

Extensão dos mecanismos de gerência de tarefas do sistema operacional TinyOS

Bolsista: Pedro Rosanes Orientador: Silvana Rossetto

Departamento de Ciência da Computação

11 de abril de 2011

Resumo

Resumo Redes de Sensores Sem Fio (RSSFs) são formadas por pequenos dispositivos de sensoriamento, com espaço de memória e capacidade de processamento limitados, fonte de energia esgotável e comunicação sem fio. O sistema operacional mais usado na programação desses dispositivos é o TinyOS, um sistema leve, projetado especialmente para consumir pouca energia, um dos requisitos mais importante para RSSFs. O modelo de programação adotado pelo TinyOS prioriza o atendimento de interrupções. Em função disso, as operações são normalmente divididas em duas fases: uma para envio do comando, e outra para o tratamento da resposta (evento sinalizado via interrupção). Esse modelo de programação, baseado em eventos, quebra o fluxo de execução normal, dificultando a tarefa dos desenvolvedores de aplicações. Para que os tratadores de eventos (interrupções) sejam curtos, tarefas maiores são postergadas para execução futura e, para evitar concorrência entre elas, as tarefas são executadas em sequência, uma após a outra (i.e., uma tarefa só é iniciada após a tarefa anterior ser concluída). O objetivo deste trabalho é propor e implementar políticas alternativas de escalonamento de tarefas para o TinyOS visando a construção de abstrações de programação de nível mais alto que facilitem o desenvolvimento de aplicações nessa área.

1 Introdução

Redes de Sensores Sem Fio (RSSFs) caracterizam-se pela formação de aglomerados de pequenos dispositivos que, atuando em conjunto, permitem monitorar ambientes físicos ou processos de produção com elevado grau de precisão. O desenvolvimento de aplicações que permitam explorar o uso dessas redes requer o estudo e a experimentação de protocolos, algoritmos e modelos de programação que se adequem às suas características e exigências particulares, entre elas, uso de recursos limitados, adaptação dinâmica das aplicações, e a necessidade de integração com outras redes, como a Internet.

Sistemas projetados para os dispositivos que formam as redes de sensores devem lidar adequadamente com as restrições e características particulares desses ambientes. A arquitetura

adotada pelo TinyOS [1] — um dos sistemas operacionais mais usados na pesquisa nessa área — prioriza fortemente o tratamento dessas restrições em detrimento da simplicidade oferecida para o desenvolvimento de aplicações. A linguagem de programação usada é o nesC [2], uma adaptação de C que provê baixo consumo de memória, otimizações, e previne condições de corrida. Para lidar com as diversas operações de entrada e saída, o TinyOS utiliza um modelo de execução em duas fases, evitando bloqueios e consequentemente armazenamento de estados. A primeira fase da operação é um comando que pede ao hardware a execução de um serviço (ex.: sensoreamento). Este comando retorna imediatamente dando continuidade à execução. Quando o serviço é terminado, o hardware envia uma interrupção, sinalizada como um evento pelo TinyOS. Então, o tratador do evento recebe as informações (ex., valor sensoreado) e lida com elas conforme programado. O problema gerado por essa abordagem é a falta da visão de um fluxo contínuo de execução na perspectiva do programador.

O modelo de concorrência divide o código em dois tipos: assíncrono e síncrono. Um código assíncrono pode ser alcançável a partir de pelo menos um tratador de interrupção. Em função disso, a execução desses trechos do programa pode ser interrompida a qualquer momento e é necessário tratar possíveis condições de corrida. Um código síncrono é alcançável somente a partir de tarefas (*tasks*) que são procedimentos adiados (postergados). Tarefas executam até terminar (não existe concorrência entre elas), por isso as condições de corrida são evitadas. As tarefas são todas escalonadas por um componente do TinyOS que usa uma política de escalonamento do tipo *First-in First-out* [3].

Com o objetivo de oferecer maior flexibilidade aos desenvolvedores de aplicações, a versão mais atual do TinyOS (versão 2.1.x) trouxe novas facilidades. Uma delas é a possibilidade de substituir o componente de escalonamento de tarefas para implementar diferentes políticas de escalonamento [4]. A outra é a possibilidade de usar o modelo de programação multithreading, um modelo de programação mais conhecido pelos desenvolvedores de aplicações e que pode ser usado como alternativa para lidar com as dificuldades do modelo de programação baseado em eventos.

