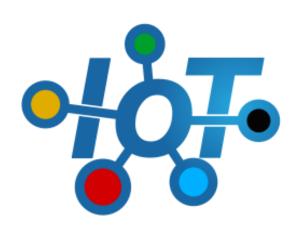
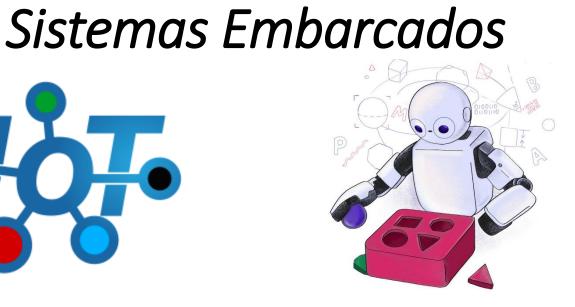
TP557 - Tópicos avançados em loT e Machine Learning: Desafios do TinyML:

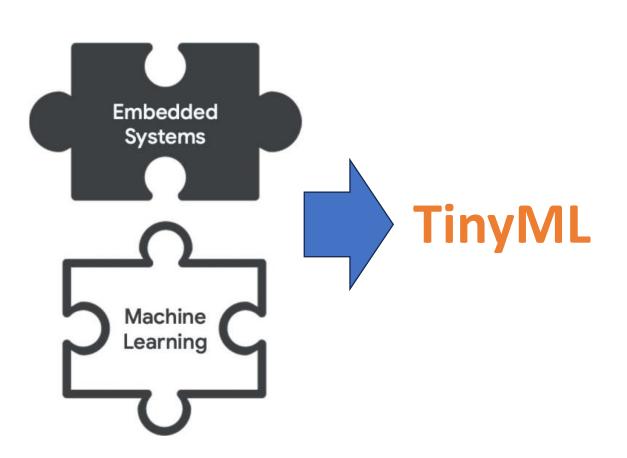






Felipe Augusto Pereira de Figueiredo felipe.figueiredo@inatel.br

Recapitulando



- Vimos anteriormente que *TinyML* é a junção de *ML* com *sistemas embarcados*.
- Ou seja, é a execução de algoritmos de ML em sistemas com restrições de processamento, memória e consumo de energia.
- Nesta aula, falaremos sobre os desafios de hardware (HW) para execução de aplicações de ML em dispositivos com restrições de custo, recursos e consumo.

Quais desafios encontraremos na execução de *machine learning* em sistemas embarcados?

Sistema computacional de uso geral



- Antes de falarmos de sistemas embarcados, vamos fazer um paralelo com o sistema de um computador de uso geral.
- Em termos gerais, o que temos é o software (SW) (aplicações, bibliotecas e sistema operacional (SO)) rodando em cima do HW.



Armazenamento de longo prazo



- Unidade de processamento central (CPU): é o cérebro do computador. É responsável por
 - cálculos,
 - tomada de decisões,
 - controle de dispositivos,
 - e execução de programas.



- Memória volátil: armazena temporariamente dados e instruções sendo processados pela CPU.
 - Exemplos: RAM e a cache do processador.

Armazenamento de longo prazo





Armazenamento de longo prazo

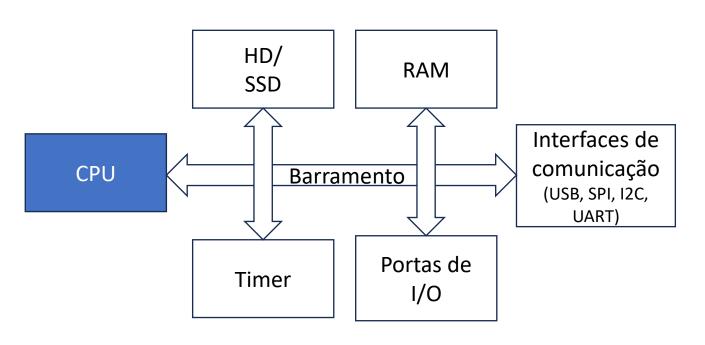


- Memória não-volátil: armazena
 permanentemente arquivos, programas e
 outros dados que podem ser acessados
 posteriormente mesmo após desligar e
 reiniciar o dispositivo.
 - Exemplos: discos rígidos (HDs), unidades de estado sólido (SSDs), memória flash e memória de acesso aleatório não volátil (NVRAM).

Porém, em geral, sistemas embarcados possuem microcontroladores!

