

# Finite State Machine (FSM) and Real Time Operating System RTOS

[https://github.com/as-budi/Embedded\\_AI.git](https://github.com/as-budi/Embedded_AI.git)

# Finite State Machine (FSM)

- Dalam sistem tertanam (embedded system), **state machine** atau **finite state machine (FSM)** adalah pola pemrograman penting untuk mengelola *control flow* berdasarkan *keadaan (state)* dan *transisi antar state*.
- FSM sangat berguna untuk mengatur logika kompleks yang bersifat deterministik dan dapat diprediksi, seperti dalam pengontrol perangkat keras, sistem UI, atau robotik.

## 1. Apa Itu State Machine?

State Machine adalah model komputasi yang terdiri dari:

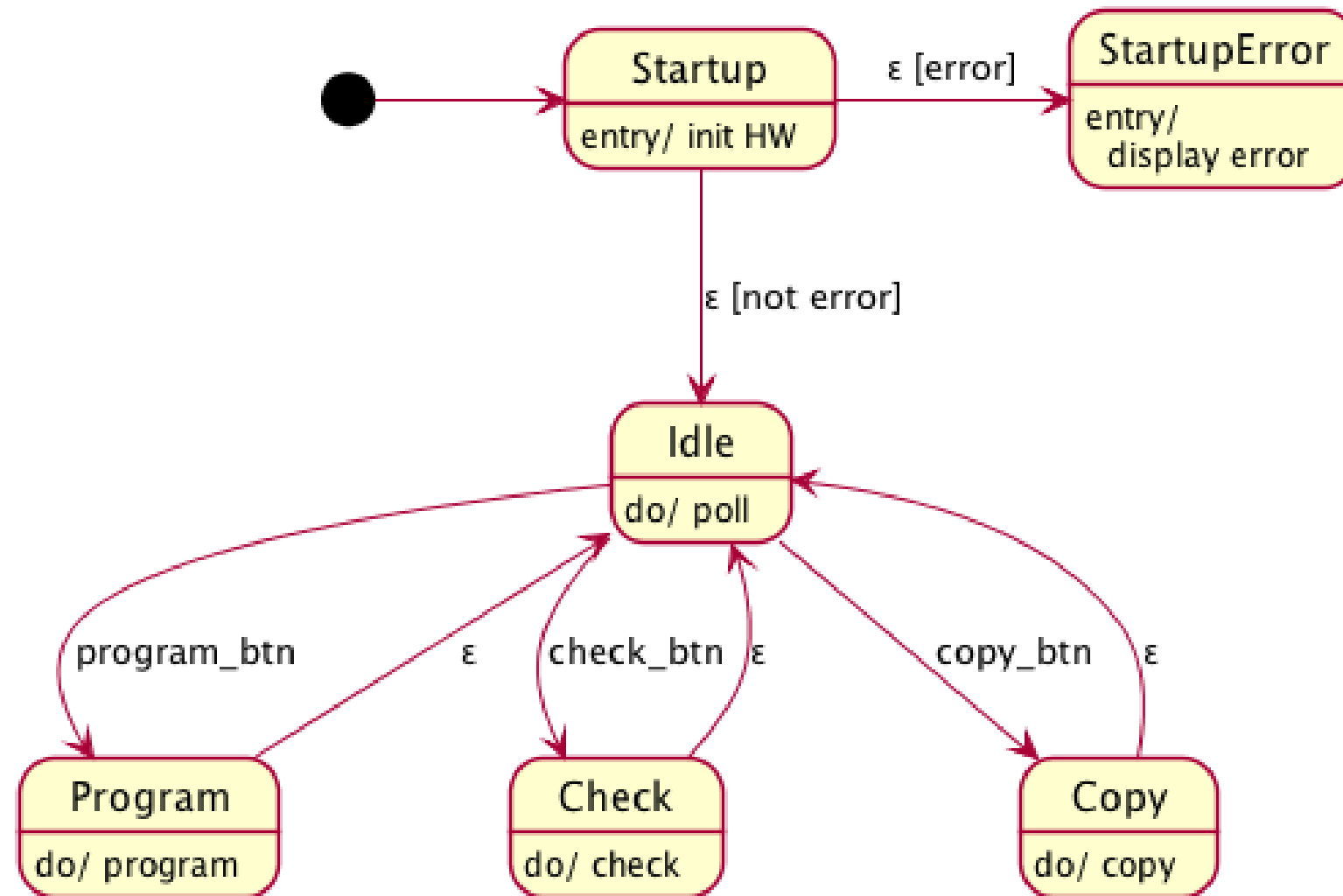
- **State (Keadaan):** Kondisi sistem saat ini.
- **Transition (Transisi):** Perubahan dari satu state ke state lain berdasarkan input/event.
- **Event/Input:** Pemicu transisi state.
- **Action:** Proses atau output yang dilakukan saat masuk atau keluar dari state atau saat transisi terjadi.

