Um Microkernel para Arduino

Francisco Sant'Anna





Sobre nós...

- Linhas de pesquisa:
 - Linguagens de Programação
 - Sistemas Concorrentes e Distribuídos

- Linguagem de Programação Reativa "Céu"
 - Plataformas Embarcadas
 - Redes de Sensores Sem Fio

Microkernel (?!)

- Sistema Operacional
 - Gerencia recursos de hardware e provê serviços comuns:
 - Escalonamento de processos (Scheduler)
 - Comunicação entre processos (IPC)
 - Drivers de I/O
 - Sistema de Arquivos
 - Protocolos de Rede, etc.
- Arquitetura de Microkernel (vs Monolítica)
 - Scheduler + IPC (~15 system calls // Linux has ~200)

Por quê? Como?

Objetivos

- Multi-aplicações (protocolos)
- Reprogramação remota
- Programação Reativa
- Segurança, Determinismo

Desafios

- 16MHz, (32+4)Kb
- Sem MMU
- Distribuição Espacial

Proposta

- Co-design Linguagem+SO
- Comunicação por eventos
- Escalonamento cooperativo
- Sem memória estática
- Pilha única
- Fila de eventos única

Céu: Hello World!

```
var int dt = 1000;
_pinMode(13, _OUTPUT);

loop do
   _digitalWrite(13, _HIGH);
   await (dt)ms;
   _digitalWrite(13, _LOW);
   await (dt)ms;
end
```

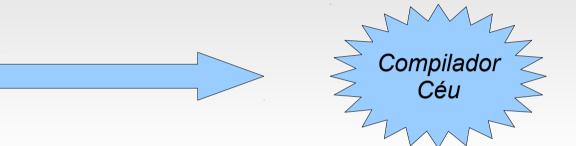
- Chamadas ao Arduino prefixadas com "_" (underscore).
- Comando await suspende a linha de execução até o evento acontecer.
- Múliplas linhas de execução com composições par, par/or, par/and.

```
var int dt = 1000;
pinMode(13, OUTPUT);
par do
   loop do
      digitalWrite(13, HIGH);
      await (dt)ms;
      digitalWrite(13, LOW);
      await (dt)ms;
   end
with
   loop do
      var int light = analogRead(0);
      dt = map(light, 0, 1023, 100, 1000);
      await 200ms;
   end
end
```

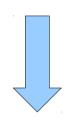
Não requer sistema operacional!!!

Céu "standalone"

```
// light.ceu
var int dt = 1000;
pinMode(13, OUTPUT);
par do
   loop do
      digitalWrite(13, HIGH);
      await (dt)ms;
      digitalWrite(13, LOW);
      await (dt)ms;
   end
with
   loop do
      var int light = analogRead(0);
      dt = map(light, 0, 1023, 100, 1000);
      await 200ms:
   end
end
```







// light.hex







```
// light.ino
void setup () {
      <...>
}
void loop () {
      <...>
}
```

Múltiplas Aplicações

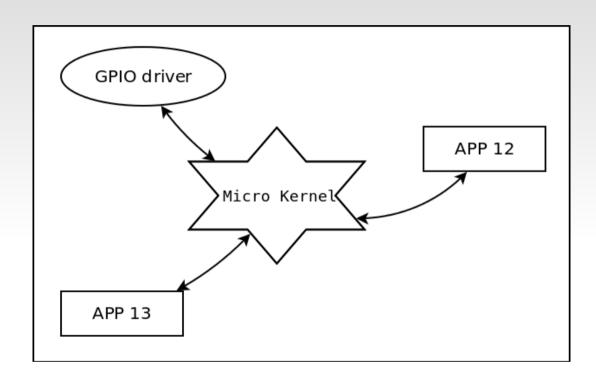
```
var int dt = 1000;
pinM
      var int dt = 1000:
par d
       pinM
   10
      par
              pinMode(13, OUTPUT);
             par do
                loop do
                    digitalWrite(13, HIGH);
with
                   await (dt)ms;
   10
                    digitalWrite(13, LOW);
      with
                   await (dt)ms:
         10
                end
             with
   en
                loop do
end
                   var int light = analogRead(0);
         en
                   dt = map(light, 0, 1023, 100, 1000);
      end
                   await 200ms;
                end
             end
```