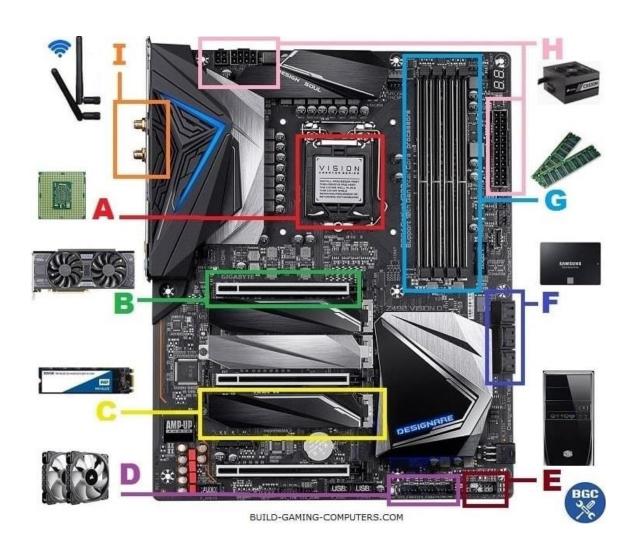
Micro*processador*versus Micro*controlador*

Microprocessador: apenas uma peça do quebra-cabeças



- A CPU é a parte principal do computador, mas para que ela funcione, são necessários outros componentes, como:
 - sistema de *clock*
 - memórias volátil e não-volátil,
 - controladores de I/O,
 - interfaces de comunicação,
 - etc.

Microprocessador: apenas uma peça do quebra-cabeças

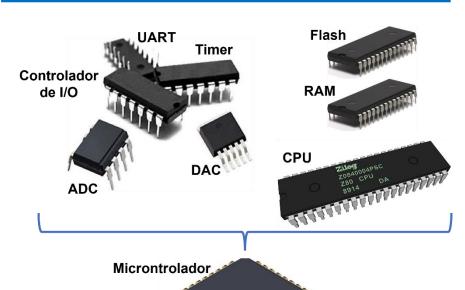


• Em um computador de uso geral, estes outros componentes são chips separados soldados ou conectados à placa mãe e interligados através do barramento de comunicação disponibilizado pela placa mãe.

Microcontrolador, tudo junto e misturado

Microcontrolador

CPU	HD/ SSD	RAM
Timer	Portas de I/O	Interfaces de comunicação



- O microcontrolador é um *dispositivo* completo em um único chip.
- Ele combina uma CPU com memórias, periféricos de entrada/saída, temporizadores e outros recursos, tornando-o adequado para aplicações embarcadas.
- O barramento é interno ao chip.

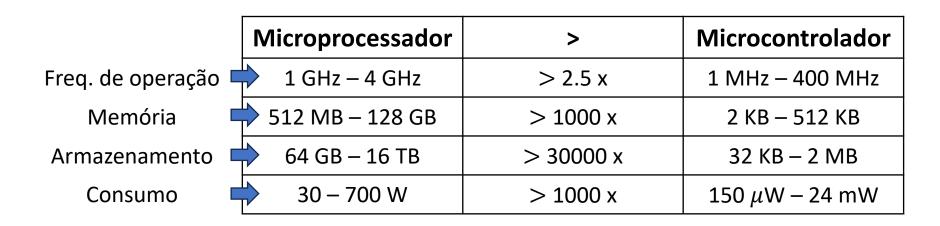
Microprocessador

- Cérebro de um sistema de uso geral.
- É *apenas a CPU*, memória, armazenamento, etc. são externos a ele.
- Usado principalmente sistemas de uso geral como desktops, laptops e servidores.
- Oferece flexibilidade porque é projetado para ser usado em uma ampla variedade de aplicações.
- O *sistema é grande* e, em geral, *não apresenta restrições* de processamento, memória, armazenamento e consumo de energia.

Microcontrolador

- Cérebro de um sistema embarcado.
- Memória, armazenamento e outros periféricos (e.g., controladores de I/O, ADC, DAC, timers, etc.) são internos ao chip.
- Usado principalmente em sistemas especializados, com função específica, como MP3 players, telefones, etc.
- Não oferece flexibilidade porque é projetado para atender a um propósito específico.
- Sistema é pequeno e apresenta restrições de processamento, memória armazenamento e consumo de energia.

