

PSIU - Protocolo Simples de Intercomunicação Unificado

March 9, 2012

Introdução

Um protocolo de comunicação nada mais é do que um conjunto de convenções que rege o tratamento e, especialmente, a formatação dos dados num sistema de comunicação. Seria a "gramática" de uma "linguagem" de comunicação padronizada. Conhecemos vários protocolos de comunicação e fazemos uso deles diariamente, mas não pensamos neles como protocolos de comunicação. O mais antigo deles é a língua falada: duas pessoas que emitem sons audíveis aos ouvidos humanos podem se comunicar. Neste exemplo, o protocolo de comunicação é a emissão de sons numa dada faixa de frequência, o código utilizado é a língua falada e a mensagem é o conteúdo do que se fala. Conforme o site *Informática na Aldeia* [1],

Na robótica recorremos o tempo todo a protocolos de comunicação para enviar comandos à robôs, obter informação de sensores, efetuar telemetria de dados, etc. De uma forma não unificada, na maioria dos casos, cada projetista cria seus próprios comandos e desenvolvem programas para controlar seus robôs a partir de computadores, tablets ou outros dispositivos ou mesmos para robôs trocar informações entre si. Como esses comandos não são normatizados, eles acabam ficando limitados ao controle de poucos robôs desenvolvidos pela mesma pessoa ou empresa e não permite que os robôs se comuniquem entre si.

A proposta do PSIU é normatizar comandos, informações e formas de comunicação para que a conversa ocorra entre dispositivos independente dos programas de controle utilizados.

Entre inúmeros protocolos de comunicação que já foram criados, o modelo OSI é universalmente adotado e utilizado inclusive no TCP/IP (protocolo da Internet). De forma a ilustrar a abrangência do PSIU, ele representaria uma única camada do modelo OSI, a de aplicação. Isso quer dizer que o protocolo PSIU não normaliza as camadas mais baixas que definem o canal de comunicação e a forma que a mensagem chega até o destinatário. Ele apenas define palavras formadas em um padrão já consolidado, chamado ASCII, e essas palavras podem ser traduzidas em ações ou informações para robôs independente de sua arquitetura.

Sendo assim o protocolo PSIU pode ser utilizado em um canal serial (UART232, comN) consolidado no Sistema operacional de um PC, por exemplo, a partir de um driver específico (FTDI) e com comunicação por cabo. Como pode utilizar um driver similar consolidado através de uma comunicação bluetooth. Os mesmos comandos também podem trafegar em textos dentro de mensagens HTML ou sobre qualquer outro protocolo. O que o PSIU vem normatizar é o padrão em que o texto dos comandos são formatados.

Para garantir o envio de comandos em dispositivos com processamento limitado também existe a versão simplificada do PSIU que descreve comandos a partir de códigos hexadecimais de 8 bits sem a utilização da codificação ASCII.

[1] *Informática na Aldeia*, <http://www.numaboa.com.br/informatica/internet/526-protocolos>, acessado em fevereiro 2012

PSIU ASCII

O PSIU procura definir uma forma de comunicação para diferentes tipos de aplicação e volume de dados e diferentes topologias. Todas os frames (mensagens de comandos ou de respostas) enviadas no PSIU ASCII são escritos em caractere ASCII. Um pacote básico de informação neste protocolo é mostrado abaixo:

Destinatário	Tamanho	Mensagem	Remetente	Checksum
--------------	---------	----------	-----------	----------

O campo destinatário é o nome de identificação contido em cada robô. O próprio robô conhece seu nome e portanto sabe se o destinatário está correto ou não.

O tamanho é o tamanho do pacote, ou seja, a quantidade total de bytes contido na mensagem.

O campo mensagem será ou um comando ou uma resposta. Se o comando/resposta tiver parâmetros eles devem estar na mensagem, caso contrário, será mandada uma resposta de erro.

Checksum é a soma de todos os bytes da mensagem.

