopec.Serializer.Serializer.Deserialize<T>(buffer);
        return rst;
    }

    public static CDREncapsulation Deserialize(IoBuffer buffer, int length)
    {
        int initialPos = buffer.Position;
        EncapsulationScheme scheme = buffer.GetEncapsulationScheme();
        ByteOrder order;
        if (scheme.Equals(DataEncapsulation.CDR_BE_HEADER))
        {

```

```

        order = buffer.Order = ByteOrder.BigEndian;

    }
    else if (scheme.Equals(DataEncapsulation.CDR_LE_HEADER))
    {
        order = buffer.Order = ByteOrder.LittleEndian;
    }
    else
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
    byte[] data = new byte[length - 4];
    buffer.Get(data, 0, length - 4);
    Debug.Assert(buffer.Position == initialPos + length);
    CDREncapsulation rst = new CDREncapsulation(data, order);
    return rst;
}

public CDREncapsulation(byte[] serializeData, ByteOrder order)
{
    this.order = order;
    data = serializeData;
}

public override byte[] SerializedPayload
{
    get
    {
        return data;
    }
}

/// <summary>
/// Gets a IoBuffer, which can be used to marshall/unmarshall data.
/// </summary>
public IoBuffer Buffer
{
    get
    {
        IoBuffer buff = IoBuffer.Allocate(data.Length + 4);
        buff.Order = this.order;
        if (order == ByteOrder.LittleEndian)
            buff.PutEncapsulationScheme(CDR_LE_HEADER);
        else
            buff.PutEncapsulationScheme(CDR_BE_HEADER);
        buff.Put(data);
        return buff;
    }
}

public override bool ContainsData()
{
    return (data != null);
}
}

```

#### 7.1.4.2. EncapsulationManager.cs

```

using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages.Elements;
using System;

```

```

using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;
using Doopec.Rtps.Encoders;
using Doopec.Serializer.Attributes;
using Doopec.Encoders;

namespace Doopec.Rtps.Messages
{
    public class EncapsulationManager
    {
        public static DataEncapsulation Serialize<T>(T obj, Encapsulation scheme =
Encapsulation.CDR_BE)
        {
            DataEncapsulation rst;

            if (scheme == Encapsulation.UNKNOWN)
            {
                PacketAttribute packetAttr = PacketAttribute.GetAttribute(typeof(T));
                if (packetAttr != null)
                    scheme = packetAttr.EncapsulationScheme;
            }

            IoBuffer buff = IoBuffer.Allocate(1024);
            buff.AutoExpand = true;
            switch (scheme)
            {
                default:
                case Encapsulation.CDR_BE:
                    rst = buff.EncapsuleCDRData(obj, ByteOrder.BigEndian);
                    break;
                case Encapsulation.CDR_LE:
                    rst = buff.EncapsuleCDRData(obj, ByteOrder.LittleEndian);
                    break;
                case Encapsulation.PL_CDR_BE:
                    rst = buff.EncapsuleParameterListData(obj, ByteOrder.BigEndian);
                    break;
                case Encapsulation.PL_CDR_LE:
                    rst = buff.EncapsuleParameterListData(obj,
ByteOrder.LittleEndian);
                    break;
            }
            return rst;
        }

        public static DataEncapsulation Deserialize(IoBuffer buffer, int length)
        {
            int pos = buffer.Position;
            EncapsulationScheme scheme = buffer.GetEncapsulationScheme();
            buffer.Position = pos;
            if (scheme.Equals(DataEncapsulation.CDR_BE_HEADER) ||
scheme.Equals(DataEncapsulation.CDR_LE_HEADER))
            {
                return CDREncapsulation.Deserialize(buffer, length);
            }
            else if (scheme.Equals(DataEncapsulation.PL_CDR_BE_HEADER) ||
scheme.Equals(DataEncapsulation.PL_CDR_LE_HEADER))
            {
                return ParameterListEncapsulation.Deserialize(buffer, length);
            }
            else

```

```
        throw new ApplicationException("Unkonw scheme encapsulation " +  
scheme);  
    }  
  
    public static T Deserialize<T>(IoBuffer buffer) where T : new()  
{  
    int pos = buffer.Position;  
    EncapsulationScheme scheme = buffer.GetEncapsulationScheme();  
    buffer.Position = pos;  
    if (scheme.Equals(DataEncapsulation.CDR_BE_HEADER) ||  
scheme.Equals(DataEncapsulation.CDR_LE_HEADER))  
    {  
        return CDREncapsulation.Deserialize<T>(buffer);  
    }  
    else if (scheme.Equals(DataEncapsulation.PL_CDR_BE_HEADER) ||  
scheme.Equals(DataEncapsulation.PL_CDR_LE_HEADER))  
    {  
        return ParameterListEncapsulation.Deserialize<T>(buffer);  
    }  
    else  
        throw new ApplicationException("Unkonw scheme encapsulation " +  
scheme);  
}  
}  
}
```

#### **7.1.4.3. ParameterListEncapsulation.cs**

```
using Doopec.Rtps.Encoders;
using Mina.Core.Buffer;
using Rtps.Messages.Submessages.Elements;
using System.Reflection;
using System;
using System.Linq;
using org.omg.dds.type;
using Rtps.Messages.Types;
using System.Diagnostics;
using Doopec.XTypes;
using org.omg.dds.type.typeobject;

namespace Doopec.Rtps.Messages
{
    /// <summary>
    /// ParameterListEncapsulation is a specialization of DataEncapsulation.
    /// In addition to the encapsulation identifier, the ParameterList encapsulation
    specifies the length of the data followed by the
    /// data encapsulated using a ParameterList. The same CDR encoding is used for
    both the length and the parameter list.
    /// 0...2.....8.....16.....24.....32
    /// ++++++-----+
    /// |           PL_CDR_BE           |       ushort options   |
    /// +-----+-----+-----+
    /// |
    /// ~       Serialized Data (ParameterList CDR Big Endian)   ~
    /// |
    /// +-----+-----+-----+
    /// 0...2.....8.....16.....24.....32
    /// ++++++-----+
    /// |           PL_CDR_LE           |       ushort options   |
    /// +-----+-----+-----+
```

