PROGETTO SO

* Processo master
* Processo nave
* Processo porto
* Utility file

PROCESSO MASTER

Si occupa di generazione processi e del report.

Inizializza l’array di struct che forma la mappa tramite apposita funzione esposta dall’Utility file, genera i processi nave/porto e “giornalmente” crea un report.

Il report sarà costruito così:

* Il master crea una pipe(lettura per master,scrittura per navi/porto), i processi porto/nave scrivono sulla pipe in un formato da decidere le informazioni che servono al master per il report ogni fine di un giorno, una volta ricevute il master stampa il report quotidiano(viene usata una wait(giornoSimulato) e poi stampato il report con le informazioni delle pipe).

PROCESSO NAVE

Inizialmente viene inizializzata una struct contenente le informazioni relative alla nave(velocità, posizione, capacità,merci a 0).

Appena creata, la nave effettua una ricerca all’interno della shared memory contenente le posizioni e informazioni del porto e sceglie il porto più vicino a lei, con la maggior quantità di merci offerte/richieste che la nave soddisfa e con la possibilità di accedere ad almeno una banchina.

Questa specifica ricerca va fatta appena la nave viene creata e appena la nave supera il carico/scarico in un porto, verrà utilizzato un boolean “searchPort” per indicare quando effettuare la ricerca.

Successivamente lo spostamento verrà fatto incrementando la posizione ottenuta da questa ricerca con l’attesa specificata per la nanosleep() fino al raggiungimento del porto desiderato.

Attraccata alla banchina la nave effettua la negoziazione con il porto, **NON** quando decide verso che porto andare.

PROCESSO PORTO

-Leggi nel documento del progetto, è l’unica parte che si capisce a prescindere uagliun

UTILITY FILE

* Possiede una funzione che genera la mappa, ovvero una SH composta da un array di struct che per ogni cella contiene una struct così composta:
* lato(per la grandezza della mappa),
* coordinata x,
* coordinata y,
* PID porto;
* Possiede una funzione che permette di verificare se la posizione della nave sia identica alla posizione di un porto e se può essere effettuato il carico/scarico;
* Possiede una funzione che permette di aggiornare le coordinate all’interno della mappa;
* Possiede una funzione che permette di aggiungere i pid dei vari porti;
* Possiede una funzione che permette di eliminare l’intero array di struct;