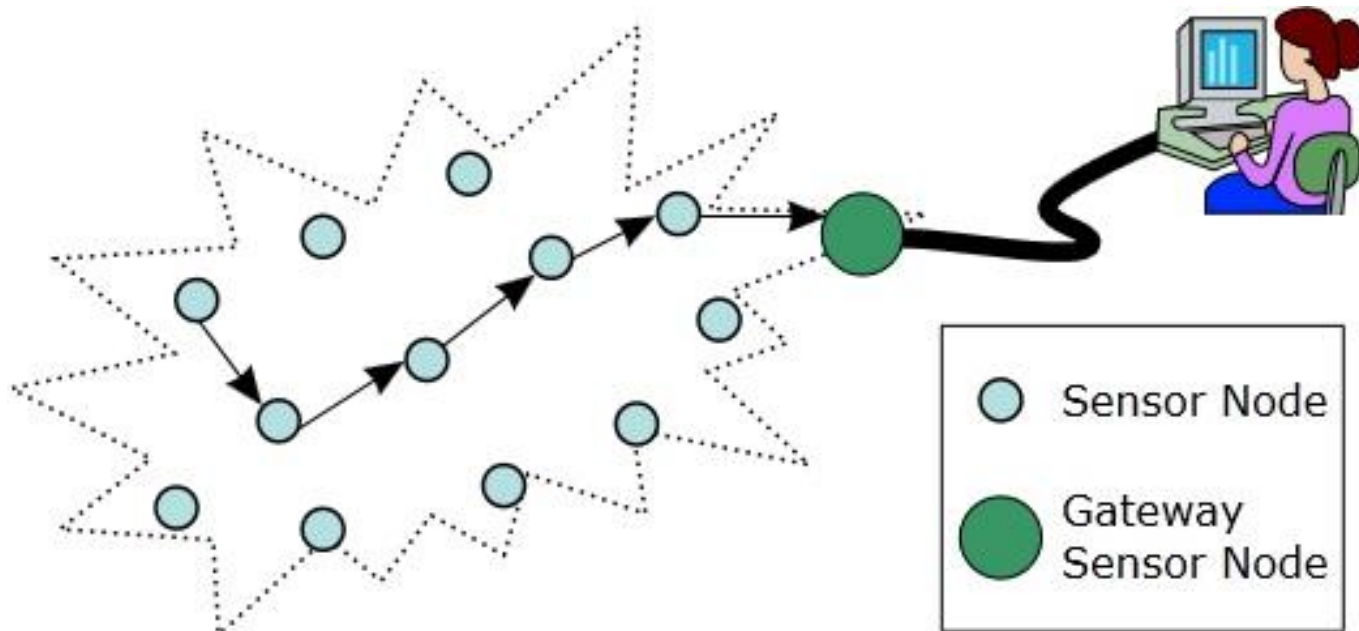


Sieci sensorowe – zastosowania i narzędzia dla programistów


Karol Strzelecki

Wprowadzenie



TinyOS - założenia

- Odzwierciedlenie natury sensorków
- Skalowalność i adaptowalność
- Współbieżność

Mote Type	WeC	rene2	rene2	dot	mica
					
Date	9/99	10/00	6/01	8/01	2/02
Microcontroller					
Type	AT90LS8535		ATMegal63		ATMegal03
Prog. mem. (KB)	8		16		128
RAM (KB)	0.5		1		4
Communication					
Radio	RFM TR1000				
Rate (Kbps)	10	10	10	10	10/40
Modulation type	OOK				OOK/ASK

TinyOS – główne cechy

- Architektura komponentowa
- Współbieżność zdarzeń (ang. *event*) i zadań (ang. *task*)
- Operacje '*split-phase*'

nesC

- Język dla sensorków
- Rozszerzenie C
- Odzwierciedla architekturę TinyOS'a
- Statyczna alokacja pamięci
- Kompilowany do C