```

/// |
/// ~       Serialized Data (ParameterList CDR Little Endian) ~
/// |
/// +-----+-----+-----+
/// [REDACTED]
/// And Serialized Data is:
/// ....2.....8.....16.....24.....32
/// ++++++-----+-----+-----+-----+
/// |     short parameterId_1      |     short length_1      |
/// +-----+-----+-----+
/// |
/// |           octet[length_1] value_1 ~
/// |
/// +-----+-----+-----+
/// |     short parameterId_2      |     short length_2      |
/// +-----+-----+-----+
/// |
/// |           octet[length_2] value_2 ~
/// |
/// +-----+-----+-----+
/// |
/// |           ...
/// |
/// |           PID_SENTINEL      |     ignored      |
/// +-----+-----+-----+
/// [REDACTED]
/// This encapsulation is used by IsDiscovery.
/// </summary>
public class ParameterListEncapsulation : DataEncapsulation
{
    private ParameterList parameters;
    private byte[] data;
    private ByteOrder order;

    public ParameterListEncapsulation(IoBuffer buffer, object dataObj, ByteOrder
order)
    {
        int initialPos = buffer.Position;
        this.order = order;
        if (order == ByteOrder.LittleEndian)
            buffer.PutEncapsulationScheme(PL_CDR_LE_HEADER);
        else
            buffer.PutEncapsulationScheme(PL_CDR_BE_HEADER);
        buffer.Order = this.order;
        ParameterList parameters = BuildParameters(dataObj, order);
        buffer.PutParameterList(parameters);
        data = new byte[buffer.Position - initialPos];
        buffer.Position = initialPos;
        buffer.Get(data, 0, data.Length);
    }

    internal ParameterListEncapsulation(IoBuffer buffer, ByteOrder order, int
length)
    {
        this.order = order;
        this.data = new byte[length];
        buffer.Get(data, 0, data.Length);
    }

    public static void Serialize(IoBuffer buffer, object dataObj, ByteOrder order)

```

```

    {
        buffer.Order = order;
        ParameterList parameters = BuildParameters(dataObj, order);
        Serialize(buffer, parameters, order);
    }
    public static void Serialize(IoBuffer buffer, ParameterList parameters,
ByteOrder order)
    {
        if (order == ByteOrder.LittleEndian)
            buffer.PutEncapsulationScheme(PL_CDR_LE_HEADER);
        else
            buffer.PutEncapsulationScheme(PL_CDR_BE_HEADER);
        buffer.Order = order;
        int initialPos = buffer.Position;
        buffer.Position += 4;
        buffer.PutParameterList(parameters);
        int finalPos = buffer.Position;
        buffer.Position = initialPos;
        buffer.PutInt32(finalPos - initialPos - 4);
        buffer.Position = finalPos;
    }
}

private static ParameterList BuildParameters(object obj, ByteOrder order)
{
    var type = TypeExplorer.ExploreType(obj.GetType());
    //var fields = obj.GetType().GetFields(BindingFlags.Public |
BindingFlags.NonPublic | BindingFlags.Instance | BindingFlags.DeclaredOnly)
    //                .Where(fi => (fi.Attributes &
FieldAttributes.NotSerialized) == 0);
    StructureType structType = type as StructureType;
    ParameterList parameters = new ParameterList();
    foreach (var member in structType.GetMember())
    {
        Parameter parameter = new Parameter();
        //uint id = field.GetProperty().MemberId;
        parameter.ParameterId = (ParameterId)member.GetProperty().MemberId; ;
        IoBuffer buffer = ByteBufferAllocator.Instance.Allocate(64);
        buffer.Order = order;
        buffer.AutoExpand = true;
        if (member.GetProperty().IsProperty)
        {
            var field = obj.GetType().GetProperty(member.GetProperty().Name);
            object data = field.GetValue(obj);
            if (data == null)
                continue;
            Doopec.Serializer.Serializer.Serialize(buffer, data);
        }
        else
        {
            var field = obj.GetType().GetField(member.GetProperty().Name);
            Doopec.Serializer.Serializer.Serialize(buffer,
field.GetValue(obj));
        }
        int length = buffer.Position;
        parameter.Bytes = new byte[length];
        buffer.Rewind();
        buffer.Get(parameter.Bytes, 0, length);
        parameters.Value.Add(parameter);
    }
    return parameters;
}

```

```

public static T Deserialize<T>(IoBuffer buffer) where T : new()
{
    EncapsulationScheme scheme = buffer.GetEncapsulationScheme();
    if (scheme.Equals(DataEncapsulation.PL_CDR_BE_HEADER))
    {
        buffer.Order = ByteOrder.BigEndian;
    }
    else if (scheme.Equals(DataEncapsulation.PL_CDR_LE_HEADER))
    {
        buffer.Order = ByteOrder.LittleEndian;
    }
    else
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
    int initialPos = buffer.Position;
    ParameterList parameters = buffer.GetParameterList();
    return BuildObject<T>(parameters, buffer.Order);
}

public static ParameterListEncapsulation Deserialize(IoBuffer buffer, int length)
{
    int initialPos = buffer.Position;
    EncapsulationScheme scheme = buffer.GetEncapsulationScheme();
    if (scheme.Equals(DataEncapsulation.PL_CDR_BE_HEADER))
    {
        buffer.Order = ByteOrder.BigEndian;
    }
    else if (scheme.Equals(DataEncapsulation.PL_CDR_LE_HEADER))
    {
        buffer.Order = ByteOrder.LittleEndian;
    }
    else
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
    buffer.Position = initialPos;
    return new ParameterListEncapsulation(buffer, buffer.Order, length);
}

private static T BuildObject<T>(ParameterList parameters, ByteOrder order)
where T : new()
{
    var type = TypeExplorer.ExploreType(typeof(T));

    T obj = new T();
    int cnt = 0;
    StructureType structType = type as StructureType;
    foreach (var member in structType.GetMember())
    {
        Parameter parameter = parameters.Value.Where(p => (uint)p.ParameterId
== member.GetProperty().MemberId).FirstOrDefault();
        if (parameter == null)
            continue;
        IoBuffer buffer = IoBuffer.Wrap(parameter.Bytes);
        buffer.Order = order;
        MethodInfo method =
typeof(Dopec.Serializer.Serializer).GetMethods().Where(x => x.Name == "Deserialize"
&& x.IsGenericMethod).SingleOrDefault(); ;
        if (member.GetProperty().IsProperty)
        {
    
```

```

        var field = obj.GetType().GetProperty(member.GetProperty().Name);

        MethodInfo generic = method.MakeGenericMethod(field.PropertyType);
        object val = generic.Invoke(null, new object[] { buffer });
        field.SetValue(obj, val);
    }
    else
    {
        var field = obj.GetType().GetField(member.GetProperty().Name);

        MethodInfo generic = method.MakeGenericMethod(field.FieldType);
        object val = generic.Invoke(null, new object[] { buffer });
        field.SetValue(obj, val);
    }
}
return obj;
}

public ParameterListEncapsulation(ParameterList parameters, ByteOrder order)
{
    this.parameters = parameters;
    this.order = order;
}

public ParameterList GetParameterList()
{
    return parameters;
}

public override bool ContainsData()
{
    return (data != null); // TODO: how do we represent key in serialized
payload
}

public override byte[] SerializedPayload
{
    get
    {
        return data;
    }
}
}

```

## 7.1.5. Discovery

### 7.1.5.1. *DiscoveryReaderData.cs*