Neste trabalho avaliamos essas novas facilidades do TinyOS. Começamos propondo novos escalonadores de tarefas, implementando políticas de escalonamento por prioridade. Avaliamos o modelo de multithreading oferecido, comparando diferentes formas de implementação de uma aplicação básica e o custo da gerência de threads. O próximo passo será a implementação de um mecanismo que permita gerência cooperativa de tarefas para o TinyOS, visando uma solução alternativa entre o modelo de escalonamento de tarefas que executam até terminar (e evitam condições de corrida) e o modelo de execução alternada entre as tarefas (que permite maior flexibilidade durante a execução, mas com custo de gerência alto). Neste documento, apresentamos as atividades já executadas e os resultados alcançados.

2 Objetivos

Os principais objetivos deste trabalho são:

- aprofundar o conhecimento sobre o modelo de concorrência do TinyOS;

- avaliar as novas facilidades introduzidas na versão 2.1.x do TinyOS, incluindo a possibilidade de alterar o componente de escalonamento de tarefas e a implementação de threads;
- propor e desenvolver diferentes políticas de escalonamento de tarefas;
- implementar um mecanismo de gerência cooperativa de tarefas para o TinyOS baseado no conceito de co-rotinas [5].

3 Metodologia

Dividimos o trabalho em quatro etapas e dentro de cada etapa enumeramos as atividades a serem desenvolvidas:

1. Primeira etapa

- Estudar material introdutório sobre as ferramentas TinyOS, nesC e TOSSIM (simulador do TinyOS).
- Instalar as ferramentas e experimentá-las em aplicações básicas.
- Estudar/revisar conceitos fundamentais sobre concorrência e gerência de tarefas em sistemas operacionais.

2. Segunda etapa

- Estudar o modelo de concorrência do TinyOS.
- Projetar, implementar e avaliar outros componentes básicos de escalonamento de tarefas para o TinyOS.
- Redigir relatório técnico sobre os componentes de escalonamento desenvolvidos.
- Estudar o modelo de threads do TinyOS.
- Implementar aplicações básicas usando o modelo de threads do TinyOS.
- Redigir relatório técnico sobre o modelo de concorrência e os mecanismos de gerência de tarefas do TinyOS.

3. Terceira etapa

- Estudar o conceito de co-rotinas (mecanismo de gerência cooperativa de tarefas)
- Elaborar uma proposta de extensão do modelo de concorrência do TinyOS e dos seus mecanismos de gerência de tarefas.
- Projetar a solução e os experimentos que deverão ser realizados.
- Implementar a solução, executar os experimentos e avaliar os resultados.
- Redigir texto com proposta, projeto, modelagem, implementação e experiemntos realizados.

4. Quarta etapa

- Propor trabalhos futuros.
- Redigir relatório técnico completo sobre o trabalho realizado.

4 Atividades realizadas

A seguintes atividades já foram realizadas:

- **Estudo sobre o sistema operacional TinyOS:** Estudo feito sobre o sistema operacional TinyOS, sua linguagem de programação nesC e o simulador TOSSIM. Como fonte do aprendizado foram usados o minicurso desenvolvido pela professora Silvana Rosseto[6], o material oferecido pela página do TinyOS[7], e o livro *TinyOS Programming*, de Levis e Gay[3].
- **Estudo sobre concorrência e gerência de tarefas em Sistemas Operacionais:** Antes de estudar o modelo de concorrência e gerência de tarefas específica do TinyOS, foi feita uma revisão desses conceitos em sistemas operacionais em geral. O material utilizado foi o livro do professor Carlos Maziero (PUCPR) [8].
- **Estudo sobre concorrência e gerência de tarefas no TinyOS:** Nessa etapa estudados o modelo de concorrência e os mecanismos de gerência de tarefas específicos do TinyOS, incluindo a sequência de inicialização do TinyOS e o funcionamento do escalonador padrão.
- **Implementação de novos componentes de escalonamento de tarefas para o TinyOS:** Após os estudos realizados, projetamos e desenvolvemos diferentes políticas de escalonamento de tarefas para o TinyOS.
- **Estudo sobre o modelo de multithreading do TinyOS:** Nessa etapa, estudamos o funcionamento do modelo de multithreading oferecido pela nova versão do TinyOS.
- **Estudo sobre a implementação de co-rotinas no TinyOS:** Iniciamos o estudo sobre o conceito de co-rotinas, suas características básicas e como ele pode ser aplicado no TinyOS. Revisamos a implementação de co-rotinas proposta para a antiga versão do TinyOS (versão 1.0), feita por Silvana Rosseto em sua tese de doutorado [5].