## ⚙️ 2. Kapan Digunakan di Embedded System?

Beberapa contoh penggunaannya:

- Sistem menu UI pada alat ukur digital.
- Pengendali robot berdasarkan sensor.
- Protokol komunikasi (misalnya: UART, SPI, Bluetooth).
- **Mode operasi perangkat:** akuisisi data, inferensi, sleep, idle, active, error, dll.

## Embedded v2

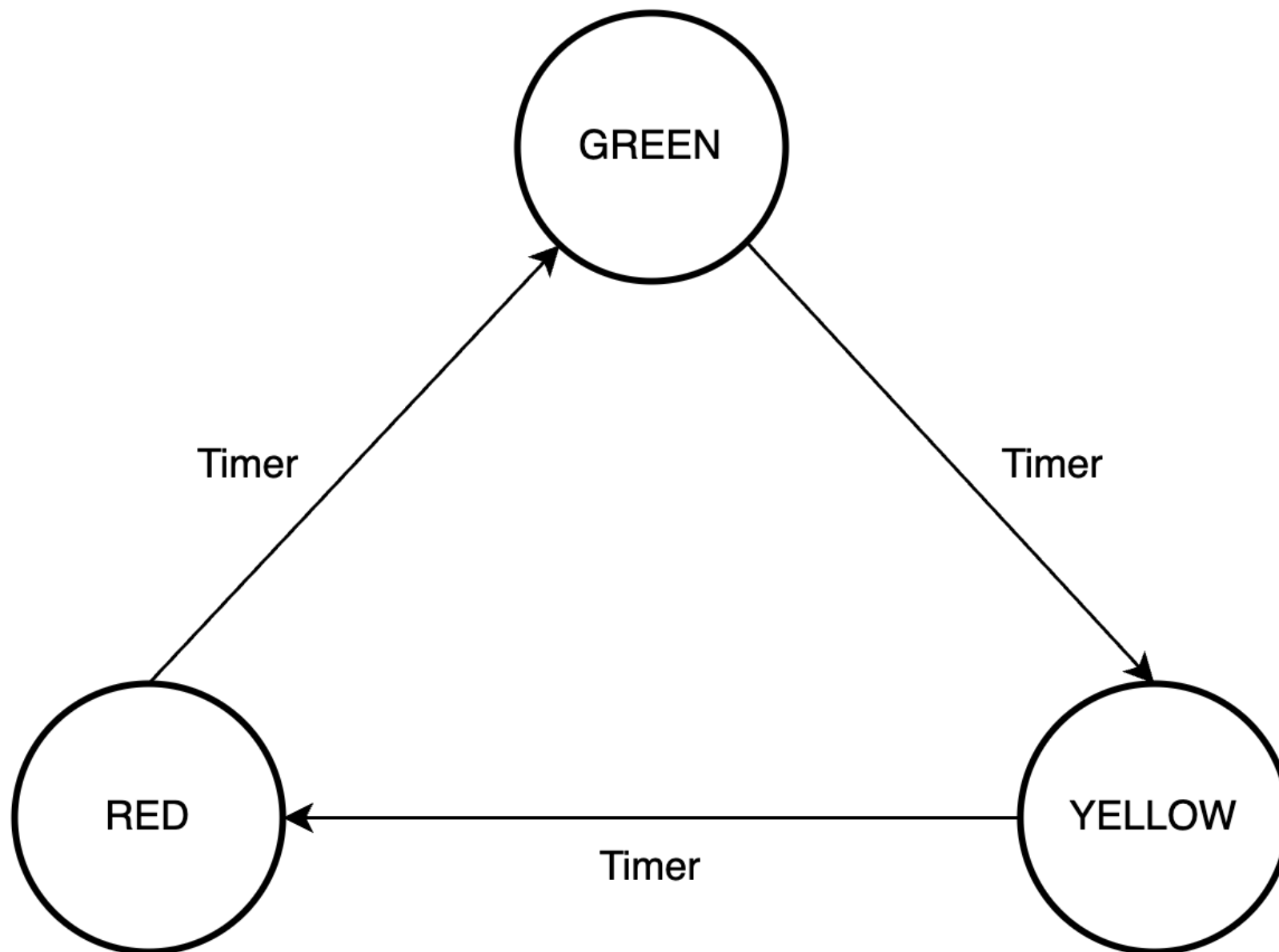


## ❧ 3. Pola Pemrograman State Machine (Programming Pattern)

- **State Table Driven FSM:** Menggunakan tabel (array atau struct) untuk mendefinisikan transisi.
- **Switch-Case FSM (paling umum):** Menggunakan pernyataan `switch` untuk menangani setiap state.
- **State Pattern (Object-Oriented FSM):** Setiap state direpresentasikan sebagai objek dengan metode `on_enter`, `on_event`, `on_exit`.

## 💡 4. Contoh: FSM untuk Lampu Lalu Lintas Sederhana

- **State:** RED, GREEN, YELLOW
- **Input:** timer
- **Output:** lampu ON/OFF





# Implementasi dalam C (Switch-case FSM)

```
typedef enum {RED, GREEN, YELLOW} TrafficState;

TrafficState currentState = RED;
unsigned long timer = 0;

void updateStateMachine() {
    switch(currentState) {
        case RED:
            turnOnRedLight();
            if (millis() - timer > 5000) {
                timer = millis();
                currentState = GREEN;
            }
            break;

        case GREEN:
            turnOnGreenLight();
            if (millis() - timer > 4000) {
                timer = millis();
                currentState = YELLOW;
            }
            break;

        case YELLOW:
            turnOnYellowLight();
            if (millis() - timer > 2000) {
                timer = millis();
                currentState = RED;
            }
            break;
    }
}
```

## Catatan Desain:

- **Non-blocking:** Gunakan `millis()` atau timer, bukan `delay()`, agar sistem tetap responsif.
- **Deklaratif:** Gunakan enum atau struct agar logika FSM dapat dibaca dan diubah dengan mudah.
- **Testable:** Dengan memisahkan logic FSM dari I/O, pengujian bisa dilakukan tanpa perangkat keras.

## 5. Alternatif Pendekatan: FSM Pattern dalam C++ (OOP)

```
class TrafficLightState {
public:
    virtual void enter() = 0;
    virtual TrafficLightState* next() = 0;
};

class Red : public TrafficLightState {
public:
    void enter() { turnOnRedLight(); delay(5000); }
    TrafficLightState* next() { return new Green(); }
};

class Green : public TrafficLightState {
public:
    void enter() { turnOnGreenLight(); delay(4000); }
    TrafficLightState* next() { return new Yellow(); }
};

// dan seterusnya...
```

- Pendekatan ini lebih modular, cocok untuk proyek embedded system berbasis RTOS atau sistem kompleks seperti UI/UX pada touchscreen.

