|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Spezifikation der Systemarchitektur** | | | |
| Version | 1 | | 29.04.18 |
| Autor | Kessener | | |
| Index | 1  2  3  4 | Überblick  Das Base System  Die Kommunikationslayer  Die Master Logik | |

### **1 Überblick**

Unsere Systemarchitektur ist grundlegend eine *Layered Architecture*. Sie besteht aus 4 Layers:

|  |  |
| --- | --- |
| 4 | Master Logic |
| 3 | Inter-Module Communication |
| 2 | Base System |
| 1 | HAL |

Das System beinhaltet zwei unabhaengige module (“Fließbänder”), die durch eine serielle Schnittstelle miteinander verbunden sind. Programmlogik kann in zwei Teilbereiche separiert werden: Grundlegende Logik, die in beidem Modulen identisch angewandt wird (zB tracking eines Werkstückes über das Fließband) und System-Logik, die sich auf das Zusammenspiel beider Module bezieht (zB Sicher zu stellen, dass sich nie mehr als ein Werkstück auf Modul 2 befindet). Die Systemlogik wird durch Anwenden des *Master-Slave* Patterns realisiert. Dies bedeutet, dass der Layer 4 (Master Logic) sich nur auf dem Master System befindet. Das Slave System hat keine eigene Layer 4 Implementierung.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Master Logic |  |  |
| Communication (Master) |  | Communication (Slave) |
| Base System |  | Base System |
| HAL |  | HAL |

### **2 Das Base System**

Das Base System kommuniziert direkt mit der HAL. Es steuert die Aktorik mittels Wrapper Klassen. Änderungen in der Sensorik werden durch Events von der HAL an das Base System weitergegebn. Zudem hat das Base System Zugriff auf programmierbare Timer Events, die es dem Base System ermöglichen auf das Ausbleiben erwarteter Sensor Events zu reagieren (also zB auf das außerplanmäßigem Entfernen eines Werkstücks bzw. das daraus resultierende Nicht-Unterbrechens einer Lichtschranke.)

Das Base System ist völlig agnostisch gegenüber der Existenz mehrerer Module; es weiss nur von sich selbst, der HAL unter ihm und dem Master über ihm. Kommunikation zwischen den Base Systemen und der Master Logik erfolgt durch *Message Passing*. Dabei diehnt der Kommunikationslayer als Vermittler zwischen den beiden Base Systems (die voneinander nichts wissen) und dem Master, und routet Messages über die serielle Verbindung.

Im laufenden Betrieb kümmert sich das Base System um das Routing von Werkstücken über das Fließband; dabei achtet es darauf, dass kein Werkstück verschwindet oder unerwartet Auftaucht. Es Benachrichtigt den Master beim Auftauchen eines neuen Werstücks am Anfang des Fließbandes, beim Erreichen des Ende des Fließbandes und beim Erreichen des Switches. Der Master kontrolliert wann das Fließband sich bewegt und wann es steht. Er entscheidet auch, ob ein Werstück durchgelassen wird oder aussortiert werden soll. Hierzu dienen Sensordaten, die vom Base System wärend des Transport des Werstücks gesammelt wurden und mit der Nachricht “Werkstück am Switch” an den Master geschickt werden.

Das Verhalten des Base Systems ist abhängig vom Gesamtzustand des System und kann in separate Abschnitte eingeteilt werden. Diese werden unter Andwendung des *Plugin* Patterns (auch *Micro Kernel* genannt) implementiert. Dabei wird - von der Master Logik gesteuert - immer je ein Plugin (was in diesem Kontext *Manager* genannt wird) als der aktive Manager eingesetzt. Aus den verschiedenen Zuständen in dem sich das System befinden kann ergeben sich folgende Manager:

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **State** | **Manager** | **Beschreibung** |
| Idle | IdleManager | Startzustand des Systems. Kann mittels der START Taste in den *Run* oder *Config* Zustand überführt werden. |
| Run | RunManager | Betriebszustand. Erfordert eine valide Kalibrierung. Diese kann aus einer Konfigurationsdatei geladen sein oder im *Config* Zustand erstellt werden. |
| Calibration | ConfigManager | Selbstkalibrierung. |
| Error | ErrorManager | Fehlerzustand. Kann als einziger Manager auch von etwas anderem als der Master Logik instanziiert werden: Im Falle eines Abbruchs der seriellen Kommunikation veranlasst der Kommunikationslayer des Slave Systems einen entsprechenden Zustandswechsel. |

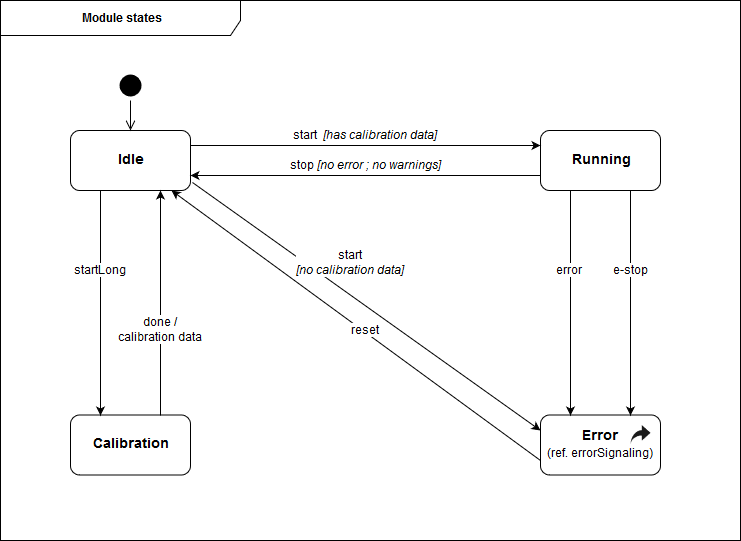
### **3 Die Kommunikationslayer**

Die beiden Kommunikationslayer der Module sind aus Sicht des Masters und des Base Systems völlig transparent. Der Master denkt, er spricht direkt mit den beiden Base Systemen wärend diese denken, dass sie direkt mit dem Master sprechen. Die Kommunikationslayer übernehmen die Aufgabe eines Vermittlers, der Nachrichten des Masters an den jeweiligen Empfänger weiterleitet (wenn notwendig auch über die serielle Schnittstelle), und die Nachrichten der Base Systeme mit korrekten Absendern bestückt, sodass der Master erkennen kann, woher die Nachricht gekommen ist.

Außerdem sind sie dafür verantwortlich zu erkennen, wenn die serielle Verbindung unterbrochen wurde, und ihr jeweiliges Base System darüber zu informieren.

### **4 Die Master Logik**

Der Zustand des gesamten Systems wird im Master modelliert.



Bei der Identifizierung der Werstücke wird das *Plugin* Pattern verwendet. Die Sensordaten, die das Base System gesammelt hat, werden an eine Reihe von Plugins übergeben. Das Plugin, das den größten Grad der Übereinstimmung des Plugin-Internen Modells mit den Sensorwerten meldet, bestimmt was mit dem Werstück passieren soll. Dies wird von der Master Logik nur als ein Vorschlag gewertet; es allein trifft die entgültige Routing Entscheidung (abhängig von Faktoren wie zB die Fülle der Rutschen).