A próxima etapa do trabalho dará continuidade ao estudo sobre co-rotinas e prevê o projeto e implementação de um mecanismo de gerência cooperativa de tarefas para o TinyOS usando esse mecanismo. Também daremos continuidade ao estudo de threads no TinyOS, realizando experimentos que permitam comparar os diferentes mecanismos de gerência de tarefas em termos de facilidade de programação e desempenho.

5 Teoria

Nesta seção descrevemos os principais resultados dos estudos realizados.

5.1 Sequência de inicialização do TinyOS

O principal componente do TinyOS, responsável por inicializar o sistema, é chamado *MainC*. Ele inicializa os componentes de hardware e software e o escalonador de tarefas.

Primeiro é configurado o sistema de memória e escolhido o modo de processamento. Com esses pré-requisitos básicos estabelecidos, o escalonador de tarefas é inicializado para permitir

que as próximas etapas possam postar tarefas. O segundo passo é inicializar o hardware como um todo, permitindo a operabilidade da plataforma. Alguns exemplos são configuração de pinos de entrada e saída, calibração do clock e dos LEDs. Como esta etapa exige códigos específicos para cada tipo de plataforma, o MainC se liga ao componente *PlataformC* que implementa o tratamento requerido por cada tipo de plataforma.

O terceiro passo trata da inicialização dos componentes de software. Além de configurar os aplicativos básicos do sistema, como o temporizador, nessa etapa são executados também os procedimentos de inicialização dos componentes da aplicação. Para isso, os componentes da aplicação que precisam ser inicializados devem ser amarrados ao componente *SoftwareInit*. Assim o TinyOS se responsabiliza por executar este código.

Por último, quando tudo é concluído, o MainC avisa a aplicação que a inicialização terminou, através do sinal *Boot.booted()*. O TinyOS entra no seu laço principal, no qual o escalonador espera por tarefas e as executa. É importante notar que durante todo este processo as interrupções do sistema ficam desabilitadas [9].

5.2 Modelo de concorrência do TinyOS

O TinyOS define o conceito de *tasks* (tarefas) como mecanismo central para lidar com as questões de concorrência nas aplicações. Tarefas têm duas propriedades importantes. Elas não são preemptivas entre si, e são executadas de forma adiada. Isso significa que ao postar uma tarefa, o fluxo de execução continua, sem desvio, e ela só será processada mais tarde. Na definição básica do TinyOS, as tarefas não recebem parâmetros e não retornam resultados. Entretanto é possível fazê-las receber parâmetros criando uma interface e amarrando-a ao componente do escalonador.

O TinyOS minimiza os problemas clássicos de concorrência garantindo que qualquer possível condição de corrida seja detectada em tempo de compilação. Para que isso seja possível, o código em nesC é dividido em dois tipos:

Código Assíncrono Código alcançável a partir de pelo menos um tratador de interrupção.

Código Síncrono Código alcançável somente a partir de tarefas.

Eventos e comandos que podem ser sinalizados ou chamados a partir de um tratador de interrupção são códigos assíncronos. Eles podem interromper outros eventos, comandos e *tasks*. Por isso devem ser marcados como *async* no código fonte. O problema aparece quando variáveis compartilhadas são acessadas por esse tipo de código. Para contornar isso, deve-se usar o comando *atomic* ou *power locks*.

O comando *atomic* permite que um trecho de instruções possa ser executado sem ser interrompido. Dois fatos importantes surgem com o seu uso, primeiro a ativação e desativação de interrupções consome ciclos de CPU. Segundo, longos trechos atômicos podem atrasar outras interrupções, portanto é preciso tomar cuidado ao chamar outros componentes a partir desses blocos.