## ✓ 6. Best Practice FSM di Embedded System

Aspek	Rekomendasi
Struktur kode	Gunakan <code>enum</code> , <code>switch-case</code> , atau object pattern
Efisiensi	Hindari blocking function ( <code>delay</code> )
Skalabilitas	Pisahkan FSM dan I/O (Hardware Abstraction Layer)
Debugging	Tambahkan state logging saat transisi
Kompleksitas tinggi	Pertimbangkan penggunaan FSM framework (misal: QP-nano dari Quantum Leaps)

# FSM Template

```
// ===== ENUM STATE =====  
enum State {  
    STATE_INIT,  
    STATE_IDLE,  
    STATE_ACQUIRE,  
    STATE_PROCESS,  
    STATE_COMMUNICATE,  
    STATE_ERROR  
};  
  
State currentState = STATE_INIT;  
  
// ===== TIMER UTILITY =====  
unsigned long stateTimer = 0;  
unsigned long interval = 1000;  
  
// ===== SETUP =====  
void setup() {  
    Serial.begin(115200);  
    delay(1000); // Waktu boot  
  
    // Inisialisasi awal sistem  
    initHardware();  
    currentState = STATE_IDLE;  
}
```

```
// ===== LOOP =====
void loop() {
    switch (currentState) {
        case STATE_IDLE:
            if (millis() - stateTimer > interval) {
                currentState = STATE_ACQUIRE;
                stateTimer = millis();
            }
            break;

        case STATE_ACQUIRE:
            if (acquireSensorData()) {
                currentState = STATE_PROCESS;
            } else {
                currentState = STATE_ERROR;
            }
            break;

        case STATE_PROCESS:
            processData();
            currentState = STATE_COMMUNICATE;
            break;

        case STATE_COMMUNICATE:
            communicateData();
            currentState = STATE_IDLE;
            stateTimer = millis();
            break;

        case STATE_ERROR:
            handleError();
            currentState = STATE_IDLE;
            break;

        default:
            currentState = STATE_ERROR;
            break;
    }
}
```

```
// ===== FUNGSI STATE =====
```

```
void initHardware() {  
    // Inisialisasi sensor, WiFi, atau lainnya  
    Serial.println("Inisialisasi selesai");  
}  
  
bool acquireSensorData() {  
    // Baca sensor  
    Serial.println("Membaca data sensor...");  
    // Return true jika berhasil  
    return true;  
}  
  
void processData() {  
    // Pemrosesan data, filtering, atau inferensi  
    Serial.println("Memproses data...");  
}  
  
void communicateData() {  
    // Kirim data via Serial, WiFi, MQTT, dsb.  
    Serial.println("Mengirim data...");  
}  
  
void handleError() {  
    Serial.println("Terjadi kesalahan!");  
    // Reset atau recovery  
}
```