- OBS: Cada campo é separado por um caractere de espaço " "(0x20).Esses caracteres fazem parte da mensagem, ou seja, o valor desses caracteres tem que ser calculado no checksum e estar contido no campo tamanho.

Um exemplo de uma mensagem de comando no PSIU está descrita abaixo:

MNERIM 034 para frente 100 PC 02123

Onde: *Destinatário = MNERIM*, *Tamanho = 034*, *Comando = para frente*, *Parâmetro = 100*, *Remetente = PC*, *Checksum = 02123*

Campos do pacote

Destinatário

Destinatário é o campo onde vai conter o nome do dispositivo a ser enviado a mensagem. Este nome pode conter letra maiúsculas, minúsculas, números, espaços e caracteres especiais, desde que sejam caracteres ASCII. Cada dispositivo sabe seu nome e com isso ele só irá ler as mensagens que sejam mandadas diretamente para eles.

Tamanho

Tamanho é um campo de 3 bytes fixo que vai conter o tamanho total de bytes da mensagem. Sendo assim, o tamanho varia de 0 até 999. Se uma mensagem contém apenas dezenas de bytes, o tamanho de 3 bytes se mantém sempre fixo e no campo da centena será colocado um 0.

Exemplo: 033 (Mensagem de 33 bytes)

Mensagem

O campo mensagem pode ser um comando ou uma resposta, incluído com um novo campo chamado parâmetro, que existirá se o comando ou resposta conter parâmetros.

Comando

O campo comando vai conter o nome do comando a ser executado pelo dispositivo. Propriamente dito, é uma palavra chave que deve indicar intuitivamente a ação a ser tomada pelo destinatário. No final de cada string de nome terá que existir um espaço " " (0x20). De forma ao dispositivo determinar o final de um comando.

Resposta

O campo resposta é uma mensagem de retorno definida a um comando

executado.

No final de cada string de resposta terá que existir um espaço " " (0x20). De forma ao dispositivo determinar o final de uma resposta.

Parâmetro

Parâmetro não é um campo obrigatório. Ele depende se o comando contém parâmetros ou não. Caso um comando ou resposta não possua parâmetro este campo deve ser deixado em branco. Um parâmetro assim como o comando, deve conter no final um espaço em branco para determinar o final do parâmetro. Se o comando tiver dois ou mais parâmetros a separação entre eles é dada por espaço " " (0x20). Caracteres do tipo float têm a parte inteira separada da fracionária por ponto (1.25)

Checksum

Checksum é um campo de 5 bytes fixos de tamanho e é a soma em uma variável inteira de 16 bits (desprezando o transporte "vai um") de todos os bytes da mensagem (ele não incluído). Essa soma é representada em decimal. Como os 5 bytes são fixos, se a soma dos bytes der um número de 4 bytes, deverá ser acrescentado um 0 na frente, assim formando um CheckSum de 5 bytes.

Exemplo:

```
int checksum = 0;
char mensagem[] = "MNERIM 034 para frente 100 PC ";
for (x = 0; x < strlen(mensagem) ; x++)
    checksum = checksum + mensagem[x];
printf("%s%d", mensagem, checksum);
```

Respostas

Para um controle mais eficaz nas respostas dos comandos no protocolo PSIU ASCII, antes de cada resposta (sucesso, falha, distância calculada por um sensor, etc) será mandado também o nome do comando que foi executado.

Dest.	Tam.	ComandoExecutado	Resposta	Remetente	Checksum
-------	------	------------------	----------	-----------	----------

Isso facilita o entendimento das respostas pelos dispositivos.

Exemplo:

ENVIO DO COMANDO "PARAFRENTE":

MNERIM 034 parafrente 100 PC 02123

RESPOSTA (SUCESSO):

PC 038 parafrente sucesso MNERIM 02755

Respostas PSIU ASCII

sucesso

Uma mensagem de sucesso é enviada se um comando válido foi executado.