Diferenças de magnitude





* µC usado

no kit tinyML

nRF52840*
64 MHz
256 KB
1 MB
< 1 mW

- Quanto mais elevada é a frequência de operação de uma CPU, mais instruções por segundo são processadas e, consequentemente, maior é o consumo de energia.
- As diferenças são muito grandes, principalmente devido ao tamanho dos sistemas e suas limitações.
- Percebam que vários desafios devem ser superados para que aplicações de ML possam ser executadas nesses dispositivos com várias restrições.

Quais são as implicações das limitações?



nRF52840				
64 MHz				
256 KB				
1 MB				
< 1 mW				

- Com sistemas computacionais de uso geral, nós praticamente não precisamos nos preocupar com memória, consumo, poder computacional.
- Porém, com sistemas embarcados precisamos saber
 - o *quanto de memória a aplicação requer,* pois pode não caber na memória.
 - o consumo de energia da aplicação, pois a bateria pode não durar muito.
 - a quantidade necessária de processamento de dados, pois a CPU pode não atender.

Comparação de hardwares embarcados

Os *endpoints* são dispositivos com restrições de recursos.









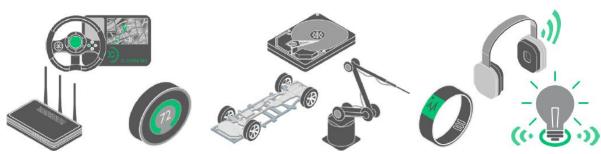


	Raspberry Pico	Arduino Nano Sense	ESP 32	Seeed Wio Terminal	Arduino Portenta
CPU*	Dual Core ARM Cortex M0+	Single Core ARM Cortex M4	Dual Core Cadence Xtensa LX6	Single Core ARM Cortex M4	Dual Core ARM Cortex M4/M7
Clock	133 MHz	64 MHz	240 MHz	120 MHz	240/480 MHz
RAM	264 KB	256 KB	520 KB	192 KB	1 MB***
Flash	2 MB	1 MB	2 MB	4 MB	2 MB
Rádio	-	BLE**	BLE/WiFi	BLE/WiFi	BLE/WiFi
Sensores	Não	Sim	Não	Sim	Não
Preço	~ \$ 5,00	~ \$ 40,00	~ \$ 16,00	~ \$ 44,00	~ \$ 100,00

^{***} É possível rodar aplicações de detecção de objetos.

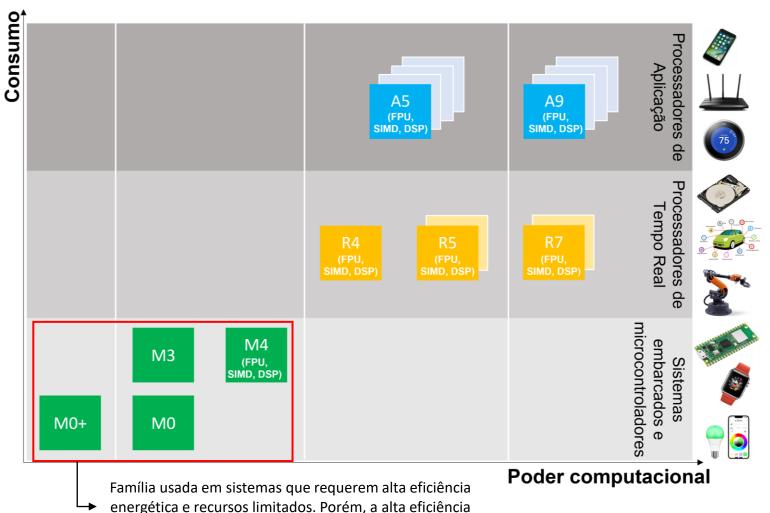
Dominância dos processadores ARM





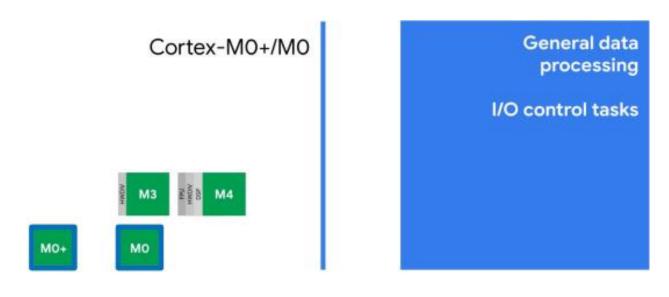
- Processadores ARM estão em praticamente todos os sistemas embarcados.
- Isso se deve a alguns fatores principais:
 - Alta eficiência energética: consomem menos energia em comparação com outras arquiteturas de processadores.
 - Baixo Custo: como são focados em embarcados, têm alta demanda e com isso têm custo bem menor do que outros processadores.
 - *Flexibilidade*: fabricantes podem produzir *chips* personalizados para atender a necessidades específicas (número de núcleos, FPU, MMU, DSP, SIMD, etc.).

