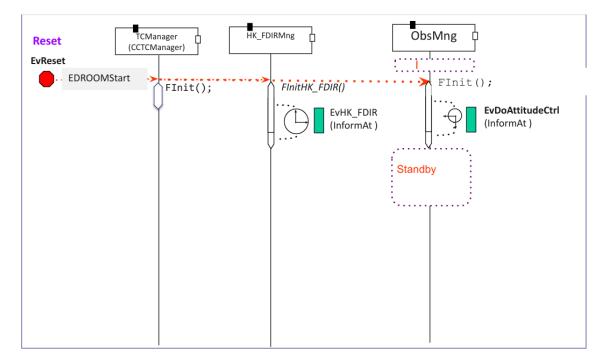
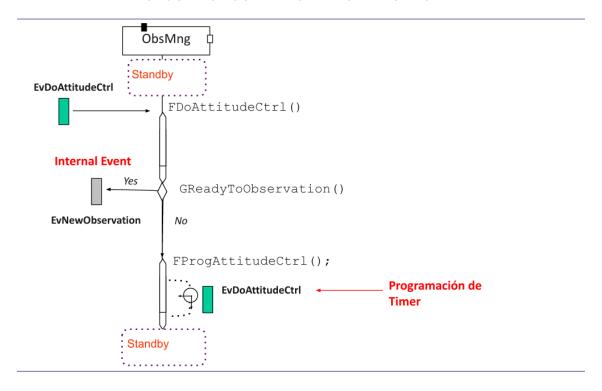
ENTREGABLE 1: ESCENARIOS INVOLUCRADOS DEL NUEVO COMPONENTE OBSMNG

