



Pontifícia Universidade Católica do Rio de Janeiro – PUC-RIO
Departamento de Informática

INF 2545 - SISTEMAS DISTRIBUÍDOS
Prof. Noemi Rodriguez

Redes de Sensores sem Fio + Terra

Adriano Branco

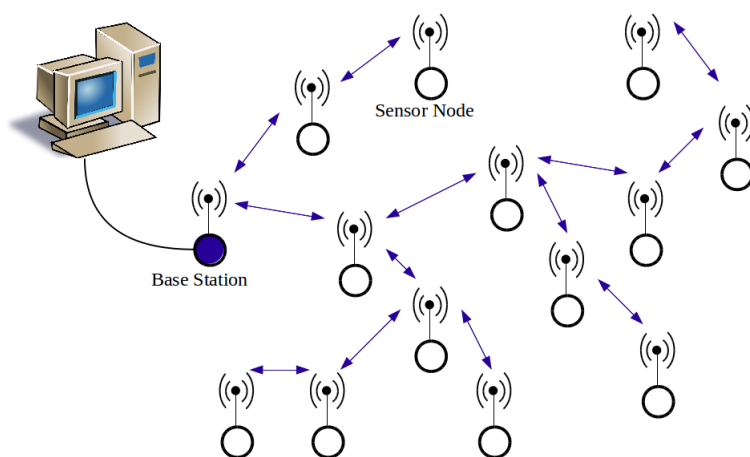
11 de maio de 2017

Motivação

Plataforma alvo: RSSFs – dispositivos limitados em recursos – memória, processamento e energia.

Exemplos:

- Mote MicaZ – Atmel ATmega128L, **4kB RAM** e 128kB ROM
- Mote TelosB – TI MSP430, **10kB RAM** e 48kB ROM
- Rádio IEEE 802.15.4, 2.4MHz, 30m indoor, **2 pilhas AA**.



Desafios

Programação: A programação em RSSF é difícil e propensa a erros.

- escassez de recursos
- orientada a eventos
- coordenação entre uma grande quantidade de nós

Reprogramação remota: Dificuldades para reprogramação dos nós sensores depois de distribuídos fisicamente.

Desafios

Programação: A programação em RSSF é difícil e propensa a erros.

- escassez de recursos
- orientada a eventos
- coordenação entre uma grande quantidade de nós

Reprogramação remota: Dificuldades para reprogramação dos nós sensores depois de distribuídos fisicamente.

Desafios

Programação: A programação em RSSF é difícil e propensa a erros.

- escassez de recursos
- orientada a eventos
- coordenação entre uma grande quantidade de nós

Reprogramação remota: Dificuldades para reprogramação dos nós sensores depois de distribuídos fisicamente.

Aplicações específicas

Normalmente, uma RSSF é projetada para uma única categoria de aplicação (hardware + software). Isso permite definir previamente o conjunto de operações necessárias e os respectivos componentes de software.

Modelos de Programação

Imperativo: Programação tradicional com callbacks – C

- Associa, no escopo global, eventos e procedimentos.
- Tendência a programação sequencial misturada com eventos assíncronos.

Orientado a Eventos: Comando, Eventos e Tarefas – nesC + C

- Estende C com um modelo de comandos e eventos. Abstrai os callbacks assíncronos.
- Possibilita o uso de um “scheduler” para controlar a execução de tarefas.

Reativo: Emite comandos e reage aos eventos – Céu + C

- Estrutura de programação apropriada para reagir aos eventos assíncronos.

Modelos de Programação

Imperativo: Programação tradicional com callbacks – C

- Associa, no escopo global, eventos e procedimentos.
- Tendência a programação sequencial misturada com eventos assíncronos.

Orientado a Eventos: Comando, Eventos e Tarefas – nesC + C

- Estende C com um modelo de comandos e eventos. Abstrai os callbacks assíncronos.
- Possibilita o uso de um “scheduler” para controlar a execução de tarefas.

Reativo: Emite comandos e reage aos eventos – Céu + C

- Estrutura de programação apropriada para reagir aos eventos assíncronos.

