

PONTIFÍCIA UNIVERSIDADE CATÓLICA DO RIO DE
JANEIRO

PROJETO FINAL DE GRADUAÇÃO DE ENGENHARIA DA COMPUTAÇÃO

DEPARTAMENTO DE INFORMÁTICA - DI
CENTRO TÉCNICO CIENTÍFICO - CTC
CURSO DE ENGENHARIA DA COMPUTAÇÃO

**Aplicação em Sistemas Distribuídos utilizando
biblioteca e driver próprios, baseados em
interrupções desenvolvido em Cú para o
microcontrolador Arduino**

Aluno:
Guilherme SIMAS

Orientador:
Ana LÚCIA DE MOURA

22 de novembro de 2017

Agradecimentos estarão descritos nesse bloco de texto. Caso o bloco de texto seja grande demais espera-se que ele pule linhas e continue se guiando pela margem direita

Sumário

1	Introdução	3
2	Estado da Arte	4
3	Proposta e Objetivos do Trabalho	4
4	Atividades Realizadas	5
4.1	Estudo do Ambiente de Desenvolvimento C	6
4.2	Estudo do Hardware	6
4.3	Implementação Original	7
4.4	Implementação Mínima Viável	7
4.5	Estudo do Ambiente de Desenvolvimento Céu	8
4.6	Implementação em Céu	8
5	Revisão do Plano de Ação	8
6	Cronograma	9

1 Introdução

Atualmente existe uma grande variedade de estudos e soluções no âmbito da Internet das Coisas promovidos por empresas de tecnologia da informação, mostrando que o conceito pode ser implementado e, embora não tenha uma presença evidente no dia-a-dia, está em constante desenvolvimento e em processo de adequação. Existem várias definições do termo “Internet das Coisas”, porém a grande maioria delas compartilha a opinião de que a conexão e troca de dados entre elementos é parte vital do conceito. Por esse motivo, a área de Sistemas Distribuídos possui um papel importantíssimo nesse desenvolvimento, já que toda aplicação deve ser capaz de trocar mensagens e informação segura e corretamente de forma a se sincronizar, e de forma escalável. [1] Outro ponto sobre a escalabilidade de aplicações em Internet das Coisas é a necessidade de unidades computacionais de custo baixo e consumo eficiente de energia. Por esse motivo microcontroladores são outra parte vital do desenvolvimento de soluções, apresentando, entre outras vantagens, uma facilidade na programação devido a bibliotecas e drivers já implementados e disponibilizados. Microcontroladores são capazes de processamento de dados por possuírem processadores e de serem facilmente integrados com sensores e atuadores, possuindo hardware especializado para interfacear com esses componentes.

Muitas APIs (conjuntos de rotinas, protocolos e ferramentas para desenvolvimento de software para uma plataforma) fornecidas por microcontroladores incluem rotinas que causam um bloqueio na aplicação, ou seja, enquanto está realizando a chamada correspondente àquela funcionalidade, o software entra em um estado onde realiza tarefas virtualmente inúteis até que o hardware conclua sua parte. Esse comportamento é indesejável visto que a aplicação desperdiça tempo aguardando o hardware enquanto poderia estar realizando outras tarefas como, por exemplo, um processamento de dados recebidos por uma mensagem, ou a troca de mensagens em si. Essa ineficiência marca um desperdício de tempo e consumo de energia.

O bloqueio de aplicações é um desafio enfrentado frequentemente em aplicações que envolvem sistemas nos quais o tempo de processamento ou reação a estímulos externos é pertinente ao funcionamento da aplicação. O paradigma de programação orientada a eventos é muitas vezes utilizado como abordagem nessas situações. Em uma aplicação orientada a eventos, o sistema segue seu fluxo normal até a chegada de um “evento”, como a chegada de uma mensagem, ou a conclusão de um trabalho por parte do hardware. A chegada de tal evento emite uma interrupção no sistema, que irá executar uma rotina de tratamento desse evento, e após terminado, irá retomar seu fluxo normal de execução, a partir de onde estava no momento da interrupção. Esse paradigma busca evitar que quaisquer estímulos sejam ignorados involuntariamente pela aplicação ou que ciclos computacionais sejam desperdiçados. Essa estruturação introduz uma espécie de paralelismo e imprevisibilidade no fluxo de execução da aplicação, algo que linguagens comumente utilizadas para programação de sistemas embarcados, como C, não fazem um bom papel de representar, por serem historicamente procedurais (espera-se que o fluxo de execução siga naturalmente a ordem de leitura do código, a linha de baixo imediatamente seguindo a execução da linha de cima).