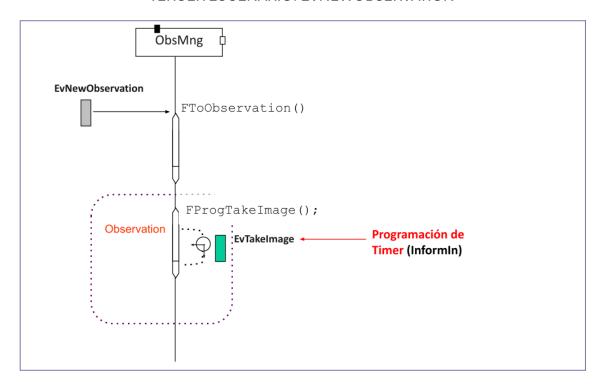
PRIMER ESCENARIO: EVRESET



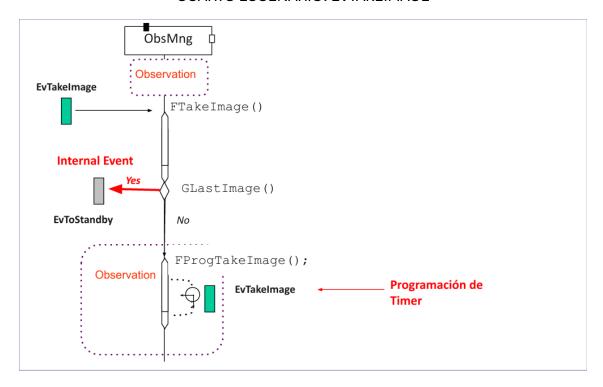
SEGUNDO ESCENARIO: EVDOATTITUDECTRL



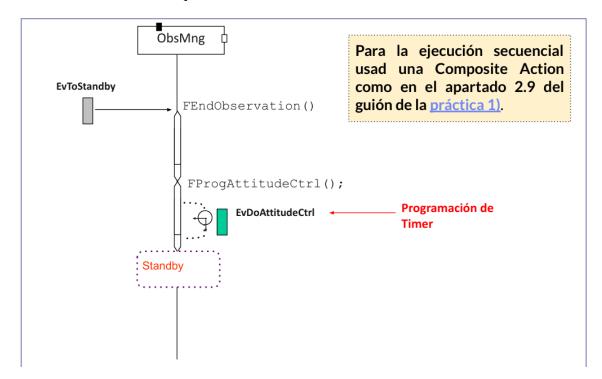
TERCER ESCENARIO: EVNEWOBSERVATION



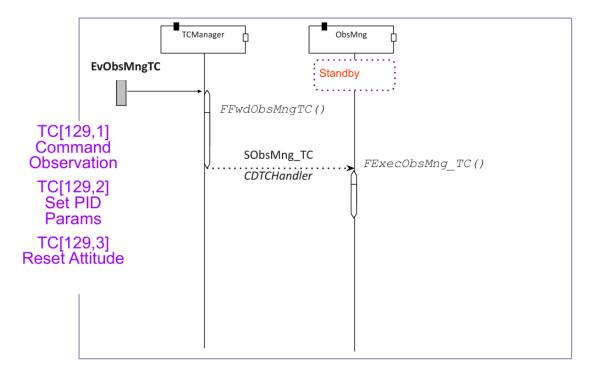
CUARTO ESCENARIO: EVTAKEIMAGE



QUINTO ESCENARIO: EVTOSTANDBY

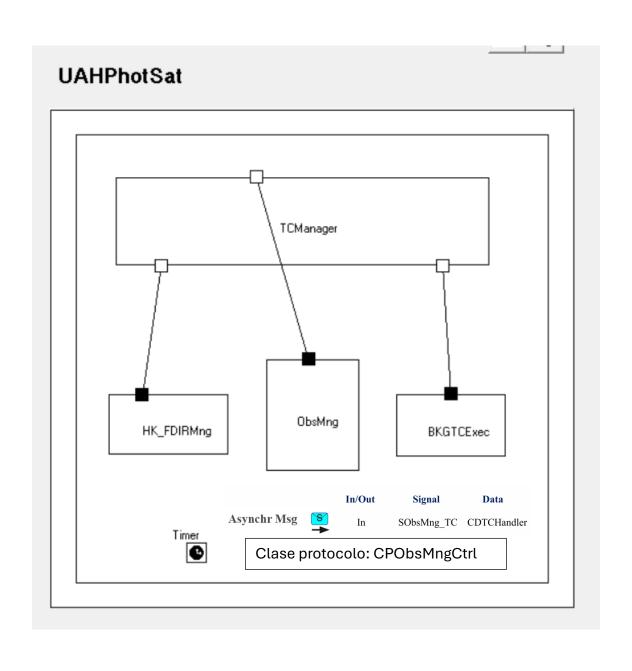


ÚLTIMO ESCENARIO: EVOBSMNGTC

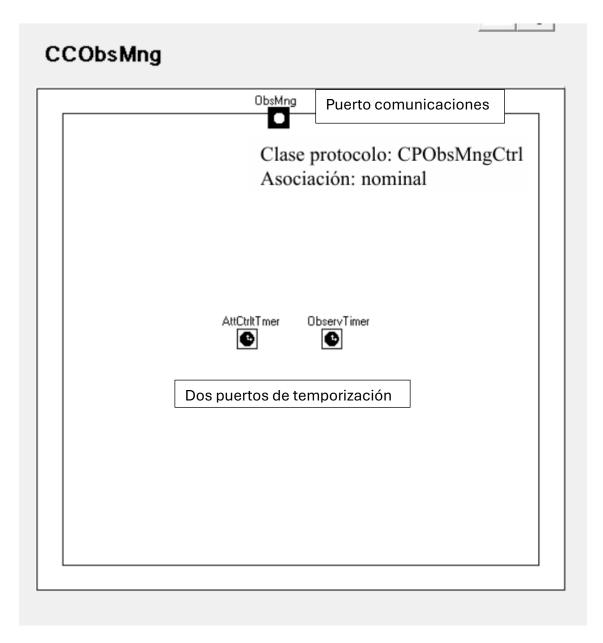


El nuevo componente creado está presente en 6 escenarios distintos.

ENTREGABLE 2: DEFINICIÓN DE LA CLASE PROTOCOLO

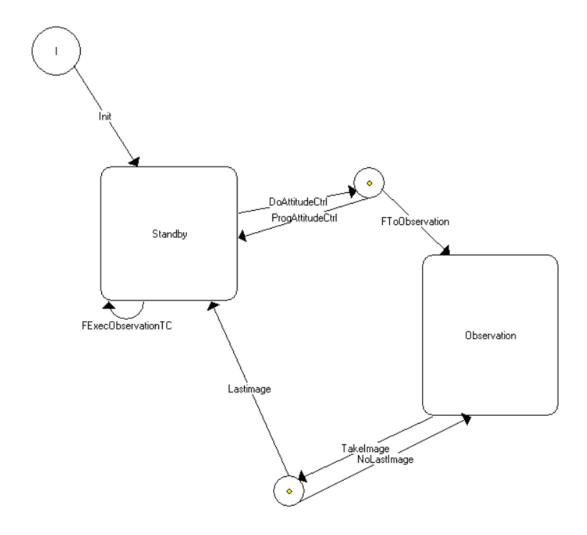


ENTREGABLE 3: DEFINICIÓN DE PUERTOS Y TIPOS



Se definen los 3 puertos pedidos, dos con requisitos de temporización y un puerto de comunicaciones, en este caso nominal, como vemos en la figura.

ENTREGABLE 4: MÁQUINA DE ESTADOS, TRIGGERS Y CÓDIGOS



En esta primera imagen vemos la máquina de estados, a continuación, vamos a ir desglosando cada transición mediante capturas de pantalla del propio edroom y cuadros de textos con las condiciones de disparo.