Modelos de Programação

Imperativo: Programação tradicional com callbacks – C

- Associa, no escopo global, eventos e procedimentos.
- Tendência a programação sequencial misturada com eventos assíncronos.

Orientado a Eventos: Comando, Eventos e Tarefas – nesC + C

- Estende C com um modelo de comandos e eventos. Abstrai os callbacks assíncronos.
- Possibilita o uso de um “scheduler” para controlar a execução de tarefas.

Reativo: Emite comandos e reage aos eventos – Céu + C

- Estrutura de programação apropriada para reagir aos eventos assíncronos.

Principais problemas na programação de RSSFs

Programação

- Complexidade de programação
 - Orientação a eventos
 - Laços infinitos (*starvation*)
 - Ponteiros inválidos
- Complexidade de rede
 - Acesso direto as funções do rádio.
 - Protocolos de comunicação para rede ad-hoc.

Custos adicionais

- Uso de CPU – Arquitetura de máquina virtual ou middleware (Energia e Tempo de execução)
- Uso do Rádio – Disseminação de código (Energia)

Principais problemas na programação de RSSFs

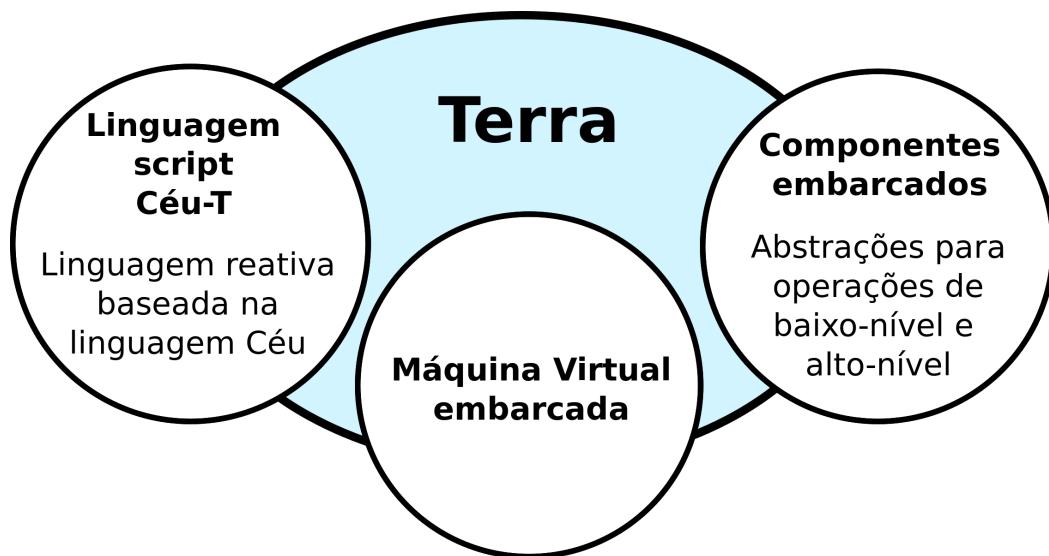
Programação

- Complexidade de programação
 - Orientação a eventos
 - Laços infinitos (*starvation*)
 - Ponteiros inválidos
- Complexidade de rede
 - Acesso direto as funções do rádio.
 - Protocolos de comunicação para rede ad-hoc.

Custos adicionais

- Uso de CPU – Arquitetura de máquina virtual ou middleware (Energia e Tempo de execução)
- Uso do Rádio – Disseminação de código (Energia)

Modelo proposto



Céu-T é baseada na linguagem Céu

- Céu é uma linguagem reativa.
- A análise estática de Céu em tempo de compilação permite garantias de segurança. (Situação de corrida e laços infinitos.)
- Construtores paralelos e comandos bloqueantes para aguardar eventos:

```
// Amostragem
loop do
  par/and do
    <...>
  with
    await 1s;
  end
end
```

```
// Time-out
loop do
  par/or do
    <...>
  with
    await 1s;
  end
end
```

- Céu é compilado para C e permite a inclusão de código C.