Dentre um número enorme de microcontroladores, a plataforma Arduino possui uma comunidade de desenvolvedores e recebe muita atenção, além de ser open-source. Contribuições na forma de exemplos de aplicações e desenvolvimento de drivers e bibliotecas são frequentes e são o que tornam a comunidade tão bem-sucedida. Por último, a plataforma é de fácil acesso e muitas vezes utilizada como parâmetro, devido à sua popularidade. [2]

Céu é uma linguagem de programação estruturada síncrona reativa, onde a orientação a eventos é inerente à programação, assim como o paralelismo entre seções de código que surgem com esse paradigma, como mencionado anteriormente. A linguagem, portanto, faz um ótimo papel de implementar a orientação a eventos. Outro benefício de Céu é o fato de que a ordem de execução de trechos de programa que estão descritos para rodar em paralelo é previsível dado a chegada de um determinado evento. [3] Devido às vantagens dessas características para a programação de componentes de sistemas embarcados, foi desenvolvido um kit de desenvolvimento em Céu para uma família de microcontroladores, Arduino, chamada Céu-Arduino.

Céu-Arduino permite a programação de microcontroladores Arduino utilizando a linguagem Céu, o que facilita a programação orientada a eventos. Céu-Arduino, porém, não reimplementa os drivers e bibliotecas desenvolvidos para Arduino em outras linguagens, e, portanto, não pode impedir o bloqueio da

aplicação que é consequência da chamada de funções bloqueantes pré-desenvolvidas. A re-implementação desses módulos eliminaria mais uma possibilidade de bloqueio de uma aplicação que as utilize. [4]

Esse trabalho propõe reimplementar drivers e bibliotecas de Arduino, que atualmente causam bloqueio da aplicação, de forma a que esse bloqueio não ocorra mais. A abordagem utilizada nesse desenvolvimento será do uso de interrupções suportadas por hardware especializado com orientação a eventos e, por esse motivo, a linguagem escolhida para esse desenvolvimento será Céu-Arduino. Os resultados desse desenvolvimento serão publicados na página open-source de desenvolvimento do kit, para que futuros desenvolvedores possam fazer uso de tais módulos em suas próprias aplicações e objetivos.

Por fim, será desenvolvida uma aplicação em Sistemas Distribuídos para exemplificar a pertinência dos módulos desenvolvidos. A aplicação consistirá em uma rede de sensores e atuadores na plataforma Arduino, utilizando troca de mensagens. Alguns exemplos de aplicações que satisfazem os requisitos e objetivos são: Um sistema de iluminação inteligente; um sistema de irrigação monitorada; um controlador de tráfego. Esse trabalho tem como meta servir como uma contribuição para a comunidade desenvolvedora de sistemas embarcados e de aplicações de IoT, assim como desenvolvedores da plataforma Arduino. [5] [6] [7] [8] [9]

2 Estado da Arte

Bloqueios em chamadas de drivers de microcontroladores são comumente causados por implementações que usam polling para checar se a operação foi concluída. Polling é caracterizado quando o software constantemente checa um estado, aguardando uma mudança, para só então prosseguir. Funcionalidades de hardware especializado em microcontroladores costumam sinalizar sua conclusão mudando o estado de um registrador, caracterizando uma flag. Implementações não- bloqueantes de chamadas de drivers podem envolver fazer com que a mudança de estado da flag cause uma interrupção, de modo que o software não precisa ficar no estado de polling e possa usar o tempo para realizar outras operações na aplicação, só retornando à chamada do driver quando este concluiu sua tarefa. Caso não haja nenhuma tarefa a ser realizada, o microcontrolador pode entrar em um modo de baixo consumo de energia, portanto sempre há ganhos por utilizar a abordagem não- bloqueante.