Exemplo:

ENVIO DA RESPOSTA:

```
PC XXX "nomedocomando" sucesso MNERIM XXXXX
```

falha

Uma mensagem de falha é enviada se a execução de um comando falhou. Exemplo:

ENVIO DA RESPOSTA:

```
PC XXX "nomedocomando" falha MNERIM XXXXX
```

Comandos

para frente

O comando *para frente* possui um parâmetro inteiro que varia de 0 a 999. Este comando diz ao robô a quantidade em *cm* que ele irá andar para frente. Se o comando for executado corretamente será recebido uma resposta de OK, caso contrário será recebido uma resposta de FALHA.

Exemplo:

ENVIO DO COMANDO:

MNERIM 034 para frente 100 PC 02123

MNERIM	034	para frente	100	PC	02123
Destinatário	Tam.	Comando	Parâmetro	Rem.	Checksum

RESPOSTA:

PC 038 para frente sucesso MNERIM 02755 (SUCESSO)

PC	038	para frente sucesso	MNERIM	02755
Dest.	Tam.	Resposta	Rem.	Checksum

PC 036 para frente falha MNERIM 02488 (FALHA)

PC	036	para frente falha	MNERIM	02488
Dest.	Tam.	Resposta	Rem.	Checksum

paratras

O comando *paratras* possui um parâmetro inteiro que varia de 0 a 999. Este comando diz ao robô a quantidade em *cm* que ele irá andar para trás. Se o comando for executado corretamente será recebido uma resposta de OK, caso contrário será recebido uma resposta de FALHA.

Exemplo:

ENVIO DO COMANDO:

MNERIM 032 paratras 100 PC 01919

MNERIM	032	paratras	100	PC	01919
Destinatário	Tam.	Comando	Parâmetro	Rem.	Checksum

RESPOSTA:

PC 036 paratras sucesso MNERIM 02551 (SUCESSO)

PC	036	paratras sucesso	MNERIM	02551
Dest.	Tam.	Resposta	Rem.	Checksum

PC 034 paratras falha MNERIM 02284 (FALHA)

PC	031	paratras falha	MNERIM	02284
Dest.	Tam.	Resposta	Rem.	Checksum

giradireita

O comando *giradireita* possui um parâmetro inteiro que varia de 0 a 360. Este comando diz ao robô a quantidade em *graus* que ele irá girar para direita.

Se o comando for executado corretamente será recebido uma resposta de OK, caso contrário será recebido uma resposta de FALHA.

Exemplo:

ENVIO DO COMANDO:

MNERIM 035 giradireita 100 PC 02217

MNERIM	035	giradireita	100	PC	02217
Destinatário	Tam.	Comando	Parâmetro	Rem.	Checksum

RESPOSTA:

PC 039 giradireita sucesso MNERIM 02849 (SUCESSO)

PC	039	giradireita sucesso	MNERIM	02849
Dest.	Tam.	Resposta	Rem.	Checksum

PC 037 giradireita falha MNERIM 02582 (FALHA)

PC	037	giradireita falha	MNERIM	02582
Dest.	Tam.	Resposta	Rem.	Checksum

giraesquerda

O comando *giraesquerda* possui um parâmetro inteiro que varia de 0 a 360. Este comando diz ao robô a quantidade em *graus* que ele irá girar para esquerda.

Se o comando for executado corretamente será recebido uma resposta de OK, caso contrário será recebido uma resposta de FALHA.

Exemplo:

ENVIO DO COMANDO:

MNERIM 036 giraesquerda 100 PC 02338

MNERIM	036	giraesquerda	100	PC	02338
Destinatário	Tam.	Comando	Parâmetro	Rem.	Checksum

RESPOSTA:

PC 040 giraesquerda sucesso MNERIM 02961 (SUCESSO)

PC	040	giraesquerda sucesso	MNERIM	02961
Dest.	Tam.	Resposta	Rem.	Checksum

PC 038 giraesquerda falha MNERIM 02703 (FALHA)

PC	038	giraesquerda falha	MNERIM	02703
Dest.	Tam.	Resposta	Rem.	Checksum

quantoscomandos

O comando *quantoscomandos* pergunta ao dispositivo a quantidade de funções disponíveis. O retorno dessa função é um número com representando a quantidade de comandos do dispositivo.