# Real Time Operating System (RTOS)

- **RTOS (Real-Time Operating System)** adalah sistem operasi ringan yang dirancang untuk menjalankan *task* secara deterministik dalam sistem tertanam (embedded system).
- Berbeda dengan general-purpose OS (seperti Linux), RTOS menjamin bahwa proses tertentu selesai dalam *bounded time* atau waktu yang telah ditentukan—itulah mengapa disebut “real-time.”

## 1. Konsep Dasar RTOS

RTOS mengatur eksekusi berbagai task dengan fitur utama:

- **Task/Thread Scheduling**
- **Multitasking (Preemptive atau Cooperative)**
- **Inter-task Communication (Queue, Semaphore, Mutex)**
- **Time Management (Timers, Delay)**
- **Interrupt Handling**

Contoh RTOS populer:

- **FreeRTOS** (paling banyak digunakan dalam ESP32)
- Zephyr RTOS
- RT-Thread
- CMSIS-RTOS (untuk ARM Cortex-M)

## 2. Penggunaan RTOS dalam Embedded AI

Dalam konteks **Embedded AI**, RTOS memainkan peran penting dalam menjalankan berbagai tugas secara efisien, seperti:

### A. Inferensi AI + Sensor + Komunikasi

Bayangkan ESP32 menjalankan model AI (TFLite Micro), sambil:

- Mengambil data dari sensor
- Menjalankan pre-processing
- Melakukan inferensi AI
- Mengirim hasilnya via Wi-Fi/MQTT

RTOS memungkinkan semua ini berjalan sebagai task yang terpisah, **tanpa blocking** satu sama lain.

Komponen	Task di RTOS
Sensor	TaskSensorRead()
Preprocessing	TaskPreprocess()
AI Inference	TaskAIInference()
Komunikasi MQTT	TaskPublishMQTT()

## ✓ B. Manajemen Memori dan Waktu

AI model inference butuh buffer input/output besar. RTOS:

- Menyediakan alokasi memori statis (heap/task-local)
- Menjamin inferensi tidak terganggu oleh komunikasi atau input
- Mengatur waktu inferensi agar tidak melampaui *deadline*

## ✓ C. Low Power + Wake on Event

RTOS dapat mengatur sistem ke *sleep mode*, lalu bangun hanya saat:

- Interrupt sensor aktif (motion, suara, dll)
- Input data tersedia
- Inferensi perlu dijalankan

Contoh: Kamera dengan ESP32-CAM + AI hanya aktif saat gerakan terdeteksi.

### 3. Contoh FreeRTOS pada ESP32 + AI

```
void TaskSensorRead(void *pvParameters) {
    for (;;) {
        readSensor();
        vTaskDelay(100 / portTICK_PERIOD_MS);
    }
}

void TaskAIInference(void *pvParameters) {
    for (;;) {
        if (dataAvailable) {
            runInference();
        }
        vTaskDelay(200 / portTICK_PERIOD_MS);
    }
}

void setup() {
    xTaskCreatePinnedToCore(TaskSensorRead, "Sensor", 2048, NULL, 1, NULL, 1);
    xTaskCreatePinnedToCore(TaskAIInference, "Inference", 4096, NULL, 2, NULL, 1);
}
```



## Fungsi `xTaskCreatePinnedToCore()`

- Fungsi ini adalah bagian dari **FreeRTOS** pada ESP32 yang digunakan untuk membuat dan menjalankan **task (thread)**, serta menetapkan task tersebut berjalan di core yang mana (ESP32 memiliki 2 core: core 0 dan core 1).

