

FTL066–Programação de Sistemas de Tempo Real

Laboratório 4

Prof. André Cavalcante
andrecavalcante@ufam.edu.br

Outubro de 2019

1 Objetivos

- Criar uma simulação de um sistema simples
- Utilizar múltiplas *threads*

2 Introdução

Um robô móvel com acionamento diferencial pode ser descrito pelo modelo no espaço de estados 1:

$$\begin{aligned}\dot{x}(t) &= \begin{bmatrix} \sin(x_3) & 0 \\ \cos(x_3) & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix} u(t) \\ y(t) &= \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} x(t)\end{aligned}\tag{1}$$

onde $x(t) = [x_c \ y_c \ \theta]^T$, sendo (x_c, y_c) a posição do centro de massa do robô e θ a sua orientação. $u(t) = [v \ \omega]^T$ é a entrada do sistema, sendo v a velocidade linear e ω a velocidade angular do robô. A saída do sistema é $y(t)$.

A entrada do sistema é:

$$u(t) = \begin{cases} 0 & , \text{ para } t < 0 \\ \begin{bmatrix} 1 \\ 0.2\pi \end{bmatrix} & , \text{ para } 0 \leq t < 10 \\ \begin{bmatrix} 1 \\ -0.2\pi \end{bmatrix} & , \text{ para } t \geq 10 \end{cases}$$

3 Descrição

Neste laboratório o programa de simulação do robô móvel deverá ser dividido em duas tarefas. As tarefas podem ser implementadas utilizando processo ou *threads*.

Uma tarefa fará a simulação em si e outro processo fará a geração de $u(t)$ e a amostragem de $y_f(t)$, sendo $y_f(t)$ o ponto da frente do robô dado por:

$$y_f(t) = x(t) + \begin{bmatrix} 0.5 * D \cos(x_3) \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix} x(t)$$

onde D é o diâmetro do robô. Ou seja, o valor da saída será agora $y_f(t)$, ao invés do $y(t)$ original.

Deve-se assumir que $x(t) = 0$ para $t \leq 0$.

O objetivo é fazer um programa em C para simular a resposta do sistema usando múltiplas tarefas:

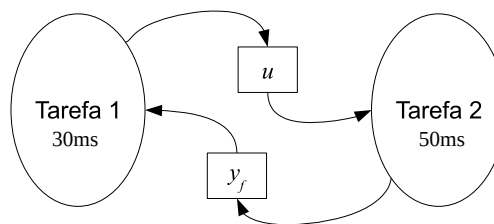


Diagrama do Programa em Tarefas

4 Observações

- Utilize a estrutura gerada no exercício anterior e a expanda para este programa.
- O programa deverá fazer a simulação para $t \in [0, 20]$ s e gerar como saída um arquivo ASCII contendo uma linha para cada valor de t . Os valores deverão ser separados pelo caractere *tab*.
- Cada linha deverá conter: o correspondente valor de t , o valor de $u(t)$ e o valor de $y_f(t)$.
- Reestruture o programa do laboratório 3 de forma que existam as variáveis u e y_f , escalares e que estas sejam as únicas trocas de dados entre a simulação e a geração e armazenagem de valores.
- Separe o programa em dois processos ou duas *threads*, deixando em um deles a simulação e a geração de u , e no outro a amostragem de y_f e a armazenagem dos valores.
- Altere a temporização da amostragem de y_f para 50ms. Note que a simulação e a geração de u deverá ser feita com um período de 30ms.
- Faça o gráfico de $y_f(k)$ amostrado para um horizonte de simulação de 20s.
- Faça uma tabela comparando os valores de média, variância, desvio padrão e valores máximos e mínimos de $T(k)$ e $J(k)$, para o sistema sem carga e com carga, onde $T(k)$ é período e $J(k)$ é o *jitter* do período.

5 Entrega

- Data: 28 de outubro 2019 até às 23:59
- Fazer *upload* no Google Sala de Aula de:
 - Relatório em PDF
Deverá descrever a hierarquia de diretórios utilizada para estruturar o programa e explicar porque esta hierarquia facilita a reutilização do código gerado. Além disso, deverá apresentar uma análise crítica dos resultados dos experimentos.
 - A pasta de desenvolvimento compactada
OBS.: o professor irá baixar em sua máquina a pasta, descompactá-la, fazer um `make` e executar.
- Entrega em **duplas**.
- Não serão aceitos trabalhos iguais.
- Não serão aceitos trabalhos fora de prazo.
- Formato do relatório: Relatório Técnico da ABNT ou Conferência do IEEE (coluna simples).