Algumas vezes é preciso usar um determinado hardware por um longo tempo, sem compartilhá-lo. Como a necessidade de atomicidade não está no processador e sim no hardware, pode-se

conceder sua exclusividade a somente um usuário (componente) através de *Power locks*. Para isso, primeiro é feito um pedido através de um comando, depois quando o recurso desejado estiver disponível, um evento é sinalizado. Assim não há espera ocupada (similar ao mecanismo de semáforos). Existe a possibilidade de requisição imediata. Nesse caso nenhum evento será sinalizado: se o recurso não estiver locado por outro usuário (componente), ele será imediatamente cedido, caso contrário, o comando retornará falso. *Power Locks* têm três sub-componentes: um abitrador que gerência as prioridades dos pedidos, um gerenciador de energia e um configurador que ajusta o hardware de acordo com as demandas do cliente [3, Cap.11].

5.3 Escalonador padrão de tarefas do TinyOS

O componente responsável por gerenciar e escalonar tarefas no TinyOS é o componente *TinySchedulerC*. O escalonador padrão adota uma política *First-in First-out* para agendar as tarefas. Ele também cuida de parte do gerenciamento de energia, colocando a CPU em um estado de baixo consumo quando não há nada para ser executado.

O escalonador padrão provê as interfaces *Scheduler* e *TaskBasic*. As tarefas se conectam ao escalonador através da interface *TaskBasic*. Ao compilar um programa em nesC, todas tarefas básicas viram uma interface desse tipo. Porém, para se diferenciarem é criado um parâmetro na interface ¹.

Na versão 2.1.x do TinyOS é possível mudar a política de gerenciamento de tarefas substituindo o escalonador padrão. Qualquer novo escalonador tem de aceitar a interface de tarefa padrão, e garantir a execução de todas as tarefas (ausência de *starvation*) [4].

Para alterar o escalonador basta adicionar uma configuração com o nome *TinySchedulerC* no diretório da aplicação e amarrá-la ao componente responsável pela implementação da aplicação. Dentro desta configuração, amarra-se a interface *Scheduler* à implementação do escalonador [4], como mostra o exemplo abaixo:

```
configuration TinySchedulerC {
    provides interface Scheduler; }
implementation {
    components SchedulerDeadlineP;
    Scheduler = SchedulerDeadlineP; }
```

É preciso também criar a interface para o novo tipo de tarefa, com o comando *postTask* e o evento *runTask*. Por exemplo:

```
interface TaskDeadline<precision_tag> {
    async command error_t postTask(uint32_t deadline);
    event void runTask(); }
```

¹Para mais informações sobre interfaces parametrizadas ver o livro TinyOS Programming[3, s. 8.3 e 9].

Por último, deve-se amarrar a interface da tarefa com a interface do escalonador. Por exemplo:

```
configuration TinySchedulerC {
    provides interface Scheduler;
    provides interface TaskBasic[uint8_t id];
    provides interface TaskDeadline<TMilli>[uint8_t id];
}
implementation {
    components SchedulerDeadlineP;
    ...
    Scheduler = SchedulerDeadlineP;
    TaskBasic = Sched;
    TaskDeadline = Sched;
}
```

Para que o escalonador funcione corretamente no simulador TOSSIM é preciso adicionar funções que lidam com eventos no simulador. Essas funções foram retiradas do arquivo *opt/tinyos-2.1.1/tos/lib/tossim/SimSchedulerBasicP.nc*. Primeiro é preciso adicionar ao componente *Scheduler* o código abaixo:

```
bool sim_scheduler_event_pending = FALSE;
sim_event_t sim_scheduler_event;
int sim_config_task_latency() {return 100;}
void sim_scheduler_submit_event() {
    if (sim_scheduler_event_pending == FALSE) {
        sim_scheduler_event.time = sim_time() + sim_config_task_latency();
        sim_queue_insert(&sim_scheduler_event);
        sim_scheduler_event_pending = TRUE;
    }
}
void sim_scheduler_event_handle(sim_event_t* e) {
    sim_scheduler_event_pending = FALSE;
    if (call Scheduler.runNextTask()) {
        sim_scheduler_submit_event();
    }
}
void sim_scheduler_event_init(sim_event_t* e) {
    e->mote = sim_node();
    e->force = 0;
    e->data = NULL;
    e->handle = sim_scheduler_event_handle;
    e->cleanup = sim_queue_cleanup_none;
}
```