TRANSICIÓN FINIT: Todas las funciones comienzan, por void (nombre de la transición) {código}. Para abreviar y por facilidad solo haré captura del código de dentro de la propia función.

```
Pr_Time time;

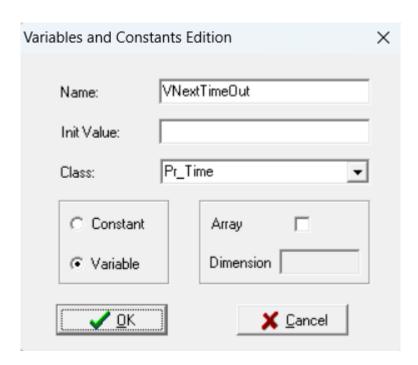
//Timing Service useful methods

time.GetTime(); // Get current monotonic time
time +=Pr_Time(0,100000);

AttCtrltTmer.InformAt ( time );

Inform At: Finit()
    P: EDROOMsl
    S: EDROOMStart
    G:true
```

Esta función, como podemos intuir por el código, lleva una variable asociada.



AUTOTRANSICIÓN EXECOBSERVATIONTC

Msg->Data Handler: FExecObsMng_TC()

P: ObsMngCtrl

S: SObsMng TC

G:true

```
CDTCHandler & varSObsMng_TC = *(CDTCHandler *)Msg->data;
```

```
// Data access
varSObsMng_TC.ExecTC();
```

TRANSICIÓN DOATTITUDECTRL

Action: FDoAttitudeCtrl()

P: AttCtrlTimer

S: EDROOMSignalTimeout

G:true

```
pus_service129_do_attitude_ctrl();
```

TRANSICIÓN PROGATTITUDECTRL: LI

Action: FProgAttitudeCtrl()

G:true

```
Pr_Time time;

//Timing Service useful methods

time.GetTime(); // Get current monotonic time
time +=Pr_Time(0,100000);

AttCtrltTmer.InformAt ( time );
```

Action: FToObservation() G:GReadyToObservation()

```
pus_service129_start_observation();
return pus_service129_is_observation_ready();
```

COMPONENTE OBSERVATION: Función dentro del propio componente

Entry Inform In: FProgTakeImage()

P: ObservTimer

S: EDROOMSignalTimeout

```
Pr_Time interval;

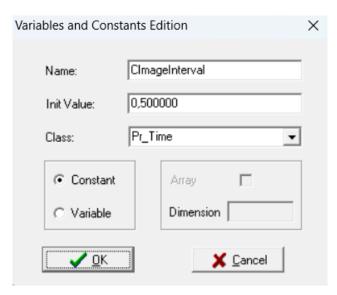
//Timing Service useful methods

interval = CImageInterval; // interval of X sec + Y microsec

//timers absolutos infor at e inform in relativos

ObserverTimer.InformIn (interval);
```

Además, tiene una constante asociada:



TRANSICIÓN TAKEIMAGE

Action: FTakeImage()

P: ObservTimer

S: EDROOMSignalTimeout

G:true

```
pus_service129_take_image();
```

TRANSICIÓN NOLASTIMAGE

G:true

TRANSICIÓN LASTIMAGE: Esta es una acción compuesta y además con la guarda que también hemos tenido que crear.

```
FEndObservation();

FProgAttitudeCtrl();

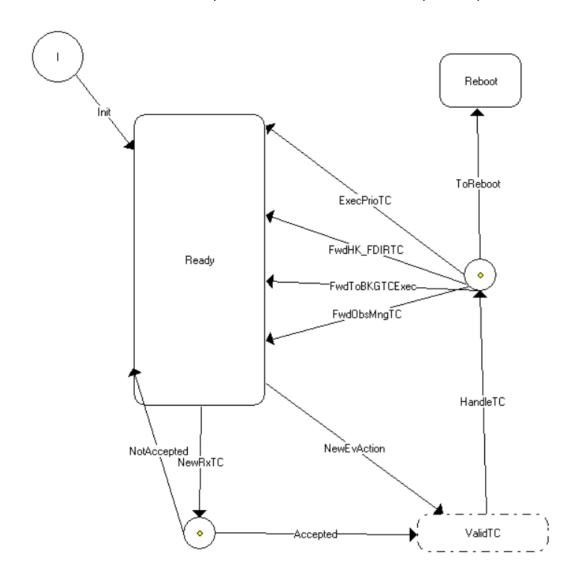
VNextTimeOut.GetTime();

pus_service129_end_observation();

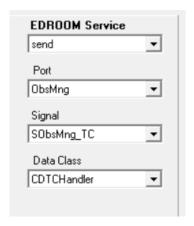
return pus_service129_is_last_image();
```

No adjunto el código de la segunda función de la composite, porque ya lo hemos indicado más arriba.

Ahora había que añadir otra transición más fuera de esta máquina de estados, se mostrará ahora (la de forward, además es de tipo send).



TRANSICIÓN FWDOBSMNGTC



Send: FFwdObsMngTC()

P: ObsMngCtrl

S: SObsMng_TC

Data Class: CDTCHandler

G: GFwdToObsMng()

```
CDTCHandler * pSObsMng_TC_Data = EDROOMPoolCDTCHandler.AllocData();

// Complete Data
*pSObsMng_TC_Data=VCurrentTC;

CÓDIGO DE LA GUARDA

return VTCExecCtrl.IsObsMngTC();

ObsMng.send(SObsMng_TC,pSObsMng_TC_Data,&EDROOMPoolCDTCHandler);
}
```