Kits de desenvolvimento para microcontroladores que ajudam a abstrair a implementação do hard-

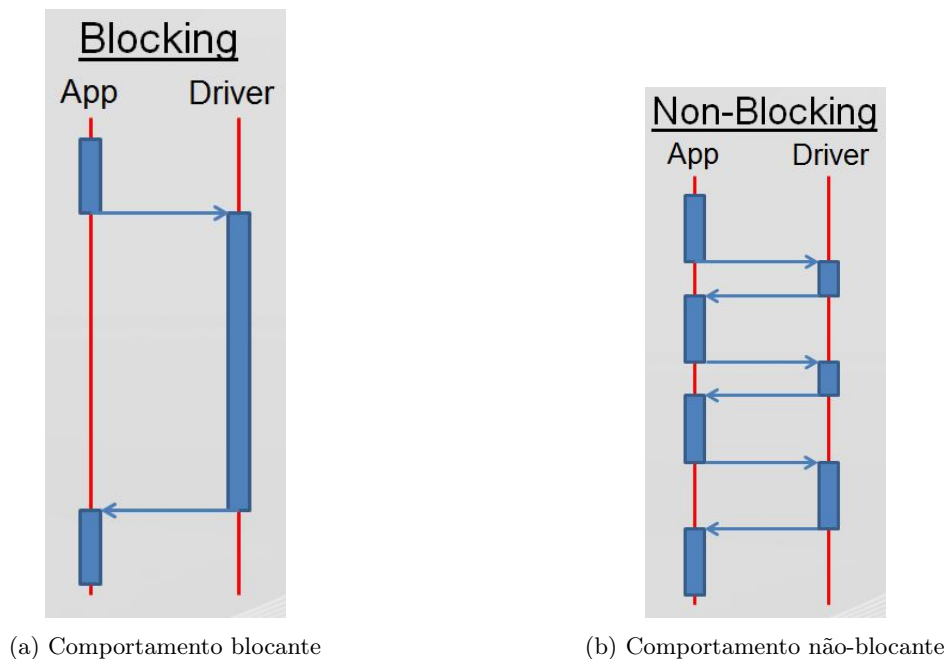


Figura 1: Comparação entre comportamento bloqueante e não-bloqueante

ware do programador são sempre benéficos por tornarem o processo de desenvolvimento de aplicações para aquele módulo mais simples e acessível. Microcontroladores Arduino são normalmente programados em um ambiente de linguagem C, uma linguagem procedural, e os drivers e bibliotecas disponibilizados pela própria Arduino apresentam atualmente funções e módulos que causam o bloqueio da aplicação por utilizarem a técnica de polling. Embora existam reimplementações por parte da comunidade de alguns desses módulos de forma a eliminar o bloqueio, Céu-Arduino ainda não possui bibliotecas implementadas em Céu que resolvam o problema.

O kit de desenvolvimento Céu-Arduino apresenta uma abordagem única para o desenvolvimento orientado a eventos e suporte a interrupções, e se encontra atualmente em um estado inicial. O projeto está em uma versão 0.20 e conta com exemplos básicos de aplicações em Arduino que utilizam a linguagem Céu. Apesar de não possuir somente poucas bibliotecas e drivers desenvolvidos em Céu, a linguagem é de fácil integração com C, sendo possível utilizar os módulos desenvolvidos atualmente para Arduino. [4]

3 Proposta e Objetivos do Trabalho

O projeto tem como objetivo implementar no ambiente Céu-Arduino bibliotecas e drivers que sirvam como alternativa aos bloqueantes utilizados atualmente. Módulos atuais serão estudados de forma a definir-se quais serão reimplementados, com foco na pertinência de tais funcionalidades para aplicações em sistemas embarcados, mais especificamente nas áreas de sistemas distribuído e redes de sensores e atuadores. Bibliotecas de Arduino de protocolos de comunicação, como Wire, e de leitura de valores analógicos, como Analog I/O, seriam exemplos de módulos cuja reimplementação atenderia o requisito de pertinência mencionado.

