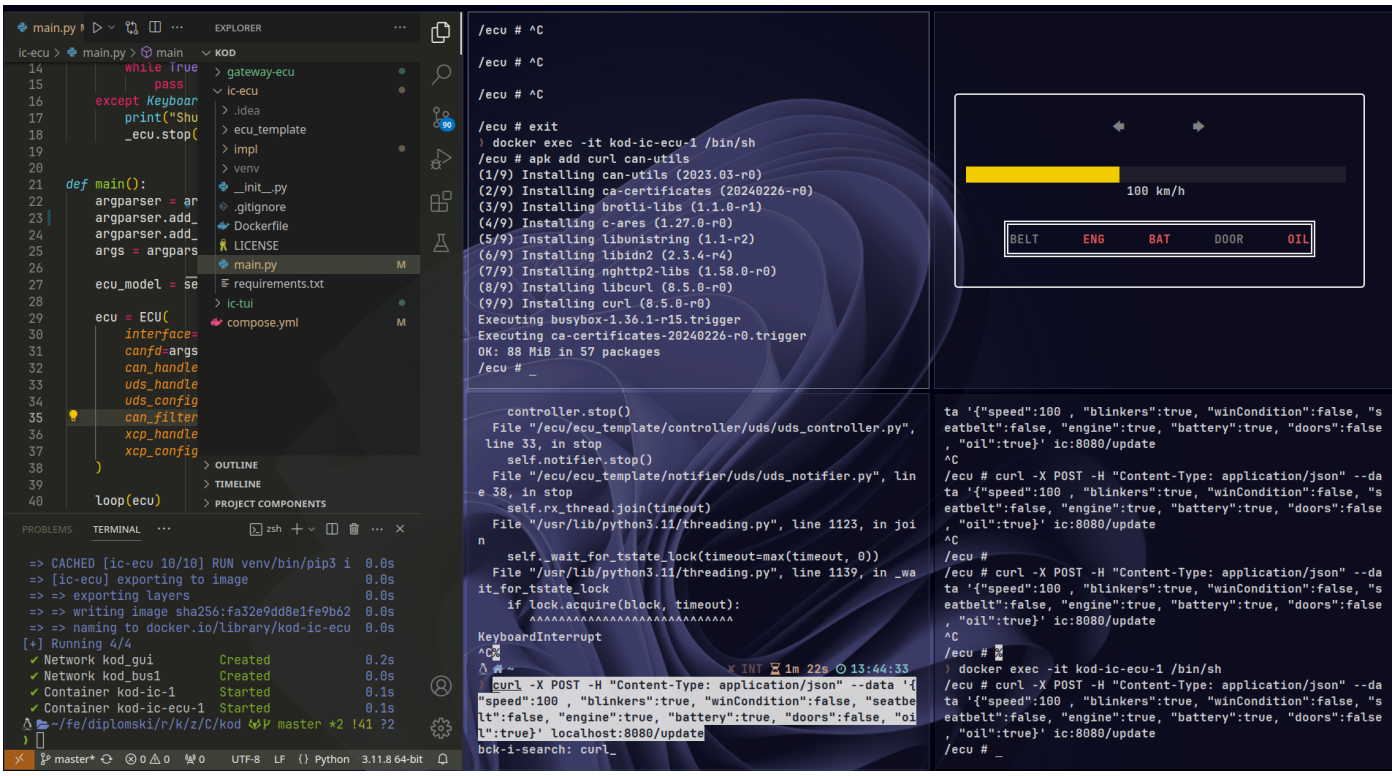
Preostalo

- driver
  - [ ] perzistentnost
  - [ ] upakirat za linux distribucije
  - [ ] github actions za deploy na dockerhub
- zadaci
  - napraviti repo koji builda zadatke za dockerhub automatski s github actionsima
  - [ ] XCP - dump memory caring caribou
    - [x] ~~XCP predlozak pripremljen~~
    - [ ] treba dodati parsiranje XCP poruka
  - ~~UDS Authentication~~ - ne vidim potencijalni zadatak
  - [ ] CAN zadatak s dva ECU-a i GUI-jem
    - uds routine control bi se mogao koristiti za ovo
    - upalit zmigavce
    - postic vecu brzinu nego maksimalnu
    - kad uspije, postavit flag na sabirnicu
  - [ ] UDS security access MITM izmedju dvije sabirnice