Céu-T é baseada na linguagem Céu

- Céu é uma linguagem reativa.
- A análise estática de Céu em tempo de compilação permite garantias de segurança. (Situação de corrida e laços infinitos.)
- Construtores paralelos e comandos bloqueantes para aguardar eventos:

```
// Amostragem
loop do
  par/and do
    <...>
  with
    await 1s;
  end
end
```

```
// Time-out
loop do
  par/or do
    <...>
  with
    await 1s;
  end
end
```

- Céu é compilado para C e permite a inclusão de código C.

Céu-T é baseada na linguagem Céu

- Céu é uma linguagem reativa.
- A análise estática de Céu em tempo de compilação permite garantias de segurança. (Situação de corrida e laços infinitos.)
- Construtores paralelos e comandos bloqueantes para aguardar eventos:

```
// Amostragem
loop do
  par/and do
    <...>
  with
    await 1s;
  end
end
```

```
// Time-out
loop do
  par/or do
    <...>
  with
    await 1s;
  end
end
```

- Céu é compilado para C e permite a inclusão de código C.

Céu-T é baseada na linguagem Céu

- Céu é uma linguagem reativa.
- A análise estática de Céu em tempo de compilação permite garantias de segurança. (Situação de corrida e laços infinitos.)
- Construtores paralelos e comandos bloqueantes para aguardar eventos:

```
// Amostragem
loop do
  par/and do
    <...>
  with
    await 1s;
  end
end
```

```
// Time-out
loop do
  par/or do
    <...>
  with
    await 1s;
  end
end
```

- Céu é compilado para C e permite a inclusão de código C.

Modelo de execução Céu

```
var short val;  
par do  
  loop do  
    emit LED0(TOGGLE);  
    await 1s;  
  end  
with  
  loop do  
    await 10s;  
    emit REQ_TEMP();  
    val = await TEMP();  
    if var > 200 then  
      emit LED1(ON);  
    else  
      emit LED1(OFF);  
    end  
  end  
end  
end
```

```
_WCLOCK1: Clk Counter; Label  
_WCLOCK2: Clk Counter; Label
```

```
_TEMP: Evt ID; Label
```

```
Trail_1a:  
  par do/ loop do/ await 1s
```

```
Trail_1b:  
  end/ loop do/ await 1s;
```

```
Trail_2a:  
  with/ loop do/ await 10s
```

```
Trail_2b:  
  emit REQ_TEMP/ await TEMP
```

```
Trail_2c:  
  if/ emit LED1/ end/ end/  
  loop do/ await 10s
```


Modelo de execução Céu

```
var short val;  
par do  
  loop do  
    emit LED0(TOGGLE);  
    await 1s;  
  end  
with  
  loop do  
    await 10s;  
    emit REQ_TEMP();  
    val = await TEMP();  
    if var > 200 then  
      emit LED1(ON);  
    else  
      emit LED1(OFF);  
    end  
  end  
end  
end
```

```
_WCLOCK1: Clk Counter; Label  
_WCLOCK2: Clk Counter; Label
```

```
_TEMP: Evt ID; Label
```

```
Trail_1a:  
  par do/ loop do/ await 1s
```