```

using org.omg.dds.topic;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class DiscoveredReaderData : SubscriptionBuiltinTopicData
    {
        public override BuiltinTopicKey Key

```

```
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override BuiltInTopicKey ParticipantKey  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override string TopicName  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override string TypeName  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override List<string> EquivalentTypeName  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override List<string> BaseTypeName  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override org.omg.dds.type.typeobject.TypeObject Type  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override org.omg.dds.core.policy.DurabilityQosPolicy Durability  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}
```

```
public override org.omg.dds.core.policy.DeadlineQosPolicy Deadline
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.LatencyBudgetQosPolicy LatencyBudget
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.LivelinessQosPolicy Liveliness
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.ReliabilityQosPolicy Reliability
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.OwnershipQosPolicy Ownership
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.DestinationOrderQosPolicy DestinationOrder
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.UserDataQosPolicy UserData
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.TimeBasedFilterQosPolicy TimeBasedFilter
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}
```

```
        {
            throw new NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.PresentationQosPolicy Presentation
    {
        get
        {
            throw new NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.PartitionQosPolicy Partition
    {
        get
        {
            throw new NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.TopicDataQosPolicy TopicData
    {
        get
        {
            throw new NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.GroupDataQosPolicy GroupData
    {
        get
        {
            throw new NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.DataRepresentationQosPolicy
Representation
    {
        get
        {
            throw new NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.TypeConsistencyEnforcementQosPolicy
TypeConsistency
    {
        get
        {
            throw new NotImplementedException();
        }
    }

    public override SubscriptionBuiltinTopicData
CopyFrom(SubscriptionBuiltinTopicData other)
{
    throw new NotImplementedException();
}

    public override SubscriptionBuiltinTopicData FinishModification()
```

```

    {
        throw new NotImplementedException();
    }

    public override SubscriptionBuiltinTopicData Modify()
    {
        throw new NotImplementedException();
    }

    public override org.omg.dds.core.Bootstrap GetBootstrap()
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

```

### 7.1.5.2. *DiscoveryTopicData.cs*

```

using org.omg.dds.topic;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class DiscoveredTopicData : TopicBuiltinTopicData
    {
        public override BuiltinTopicKey Key
        {
            get
            {
                throw new NotImplementedException();
            }
        }

        public override string Name
        {
            get
            {
                throw new NotImplementedException();
            }
        }

        public override string TypeName
        {
            get
            {
                throw new NotImplementedException();
            }
        }

        public override List<string> EquivalentTypeName
        {
            get
            {
                throw new NotImplementedException();
            }
        }

        public override List<string> BaseTypeName
    }
}

```

```
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override org.omg.dds.type.typeobject.TypeObject Type  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override org.omg.dds.core.policy.DurabilityQosPolicy Durability  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override org.omg.dds.core.policy.DurabilityServiceQosPolicy  
DurabilityService  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override org.omg.dds.core.policy.DeadlineQosPolicy Deadline  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override org.omg.dds.core.policy.LatencyBudgetQosPolicy LatencyBudget  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override org.omg.dds.core.policy.LivelinessQosPolicy Liveliness  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}  
  
public override org.omg.dds.core.policy.ReliabilityQosPolicy Reliability  
{  
    get  
    {  
        throw new NotImplementedException();  
    }  
}
```

```
        }

    public override org.omg.dds.core.policy.TransportPriorityQosPolicy
TransportPriority
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.LifespanQosPolicy Lifespan
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.DestinationOrderQosPolicy
DestinationOrder
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.HistoryQosPolicy History
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.ResourceLimitsQosPolicy ResourceLimits
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.OwnershipQosPolicy Ownership
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.TopicDataQosPolicy TopicData
{
    get
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.DataRepresentationQosPolicy
Representation
```

```

    {
        get
        {
            throw new NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.TypeConsistencyEnforcementQosPolicy
TypeConsistency
    {
        get
        {
            throw new NotImplementedException();
        }
    }

    public override TopicBuiltinTopicData CopyFrom(TopicBuiltinTopicData other)
    {
        throw new NotImplementedException();
    }

    public override TopicBuiltinTopicData FinishModification()
    {
        throw new NotImplementedException();
    }

    public override TopicBuiltinTopicData Modify()
    {
        throw new NotImplementedException();
    }

    public override org.omg.dds.core.Bootstrap GetBootstrap()
    {
        throw new NotImplementedException();
    }
}

```

#### 7.1.5.3. *DiscoveryWriterData.cs*

```

using org.omg.dds.topic;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class DiscoveredWriterData : PublicationBuiltinTopicData
    {
        public override BuiltinTopicKey Key
        {
            get
            {
                throw new System.NotImplementedException();
            }
        }

        public override BuiltinTopicKey ParticipantKey
        {
            get
            {
                throw new System.NotImplementedException();
            }
        }
}

```

```
public override string TopicName
{
    get
    {
        throw new System.NotImplementedException();
    }
}

public override string TypeName
{
    get
    {
        throw new System.NotImplementedException();
    }
}

public override System.Collections.Generic.List<string> EquivalentTypeName
{
    get
    {
        throw new System.NotImplementedException();
    }
}

public override System.Collections.Generic.List<string> BaseTypeName
{
    get
    {
        throw new System.NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.type.typeobject.TypeObject Type
{
    get
    {
        throw new System.NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.DurabilityQosPolicy Durability
{
    get
    {
        throw new System.NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.DurabilityServiceQosPolicy
DurabilityService
{
    get
    {
        throw new System.NotImplementedException();
    }
}

public override org.omg.dds.core.policy.DeadlineQosPolicy Deadline
{
    get
    {
        throw new System.NotImplementedException();
    }
}
```

```

        }

    }

    public override org.omg.dds.core.policy.LatencyBudgetQosPolicy LatencyBudget
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.LivelinessQosPolicy Liveliness
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.ReliabilityQosPolicy Reliability
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.LifespanQosPolicy Lifespan
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.UserDataQosPolicy UserData
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.OwnershipQosPolicy Ownership
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.OwnershipStrengthQosPolicy
OwnershipStrength
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.DestinationOrderQosPolicy
DestinationOrder
}

```

```

    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.PresentationQosPolicy Presentation
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.PartitionQosPolicy Partition
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.TopicDataQosPolicy TopicData
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.GroupDataQosPolicy GroupData
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.DataRepresentationQosPolicy
Representation
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override org.omg.dds.core.policy.TypeConsistencyEnforcementQosPolicy
TypeConsistency
    {
        get
        {
            throw new System.NotImplementedException();
        }
    }

    public override PublicationBuiltinTopicData
CopyFrom(PublicationBuiltinTopicData other)
{
    throw new System.NotImplementedException();
}

```