  - ~~UDS zadatak s GUI-jem, routine control~~ duplikat gore
- ecu_template
  - [ ] dodati template za UDS SA
  - [ ] dodati glavni program za slanje repetitivnih poruka umjesto CAN_BCM-a?
  - [ ] README
    - čemu svaka od impl datoteka služi
    - kompatibilnost s caring caribouom
    - primjeri kako neke stvari implementirati
  - [ ] tagovi za razne varijante templateova
  - [ ] XCP
  - [ ] DoIP
  - [ ] parsiranje CAN signala po DBC-u
- dodatni ~~programi~~ containeri:
  - [ ] gw program za povezivanje vise dockercan mreza?
  - [ ] program za cannelloni udaljeni pristup
  - [ ] program za generiranje "smeca" na sabirnici
- [ ] skripta za generiranje docker composeova

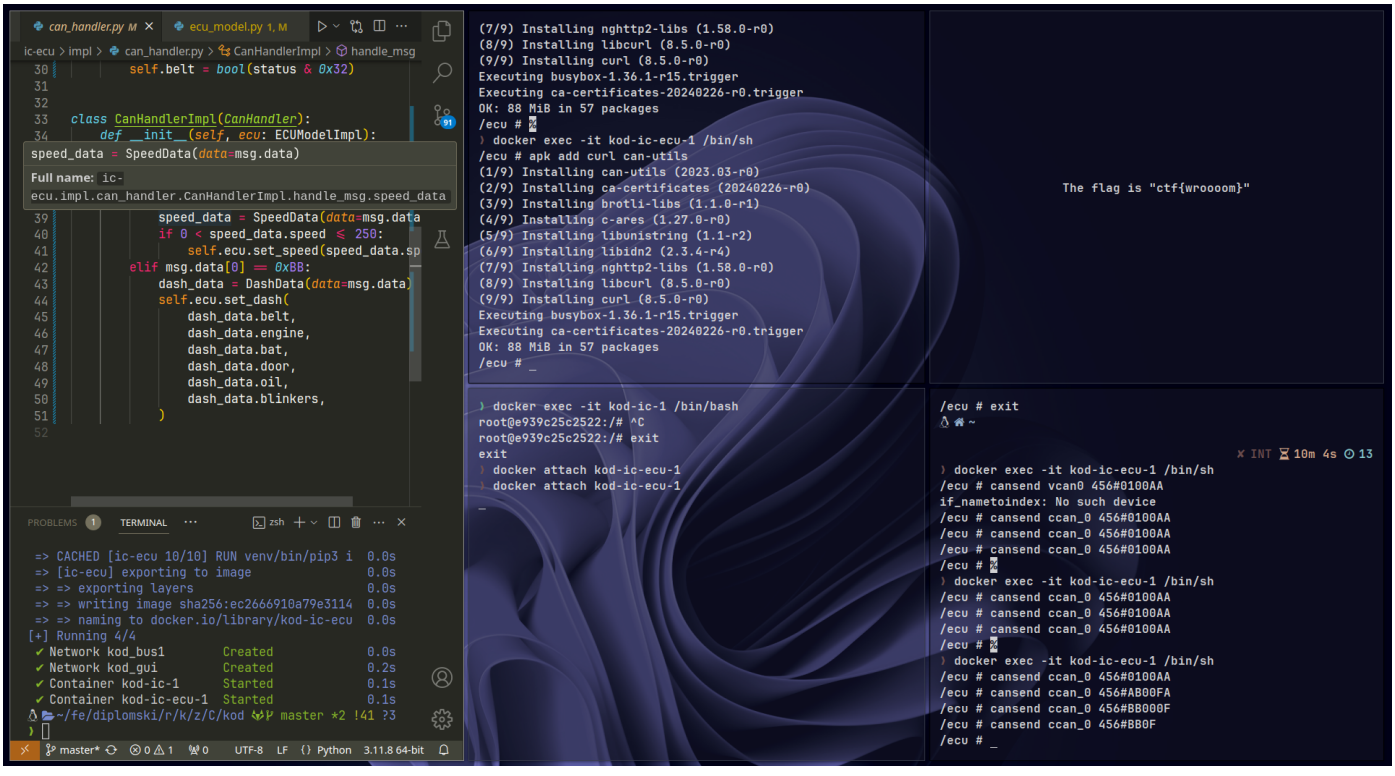
2.6.