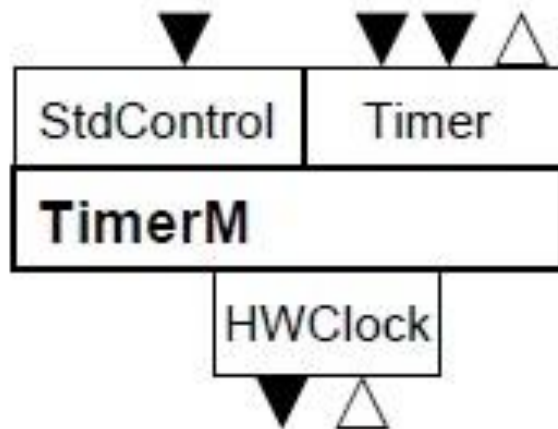
nesC – architektura komponentowa

- Program do kolekcja komponentów
- Komponent to moduł lub konfiguracja
- Moduł to implementacja interfejsów
- A konfiguracja to wiązanie interfejsów z modułami

nesC - interfejsy

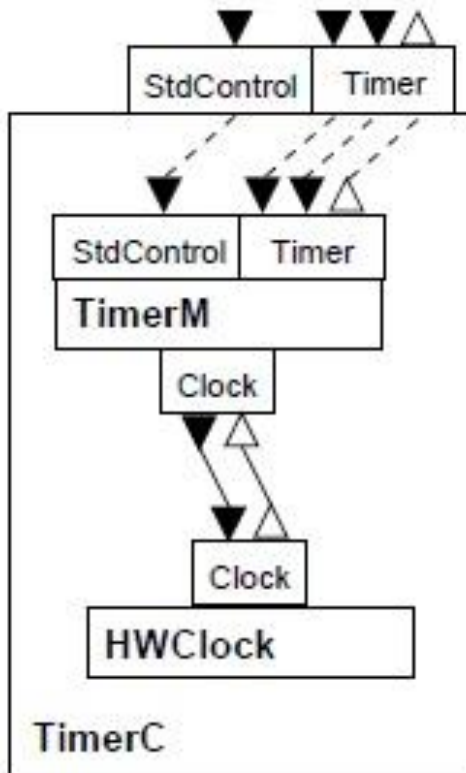
```
interface Timer {  
    command result_t start(char type, uint32_t  
        interval);  
    command result_t stop();  
    event result_t fired();  
}
```

nesC - moduł



```
module TimerM {
    provides {
        interface StdControl;
        interface Timer;
    }
    uses interface Clock as Clk;
} ...
```


nesC - konfiguracja



```
configuration TimerC {  
  provides {  
    interface StdControl;  
    interface Timer;  
  }  
}  
implementation {  
  components TimerM, HWClock;  
  
  StdControl = TimerM.StdControl;  
  Timer = TimerM.Timer;  
  
  TimerM.Clk -> HWClock.Clock;  
}
```

nesC – zadania (*tasks*)

- Odkładanie obliczeń na później
- Definiuje się z nową naklejką...

```
task void doSth(){
```

```
    //...
```

```
}
```

- A odkłada tak:

```
post task doSth();
```

TinyOS – model wykonania

- Prosty scheduler:

```
while(jest_task_w_kolejce){  
    wyrzuć_task_z_kolejki();  
    wykonaj_task();  
}
```

- Rozmiar kolejki znany podczas kompilacji
- Przerwania

nesC - współbieżność

- 2 naklejki na procedury: kod synchroniczny, kod asynchroniczny
- Synchroniczny – osiągalny tylko z tasków
- Asynchroniczny – osiągalny z jakiejś procedury obsługi przerwania
- Potencjalne wyścigi między kodem synchronicznym, a asynchronicznym

nesC – wsparcie dla problemów współbieżności

- Sekcje *atomic*
- Kompilator łatwo wykrywa zmienne, o które może być konflikt

Ewaluacja

Wykorzystanie modelu komponentowego
TinyOS'a

Application	Modules	OS Modules (% of full OS)	Lines	OS Lines (% of full OS)
Surge	31	27 (25%)	2860	2160 (14%)
Maté	35	28 (25%)	4736	2524 (17%)
TinyDB	65	38 (35%)	11681	4160 (28%)

Ewaluacja cd.