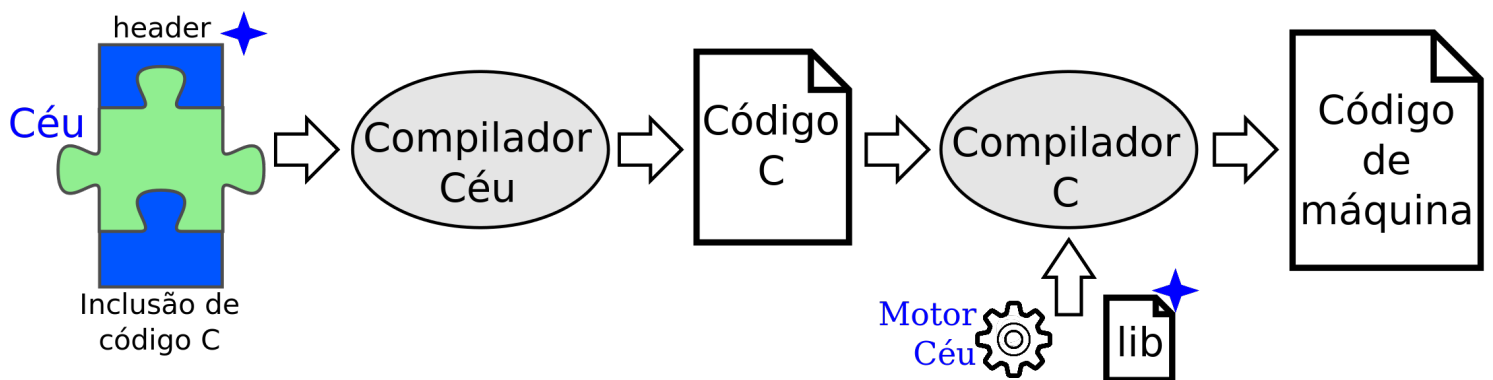
```
Trail_1b:  
  end/ loop do/ await 1s;
```

```
Trail_2a:  
  with/ loop do/ await 10s
```

```
Trail_2b:  
  emit REQ_TEMP/ await TEMP
```

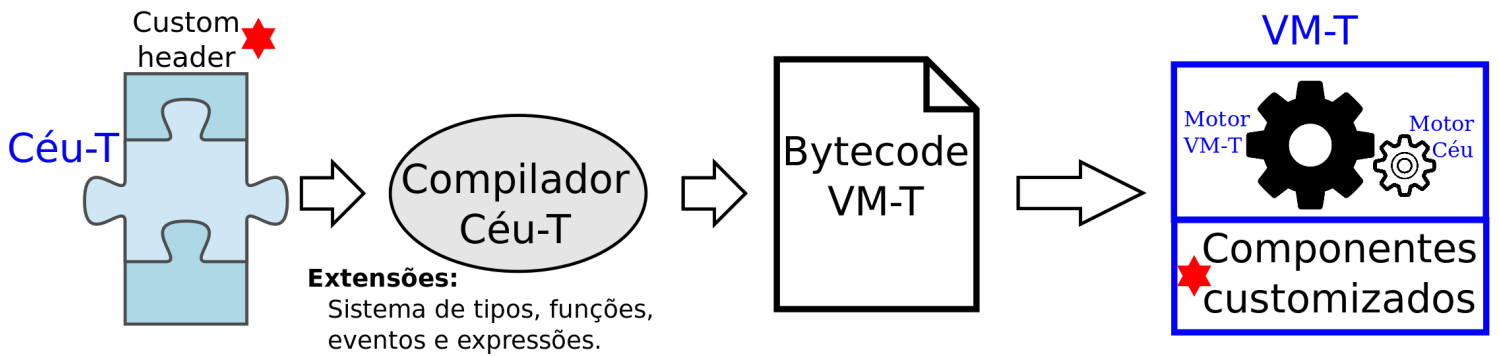
```
Trail_2c:  
  if/ emit LED1/ end/ end/  
  loop do/ await 10s
```

Terra x Céu



Céu

Terra



Customizações de Terra implementadas atualmente

TerraNet é uma customização usando apenas comunicações simples de rádio e operações de sensores.

TerraGrp usa a biblioteca básica de componentes, que inclui as abstrações de alto nível para controle de grupos de nós.

TerraIno é uma customização para Arduino Mega.

TerraIx é uma customização Linux (RaspberryPI).

Customizações de Terra implementadas atualmente

TerraNet é uma customização usando apenas comunicações simples de rádio e operações de sensores.

TerraGrp usa a biblioteca básica de componentes, que inclui as abstrações de alto nível para controle de grupos de nós.

Terralno é uma customização para Arduino Mega.

Terralx é uma customização Linux (RaspberryPI).

Customizações de Terra implementadas atualmente

TerraNet é uma customização usando apenas comunicações simples de rádio e operações de sensores.

