



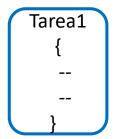
PROGRAMACIÓN ASÍNCRONA PARA ARDUINO

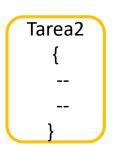


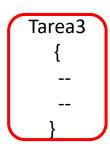
CONCURRENCIA

Es la capacidad que tiene una computadora de hacer varias tareas a la vez, no Necesariamente al mismo tiempo.

Tarea: Es un programa independiente que desarrolla operaciones especificas utilizando algunos recursos de la computadora(RAM, CPU). Ej. Temporizador, comunicación(HTTP, MQTT, UART), entrada de un pulsador, la lectura de un sensor.





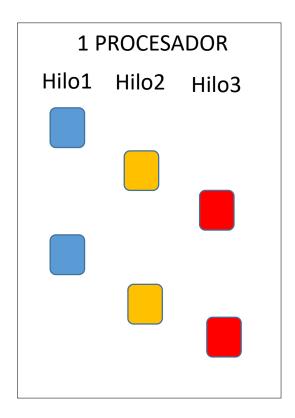


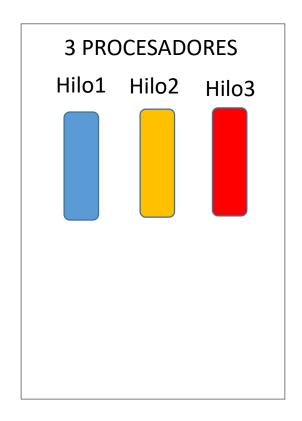
MODELOS DE CONCURRENCIA **MULTIPLES HILOS**

TAREA 1

TAREA 2

TAREA 3





Ventajas:

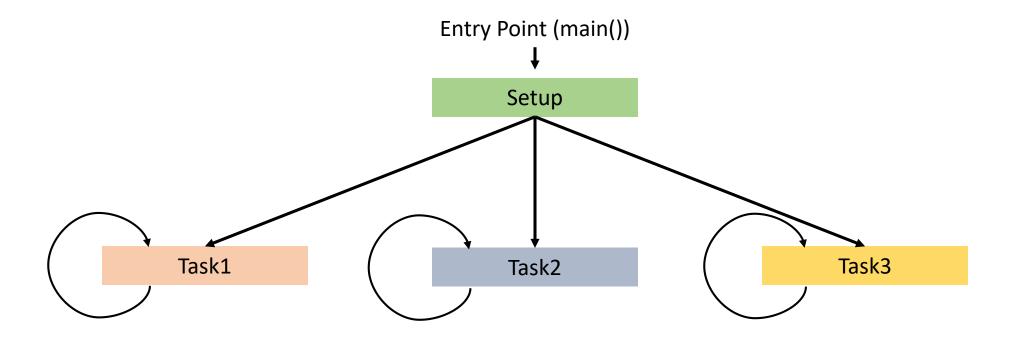
Código más fácil de escribir y leer, dado que al crear las tareas, la responsabilidad que estas se ejecuten y se resuelvan es del planificador de tareas.

Desventaja: Requiere de un planificador de tareas que asigne y gestione los recursos de la CPU. Este esta integrado a un sistema operativo de tiempo real. RTOS



MODELOS DE CONCURRENCIA MULTIPLES HILOS

RTOS

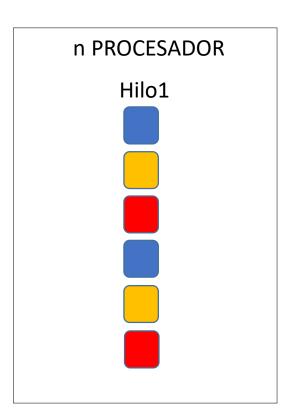


MODELOS DE CONCURRENCIA HILO UNICO(Basado en eventos)

TAREA 1

TAREA 2

TAREA 3



Ventajas:

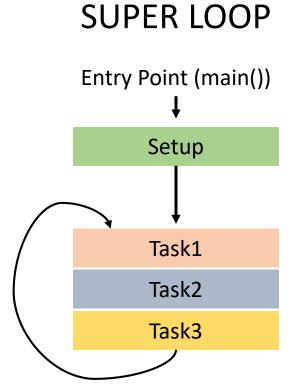
- No gasta recurso en la implementación de un sistema operativo de tiempo real (RTOS), dado que todos los recursos de la CPU están asignadas un único hilo.
- Cada tarea se ejecuta con la totalidad de los recursos del procesador.

Desventajas:

- Requiere Mecanismos que eviten que la ejecución de una tarea frene el progreso de otra.
- Un código mas complejo de leer y escribir

MODELOS DE CONCURRENCIA HILO UNICO(Basado en eventos)

Arduino funciona bajo el modelo de concurrencia de hilo único



CÓDIGO SÍNCRONO

Es el código que se ejecuta y se <u>resuelve</u> en un orden estricto, de arriba a bajo. El código síncrono pude ser de dos tipos:

- Código síncrono Bloqueante: Es el código que se ejecuta y se resuelve en el futuro, momento en el que es liberado el hilo principal.
- Código síncrono No Bloqueante: Es el código que se ejecuta y se resuelve en el presente, liberando el hilo principal de forma instantánea.

CÓDIGO ASÍNCRONO

Es el código que se ejecuta de forma síncrona y se <u>resuelve</u> en el orden en que se generen los eventos.

Aunque estas tareas se desarrollen en el futuro, este tipo de código No espera hasta su finalización, sino que sensa su progreso.

Uno de los retos a resolver del código asíncrono es generar mecanismos que avisen cundo una tarea haya terminado.

https://github.com/asuarez60/AsArduino

CALLBACKS

Las callbacks son funciones que se pasan como parámetros a otras funciones, y sirven como mecanismos de aviso en la generación de un evento, y en la finalización exitosa o fallida de una tarea.