Depois, no comando *Scheduler.init()* deve-se adicionar:

```
sim_scheduler_event_pending = FALSE;
sim_scheduler_event_init(&sim_scheduler_event);
```

E, por último, no comando *Scheduler.postTask()*, deve-se adicionar:

```
sim_scheduler_submit_event();
```

5.4 Modelo de threads do TinyOS

TOSThreads permite programação com threads no TinyOS sem violar ou limitar o modelo de concorrência do sistema. O TinyOS executa em uma única thread — no de kernel — enquanto a aplicação executa em uma ou mais threads — nível de usuário. Em termos de escalonamento, o kernel tem prioridade máxima, ou seja, a aplicação só executa quando o núcleo do sistema está ocioso. Ele é responsável pelo escalonamento de tarefas e execução das chamadas de sistemas.

Três tipos de contextos de execução passam a existir: tarefas, interrupções e threads. Tarefas e interrupções podem interromper threads de aplicação, mas não o contrário. Threads tem preempção entre elas, de modo que é necessário o uso de primitivas de sincronização. As opções fornecidas são *mutex*, semáforos, barreiras, variáveis de condição, e contador bloqueante. Esta última foi desenvolvida especialmente para o TinyOS. Seu uso se dá de forma que a thread fica bloqueada até o contador atingir um número arbitrário, enquanto outras threads podem incrementar ou decrementar esta variável através de uma interface específica. O escalonador de threads utiliza uma política *Round-Robin* com um tempo de 5 milissegundos. É ele que oferece toda a interface para manipulação de threads, como pausar, criar e destruir.

As threads podem ser estáticas ou dinâmicas. A diferença está no momento de criação da pilha e do bloco de controle da thread. Nas threads estáticas a criação é feita em tempo de compilação, enquanto nas threads dinâmicas a criação é feita em tempo de execução. O bloco de controle, também chamado de *Thread Control Block* (TCB), contém informações essenciais da thread, como seu identificador, seu estado de execução, o valor dos registradores (para troca de contexto), entre outras[10]. A troca de contexto é feita por códigos específicos para cada plataforma.

6 Escalonadores propostos para o TinyOS

Nesta seção apresentamos o projeto e as etapas de implementação de novos escalonadores de tarefas para o TinyOS. Implementamos três propostas: escalonador EDF (*Earliest Deadline First*), escalonador com prioridades, e escalonador multi-nível.

6.1 Escalonador EDF (*Earliest Deadline First*)

Este escalonador ² aceita tarefas com deadline e elege aquelas com menor *deadline* para executar. A interface usada para criar esse tipo de tarefas é *TaskDeadline*. O *deadline* é passado por parâmetro pela função *postTask*. As tarefas básicas (*TaskBasic*) também são aceitas, como recomendado pelo TEP 106[4].

Em contraste, o escalonador não segue outra recomendação: não elimina a possibilidade de *starvation* pois as tarefas básicas só são atendidas quando não há nenhuma tarefa com *deadline* esperando para executar. A fila de prioridades é implementada da mesma forma que a do escalonador padrão5.3, a única mudança está na inserção. Para inserir, a fila é percorrida do começo até o fim, procurando-se o local exato de inserção. Portanto, o custo de inserir é $\mathcal{O}(n)$, e o custo de retirar da fila é $\mathcal{O}(1)$.

6.2 Escalonador com prioridades

Desenvolvemos um escalonador onde é possível estabelecer prioridades para as tarefas. A prioridade é passada como parâmetro através do comando *postTask*. Quanto menor o número passado, maior a preferência da tarefa, sendo 0 a mais prioritária e 254 a menos prioritária. As *Tasks* básicas também são aceitas, e são consideradas as tarefas com menor prioridade.