```
public override PublicationBuiltinTopicData FinishModification()
{
    throw new System.NotImplementedException();
}

public override PublicationBuiltinTopicData Clone()
{
    throw new System.NotImplementedException();
}

public override PublicationBuiltinTopicData Modify()
{
    throw new System.NotImplementedException();
}

public override org.omg.dds.core.Bootstrap GetBootstrap()
{
    throw new System.NotImplementedException();
}
```

#### 7.1.5.4. DiscoveryImpl.cs

```
using Doopec.Rtps.Utils;
using org.omg.dds.domain;
using Rtps.Structure.Types;
using System; [REDACTED]
using System.Collections.Generic;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    /// <summary>
    /// Discovery Strategy class that implements RTPS IsDiscovery
    /// This class implements the Discovery interface for Rtps-based
    /// IsDiscovery.
    /// </summary> [REDACTED]
    public class DiscoveryImpl : IDisposable
    {
        GuidGenerator generator = new GuidGenerator();
        public void StartDiscovery()
        {
        }

        public void CloseDiscovery()
        {
        }

        // Participant operations:
        public virtual bool AttachParticipant(int domainId, int participantId)
        {
            throw new NotImplementedException();
        }

        internal virtual AddDomainStatus AddDomainParticipant(int domain,
DomainParticipantQos qos)
        {
            lock (this)
            {
                AddDomainStatus ads = new AddDomainStatus() { id = new GUID(),
federated = false };
            }
        }
    }
}
```

```

        generator.Populate(ref ads.id);
        ads.id.EntityId = EntityId.ENTITYID_PARTICIPANT;
        try
        {
            if (participants_.ContainsKey(domain) && participants_[domain] != null)
            {
                participants_[domain][ads.id] = new Spdp(domain, ads.id, qos,
this);[REDACTED]
            }
            else
            {
                participants_[domain] = new Dictionary<GUID, Spdp>();
                participants_[domain][ads.id] = new Spdp(domain, ads.id, qos,
this);[REDACTED]
            }
        }
        catch (Exception e)
        {
            ads.id = GUID.GUID_UNKNOWN;
            // ACE_ERROR((LM_ERROR, "(%P|%t)
RtpsDiscovery::add_domain_participant() - "
            // "failed to initialize RTPS Simple Participant Discovery
Protocol: %C\n",
            // e.what()));
        }
        return ads;
    }
}

public virtual bool RemoveDomainParticipant(int domainId, int participantId)
{
    throw new NotImplementedException();
}

public virtual bool IgnoreDomainParticipant(int domainId, int myParticipantId,
int ignoreId)
{
    throw new NotImplementedException();
}

public virtual bool UpdateDomainParticipantQos(int domain, int participantId,
DomainParticipantQos qos)
{
    throw new NotImplementedException();
}

private IDictionary<int, IDictionary<GUID, Spdp>> participants_ = new
Dictionary<int, IDictionary<GUID, Spdp>>();

public void Dispose()
{
    this.CloseDiscovery();
}

// Information returned from call to add_domain_participant()
internal class AddDomainStatus

```

```

    {
        // These are unique across a domain
        // They are also the InstanceHandle_t in Sample_Info for built-in Topics
        public G UID id; [REDACTED]
        public bool federated;
    }
}

```

#### 7.1.5.5. Sedp.cs

```

using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class Sedp
    {
    }
}

```

#### 7.1.5.6. SEDPbuiltinPublicationsReader.cs

```

using Rtps.Behavior;
using Rtps.Structure;
using Rtps.Structure.Types;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class SEDPbuiltinPublicationsReader : StatefulReader<DiscoveredWriterData>
    {
        public SEDPbuiltinPublicationsReader(G UID guid)
            : base(guid)
        {
            this.guid = new G UID(guid.Prefix,
EntityId.ENTITYID_SEDP_BUILTIN_PUBLICATIONS_READER);
        }
    }
}

```

#### 7.1.5.7. SEDPbuiltinPublicationsWriter.cs

```

using Rtps.Behavior;
using Rtps.Structure;
using Rtps.Structure.Types;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class SEDPbuiltinPublicationsWriter : StatefulWriter<DiscoveredWriterData>
    {
        public SEDPbuiltinPublicationsWriter(G UID guid)
            : base(guid)
        {
            this.guid = new G UID(guid.Prefix,
EntityId.ENTITYID_SEDP_BUILTIN_PUBLICATIONS_WRITER);
        }
    }
}

```

#### 7.1.5.8. *SEDPbuiltinSubscriptionsReader.cs*

```
using Rtps.Behavior;
using Rtps.Structure;
using Rtps.Structure.Types;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class SEDPbuiltinSubscriptionsReader : StatefulReader<DiscoveredReaderData>
    {
        public SEDPbuiltinSubscriptionsReader(GUID guid)
            : base(guid)
        {
            this.guid = new GUID(guid.Prefix,
EntityId.ENTITYID_SEDP_BUILTIN_SUBSCRIPTIONS_READER);
        }

    }
}
```

#### 7.1.5.9. *SEDPbuiltinSubscriptionsWriter.cs*

```
using Rtps.Behavior;
using Rtps.Structure;
using Rtps.Structure.Types;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class SEDPbuiltinSubscriptionsWriter : StatefulWriter<DiscoveredReaderData>
    {
        public SEDPbuiltinSubscriptionsWriter(GUID guid)
            : base(guid)
        {
            this.guid = new GUID(guid.Prefix,
EntityId.ENTITYID_SEDP_BUILTIN_SUBSCRIPTIONS_WRITER);
        }

    }
}
```

#### 7.1.5.10. *SEDPbuiltinTopicReader.cs*

```
using Rtps.Behavior;
using Rtps.Structure;
using Rtps.Structure.Types;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class SEDPbuiltinTopicsReader : StatefulReader<DiscoveredTopicData>
    {
        public SEDPbuiltinTopicsReader(GUID guid)
            : base(guid)
        {
            this.guid = new GUID(guid.Prefix,
EntityId.ENTITYID_SEDP_BUILTIN_TOPIC_READER);
        }

    }
}
```

#### 7.1.5.11. *SEDPbuiltinTopicWriter.cs*

```
using Rtps.Behavior;
```

```

using Rtps.Structure;
using Rtps.Structure.Types;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class SEDPbuiltinTopicsWriter : StatefulWriter<DiscoveredTopicData>
    {
        public SEDPbuiltinTopicsWriter(GUID guid)
            : base(guid)
        {
            this.guid = new GUID(guid.Prefix,
EntityId.ENTITYID_SEDP_BUILTIN_TOPIC_WRITER);
        }