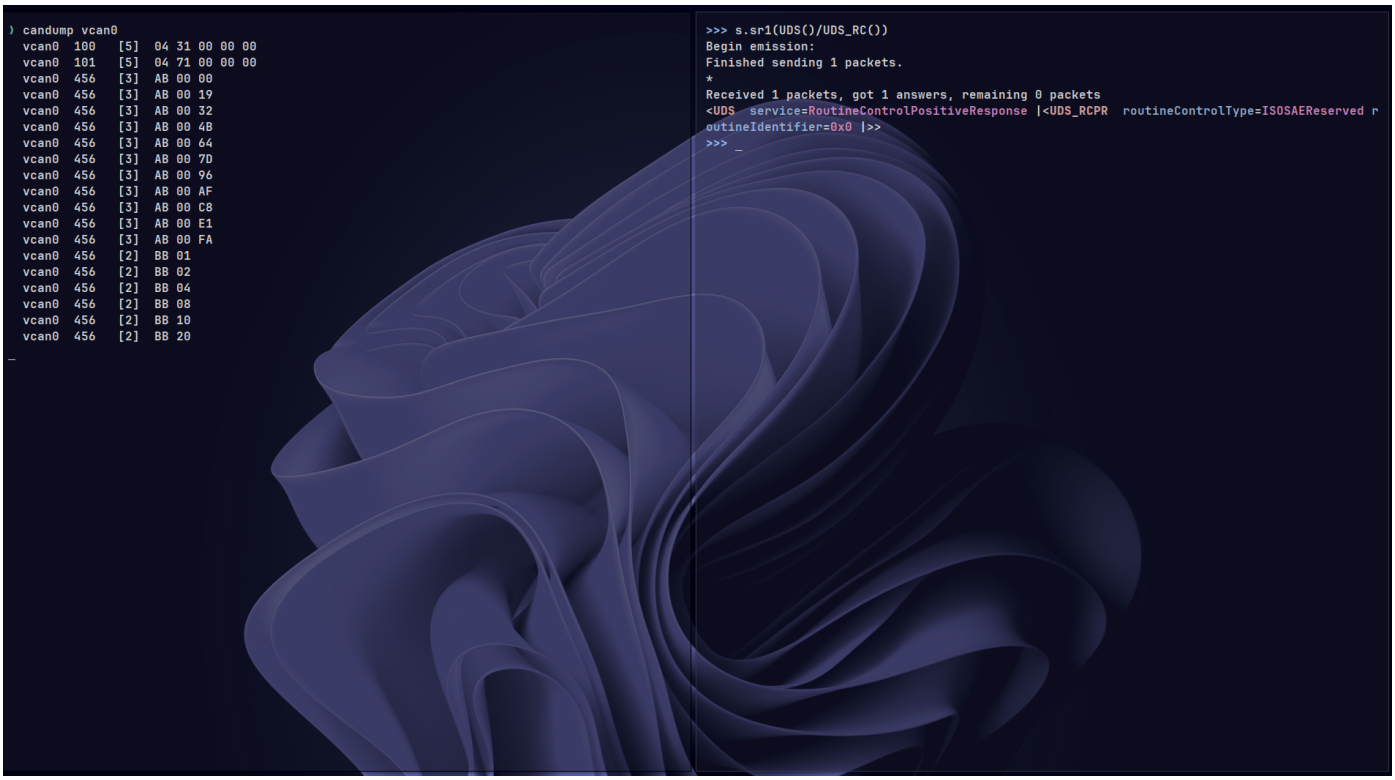
https://forums.docker.com/t/compose-how-to-connect-container-to-both-custom-bridge-and-host-network-basler-cameras-in-docker-containers/139391



Treba ugasiti listener na 8080 kad se dogodi ssh disconnect, kako bi iduca instanca programa mogla ponovno slusati na istom portu

Uspjesno rjesen zadatak:





Drugi ECU koji sluzi za generiranje primjera prometa koji treba reverzati, a pokrece se pomocu UDS_RC paketa

```
load_contrib("isotp")
conf.contribs['ISOTP'] = {'use-can-isotp-kernel-module': True}
load_contrib("automotive.uds")
s = ISOTPNativeSocket(iface="ctf_can", tx_id=0x100, rx_id=0x101, basecls=UDS)
```