Linux w systemach wbudowanych

Laboratorium L4 G1

Sprawozdanie

Adam Grącikowski, 327350

Warszawa, 7 maja 2025

Spis treści

| 1 | Cel ćwiczenia laboratoryjnego | 2 |
|---|---|----------|
| 2 | Wymagania | 2 |
| 3 | Opis projektu i przyjętych założeń3.1System Kolejkowania Zleceń Produkcyjnych3.2Webowy interfejs planisty3.3Moduł pracownika linii produkcyjnej | 2 |
| 4 | Opis struktury projektu oraz implementacji | 3 |
| 5 | Opis modyfikacji i konfiguracji Buildroota | 5 |
| 6 | Opis plików konfiguracyjnych i skryptów dołączonych do archiwum 6.1 Overlau na wygenerowany obraz systemu | 6 |

1 Cel ćwiczenia laboratoryjnego

Celem ćwiczenia jest zrealizowanie z wykorzystaniem płytki Raspberry Pi 4 z płytką rozszerzającą (i ewentulanie innego modułu I/O) urządzenia wyposażonego w złożony interfejs użytkownika.

2 Wymagania

- Przyciski i diody LED powinny być użyte do podstawowej obsługi urządzenia.
- Interfejs WWW lub inny interfejs sieciowy powinien być użyty do bardziej zaawansowanych funkcji.

3 Opis projektu i przyjętych założeń

3.1 System Kolejkowania Zleceń Produkcyjnych

System składa się z dwóch modułów:

- Webowego interfejsu planisty,
- Hardware'owego modułu pracownika linii produkcyjnej.

W przyjętym modelu każde zamówienie tworzone przez planistę składa się z nazwy oraz określonej liczby sztuk trzech rodzajów elementów (produktów):

- Kategorii A,
- Kategorii B,
- Kategorii C.

3.2 Webowy interfejs planisty

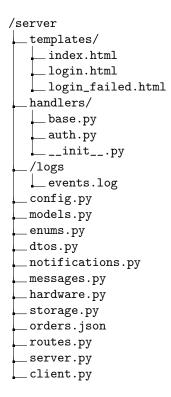
- Dostępny tylko po zalogowaniu.
- Pozwala wyświetlić listy zamówień z podziałem na ich aktualny stan:
 - W oczekiwaniu na realizację (pending),
 - W trakcie realizacji (in_progress),
 - Ukończone (completed).
- Umożliwia dodawanie nowych zamówień, które są dodawane do kolejki zamówień oczekujących.
- Wyświetla postęp realizacji aktualnie montowanego zamówienia.
- Pozwala zresetować linię produkcyjną w przypadku zgłoszenia awarii przez pracownika realizującego zamówienie.
- Po zresetowaniu linii produkcyjnej wznawiane jest zamówienie realizowane przed występnieniem awarii.

3.3 Moduł pracownika linii produkcyjnej

- Po uruchomieniu łączy się z serwerem i pobiera z kolejki nowe zamówienie.
- W trakcie realizacji zamówienia świeci się zielona dioda.
- Pracownik ma dostęp do następujących przycisków:
 - Zmontowano element kategorii A,
 - Zmontowano element kategorii B,
 - Zmontowano element kategorii C,
 - Awaria na linii produkcyjnej.
- Wciśnięcie przycisku o zmontowaniu elementu powoduję aktualizację progresu zamówienia w interfejsie webowym planisty.
- Po zrealizowaniu zamówienia z kolejki pobierane jest następne zamówienie.
- W przypadku braku dostępnych zamówień świeci się żółta dioda.
- Po wciśnięciu przycisku awarii zapala się czerwona dioda, odświeża się interfejs webowy oraz jest wysyłane powiadomienie mailowe do planisty, z informacją o wystąpieniu awarii.

4 Opis struktury projektu oraz implementacji

Rysunek 1 przedstawia strukturę folderów i plików w projekcie server dołączonym do archiwum. Najważniejszymi elementami projektu są pliki server.py oraz client.py, które odpowiedzialne są odpowiednio za działanie serwera i klienta (pracownika linii produkcyjnej).



Rysunek 1: Struktura plików w projekcie server

Folder templates zawiera sparametryzowane szablony .html, które serwer Tornado, zaimplementowany w języku Python przesyła użytkownikowi końcowemu. W folderze handlers znajduje się klasa bazowa dla wszystkich handler-ów oraz logika odpowiedzialna za logowanie użytkowników.

W pliku config.py umieszczone zostały stałe dla całego projektu, czyli m.in. numery pinów dla diód i przycisków, a także domyślne wartości adresu i portu serwera.