    }
}

```

#### 7.1.5.12. Spdp.cs

```

using org.omg.dds.domain;
using Rtps.Structure.Types;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Linq;
using System.Text;
using System.Threading.Tasks;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    /// <summary>
    /// Each instance of class Spdp represents the implementation of the RTPS
    /// Simple Participant Discovery Protocol for a single local DomainParticipant.
    /// </summary>
    public class Spdp
    {
        public Spdp(int domain, GUID id, DomainParticipantQos qos, DiscoveryImpl
disco)
        {
        }
    }
}

```

#### 7.1.5.13. SPDPbuiltinParticipantReaderImpl.cs

```

using Doopec.Configuration;
using Doopec.Configuration.Rtps;
using Doopec.Rtps.Behavior;
using Doopec.Rtps.Structure;
using Rtps.Behavior.Types;
using Rtps.Discovery.Spdp;
using Rtps.Structure;
using Rtps.Structure.Types;
using System;
using System.Collections.Generic;
using System.Net;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class SPDPbuiltinParticipantReaderImpl : RtpsStatelessReader<SPDPdiscoveredParticipantData>
    {
        public SPDPbuiltinParticipantReaderImpl(Transport transportconfig,
ParticipantImpl participant)
            : base(participant.Guid)
    }
}

```

```

    {
        this.TopicKind = TopicKind.WITH_KEY;
        this.ReliabilityLevel = ReliabilityKind.BEST_EFFORT;
        this.ExpectsInlineQos = false;
        //The following timing-related values are used as the defaults in order to
facilitate
        // 'out-of-the-box' interoperability between implementations.
        this.HeartbeatResponseDelay = new
Duration(transportconfig.RtpsReader.HeartbeatResponseDelay.Val); // default is 500
milliseconds
        this.HeartbeatSuppressionDuration = new
Duration(transportconfig.RtpsReader.HeartbeatSuppressionDuration.Val); // default is 0
milliseconds
    }

    SetLocatorListFromConfig(transportconfig, participant);
    InitReceivers();
    foreach (var rec in this.UDPReceivers)
    {
        rec.IsDiscovery = true;
    }
}

public void Start()
{
    StartReceivers();
}

protected void SetLocatorListFromConfig(Transport transport, ParticipantImpl
participant)
{
    IList<Locator> unicastLocatorList = new List<Locator>();
    IList<Locator> multicastLocatorList = new List<Locator>();

    int PB = transport.Discovery.PortBase.Val;
    int DG = transport.Discovery.DomainGain.Val;
    int PG = transport.Discovery.ParticipantGain.Val;
    int d0 = transport.Discovery.OffsetMetatrafficMulticast.Val;
    int d1 = transport.Discovery.OffsetMetatrafficUnicast.Val;

    string[] unicastStr =
transport.Discovery.MetatrafficUnicastLocatorList.Val.Split(new char[] { ',', ';' },
StringSplitOptions.RemoveEmptyEntries);
    foreach (string addr in unicastStr)
    {
        string[] parts = addr.Split(':');
        IPAddress[] addresses = System.Net.Dns.GetHostAddresses(parts[0]);
        IPAddress ipaddr = null;
        if (addresses != null)
        {
            foreach (var ipa in addresses)
                if (ipa.AddressFamily ==
System.Net.Sockets.AddressFamily.InterNetwork)
            {
                ipaddr = ipa;
                break;
            }
        }
        else
            throw new ArgumentException("Invalid unicast address " +
parts[0]);
    }
}

```

```
        int port;
        if (parts.Length <= 1)
        {
            port = PB + DG * participant.DomainId + d1 + PG * participant.ParticipantId;
        }
        else
            port = int.Parse(parts[1]);

        if (ipaddr != null)
        {
            Locator locator = new Locator(ipaddr, port);
            log.DebugFormat("Using unicast Addr:{0} and Port:{0} for SPDP Discovery", ipaddr, port);
            unicastLocatorList.Add(locator);
        }
    }

    string[] multicastStr =
transport.Discovery.MetatrafficMulticastLocatorList.Val.Split(new char[] { ',', ';' }, StringSplitOptions.RemoveEmptyEntries);
    foreach (string addr in multicastStr)
    {
        string[] parts = addr.Split(':');
        IPAddress[] addresses = System.Net.Dns.GetHostAddresses(parts[0]);
        IPAddress ipaddr = null;
        if (addresses != null)
        {
            foreach (var ipa in addresses)
                if (ipa.AddressFamily ==
System.Net.Sockets.AddressFamily.InterNetwork)
                {
                    ipaddr = ipa;
                    break;
                }
        }
        else
            throw new ArgumentException("Invalid multicast address " +
parts[0]);
    }

    int port;
    if (parts.Length <= 1)
    {
        port = PB + DG * participant.DomainId + d0;
    }
    else
        port = int.Parse(parts[1]);
    if (ipaddr != null)
    {
        Locator locator = new Locator(ipaddr, port);
        log.DebugFormat("Using multicast Addr:{0} and Port:{0} for SPDP Discovery", ipaddr, port);
        multicastLocatorList.Add(locator);
    }
}

this.UncastLocatorList = unicastLocatorList;
this.MulticastLocatorList = multicastLocatorList;
}
```

#### 7.1.5.14. SPDPbuiltinParticipantWriterImpl.cs

```

using Doopec.Configuration.Rtps;
using Doopec.Rtps.Behavior;
using Doopec.Rtps.Structure;
using Doopec.Serializer.Attributes;
using Rtps.Behavior; [REDACTED]
using Rtps.Behavior.Types;
using Rtps.Discovery.Sedp;
using Rtps.Discovery.Spdp;
using Rtps.Structure; [REDACTED]
using Rtps.Structure.Types;
using System; [REDACTED]
using System.Collections.Generic;
using System.Net;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    /// <summary>
    /// For each Participant, the SPDP creates two RTPS built-in Endpoints: the
    /// SPDPbuiltinParticipantWriter and the SPDPbuiltinParticipantReader.
    /// The SPDPbuiltinParticipantWriter is an RTPS Best-Effort StatelessWriter. The
    HistoryCache of the [REDACTED]
    /// SPDPbuiltinParticipantWriter contains a single data-object of type
    SPDPdiscoveredParticipantData. [REDACTED]
    /// The Value of this data-object is Set from the attributes in the Participant.
    /// If the attributes change, the data-object is replaced.
    /// </summary>
    public class SPDPbuiltinParticipantWriterImpl : 
RtpsStatelessWriter<SPDPdiscoveredParticipantData>
    {
        private WriterWorker worker;

        public SPDPbuiltinParticipantWriterImpl(Transport transportconfig,
ParticipantImpl participant)
            : base(participant.Guid)
        {
            SetLocatorListFromConfig(transportconfig, participant);
            participant.DefaultMulticastLocatorList = this.MulticastLocatorList as
List<Locator>; [REDACTED]
            participant.DefaultUnicastLocatorList = this.UnicastLocatorList as
List<Locator>; [REDACTED]
            SPDPdiscoveredParticipantData data = new
SPDPdiscoveredParticipantData(participant);
            // TODO Assign UserData from configuration
            CacheChange<SPDPdiscoveredParticipantData> change =
this.NewChange(ChangeKind.ALIVE, new Data(data), null);
            this.HistoryCache.AddChange(change);

            this.TopicKind = TopicKind.WITH_KEY;
            this.ReliabilityLevel = ReliabilityKind.BEST_EFFORT;
            this.ResendDataPeriod = new
Duration(transportconfig.Discovery.ResendPeriod.Val);
            this.heartbeatPeriod = new
Duration(transportconfig.Rtpswriter.HeartbeatPeriod.Val);