Aplikacje o wysokim poziomie współbieżności

Application	Task count	Event count	% interrupt code
Surge	7	221	64%
Maté	13	317	41%
TinyDB	18	722	57%

Kompilator wykrył ok. 150 potencjalnych bugów, z czego ok. 50 stanowiły *'false-positive'*

Optymalizacje

Użycie funkcji *inline*, eliminacja martwego kodu, propagacje stałej

App	Code size		Code reduction	Data size	CPU reduction
	<i>inlined</i>	<i>noninlined</i>			
Surge	14794	16984	12%	1188	15%
Maté	25040	27458	9%	1710	34%
TinyDB	64910	71724	10%	2894	30%

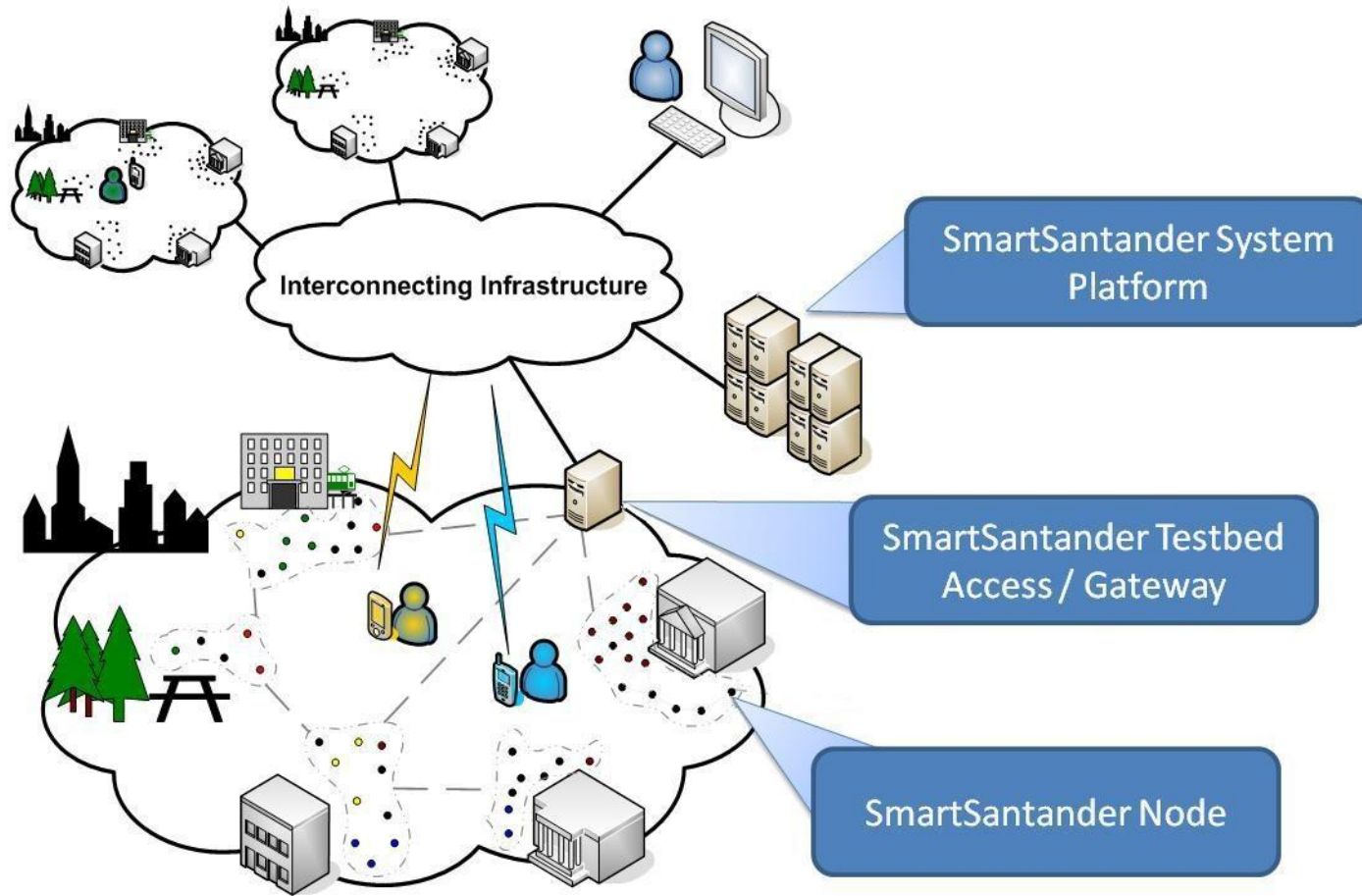
Nasz wkład

- Framework do *unit test'ów*
- Analizator pokrycia kodu

Smart Santander

- Duża (w założeniach 20k sensorów), eksperymentalna sieć
- 'Realne' warunki – rozrzucona w mieście
- Nie tylko testy – nastawienie również na promocję oraz próba stworzenia spójnej architektury