Foram encontrados dois problemas de *starvation*. O primeiro relacionado com as tarefas básicas, onde elas só seriam atendidas caso não houvesse nenhuma tarefa com prioridade na fila. Para resolver isso, foi definido um limite máximo de tarefas prioritárias que podem ser atendidas em sequência. Caso esse limite seja excedido, uma tarefa básica é atendida. O segundo é relacionado às próprias tarefas com prioridade. Se entrar constantemente *tasks* com alta prioridade, é possível que as de baixa prioridade não sejam atendidas. A solução se deu através do envelhecimento de tarefas. Ou seja, *tasks* que ficam muito tempo na fila, têm sua importância aumentada.

Dois tipos de estrutura de dados foram usadas para a organização das tarefas, uma fila comum e uma *heap*. Com isso, totalizou-se quatro diferentes versões do escalonador:

1. Fila comum sem envelhecimento
2. Fila comum com envelhecimento
3. Heap sem envelhecimento
4. Heap com envelhecimento

A seguir uma tabela com a complexidade de inserção e remoção para cada escalonador:

Escalonador	Inserção	Remoção
Fila, sem envelhecimento	$\mathcal{O}(n)$	$\mathcal{O}(1)$
Heap, sem envelhecimento	$\mathcal{O}(\log(n))$	$\mathcal{O}(\log(n))$
Fila, com envelhecimento	$\mathcal{O}(n)$	$\mathcal{O}(n)$
Heap, com envelhecimento	$\mathcal{O}(\log(n))$	$\mathcal{O}(n)$

²O [4] disponibiliza um protótipo

6.3 Escalonador multi-nível

No TinyOS, percebe-se uma divisão clara dos tipos de serviços:

Rádio Comunicação sem fio entre diferentes nós da rede através de ondas de rádio.

Sensor Sensoriamento de diferentes características do ambiente.

Serial Comunicação por fio entre um nó e uma estação base (PC).

Básica Outros serviços, como por exemplo temporizador.

Por isso, desenvolvemos um escalonador que divide as tarefas de acordo com os tipos definidos acima. Cada tipo de tarefa tem sua própria fila com política *First-in First-out*, e as filas mais importantes devem ser atendidas por completo para que as outras sejam atendidas.

7 Experimentos realizados

Nesta seção apresentamos os experimentos realizados e os resultados obtidos.

7.1 Experimentos com o escalonador de tarefas padrão

Antes de começar a desenvolver outros escalonadores de tarefas, foi feito um experimento com o escalonador padrão que utiliza a política *First in, First Out*. Para medir a complexidade na prática, foi desenvolvida uma aplicação de teste. Nela cada tarefa executa um loop de 65000 iterações, fazendo uma simples multiplicação em cada iteração. O número de tarefas variou entre 20, 50 e 100. Na tabela a seguir pode-se ver o tempo de execução em microsegundos:

Escalonador	20 Tarefas	50 Tarefas	100 Tarefas
Escalonador Padrão	1366	1849	2652

7.2 Experimentos com o escalonador com prioridades

Para avaliar o desempenho com o escalonador com prioridades foi desenvolvida a mesma aplicação de teste, onde cada tarefa executa um loop de 65000 iterações, fazendo uma simples multiplicação em cada iteração. O número de tarefas variou entre 20, 50 e 100. Na tabela a seguir pode-se ver o tempo de execução em microsegundos:

Escalonador	20 Tarefas	50 Tarefas	100 Tarefas
Escalonador Padrão	1366	1849	2652
Fila, sem envelhecimento	1733	4660	13721
Heap, sem envelhecimento	2603	4308	7486
Fila, com envelhecimento	2278	7887	26066
Heap, com envelhecimento	2665	4510	7887

Podemos perceber que, para um número pequeno de tarefas, a fila é mais eficiente que a heap. Isso acontece pois não é compensado o *overhead* do algoritmo da heap.

8 Conclusões

As redes de sensores sem fio podem ser aplicadas em diversas áreas, por exemplo, monitoramento de oscilações e movimentos de pontes, observação de vulcões ativos, previsão de incêndio em florestas, entre outras. Muitas dessas aplicações podem atingir alta complexidade, exigindo a construção de algoritmos robustos, como roteamento de pacotes diferenciado. Os escalonadores desenvolvidos neste trabalho poderão ajudar os desenvolvedores dessas aplicações complexas, oferecendo maior flexibilidade no projeto das soluções, como, por exemplo, a possibilidade de priorizar certas atividades da aplicação (comunicação via rádio ou serial, sensoriamento, etc.). Porém é preciso analisar se o ganho em flexibilidade, oferecido pelo escalonador, irá compensar o *overhead* gerado. Pretendemos realizar ainda outros experimentos com os escalonadores desenvolvidos, considerando diferentes tipos de aplicações.