## Sintaks Umum

```
BaseType_t xTaskCreatePinnedToCore(  
    TaskFunction_t pvTaskCode,  
    const char * const pcName,  
    const uint32_t usStackSize,  
    void *pvParameters,  
    UBaseType_t uxPriority,  
    TaskHandle_t *pvCreatedTask,  
    const BaseType_t xCoreID  
);
```

## Penjelasan Argumen

```
xTaskCreatePinnedToCore(TaskSensorFSM, "SensorTask", 2048, NULL, 1, NULL, 1);`
```

No	Argumen	Nilai	Fungsi
1	<code>pvTaskCode</code>	<code>TaskSensorFSM</code>	Fungsi yang akan dijalankan sebagai task (harus <code>void function(void* param)</code> dan infinite loop <code>while(1)</code> )
2	<code>pcName</code>	<code>"SensorTask"</code>	Nama task untuk debugging/logging

No	Argumen	Nilai	Fungsi
3	<code>usStackDepth</code>	2048	Ukuran stack task dalam <i>word</i> (1 word = 4 byte pada ESP32), berarti $2048 \times 4 =$ <b>8192 byte stack memory</b>
4	<code>pvParameters</code>	NULL	Parameter yang akan dikirim ke fungsi task. Bisa <code>NULL</code> jika tidak digunakan
5	<code>uxPriority</code>	1	Prioritas task (lebih besar = lebih prioritas)

No	Argumen	Nilai	Fungsi
6	<code>pvCreatedTask</code>	<code>NULL</code>	Alamat variabel untuk menyimpan handle task jika ingin mengontrol (suspend/resume/delete). Jika tidak perlu, isi <code>NULL</code>
7	<code>xCoreID</code>	<code>1</code>	Nomor core tempat task ini dijalankan: <code>0</code> = core 0 (proses utama) <code>1</code> = core 1 (biasanya untuk komunikasi/AI) <code>tskNO_AFFINITY</code> = bisa di mana saja

## ! Catatan Tambahan

- **ESP32 memiliki dua core:**
  - **Core 0:** untuk tugas utama dan Wi-Fi
  - **Core 1:** untuk tugas tambahan (rekomendasi untuk sensor, AI, dsb.)
- **Ukuran stack (2048)** harus cukup besar terutama untuk tugas berat seperti AI.
- **Prioritas (1)** lebih tinggi akan mendahului task lain dengan prioritas lebih rendah.

## Contoh Kasus

Jika Anda ingin:

- **TaskSensorFSM**: berjalan di core 1 untuk membaca sensor secara berkala
- **TaskInferenceFSM**: inferensi AI, diletakkan di core 0

Maka:

```
xTaskCreatePinnedToCore(TaskSensorFSM, "Sensor", 2048, NULL, 1, NULL, 1); // Core 1
xTaskCreatePinnedToCore(TaskInferenceFSM, "AI", 4096, NULL, 2, NULL, 0); // Core 0
```



## `vTaskDelay(tickDelay)`

- Fungsi ini **menunda eksekusi task saat ini**, dan membiarkan FreeRTOS menjalankan task lain. Task akan “tidur” selama jumlah **tick** tertentu, lalu aktif kembali.



## `100 / portTICK_PERIOD_MS`

- FreeRTOS menghitung waktu dalam satuan **tick**, bukan milidetik. Maka dari itu, `portTICK_PERIOD_MS` digunakan untuk mengonversi **milidetik → tick**.



Komponen	Fungsi
100	Waktu delay dalam <b>milidetik</b>
portTICK_PERIOD_MS	Konstanta yang menyatakan <b>berapa milidetik dalam satu tick</b> Default-nya adalah <b>1 ms/tick</b> jika <b>configTICK_RATE_HZ = 1000</b>
$100 / \text{portTICK\_PERIOD\_MS}$	Jumlah tick untuk delay 100 ms

## Contoh Perhitungan

- `configTICK_RATE_HZ = 1000` (default untuk ESP32)
- Maka `portTICK_PERIOD_MS = 1`

```
vTaskDelay(100 / 1); // Delay 100 tick = 100 ms
```

- Jika kita ubah `configTICK_RATE_HZ = 100`, maka `portTICK_PERIOD_MS = 10`, dan:

```
vTaskDelay(100 / 10); // Delay 10 tick = 100 ms
```

## ⚙ Karakteristik `vTaskDelay()`

Sifat	Penjelasan
Non-blocking	Task lain masih bisa jalan selama delay
Relative delay	Delay dihitung sejak fungsi dipanggil
Aman digunakan	Cocok untuk loop di dalam task
Tidak cocok untuk timing presisi tinggi	Gunakan timer/interrupt untuk kebutuhan presisi mikrodetik

Jika Anda ingin kontrol waktu delay lebih tepat (misal: delay absolut atau periodik), kita bisa gunakan `vTaskDelayUntil()`. Mau saya jelaskan juga perbedaannya?