A abordagem escolhida para implementação será modelar as funções de forma que a aplicação não bloqueie e sim aguarde a emissão de um evento que marca a mudança de estado do hardware pelas flags, disparando a interrupção e executando a rotina associada ao estado do hardware dentro da execução da funcionalidade.

Os módulos serão desenvolvidos com o objetivo de serem uma contribuição para o projeto Céu-Arduino e a comunidade de sistemas embarcados. Por esse motivo, sua implementação será dada com o acompanhamento do gestor do projeto Céu-Arduino, de modo a respeitar os padrões desejados e previstos.

Espera-se que durante o processo de desenvolvimento seja estabelecido um framework reproduzível para implementação de bibliotecas e drivers em Céu-Arduino, e que tal possa ser utilizado para facilitar o trabalho de futuros desenvolvedores. O processo será documentado com esse objetivo em mente.

Uma aplicação em Sistemas Distribuídos será feita, por fim, de modo a servir como objeto de teste e estudo das bibliotecas e drivers implementados. Espera-se que os dados coletados mostrem claramente as vantagens da utilização de versões não-bloqueantes dos módulos. Embora ainda não tenha seu escopo definido por completo, a aplicação envolverá uma rede de sensores e atuadores, de modo a demonstrar os módulos implementados de interface com sensores e atuadores, como o Wire para dispositivos I2C e Analog I/O para sensores e atuadores analógicos. Os componentes irão utilizar protocolos de troca de mensagens para transmitir informação e se sincronizarem. O uso das novas chamadas não-bloqueantes permitirá à aplicação melhor realizar seus ciclos computacionais para realizar essas tarefas, já que os ciclos antes gastos com polling dos drivers de sensores e atuadores será utilizado para processamento dos dados e mensagens.

Como os exemplos dados na introdução (sistema de iluminação inteligente; sistema de irrigação monitorada; um controlador de tráfego), busca-se uma estrutura onde existem unidades distribuídas pelo ambiente responsáveis por coleta de informação e / ou realização de ações, trocando informação e se sincronizando por troca de mensagens. Essa é uma boa estrutura para exemplificar os módulos desenvolvidos pois os sensores e atuadores justificarão o uso das novas interfaces não bloqueantes, liberando a aplicação para processar os dados coletados e trocar mensagens com eficiência de modo a manter a sincronização e estabilidade do sistema a um menor consumo de energia.

4 Atividades Realizadas

Como primeira etapa do projeto foram definidos os módulos para os quais implementações não-bloqueantes em Céu serão desenvolvidas. Os módulos são Entrada e Saída Analógica (Analog I/O), Comunicação SPI (SPI), Comunicação Serial (Serial), Suporte a RTC Externo (External RTC) e Operações na EEPROM (EEPROM). Os módulos foram descritos na ordem estimada de dificuldade crescente.

O realizado dentro desta primeira etapa do projeto girou em torno do desenvolvimento de um dos módulos. Para que o driver fosse implementado, foi necessário um estudo não só da plataforma Arduino e do microcontrolador, mas também do ambiente de desenvolvimento disponibilizado pela AVR e das bibliotecas já implementadas e disponibilizadas em Céu, principalmente as de Céu- Arduino.

Todo o código desenvolvido neste projeto segue a intenção de priorizar simplicidade e rapidez na execução, respeitando os requisitos de um módulo suficientemente robusto e funcional. De tal modo, os drivers desenvolvidos atenderão somente a plataforma Arduino Uno, por ser a mais utilizada e disponível, além de possuírem limitações que podem vir a exigir atenção e responsabilidade do usuário final no uso dos drivers em aplicações. O motivo é a busca por uma melhor utilização do tempo do projeto e redução da carga computacional para a execução dos drivers.