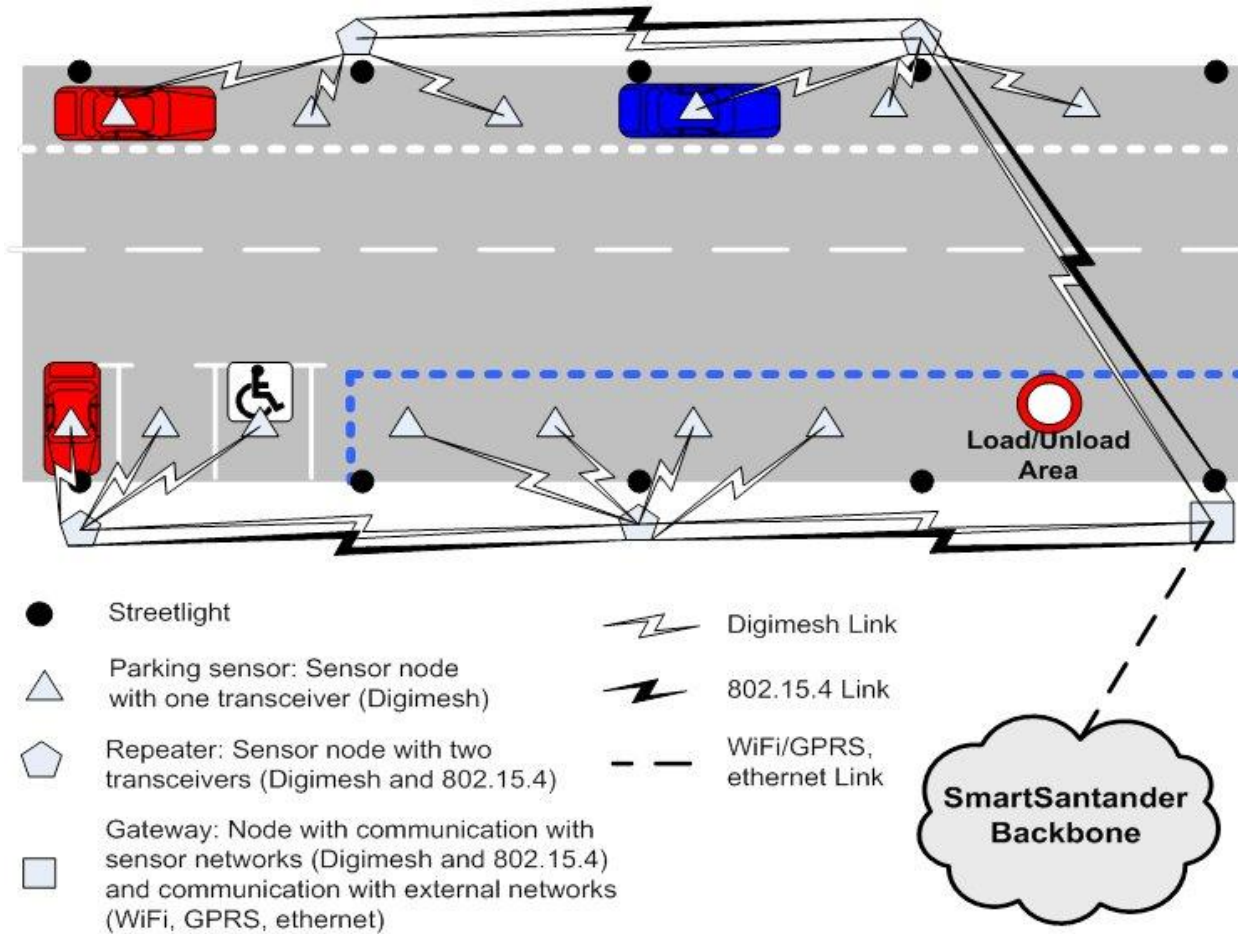
(Bardzo) wysokopoziomowy schemat

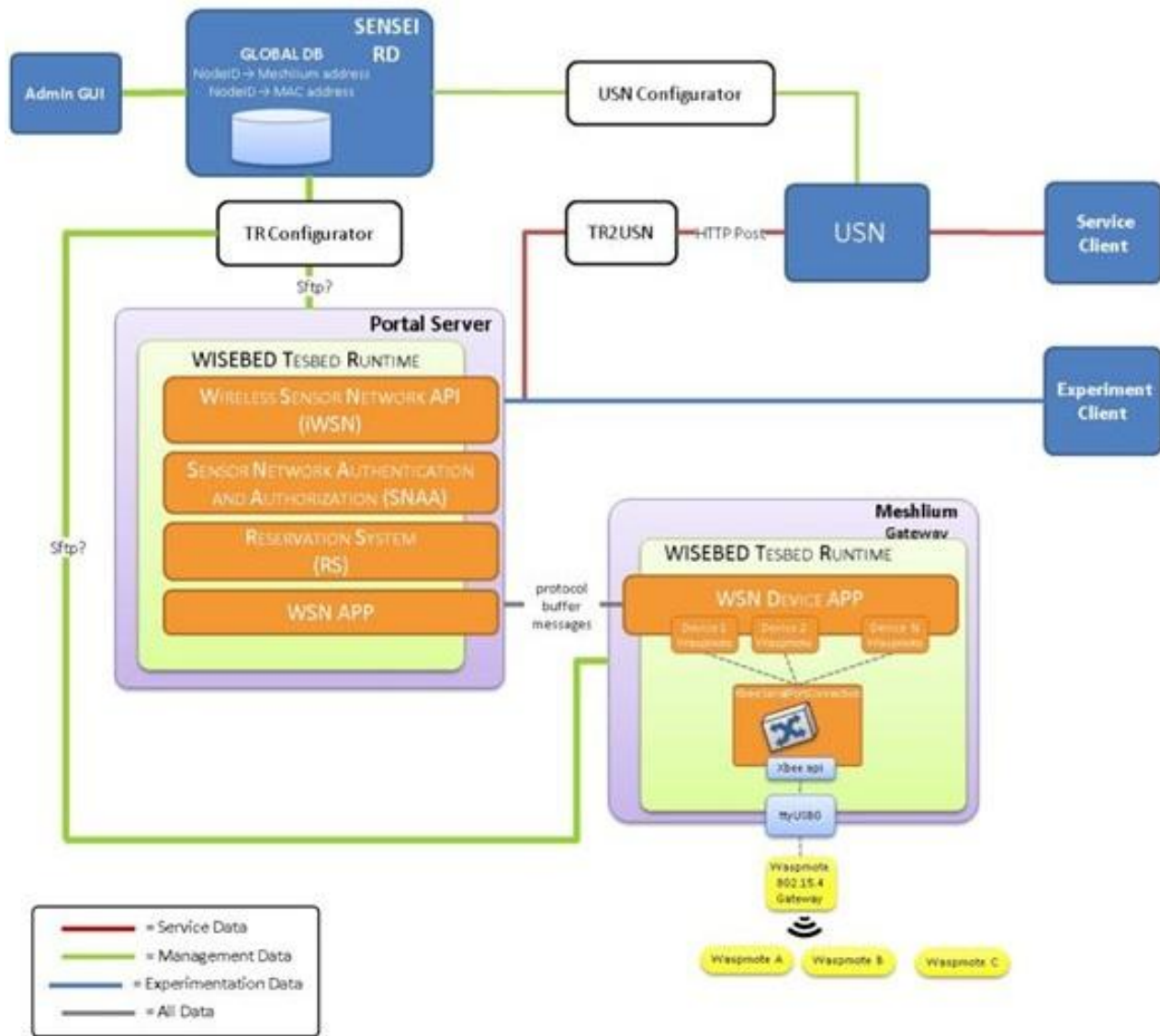


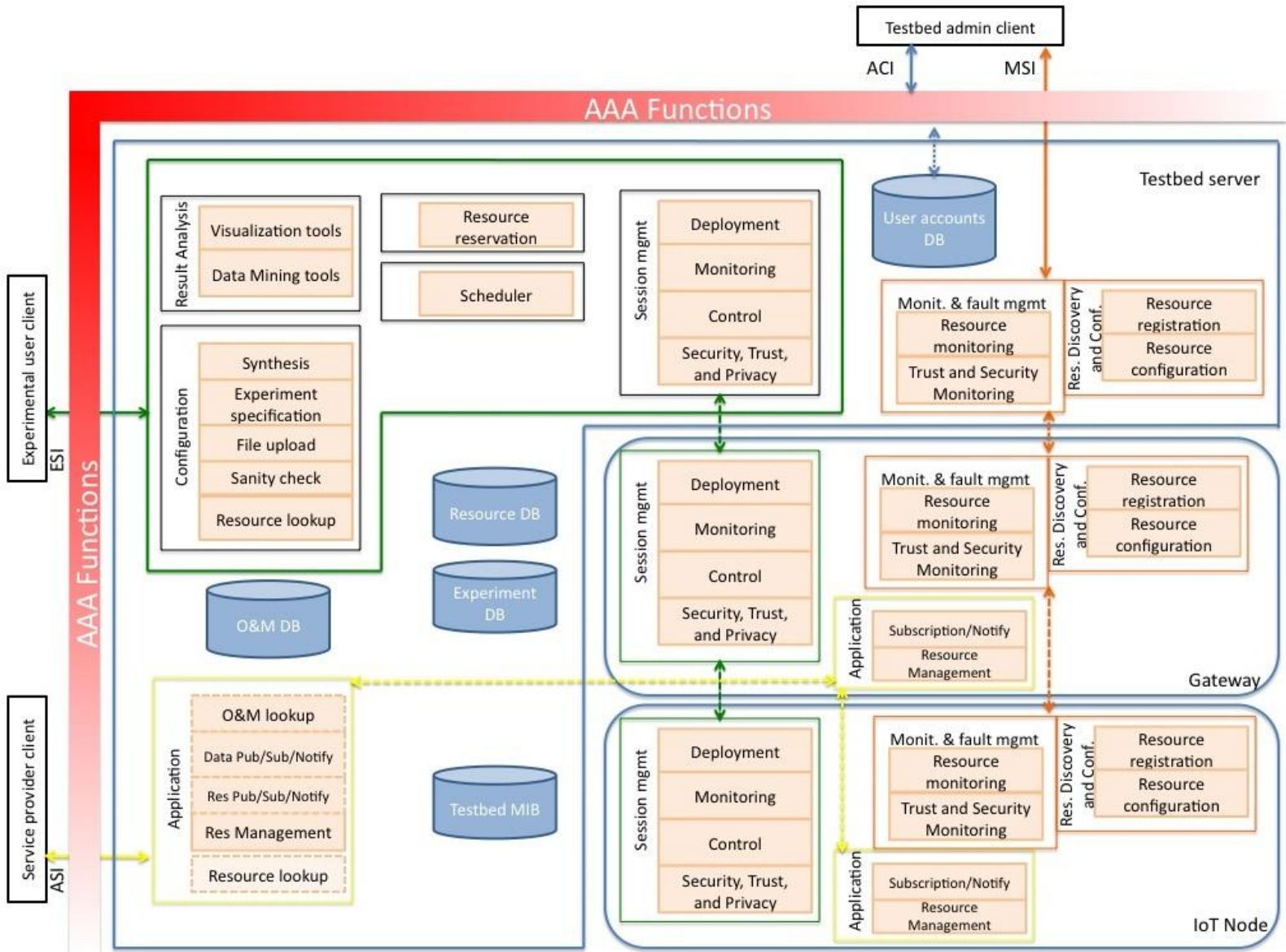
Testbed

- Obecnie ok. 2k sensorów
- 3-poziomowa architektura:
 - Sensor
 - *Reapeter*
 - *Gateway*

Testbed cd.







EMERGENCY

Response

Sensors in the car detect a serious collision and send a signal ...



— to the emergency services. Several other calls, apart from the collided cars, confirm the accident. The onboard sensors of the two cars ...

Two cars crashed at the intersection downtown.



I'll alert the emergency services!



Dziękuję za uwagę