TerraGrp usa a biblioteca básica de componentes, que inclui as abstrações de alto nível para controle de grupos de nós.

TerraIno é uma customização para Arduino Mega.

TerraIx é uma customização Linux (RaspberryPI).

Customizações de Terra implementadas atualmente

TerraNet é uma customização usando apenas comunicações simples de rádio e operações de sensores.

TerraGrp usa a biblioteca básica de componentes, que inclui as abstrações de alto nível para controle de grupos de nós.

TerraIno é uma customização para Arduino Mega.

TerraIrx é uma customização Linux (RaspberryPI).

App #1a - Monitor e alarme multi-salto

Pseudocódigo em nesC

```
// first part - Build ad-hoc tree
event booted
  start radio
event radio started
  if root node then
    broadcast discover message
event discover message
  if hasParent is false then
    hasParent = true
    broadcast discover message
    start data periodic timer
    start alarm periodic timer
    start monitoring periodic timer
// second part - monitoring functionality
event alarm timer
  read sensor
event sensor done
  if is an alarm and alarmMute==false
    alarmMute=true
    start mute timer
    send alarm message to parent node
event mute timer
  alarmMute = false
event data timer
  send data message to parent node
event data message
  send data message to parent node
// empty events must be declared
event discover message send done
event data message send done
event radio stopped
```

Pseudocódigo em Céu-T

```
// first part - Build ad-hoc tree
if is root node then
  broadcast discover message
else
  wait to receive a discover message
  broadcast discover message
end
// second part - monitoring functionality
do — in parallel
  loop
    read sensor
  with
  loop
    if is an alarm then
      send alarm to parent node
      wait mute time
  with
  loop
    send sensor to parent node
  with
  loop
    wait sensor or alarm messages
    send message to parent node
end
```

App #1a - Monitor e alarme multi-salto

Pseudocódigo em nesC

```
// first part - Build ad-hoc tree
event booted
```

Pseudocódigo em Céu-T

```
// first part - Build ad-hoc tree
if is root node then
```

Operação	nesC	Céu-T
Aguardar evento	event void comp.callback(type var){ <bloco de código> }	var = await EVT_IN();
Chamada externa	var = call comp.func();	emit EVT_OUT(); var = func();

Split-phase operation:

```
emit EVT_OUT();
var = await EVT_IN();
```

```
event data message
    send data message to parent node
// empty events must be declared
event discover message send done
event data message send done
event radio stopped
```

```
with
loop
    wait sensor or alarm messages
    send message to parent node
end
```


App #1a - Monitor e alarme multi-salto

Pseudocódigo em nesC

```
// first part - Build ad-hoc tree
event booted
  start radio
event radio started
  if root node then
    broadcast discover message
event discover message
  if hasParent is false then
    hasParent = true
    broadcast discover message
    start data periodic timer
    start alarm periodic timer
    start
// second part -
event alarm
  read sens
event sensor
  if is an
    alarm
    start
    send
event mute ti
  alarmMute
event data ti
  send data message to parent node
event data message
  send data message to parent node
// empty events must be declared
event discover message send done
event data message send done
event radio stopped
```

Pseudocódigo em Céu-T

```
// first part - Build ad-hoc tree
if is root node then
  broadcast discover message
else
  wait to receive a discover message
  broadcast discover message
end
// second part - monitoring functionality
do — in parallel
  loop
    read sensor
  with
  loop
    if is an alarm then
      send alarm to parent node
      wait mute time
  with
  loop
    send sensor to parent node
  with
  loop
    wait sensor or alarm messages
    send message to parent node
end
```

App #1a - Monitor e alarme multi-salto

Pseudocódigo em nesC

```
// first part - Build ad-hoc tree
event booted
  start radio
event radio started
  if root node then
    broadcast discover message
event discover message
  if hasParent is false then
    hasParent = true
```

Contando eventos e chamadas

- 16 eventos (nesC events)
- 24 chamadas (nesC calls)
- Relação **complexa** entre eventos e variáveis globais.

```
    send alarm message to parent node
event mute timer
  alarmMute = false
event data timer
  send data message to parent node
event data message
  send data message to parent node
// empty events must be declared
event discover message send done
event data message send done
event radio stopped
```