            //The following timing-related values are used as the defaults in order to
facilitate [REDACTED]
            // 'out-of-the-box' interoperability between implementations.
            this.nackResponseDelay = new
Duration(transportconfig.Rtpswriter.NackResponseDelay.Val); //200 milliseconds
        }
    }
}

```

```

        this.nackSuppressionDuration = new
Duration(transportconfig.RtpsWriter.NackSuppressionDuration.Val);
        this.pushMode = transportconfig.RtpsWriter.PushMode.Val;

        InitTransmitters();
        foreach (var trans in this.UDPTransmitters)
        {
            trans.IsDiscovery = true;
        }
        this.Scheme = Encapsulation.PL_CDR_BE;

        worker = new WriterWorker(this.PeriodicWork);
    }

    public void Start()
    {
        StartTransmitters();
        worker.Start((int)this.ResendDataPeriod.AsMillis());
    }

    /// <summary>
    /// The SPDPbuiltinParticipantWriter periodically sends this data-object to a
pre-configured list of [REDACTED]
        /// locators to announce the Participant's presence on the network. This is
achieved by periodically [REDACTED]
        /// calling StatelessWriter::unsent_changes_reset, which causes the
StatelessWriter to resend all [REDACTED]
        /// changes present in its HistoryCache to all locators. The periodic rate at
which the [REDACTED]
        /// SPDPbuiltinParticipantWriter sends out the SPDPdiscoveredParticipantData
defaults to a PSM specified [REDACTED]
        /// Value. This period should be smaller than the leaseDuration specified in
the SPDPdiscoveredParticipantData
        /// </summary>
    protected override void PeriodicWork()
    {
        foreach (var change in HistoryCache.Changes)
        {
            SendData(change);
        }
        this.UnsentChangesReset();
    }

    protected void SetLocatorListFromConfig(Transport transport, ParticipantImpl
participant)
    {
        IList<Locator> unicastLocatorList = new List<Locator>();
        IList<Locator> multicastLocatorList = new List<Locator>();

        int PB = transport.Discovery.PortBase.Val;
        int DG = transport.Discovery.DomainGain.Val;
        int PG = transport.Discovery.ParticipantGain.Val;
        int d0 = transport.Discovery.OffsetMetatrafficMulticast.Val;
        int d1 = transport.Discovery.OffsetMetatrafficUnicast.Val;

        string[] unicastStr =
transport.Discovery.MetatrafficUnicastLocatorList.Val.Split(new char[] { ',', ';' }, StringSplitOptions.RemoveEmptyEntries);
        foreach (string addr in unicastStr)
        {
            string[] parts = addr.Split(':');
            IPAddress[] addresses = System.Net.Dns.GetHostAddresses(parts[0]);
        }
    }
}

```

```

        IPAddress ipaddr = null;
        if (addresses != null)
        {
            foreach (var ipa in addresses)
                if (ipa.AddressFamily ==
System.Net.Sockets.AddressFamily.InterNetwork)
                {
                    ipaddr = ipa;
                    break;
                }
            else
                throw new ArgumentException("Invalid unicast address " +
parts[0]);
        }

        int port;
        if (parts.Length <= 1)
        {
            port = PB + DG * participant.DomainId + d1 + PG *
participant.ParticipantId;
        }
        else
            port = int.Parse(parts[1]);

        if (ipaddr != null)
        {
            Locator locator = new Locator(ipaddr, port);
            log.DebugFormat("Using unicast Addr:{0} and Port:{0} for SPDP
Discovery", ipaddr, port);
            unicastLocatorList.Add(locator);
        }
    }

    string[] multicastStr =
transport.Discovery.MetatrafficMulticastLocatorList.Val.Split(new char[] { ',', ';' }, StringSplitOptions.RemoveEmptyEntries);
    foreach (string addr in multicastStr)
    {
        string[] parts = addr.Split(':');
        IPAddress[] addresses = System.Net.Dns.GetHostAddresses(parts[0]);
        IPAddress ipaddr = null;
        if (addresses != null)
        {
            foreach (var ipa in addresses)
                if (ipa.AddressFamily ==
System.Net.Sockets.AddressFamily.InterNetwork)
                {
                    ipaddr = ipa;
                    break;
                }
            else
                throw new ArgumentException("Invalid multicast address " +
parts[0]);
        }

        int port;
        if (parts.Length <= 1)
        {
            port = PB + DG * participant.DomainId + d0;
        }
        else
            port = int.Parse(parts[1]);
    }
}

```

```
        if (ipaddr != null)
        {
            Locator locator = new Locator(ipaddr, port);
            log.DebugFormat("Using multicast Addr:{0} and Port:{0} for SPDP
Discovery", ipaddr, port);
            multicastLocatorList.Add(locator);
        }
    }

    this.UncastLocatorList = unicastLocatorList;
    this.MulticastLocatorList = multicastLocatorList;
}

}
```

#### **7.1.5.15. *SPDPPublicationBuiltinTopicData.cs***

```
using Doopec.Dds.Topic;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class SPDPPublicationBuiltinTopicData : PublicationBuiltinTopicDataImpl
    {
        public const string PUBLICATION_TOPIC = "DCPSPublication,";

        public SPDPPublicationBuiltinTopicData()
        {
            this.topicName = PUBLICATION_TOPIC;
        }
    }
}
```

#### **7.1.5.16. *SPDPSubscriptionBuiltinTopicData.cs***

```
using Doopec.Dds.Topic;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class SPDPSubscriptionBuiltinTopicData : SubscriptionBuiltinTopicDataImpl
    {
        public const string SUBSCRIPTION_TOPIC = "DCPSSubscription";

        public SPDPSubscriptionBuiltinTopicData()
        {
            this.topicName = SUBSCRIPTION_TOPIC;
        }
    }
}
```

#### **7.1.5.17. *SPDPTopicBuiltinTopicData.cs***