CPUs ARM Cortex para sistemas embarcados



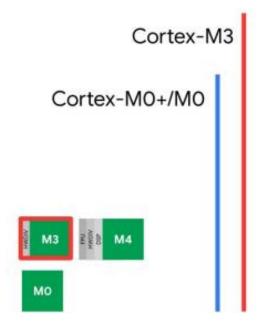
energética implica em menor poder computacional.

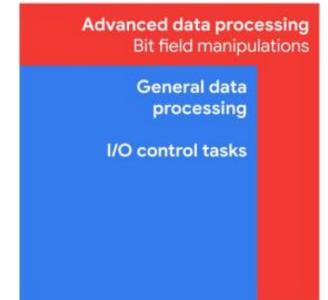
- Cortex A: alta performance.
 - Suportam até 4 cores.
 - Por terem MMU, executam SOs completos, como Android e Linux.
- Cortex R: alta performance e resposta rápida.
 - Suportam até 2 cores.
 - Possuem recursos de redundância e recuperação de falhas.
 - Por não terem MMU, não executam SOs completos, apenas SOs mais simples como RTOSs.
- Cortex M: pequenos e com baixíssimo consumo.
 - Não executam SOs completos.



Cortex-M0+ e M0

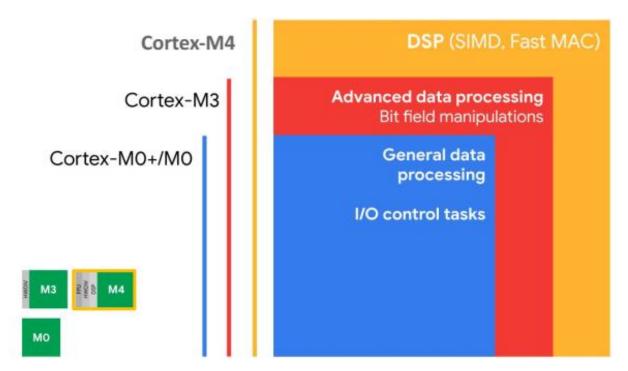
- Apresenta um conjunto de instruções simplificado, projetado para economizar espaço e energia em sistemas com recursos limitados.
- Possui um conjunto de instruções para processamento de dados de uso geral e tarefas simples de controle de E/S.





Cortex-M3

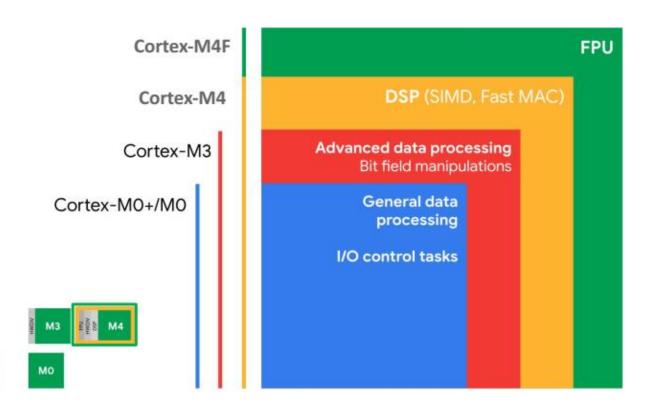
- O conjunto de instruções aumenta com o modelo.
- Cada modelo maior oferece um superconjunto das instruções do modelo anterior.
 - Por exemplo, um M3 deve executar códigos do M0/M0+.
- Os Cortex-M3 adicionam instruções para manipulação de bits e divisão em hardware.



Cortex-M4

- Adiciona instruções básicas de processamento digital de sinais (DSP) como:
 - Single Instruction Multiple Data (SIMD): a mesma instrução é aplicada a grandes quantidades de dados.
 - Multiply and Accumulate (MAC): realiza multiplicação e soma em um único ciclo de clock.
- Esses instruções aceleram tarefas complexas de processamento de dados, como as encontradas em aplicações de áudio e vídeo.
- Pode ter opcionalmente uma unidade de ponto flutuante (FPU).