Pseudocódigo em Céu-T

```
// first part - Build ad-hoc tree
if is root node then
  broadcast discover message
else
  wait to receive a discover message
  broadcast discover message
end
```

Contando awaits and emits+waits

- 12 awaits
- 5 emits+awaits (split-phase oper.)
- Relação **simplificada** entre eventos e variáveis globais.

```
    wait mute time

with
  loop
    send sensor to parent node
with
  loop
    wait sensor or alarm messages
    send message to parent node
end
```

App #1b - Monitor e alarme multi-salto

Pseudocódigo em nesC

```
: first part – monitoring functionality
event booted
  start radio
event radio started
  if root node
    setRoot
  else
    start data periodic timer
    start alarm periodic timer
  end
event alarm timers
  read sensor
event sensor done
  if is an alarm and alarmMute==false
    alarmMute=true
    start mute timer
    send alarm message
event mute timer
  alarmMute = false
event data timer
  send data message to parent node
: empty events must be declared
event data message send done
event radio stopped
```

Código Céu-T

```
par do
/*****
 * Monitoring temperature and alarm
 *****/
  loop do
    emit REQ_TEMP();
    gblTemp = await TEMP;
    await 500ms;
  end
with
  loop do
    if gblTemp > ALARM then
      inc msgAlarm.d8[2];
      msgAlarm.d16[0] = gblTemp;
      emit SEND_BS(msgAlarm);
      await SENDBS_DONE(ID_ALARM);
      await 30s;
    else
      await 500ms;
    end
  end
with
/*****
 * Send temperature value
 *****/
  await 500ms; // Waits to read first sensor value
  loop do
    par/or do
      await 60s;
    with
      msgData.d16[0] = gblTemp;
      inc msgData.d8[2];
      await (nodeId*500)ms;
      emit SEND_BS(msgData);
      await SENDBS_DONE(ID_DATA);
      await FOREVER;
    end
  end
end
end
```

App #1a & #1b - Monitor e alarme multi-salto

Métrica	Terra		TinyOS	
	#1a –	#1b CTP	#1a –	#1b CTP
Linhas de código	199	63	307	224
Bytecode (bytes)	650	189		
Código de máquina (bytes)	40,000	55,300	15,566	21,548
Blocos de disseminação	28	9	649	898

App #1a & #1b - Monitor e alarme multi-salto

Métrica	Terra		TinyOS	
	#1a	#1b CTP	#1a	#1b CTP
Linhas de código	199	63	307	224
Bytecode (bytes)	650	189		
Código de máquina (bytes)	40,000	55,300	15,566	21,548
Blocos de disseminação	28	9	649	898

App #1a: TinyOS / Terra

Linhas de código: 1.54x → algoritmo de rede

Disseminação: 23.18x

App #1b: TinyOS / Terra

Linhas de código: 3.5x → componente embarcado

Disseminação: 99.8x

App #1a & #1b - Monitor e alarme multi-salto

Métrica	Terra		TinyOS	
	#1a –	#1b CTP	#1a –	#1b CTP
Linhas de código	199	63	307	224
Bytecode (bytes)	650	189		
Código de máquina (bytes)	40,000	55,300	15,566	21,548
Blocos de disseminação	28	9	649	898

App Terra: #1a / #1b

Linhas de código: 3.15x → algoritmo de rede x componente embarcado

Disseminação: 3.1x

Observações adicionais

Curva de aprendizado

- Experiência em sala de aula.

Starvation

- Em Céu, laços infinitos devem conter pelo menos um `await`. (quebrado em trilhas)
- A VM de Terra executa cada trilha como uma tarefa do TinyOS.

Ponteiros inválidos

- Em Céu-T todos endereços de memória são estáticos.
- Não existe tipo ponteiro em Céu-T.
- Índices de vetores são verificados na compilação e na execução.

Terra: Programação flexível e segura em RSSF

Adriano Branco