```
using Doopec.Dds.Topic;

namespace Doopec.Rtps.Discovery
{
    public class SPDPTopicBuiltInTopicData : TopicBuiltInTopicDataImpl
    {
        public const string TOPIC_TOPIC = "DCPSTopic,";

        public SPDPTopicBuiltInTopicData()
        {
            this.topicName = TOPIC_TOPIC;
        }
    }
}
```

```
[ ] }
```

## 7.2. ANEXO B: CÓDIGO FUENTE TRANSPORTE UDP

### 7.2.1. IReceiver.cs

```
using Rtps.Structure.Types;

namespace Doopec.Utils.Transport
{
    /// <summary>
    /// Receiver will be used to receive packets from the source. Typically, source is
    from the network, but [ ] .
    /// it can be anything. Like memory, file etc.
    /// </summary>[ ]
    public interface IReceiver
    {
        /// <summary>
        /// Gets the locator associated with this Receiver. This locator will be
        transmitted [ ] .
        /// to remote participants.
        /// </summary>[ ]
        /// <returns></returns>
        Locator Locator { get; }

        /// <summary>
        /// Gets the participantId associated with this receiver. During creation of
        receiver, [ ] .
        /// participantId may be given as -1, indicating that provider should generate
        one. [ ] .
        /// This method returns the Value assigned by the provider.
        /// </summary>[ ]
        GUID ParticipantId { get; }

        void Start();

        /// <summary>
        /// Close this Receiver
        /// </summary>[ ]
        void Close();
    }
}
```

### 7.2.2. ITxmitter.cs

```
using Rtps.Messages;
using Rtps.Structure.Types;

namespace Doopec.Utils.Transport
{

    /// <summary>
    /// Transmitter is used to deliver messages to destination.
    /// </summary>[ ]
    public interface ITxmitter
    {
        /// <summary>
```

```

        /// Gets the locator associated with this Receiver. This locator will be
transmitted[ ].
        /// to remote participants.
        /// </summary>[ ]
        /// <returns></returns>
        Locator Locator { get; }

        /// <summary>[ ]
        /// Gets the participantId associated with this receiver. During creation of
receiver, [ ]
        /// participantId may be given as -1, indicating that provider should generate
one.[ ]
        /// This method returns the Value assigned by the provider.
        /// </summary>[ ]
        GUID ParticipantId { get; }

        /// <summary>[ ]
        /// Sends a Message to destination.
        /// </summary>[ ]
        /// <param name="msg">Message to send</param>
        /// <returns>true, if an overflow occured.</returns>
        void SendMessage(Message msg);

        void Start();

        /// <summary>[ ]
        /// Close this Writer
        /// </summary>[ ]
        void Close();
    }
}

```

### 7.2.3. UDPReceiver.cs

```

using Doopec.Rtps.Encoders;
using log4net;[ ]
using Mina.Core.Session;
using Mina.Filter.Codec;
using Mina.Transport.Socket;
using Rtps.Messages;[ ]
using Rtps.Structure.Types;
using System;[ ]
using System.Net;
using System.Net.Sockets;
using System.Reflection;

namespace Doopec.Utils.Transport
{
    /// <summary>[ ]
    /// Provides data for <see cref="IoSession"/>'s message receive/sent event.
    /// </summary>[ ]
    public class RTPSMessageEventArgs : IoSessionEventArgs
    {
        private readonly Message _message;

        /// <summary>[ ]
        /// </summary>[ ]
        public RTPSMessageEventArgs(IoSession session, Message message)
            : base(session)
        {
            _message = message;
        }
    }
}

```

```

    /// <summary>
    /// Gets the associated message.
    /// </summary>
    public Message Message
    {
        get { return _message; }
    }

    /// <summary>
    /// This class receives UDP packets from the network.
    /// </summary>
    public class UDPReceiver : IReceiver, IDisposable
    {
        private static readonly ILog log =
LogManager.GetLogger(MethodBase.GetCurrentMethod().DeclaringType);

        private readonly int bufferSize;

        private readonly Locator locator;
        private G UID participantId;
        private AsyncDatagramAcceptor acceptor;

        public event EventHandler<RTPSMessageEventArgs> MessageReceived;
        public bool IsDiscovery { get; set; }

        public UDPReceiver(Uri uri, int bufferSize)
        {
            this.bufferSize = bufferSize;
            var addresses = System.Net.Dns.GetHostAddresses(uri.Host);
            int port = (uri.Port < 0 ? 0 : uri.Port);
            if (addresses != null && addresses.Length >= 1)
                this.locator = new Locator(addresses[0], port);
        }

        public UDPReceiver(Locator locator, int bufferSize)
        {
            this.bufferSize = bufferSize;
            this.locator = locator;
        }

        public Locator Locator
        {
            get { return locator; }
        }

        public G UID ParticipantId
        {
            get { return participantId; }
            set { participantId = value; }
        }

        public void Start()
        {
            if (locator == null)
                throw new ApplicationException();

            IPEndPoint ep = new IPEndPoint(locator.SocketAddress, locator.Port);
            bool isMultiCastAddr;
            if (ep.AddressFamily == AddressFamily.InterNetwork) //IP v4
            {

```

```

        byte byteIp = ep.Address.GetAddressBytes()[0];
        isMultiCastAddr = (byteIp >= 224 && byteIp < 240) ? true : false;
    }
    else if (ep.AddressFamily == AddressFamily.InterNetworkV6)
    {
        isMultiCastAddr = ep.Address.IsIPv6Multicast;
    }
    else
    {
        throw new NotImplementedException("Address family not supported yet: "
+ ep.AddressFamily);
    }
    if (isMultiCastAddr)
    {
        acceptor = new AsyncDatagramAcceptor();
        // Define a MulticastOption object specifying the multicast group
        // address and the local IPAddress.
        // The multicast group address is the same as the address used by the
client.
        MulticastOption mcastOption = new
MulticastOption(locator.SocketAddress, IPAddress.Any);
        acceptor.SessionConfig.MulticastOption = mcastOption;
        acceptor.SessionConfig.ExclusiveAddressUse = false;
        acceptor.SessionConfig.ReuseAddress = true;
    }
    else
        acceptor = new AsyncDatagramAcceptor();