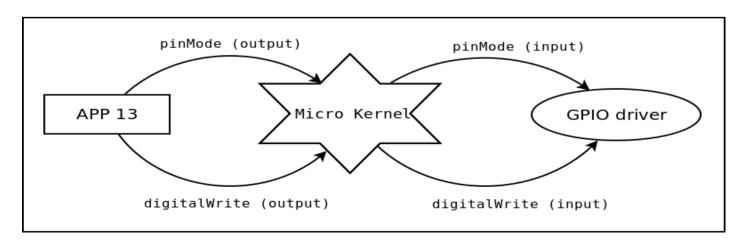
- Aplicações compiladas e carregadas em separado.
- Possivelmente por programadores diferentes.
- Código FLASH duplicado
- Recursos compartilhados
- Um SO pode fazer o "meio de campo"

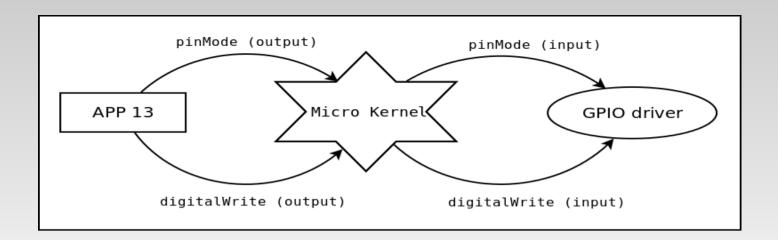
OS: Hello World!

```
_pinMode(12, _OUTPUT);
loop do
_pinMode(13, _OUTPUT);
loop do
_digitalWrite(13, _HIGH);
await 1s;
end
end
```

```
// GPIO driver
_pinMode ?
  digitalWrite ?
```







```
// APP 13
_pinMode(13, _OUTPUT);
loop do
    _digitalWrite(13, _HIGH);
    await 1s;
    _digitalWrite(13, _LOW);
    await 1s;
end
```

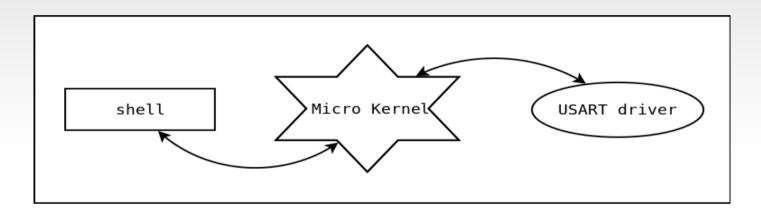


```
// APP 13
output (int pin, int mode)=>void PIN_MODE;
output (int pin, int val) =>void DIGITAL_WRITE;
call PIN_MODE => (13,OUTPUT);
loop do
    call DIGITAL_WRITE => (13,HIGH);
    await 1s;
    call DIGITAL_WRITE => (13,LOW);
    await 1s;
end
```

```
// GPIO driver
input (int pin, int mode)=>void PIN_MODE do
    _pinMode(pin, mode);
end
input (int pin, int val)=>void DIGITAL_WRITE do
    _digitalWrite(pin, val);
end
```

DEMO

■ Image básica: *mk* + *serial* + *shell*



Carga dinâmica: gpio + app1 + app2

Com. entre Processos

Calls:

- execução imediata
- unicast

```
// app13.ceu
output (int pin, int mode)=>void PIN_MODE;
output (int pin, int val) =>void DIGITAL_WRITE;
call PIN_MODE => (13,OUTPUT);
loop do
    call DIGITAL_WRITE => (13,HIGH);
    await 1s;
    call DIGITAL_WRITE => (13,LOW);
    await 1s;
end
```



Comandos rápidos que não bloqueiam a CPU.

```
// gpio.ceu
input (int pin, int mode)=>void PIN_MODE do
    _pinMode(pin, mode);
end
input (int pin, int val)=>void DIGITAL_WRITE do
    _digitalWrite(pin, val);
end
```

Com. entre Processos

Events:

- enfileirado / deferido
- multicast

Notificação aleatória / não requisitada.



Com. entre Processos

Requests:

- enfileirado / deferido
- unicast

Notificação esperada / requisitada.



```
// adc.ceu
input/output (int pin)=>int READ do
   _ADMUX = (pin & 0x7);
   _ADCSRA = _ADCSRA | (1<<_ADSC);
   async do
      while (_ADCSRA & (1<<_ADSC));
   end
   var int low = _ADCL;
   var int high = _ADCH;
   return (high<<8) | low;
end</pre>
```

"Takeaways"

- Céu: alternativa para o C/C++ do Arduino
 - Modelo reativo
 - Composições paralelas
 - Garantias de segurança (não discutidas hoje)
- Microkernel
 - Aplicações desenvolvidas em separado
 - Carga remota de código
 - Pensado em conjunto com Céu

Obrigado!

Francisco Sant'Anna