## 4. Manfaat RTOS untuk Embedded AI

Manfaat	Penjelasan
<b>Responsiveness</b>	Task inferensi AI tidak mengganggu task I/O
<b>Determinism</b>	Setiap task berjalan sesuai prioritas
<b>Resource Sharing</b>	RTOS membantu sinkronisasi antar task via queue/semaphore
<b>Multicore Support</b>	ESP32 + FreeRTOS: bisa assign task ke core tertentu
<b>Scalability</b>	Menambahkan lebih fitur tanpa membuat sistem menjadi blocking

## 5. Tantangan

- **Manajemen Memori** (AI + RTOS membutuhkan stack besar)
- **Prioritas Task yang salah** bisa menyebabkan jitter
- **Debugging multithreaded** lebih kompleks daripada single loop
- **Real-time guarantees** sulit dicapai dengan AI model yang besar

## Penggabungan FSM dan RTOS

RTOS	FSM
Menangani <i>task-level concurrency</i>	Menangani <i>internal logic per task</i>
Efisien untuk multitasking	Efisien untuk mengontrol alur status
Cocok untuk komunikasi antar modul	Cocok untuk manajemen alur di dalam 1 modul

➡ **Gabungan RTOS + FSM = multitasking sistem cerdas dengan kendali status yang rapi**



## Struktur Desain: FSM di dalam Task RTOS

```
TaskSensor()      → FSM: {INIT → ACQUIRE → IDLE}  
TaskInference()   → FSM: {WAIT_DATA → RUN_AI → REPORT}  
TaskCommunication()-> FSM: {CONNECT → PUBLISH → WAIT_ACK}
```

Setiap task FreeRTOS dapat memiliki FSM-nya sendiri, menggunakan `enum` dan `switch-case`.



# Contoh Implementasi FSM + RTOS pada ESP32

```

enum SensorState { SENSOR_INIT, SENSOR_READ, SENSOR_IDLE };
enum InferenceState { INFER_WAIT, INFER_RUN };

SensorState sensorState = SENSOR_INIT;
InferenceState inferenceState = INFER_WAIT;

void setup() {
    xTaskCreatePinnedToCore(TaskSensorFSM, "SensorTask", 2048, NULL, 1, NULL, 1);
    xTaskCreatePinnedToCore(TaskInferenceFSM, "InferenceTask", 4096, NULL, 2, NULL, 1);
}

void loop() {}

void TaskSensorFSM(void* pvParameters) {
    while (1) {
        switch (sensorState) {
            case SENSOR_INIT:
                Serial.println("Init sensor");
                sensorState = SENSOR_READ;
                break;

            case SENSOR_READ:
                temperature = dht.readTemperature();
                if (!isnan(temperature)) {
                    dataReady = true;
                    sensorState = SENSOR_IDLE;
                } else {
                    Serial.println("Read error");
                }
                break;

            case SENSOR_IDLE:
                vTaskDelay(5000 / portTICK_PERIOD_MS);
                sensorState = SENSOR_READ;
                break;
        }
        vTaskDelay(50 / portTICK_PERIOD_MS);
    }
}

void TaskInferenceFSM(void* pvParameters) {
    while (1) {
        switch (inferenceState) {
            case INFER_WAIT:
                if (dataReady) {
                    inferenceState = INFER_RUN;
                }
                break;

            case INFER_RUN:
                input->data.f[0] = temperature / 45.0;
                if (interpreter->Invoke() == kTfLiteOk) {
                    float result = output->data.f[0];
                    if (result < 0.3) Serial.println("NORMAL");
                    else if (result < 0.7) Serial.println("DEMAM RINGAN");
                    else Serial.println("DEMAM BERAT");
                }
                dataReady = false;
                inferenceState = INFER_WAIT;
                break;
        }
        vTaskDelay(100 / portTICK_PERIOD_MS);
    }
}
    
```