Exemplo:

ENVIO DO COMANDO:

MNERIM 035 quantoscomandos PC 02514

MNERIM	035	quantoscomandos	PC	02514
Destinatário	Tam.	Comando	Rem.	Checksum

RESPOSTA:

PC 035 quantoscomandos 6 MNERIM 02600

PC	035	quantoscomandos 6	MNERIM	02600
Dest.	Tam.	Resposta	Rem.	Checksum

exibecomandos

O comando *exibecomandos* pede ao dispositivo para exibir o comando desejado. Essa função tem como parâmetro um numero inteiro.

O retorno dessa função é o nome do comando seguido da quantidade de parâmetros inteiro, float e char que a função recebe.

Exemplo:

ENVIO DO COMANDO:

MNERIM 034 exibecomando 1 PC 02225

MNERIM	034	exibecomandos	PC	02225
Destinatário	Tam.	Comando	Rem.	Checksum

RESPOSTA:

PC 049 exibecomando para frente 1 0 0 MNERIM 03487

PC	049	exibecomando para frente 1 0 0	MNERIM	03487
Dest.	Tam.	Resposta	Rem.	Checksum

Comandos de Controle

qualseunome

O comando *qualseunome* pergunta ao dispositivo o seu nome e recebe como resposta o nome do dispositivo.

Se houver interesse em se comunicar com o dispositivo e caso não se saiba o nome do dispositivo usa-se esse comando.

No campo *DESTINATÁRIO* no lugar do nome irá ter duas interrogações "??" (0x3F3F).

Exemplo:

ENVIO DO COMANDO:

?? 029 qualseunome PC 01755

??	029	qualseunome	PC	01755
Destinatário	Tam.	Comando	Rem.	Checksum

RESPOSTA:

PC 031 qualseunome MNERIM 02078

PC	031	qualseunome	MNERIM	02078
Dest.	Tam.	Resposta	Rem.	Checksum

Table 1: Comandos do PSIU

Comando	Parâmetro	Exemplo de comando
qualseunome	–	?? 029 qualseunome PC 01755
quantoscomandos	–	MNERIM 035 quantoscomandos PC 02514
exibecomandos	1 int	MNERIM 034 exibecomando 1 PC 02225
parafrente	1 int (0 : 999)	MNERIM 034 parafrente 100 PC 02123
paratras	1 int (0 : 999)	MNERIM 032 paratras 100 PC 01919
giradireita	1 int (0 : 360)	MNERIM 035 giradireita 100 PC 02217
giraesquerda	1 int (0 : 360)	MNERIM 036 giraesquerda 100 PC 02338

PSIU HEXA

Um pacote básico de informação neste protocolo é mostrado abaixo, onde os campos remetente, destinatário, tamanho e CRC são de 1 byte cada, o que facilita a implementação deste protocolo por dispositivos pouco complexos.

Remetente	destinatário	tamanho	carga	CRC
-----------	--------------	---------	-------	-----

Os campos de remetente e destinatário dependem dos níveis mais baixos da comunicação e da topologia da rede: Uma comunicação ponto-a-ponto não requer nenhum dos 2 campos e portanto começaria a partir do tamanho. Uma rede com um mestre e vários escravos precisa apenas do endereço do escravo (seja como remetente ou destinatário). Numa rede ad-hoc ambos os campos são necessários.

O tamanho é o tamanho do pacote, ou seja: número de bytes de carga +4. Como o tamanho é um byte a carga pode ser de 0 até 251 bytes dependendo do tipo de pacote.

1 Tipos de pacote

Tipo	tamanho (bytes)	carga (bytes)
ping	4	0
comando	5	1
nó	6	2
complexo	7 a 255	3 a 251

Um pacote do tipo ping não tem carga nenhuma. Normalmente é usado para saber se o dispositivo está vivo: A manda um ping para B e B responde com um ping para A. Para os dispositivos mais burros, o tamanho é sempre 4, 5 ou 6. Apenas dispositivos com maior capacidade de processamento reconhecem um pacote completo.