Ao final desta etapa, o projeto se encontra com um driver já desenvolvido e em uma versão estável. Tal módulo servirá como base para que o processo de desenvolvimento possa ser reproduzido para os demais drivers. A explicação de cada etapa nesta sessão do relatório virá acompanhada do exemplo prático da implementação referente ao módulo. Deste modo, o processo será descrito assim como o desenvolvimento do driver.

O módulo desenvolvido nesta primeira etapa do projeto é o de leitura e emissão de valores de voltagem analógicos. A referência para este módulo no texto daqui em diante será “Analog I/O”, significando “Entrada e Saída Analógica”.

4.1 Estudo do Ambiente de Desenvolvimento C

O ambiente de desenvolvimento que usa a linguagem C é o mesmo tanto para Arduino quanto para Céu-Arduino. Isto é, ambos os códigos são em alguma etapa compilados utilizando o mesmo compilador. Esse compilador é disponibilizado pela AVR e é uma versão customizada de GCC, chamada de AVR-GCC. Em conjunto com o compilador, são utilizadas bibliotecas da AVR que tratam da abstração do hardware, como acesso a registradores, para variados chips da Atmel, incluindo o AtMega328p, presente no Arduino Uno, plataforma para qual os módulos deste projeto são destinados.

Outra ferramenta essencial para o andamento do projeto é a capacidade de se registrar rotinas de serviço a interrupções (Interrupt Service Routines, ISR), que são rotinas de código associadas a interrupções do microcontrolador. Em outras palavras, quando o hardware emite uma interrupção, o software executaria a ISR atrelada àquela interrupção. AVR disponibiliza uma biblioteca de tratamento de interrupções que torna simples a implementação de tais ISRs.

Para Analog I/O, isso significa que teremos fácil acesso a quaisquer registradores atrelados ao módulo, e o acesso ao hardware ficará transparente para o desenvolvedor, que irá tratar os registradores como vetores de bits. Como será mencionado posteriormente, isso procede tanto para o ambiente de desenvolvimento C quanto o ambiente Céu.

4.2 Estudo do Hardware

AVR disponibiliza um documento detalhado [5] das especificações do microcontrolador presente no Arduino Uno, o AtMega328p. Esse documento, chamado datasheet, possui a definição de todas as funcionalidades e hardwares dedicados presentes, incluindo a definição e descrição dos registradores responsáveis e atrelados a cada um. Esse documento é vital para o entendimento das capacidades e limitações do chip e, principalmente, o de como operá-lo.

A datasheet está no centro da primeira etapa do desenvolvimento, que é estudar o funcionamento do hardware para que, em conjunto com o estudo do código da implementação atual (se existente), seja possível compreender o comportamento de uma API tradicional. O foco desse passo é criar uma base de conhecimento sobre as informações já disponíveis acerca do módulo.

Durante essa etapa no desenvolvimento do Analog I/O, foi levantado que as funcionalidades de entrada (leitura de valor analógico) e saída (emissão de valor analógico) são atreladas a hardwares dedicados distintos no microcontrolador. Enquanto os valores de saída analógicos são simulados utilizando ondas PWM (o pino liga e desliga em intervalos regulares, onde o valor analógico seria a razão entre o tempo que permanece ligado e o tempo que permanece desligado). Essa funcionalidade já se encontra implementada em Céu e, portanto, não é pertinente para os efeitos deste relatório.

Os valores de leitura, em outra mão, são obtidos por um hardware de Conversão Analógica para Digital (ADC). Esse componente dedicado recebe um valor de voltagem analógico e, após ciclos de processamento, guarda em seus registradores a representação de 10 bits deste valor, quando comparado a uma referência de valor máximo. Em outras palavras, se a voltagem de entrada for o ground, o resultado será “0”. Caso seja igual ou acima da voltagem de referência, será 1023.