Sem um fluxo contínuo de execução, sobre a perspectiva do programador, as aplicações grandes ficam difíceis de implementar e entender. O modelo de *threads* oferecido no TinyOS 2.1.X[10] facilita este problema. Entretanto, por ser um modelo preemptivo, o custo de gerência das threads pode implicar em queda de desempenho das aplicações. Com a implementação de um mecanismo de cooperação baseado em co-rotinas pretendemos oferecer uma alternativa a mais para o programador.

8.1 Atividades extras

Outras atividades realizadas pelo aluno foram:

- Participação no evento SBAC-PAD 2010 – *22nd International Symposium on Computer Architecture and High Performance Computing*.
- Participação no minicurso *Redes de sensores sem fio sob a perspectiva do EPOS* [11], apresentado no SBAC-PAD 2010.
- Participação em seminário do grupo de Redes de Computadores e Sistemas Distribuídos (RCSD) do Programa de Pós-Graduação em Informática (PPGI).

8.2 Avaliação do Bolsista

A iniciação científica está sendo uma ótima oportunidade para entender como funciona uma pesquisa. Por meio desse trabalho pude conhecer as redes de sensores sem fio, e um sistema operacional diferente dos convencionais. É muito prazeroso poder, ao mesmo tempo, estudar e desenvolver novidades. Foi interessante perceber que na prática temos de tomar cuidado com questões que às vezes na teoria são deixadas de lado. Por exemplo, o caso do *overhead* no algoritmo de *Heap* dos escalonadores.

Este trabalho ajudou na minha decisão de seguir carreira acadêmica. Ainda estou tendo a oportunidade de pesquisar em uma área pouco explorada no meu departamento.

Referências

- [1] J. Hill, R. Szewczyk, A. Woo, S. Hollar, D. Culler, and K. Pister. System architecture directions for networked sensors. In *9th International Conference on Architectural Support for Programming Languages and Operating Systems*, pages 93–104, New York, NY, USA, 2000. ACM Press.
- [2] David Gay, Phil Levis, Rob von Behren, Matt Welsh, Eric Brewer, and David Culler. The nesC language: A holistic approach to networked embedded systems. *Proceedings of Programming Language Design and Implementation (PLDI)*, June 2003.
- [3] Philip Levis and David Gay. *TinyOS Programming*. Cambridge University Press, 2009.
- [4] Philip Levis and Cory Sharp. Tep106: Schedulers and tasks. <http://www.tinyos.net/tinyos-2.1.0/doc/html/tep106.html>.
- [5] S. Rossetto. *Integrando comunicação assíncrona e gerência cooperativa de tarefas em ambientes de computação distribuída*. PhD thesis, PUC-Rio, Rio de Janeiro, Brasil, 2006.
- [6] S. Rossetto. Desenvolvimento de aplicações para rssf usando o tinyos. <http://dcc.ufrj.br/~silvana/curso-tinyos-ufes2010/curso-tinyos-ufes2010.html>.
- [7] TinyOS Website. Universidade de Berkeley. <http://www.tinyos.net>.
- [8] Carlos Maziero. *Sistemas operacionais*, 2011.
- [9] Philip Levis. Tep107: Tinyos 2.x boot sequence. <http://www.tinyos.net/tinyos-2.1.0/doc/html/tep107.html>.
- [10] Kevin Klues, Chieh-Jan Liang, Jeongyeup Paek, Razvan Musaloiu-E, Ramesh Govindan, Andreas Terzis, and Philip Levis. Tep134: The tosthreads thread library. <http://www.tinyos.net/tinyos-2.1.0/doc/html/tep134.html>.
- [11] A. Hoeller and A. A. Frohlich. *Redes de sensores sem fio sob a perspectiva do epos*, 2010. Minicurso do SBAC-PAD 2010.