1.1 Comando

Um pacote do tipo comando manda apenas 1 byte de informação. É usado para mensagens do tipo ACK, NAK, BUSY e AVAILABLE.

Uma possibilidade de valores de carga padrão para este tipo de pacote é:

carga	comando	Significado
65 (ascii A)	ACK	Último pacote foi recebido corretamente.
78 (ascii N)	NAK	Erro no último pacote (erro de CRC). Reenvie.
66 (ascii B)	BUSY	Não consegui processar o último pacote. Não reenvie pois estou ocupado.
63 (ascii ?)	AVAIL?	Pergunta: pronto para receber um pacote?
70 (ascii F)	FREE	Resposta: pronto para receber um pacote. (Se não, manda um BUSY)
87 (ascii W)	WTF	Último comando é impossível de ser executado (CRC não deu erro e não está ocupado, mas o valor de carga não faz sentido).

1.2 Nó

No pacote tipo nó, um byte de informação é enviado a um nó específico do dispositivo. Cada nó é um atuador, um sensor ou um elemento mais abstrato mas que é modelado como um atuador ou um sensor. O valor 0 no campo nó é reservado para a resposta de sensores.

Remetente	destinatário	tamanho	nó	sinal	CRC
-----------	--------------	---------	----	-------	-----

1.2.1 Atuadores e sensores

Nós atuadores recebem um sinal e respondem com um ACK.

tipo do nó	sinal
DC aberto	Valor de um PWM que controla o motor DC
DC controlado	Velocidade do motor. 255 (ou 127) é a máxima vel. definida
stepper	Número de passos
servo	-128: -90o. 127: +90o
linear	valor entre 0 (mínimo) e 255 (máximo) de atuador linear
on-off	0 (desligado) ou 255 (ligado)

Quando o nó é um sensor, o campo sinal não importa. Na resposta o campo nó recebe valor 0 como indicador de que é uma resposta a um pedido de informação. Se um dispositivo recebe um pacote do tipo nó com nó igual a 0 sem ter pedido informação a nenhum outro dispositivo, ele deve responder com um WTF.

tipo do nó	sinal
Luminosidade	
ângulo	
distância (sonar)	
velocidade	
aceleração	
on-off	

1.3 Complexo

Para dispositivos inteligentes ou muitos bytes de dados, um pacote pode ter vários bytes. Cada dispositivo sabe o tamanho do seu nome, logo vai considera o campo destinatário como sendo deste tamanho.

O tamanho máximo é 255 bytes. Se porventura houver uma mensagem maior, ela deverá ser quebrada em mensagens de 255 bytes.

rem.	dest.	tamanho	nCampos	tam. campo 1	...	tam. campo n	payload	CRC
------	-------	---------	---------	--------------	-----	--------------	---------	-----

Remetente é o robô que enviou a mensagem e destinatário é para quem é a mensagem. O campo de remetente é importante pois o destinatário não precisa obedecer a todo robô. Um byte permite endereçar 256 robôs. Os nós são dispositivos de um robô: motores, sensores, etc. Em função dele o sinal pode significar diferentes coisas.

1.3.1 Atuadores

tipo do nó	sinal
DC aberto	Valor de um PWM que controla o motor DC
DC controlado	Velocidade do motor. 255 (ou 127) é a máxima vel. definida
stepper	Número de passos
servo	-128: -90o. 127: +90o
linear	valor entre 0 (mínimo) e 255 (máximo) de atuador linear
on-off	0 (desligado) ou 255 (ligado)

1.3.2 Sensores

Os sensores envolvem 2 sinais: um pedindo informação do sensor, com apenas os endereços e o nó, e o outro enviando esta informação, com o sinal relevante. Neste caso pode-se colocar um bit do nó como indicador se é um pedido ou uma resposta.

tipo do nó	sinal
Luminosidade	
ângulo	
distância (sonar)	
velocidade	
aceleração	
on-off	