Embora existam mais de um pino de leitura analógico no microcontrolador, existe somente um hardware de ADC. Para que possa atender a todos os seis pinos, o hardware conta com um multiplexador que seleciona o pino para qual a leitura deve ser feita. Repare que não é possível ter mais de um pino tendo seu valor lido pelo hardware ao mesmo tempo. O valor desse multiplexador se encontra em um dos registradores ao qual o desenvolvedor possui acesso e, portanto, seu valor pode ser modificado facilmente. Além do multiplexador, o usuário possui acesso a vários valores que servem como configuração do ADC. Dentre esses valores, o de Analog to Digital Interrupt Enable (ADIE) é de elevado interesse ao projeto, já que quando este bit, presente no registrador de configuração ADCSRA, se encontra “setado” (valor lógico 1), o hardware dispara uma interrupção toda vez que uma conversão termina.

Em resumo, para efetuar uma conversão, o multiplexador, cujo valor é controlado pelo registrador ADMUX, deve receber o valor do pino para qual a leitura será feita. Do mesmo modo, os outros bits de configuração devem ser setados de acordo com a configuração desejada pelo usuário. Para iniciar a conversão, basta que o software escreva o valor lógico 1 no bit ADSC. Esse bit terá seu valor 1 mantido pelo hardware enquanto a conversão está em progresso, e será zerado no momento que a conversão tiver fim e o resultado estiver disponível. Os nomes técnicos dos bits e registradores serão referenciados no texto quando descrevendo a implementação.

4.3 Implementação Original

A implementação atual de uma função de leitura analógica, presente na biblioteca de funções disponibilizada pela Arduino, possui como único argumento o pino para qual a conversão deve ser feita, devolvendo o resultado da mesma.

A função configura os registradores do hardware, incluindo ADMUX, cujo valor terá como base o argumento de entrada da função. Em seguida, inicia a conversão escrevendo o lógico 1 em ADSC. Para aguardar o fim da conversão, o código faz polling em ADSC. Como já discutido, isso caracteriza o motivo da aplicação apresentar um comportamento bloqueante, e é o que o projeto visa eliminar. Após ADSC ter sido zerado pelo hardware, a função segue sua execução e retorna o valor do resultado.

4.4 Implementação Mínima Viável

Após a funcionalidade ter sido estudada do ponto de vista do hardware e do software (caso este seja disponível), a causa do comportamento bloqueante da aplicação deverá ter sido identificada e uma solução idealizada. Essa solução pode ter como base a capacidade do hardware de gerar interrupções ou quaisquer outros métodos para que não seja necessário à aplicação consultar o hardware, e sim cadastrar um call-back para que o modelo de Céu funcione.

Com base na solução, deverá ser implementada uma API na linguagem de escolha. No âmbito deste projeto, essa linguagem será C. Embora possa não se assemelhar com a implementação final, essa solução intermediária deve apresentar contribuições claras ao código final, mesmo que na forma de aprendizado.

A implementação em C do driver para gerenciar o ADC buscou eliminar o polling encontrado (descrito na última sessão) utilizando a capacidade do módulo de emitir uma interrupção quando a conversão for concluída e o registro de uma ISR atrelada a essa interrupção utilizando as utilidades disponibilizadas pela AVR.

A implementação nova reaproveita a implementação original, modificando a lógica do polling. Enquanto a original possuía apenas uma função que encapsulava todo o processo de leitura, desde a configuração do hardware dedicado até o retorno do valor, a API nova é dividida em três funções, que contam com o suporte de uma ISR atrelada à interrupção do ADC e uma variável global que guarda o estado de uma conversão.

A primeira função é equivalente à função de leitura da implementação original até o momento do início da conversão, isto é, ela termina quando ADSC recebe o valor lógico 1. Entretanto ela configura ADIE para que as interrupções ocorram, algo que não estava previsto na implementação da Arduino. Essa função altera o valor da variável de estado para que esta reflita que uma conversão está em andamento.