        //acceptor.FilterChain.AddLast("logger", new LoggingFilter());
        acceptor.FilterChain.AddLast("RTPS", new ProtocolCodecFilter(new
MessageCodecFactory()));
        acceptor.SessionConfig.EnableBroadcast = true;

        acceptor.ExceptionCaught += (s, e) =>
{
    Console.WriteLine(e.Exception);
    e.Session.Close(true);
};
        acceptor.MessageReceived += (s, e) =>
{
    Message msg = e.Message as Message;
    if (MessageReceived != null)
        MessageReceived(s, new RTPSMessageEventArgs(e.Session, msg));
    //if (log.IsEnabled)
    //{
        // log.DebugFormat("New Message has arrived from {0}",
e.Session.RemoteEndPoint);
        // log.DebugFormat("Message Header: {0}", msg.Header);
        // foreach (var submsg in msg.SubMessages)
        //{
            // log.DebugFormat("SubMessage: {0}", submsg);
            if (submsg is Data)
            {
                Data d = submsg as Data;
                foreach (var par in d.InlineQos.Value)
                    log.DebugFormat("InlineQos: {0}", par);
            }
        //}
    //}
};

        acceptor.SessionCreated += (s, e) =>
{
}

```

```
        log.Debug("Session created...");  
    };  
    acceptor.SessionOpened += (s, e) =>  
    {  
        log.Debug("Session opened...");  
    };  
    acceptor.SessionClosed += (s, e) =>  
    {  
        log.Debug("Session closed...");  
    };  
    acceptor.SessionIdle += (s, e) =>  
    {  
        log.Debug("Session idle...");  
    };  
    if (isMultiCastAddr)  
        acceptor.Bind(new IPEndPoint(IPAddress.Any, locator.Port));  
    else  
        acceptor.Bind(new IPEndPoint(locator.SocketAddress, locator.Port));  
    log.DebugFormat("Listening on udp://{0}:{1} for {2}",  
locator.SocketAddress, locator.Port, IsDiscovery ? "IsDiscovery traffic" : "user  
traffic");  
}  
  
public void Close()  
{  
    if (acceptor != null)  
    {  
        log.DebugFormat("Closing {0}", acceptor.LocalEndPoint);  
  
        acceptor.Dispose();  
    }  
}  
  
public void Dispose()  
{  
    if (acceptor != null)  
        acceptor.Dispose();  
}
```

#### 7.2.4. UDPTransmitter.cs

```
using Doopec.Rtps.Encoders;
using log4net; [REDACTED]
using Mina.Core.Future;
using Mina.Core.Service;
using Mina.Core.Session;
using Mina.Filter.Codec;
using Mina.Transport.Socket;
using Rtps.Messages; [REDACTED]
using Rtps.Structure.Types;
using System; [REDACTED]
using System.Net;
using System.Net.Sockets;
using System.Reflection;

namespace Doopec.Utils.Transport
{ [REDACTED]
    public class UDPTransmitter : ITransmitter, IDisposable
    { [REDACTED]
```

```

        private static readonly ILog log =
LogManager.GetLogger(MethodBase.GetCurrentMethod().DeclaringType);

        private readonly Locator locator;
        private Guid participantId;
        private AsyncDatagramConnector connector;
        private int bufferSize;
        private IoSession session;

        public bool IsDiscovery { get; set; }

        public Locator Locator
{
    get { return locator; }
}

        public Guid ParticipantId
{
    get { return participantId; }
    set { participantId = value; }
}

public UDPTransmitter(Uri uri, int bufferSize)
{
    var addresses = System.Net.Dns.GetHostAddresses(uri.Host);
    int port = (uri.Port < 0 ? 0 : uri.Port);
    if (addresses != null && addresses.Length >= 1)
        this.locator = new Locator(addresses[0], port);
}

/// <summary>
/// Constructor for UDPTransmitter.
/// </summary>
/// <param name="locator">Locator where the messages will be sent.</param>
/// <param name="bufferSize">Size of the buffer that will be used to Write
messages.</param>
public UDPTransmitter(Locator locator, int bufferSize)
{
    this.locator = locator;
    this.bufferSize = bufferSize;
}

public void Start()
{
    IPPEndPoint ep = new IPPEndPoint(locator.SocketAddress, locator.Port);
    bool isMultiCastAddr;
    if (ep.AddressFamily == AddressFamily.InterNetwork) //IP v4
    {
        byte byteIp = ep.Address.GetAddressBytes()[0];
        isMultiCastAddr = (byteIp >= 224 && byteIp < 240) ? true : false;
    }
    else if (ep.AddressFamily == AddressFamily.InterNetworkV6)
    {
        isMultiCastAddr = ep.Address.IsIPv6Multicast;
    }
    else
    {
        throw new NotImplementedException("Address family not supported yet: "
+ ep.AddressFamily);
    }
}

```

```

    connector = new AsyncDatagramConnector();

    connector.FilterChain.AddLast("RTPS", new ProtocolCodecFilter(new
MessageCodecFactory()));

    if (isMultiCastAddr)
    {
        // Set the local IP address used by the listener and the sender to
        // exchange multicast messages.
        connector.DefaultLocalEndPoint = new IPEndPoint(IPAddress.Any, 0);

        // Define a MulticastOption object specifying the multicast group
        // address and the local IP address.
        // The multicast group address is the same as the address used by the
listener.
        MulticastOption mcastOption = new
MulticastOption(locator.SocketAddress, IPAddress.Any);
        connector.SessionConfig.MulticastOption = mcastOption;

        // Call Connect() to force binding to the local IP address,
        // and get the associated multicast session.
        IoSession session = connector.Connect(ep).Await().Session;
    }

    connector.ExceptionCaught += (s, e) =>
{
    log.Error(e.Exception);
};

connector.MessageReceived += (s, e) =>
{
    log.Debug("Session recv...");
};

connector.MessageSent += (s, e) =>
{
    log.Debug("Session sent...");
};

connector.SessionCreated += (s, e) =>
{
    log.Debug("Session created...");
};

connector.SessionOpened += (s, e) =>
{
    log.Debug("Session opened...");
};

connector.SessionClosed += (s, e) =>
{
    log.Debug("Session closed...");
};

connector.SessionIdle += (s, e) =>
{
    log.Debug("Session idle...");
};

IConnectFuture connFuture = connector.Connect(new
IPEndPoint(locator.SocketAddress, locator.Port));
connFuture.Await();

connFuture.Complete += (s, e) =>
{
    IConnectFuture f = (IConnectFuture)e.Future;
    if (f.Connected)
    {
        log.Debug("...connected");
    }
}

```

```

        session = f.Session;
    }
    else
    {
        log.Warn("Not connected...exiting");
    }
}

/*
 * Sends a Message to a Locator of this UDPWriter.
 * If an overflow occurs during writing of Message, only submessages that
 * were successfully written will be sent.
 */
* @param m Message to send
* @return true, if Message did not fully fit into buffer of this UDPWriter
*/
public void SendMessage(Message m)
{
    if (session != null)
    {
        session.Write(m);
    }
}

public void Close()
{
    session.Close(false);
}

public void Dispose()
{
    this.Close();
}
}

```

### 7.3. ANEXO C: CÓDIGO FUENTE DDS (INTERACCIÓN CON RTPS)