Do dwukierunkowej komunikacji pomiędzy serwerem oraz użytkownikiem interfejsu webowego, a także komunikacji pomiędzy serwerem i pracownikiem linii produkcyjnej, wykorzystano gniazda sieciowe (ang. websockets).

Powiadomienia mailowe zostały zrealizowane w pliku notifications.py przy pomocy wbudowanych funkcjonalności języka Python, nie wymagających konfiguracji żadnych zależności zewnętrznych.

W pliku hardware.py znajduje się implementacja logiki odpowiedzialnej za inicjalizację, przetwarzanie i zwalnianie zasobów związanych z GPIO (diód i przycisków). Plik ten zawiera abstrakcyjną klasę HardwareModule oraz jej dwie implementacje:

- KeyboardModule, która służyła do testowania (ang. *mockowania*) rzeczywistego GPIO przy pomocy wczytywania i wypisywania informacji w konsoli.
- GPIOModule, która realizuje komunikację z rzeczywistym GPIO przy pomocy biblioteki pigpio.

Aby uruchomić wersję skryptu client.py, używającą implementacji GPIOModule należy podać argument pozycyjny "gpio", w następujący sposób:

./client.py gpio

W każdym innym przypadku zostanie uruchomiona wersja wykorzystująca KeyboardModule. Skrypt server.py przyjmuje natomiast dwa opcjonalne argumenty pozycyjne - port oraz address. W przypadku braku argumentów, ustawione zostaną wartości domyślne określone w pliku config.py.

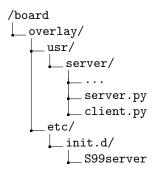
5 Opis modyfikacji i konfiguracji Buildroota

- 1. Pobranie środowiska Buildroot, rozpakowanie oraz dokonanie wstępnej konfiguracji poprzez: make raspberrypi4_64_defconfig.
- 2. System configuration > Run a getty (login prompt) after boot > TTY port ustawione na console.
- 3. Build options > Mirrors and Download locations > Primary download site ustawione na http://192.168.137.24/dl.
- 4. Toolchain > Toolchain type ustawione na External toolchain.
- 5. Build options > Enable compiler cache zaznaczone i Compiler cache location ustawione na /malina/gracikowskia/ccache-br.
- 6. Filesystem images zaznaczona opcja initial RAM filesystem linked into linux kernel oraz Compression method ustawione na gzip.
- 7. System configuration > Enable root login and password > Root password ustawione na przykładowe hasło root, 123.
- 8. System configuration > System banner ustawione na Welcome to Production Line System.
- 9. W pliku board/raspberrypi4-64/genimage.cfg.in parametr size ustawiony na 256M.
- 10. System configuration > Root filesystem overlay directories ustawione na board/overlay.
- 11. Target packages > Networking applications zaznaczona opcja dhcp (ISC) oraz dhcp client, a także netplug, ntp i ntpd.
- 12. Target packages > Interpreter languages and scripting zaznaczona opcja python3 oraz w External python modules zaznaczone opcje python-tornado, python-websocket-client, python-websockets, python-pigpio oraz python-pyopenssl.
- 13. Target packagex > Hardware handling zaznaczona opcja pigpio (w celu automatycznego uruchamiania daemona).
- 14. Target packages > Libraries > Crypto zaznaczona opcja CA Certificates.

6 Opis plików konfiguracyjnych i skryptów dołączonych do archiwum

6.1 Overlay na wygenerowany obraz systemu

Rysunek 2 przedstawia strukturę plików dodanych w ramach nakładki (ang. overlay) na wygenerowany obraz systemu.



Rysunek 2: Struktura plików nakładce overlay

Folder server zostanie omówiony w rozdziale 4. Najważniejszym jego elementami są jednak pliki server.py, zaznaczony na rysunku 2, do którego odwołuje się skrypt S99server oraz client.py, uruchamiany ręcznie po zalogowaniu do systemu.

Skrypt S99server jest odpowiedzialny za zarządzanie uruchamianiem i zatrzymywaniem serwera.

Literatura

- [1] dr hab. inż. Wojciech Zabołotny, prezentacja do Wykładu 6.
- [2] Biblioteka Tornado https://www.tornadoweb.org/en/stable/, dostęp 7 maja 2025
- [3] Biblioteka pigpio https://abyz.me.uk/rpi/pigpio/, dostęp 7 maja 2025
- [4] Biblioteka websockets https://pypi.org/project/websockets/, dostęp 7 maja 2025
- [5] WebSocket API Javascript https://developer.mozilla.org/en-US/docs/Web/API/WebSocket, dostęp 7 maja 2025