A segunda função é utilizada para consultar a variável de estado de modo a saber se uma conversão está acontecendo. Isso é necessário pois caso esteja, os valores contidos nos registradores que guardam o resultado da conversão podem não ser verdadeiros.

A terceira função é equivalente à parte final da função da implementação original, após o polling. Ela simplesmente retorna o resultado da conversão contido nos registradores.

A ISR atrelada à interrupção do ADC altera o valor da variável de estado para refletir que uma interrupção terminou.

Para efetuar uma leitura de um valor analógico utilizando esta API, o usuário deve chamar a primeira função para iniciar a conversão e, depois que a segunda função retorne um valor negativo (representando que uma conversão não está em progresso), chamar a terceira função para obter o resultado.

4.5 Estudo do Ambiente de Desenvolvimento Cú

A linguagem Cú permite uma forte integração com C, sendo capaz de chamar funções e acessar variáveis declaradas e contidas no contexto C. Isso permite que parte da implementação mínima viável seja reutilizado no desenvolvimento da versão da API em Cú. O ambiente também permite a declaração de ISRs, o que torna possível reproduzir a API em C dentro do ambiente Cú desde o primeiro momento.

A vantagem de Cú é a modelagem orientada a eventos, o que permite que a API execute baseada em call-backs, contribuindo para a eliminação do desperdício dos ciclos (que eram utilizados para checar se a API encontrava em um estado que permitia a próxima ação). Este passo no desenvolvimento deve ser utilizado para modelar a solução concebida nos passos anteriores de forma que utilize as vantagens de Cú a favor da economia de ciclos, implementando a estrutura de orientação a eventos prevista no modelo Cú.

Nesta etapa do desenvolvimento do módulo ADC, a obtenção do resultado da conversão foi modelada como um evento emitido pelo driver. Deste modo, a API consiste na requisição de uma conversão por parte da aplicação e da emissão, por parte da API, de um evento que carrega o resultado.

4.6 Implementação em Cú

Após ter a API modelada em Cú, o desenvolvedor possuiu todas as ferramentas para produzir a solução final. Deve-se buscar tirar o máximo de proveito possível do trabalho realizado nas etapas anteriores.

A implementação em Cú do módulo ADC constituiu ter uma função que iniciava uma conversão, função esta que foi reaproveitada da API em C. Como a própria API será responsável por emitir o resultado quando a conversão terminar, não há necessidade de manter uma variável de estado. Basta que, na ISR, o resultado seja obtido utilizando a função implementada no passo anterior e que este valor seja enviado à aplicação na forma de um evento. Todo o controle de estados do driver é encapsulado pelo próprio modelo de Cú e o fluxo de execução.

Para efetuar uma conversão, a aplicação, agora em Cú, deve requisitar uma conversão e “aguardar” o evento resultado. Como previsto no ambiente Cú, enquanto a aplicação está “aguardando” o evento, o microcontrolador fica livre para executar outras linhas de código pendentes ou, caso nenhuma exista, entrar em um estado de baixo consumo de energia. Quando o hardware concluir a conversão, o evento emitido irá “acordar” a aplicação, que seguirá seu fluxo. No caso da implementação original, a aplicação não poderia fazer uso desse tempo de “aguarde” pois estaria bloqueada consultando o driver para saber

se a conversão já havia terminado. O contraste entre as duas aplicações e, por consequência, o contraste entre as duas APIs ficam claros.

5 Revisão do Plano de Ação

Embora o planejamento original previsse um estudo de todos os módulos antes da implementação, foi percebido que tratar cada módulo separadamente é mais vantajoso em termos de aprendizado e produtividade, visto que o estudo e modelagem da solução para cada módulo é independente dos outros módulos. Além disso, implementar uma API por completo promove experiência que será útil no desenvolvimento das soluções seguintes.

Deste modo, embora as etapas previstas anteriormente para todos os módulos permanecem pertinentes, elas serão realizadas dentro do âmbito de cada módulo. O novo planejamento e cronograma, para evitar redundâncias, será dividido por módulo.

Segue o novo planejamento e explicação breve das etapas e objetivos esperados para o cumprimento do projeto:

- Definição dos módulos. Serão definidos quais módulos serão implementados em Céu ao longo do projeto.
- Desenvolver módulo. Para cada um dos cinco módulos propostos:
 - Aprofundamento no estado da arte. Será estudada a implementação atual de biblioteca e driver de Arduino que causam o bloqueio da aplicação. Serão estudadas as implementações de bibliotecas e drivers em Céu, de modo a melhor conhecer o padrão proposto pela linguagem.
 - Estudo do hardware. Análise baixo-nível das consequências do código em C da plataforma Arduino de modo a entender como o microcontrolador reage, utilizando datasheet como referência.
 - Elaborar alternativas e soluções. Planos de ação para uma implementação não- bloqueante.
 - Implementação dos módulos. Serão desenvolvidos o driver e biblioteca, em conjunto com aplicação que exemplifique suas funcionalidades.
 - Documentação dos módulos. O módulo desenvolvido sofrerá quaisquer ajustes necessários para que siga o padrão previsto em Céu-Arduino e esteja considerado pronto para uso. Toda modificação ao módulo a partir deste ponto deve ser mínima visto que a etapa de desenvolvimento do mesmo deve ser dada como completa.
- Definição do escopo da aplicação. A aplicação deve ser capaz de demonstrar as vantagens da reimplementação de cada módulo desenvolvido. A aplicação envolverá comunicação entre módulos independentes a fim de sincronização como esperado de uma aplicação de sistemas distribuídos.
- Desenvolvimento da aplicação. Deve ser desenvolvida e modelada de modo que seja viável a coleta de dados.
- Análise dos dados e relatório. Com base na análise dos dados será feito um relatório demonstrando as vantagens e proponho melhorias para os módulos desenvolvidos.

6 Cronograma

	Mês 1	Mês 2	Mês 3	Mês 4	Mês 5	Mês 6	Mês 7	Mês 8
Definição dos módulos								
Desenvolver módulo Analog I/O								
Desenvolver módulo SPI								
Desenvolver módulo Serial								
Desenvolver módulo External RTC								
Desenvolver módulo EEPROM								
Definir escopo da aplicação								
Desenvolver a aplicação								
Analisar dados e produzir relatório								

Referências

- [1] S. Dhananjay e T. Gaurav, “A survey of internet-of-things: Future vision, architecture, challenges and services”, *2014 IEEE World Forum on Internet of Things, WF-IoT 2014*, mar. de 2014.
- [2] Arduino. (2017). Arduino blog, endereço: <https://blog.arduino.cc>.
- [3] F. Sant’Anna, N. de La Rocque Rodriguez e R. Ierusalimschy, “Céu: Embedded, safe, and reactive”, *Monografias em Ciência da Computação*, vol. 9, 2012, ISSN: 0103-9741.
- [4] F. Sant’Anna. (2017). Github céu-arduino. Acessado em 24 de Abril de 2017, endereço: <https://github.com/fsantanna/ceu-arduino>.
- [5] F. Wortmann e K. Flütcher, “Internet of things - technology and value added”, *Business & Information Systems Engineering*, vol. 57, pp. 221–224, 3 2015.
- [6] M. Chui, M. Löffler e R. Roberts, eds., *The Internet of Things*, McKinsey Quarterly, mar. de 2010. endereço: <https://www.mckinsey.com/industries/high-tech/our-insights/the-internet-of-things>.
- [7] S. Edwards, L. Lavagno, E. A. Lee e A. Sangiovanni-Vincentelli, “Design of embedded systems: Formal models, validation, and synthesis”, *Proceedings of the IEEE*, vol. 85, n° 3, pp. 366–390, mar. de 1997, ISSN: 0018-9219. DOI: 10.1109/5.558710.
- [8] F. Sant’Anna. (2017). Github céu. Acessado em 24 de Abril de 2017, endereço: <https://github.com/fsantanna/ceu>.
- [9] AtMel, *Atmel atmega328/p datasheet*, ATMel, 2016.