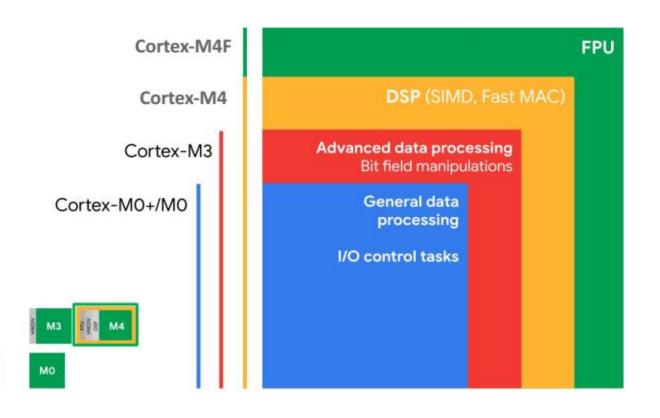




Cortex-M4F

- Superconjunto contendo todas as instruções dos modelos anteriores.
- Diferença para o M4 é que já vem com uma unidade de ponto flutuante (FPU).



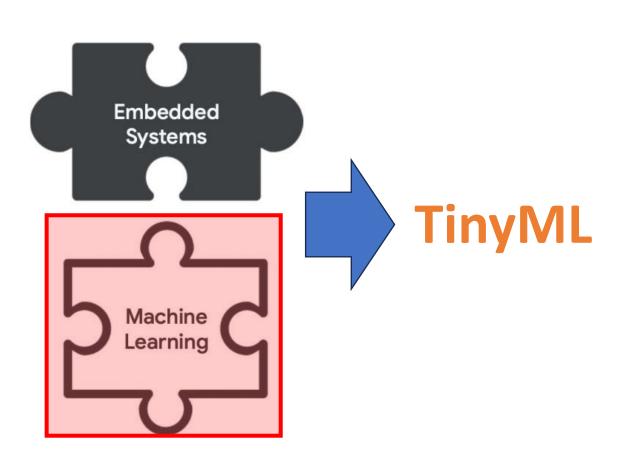


Observações

- Até os modelos M3 e M4 não há FPU, todas as operações são feitas em *ponto fixo*.
- Com o TinyML, vamos evitar ao máximo usar operações em ponto flutuante, pois consomem mais memória e processamento, o que implica em mais consumo de energia.
 - Uma variável de ponto flutuante de precisão simples ocupa 4 bytes.
 - O uso de operações em ponto fixo é uma das técnicas para reduzir o tamanhos de modelos de ML.



Desafios da execução de SW em sistemas embarcados



- Anteriormente, falamos do hardware, agora falaremos do software de um sistema computacional de uso geral para fazermos um paralelo com o mundo do *tinyML*.
- Na sequência, veremos os desafios para execução de SW, incluindo algoritmos de ML, em dispositivos pequenos, com restrições de custo, recursos computacionais e consumo.

Software



- Vamos começar pelo sistema operacional.
- Um sistema operacional gerencia recursos e fornece uma interface entre os componentes físicos do computador (i.e., hardware) e os aplicativos ou programas que são executados nele.
- Ele atua como uma camada de software intermediária que permite que os usuários interajam com o computador e executem tarefas de forma eficiente.

Sistemas Operacionais Amplamente Usados

Sistemas operacionais de uso geral







Sistemas operacionais móveis





Sistemas operacionais embarcados









 Podemos dividir os OSs nos três grandes grupos ao lado.

Sistemas Operacionais Amplamente Usados

Sistemas operacionais de uso geral







Sistemas operacionais móveis





Sistemas operacionais embarcados







- Por exemplo, o arduino nano 33 pode rodar os SOs: *Free RTOS* e *ARM mbed*.
- Entretanto, mesmo podendo usar um SO para controlar as aplicações sendo executadas no sistema, no mundo do tinyML, nós iremos optar pela execução em "bare metal", ou seja, sem SO, em cima do metal nu.
- Pois queremos ter controle sobre o HW, criar soluções extremamente específicas, eficientes e enxutas.
 - Ex.: Aplicação always on para keyword spotting.

Bibliotecas



- Em cima do OS nós temos as bibliotecas.
- Bibliotecas são conjuntos de código reutilizável (funções, classes, etc.) para adicionar funcionalidades a um programa sem a necessidade de escrever todo o código do zero.

Bibliotecas

Software

Aplicações

Bibliotecas

Sistema
Operacional

Hardware



import numpy as np

for x in range(10):

resultado = np.

resultado = np.sqrt(x)
print(resultado)

- 0.0
- 1.0
- 1.4142135623730951
- 1.7320508075688772
- 2.0
- 2.23606797749979
- 2.449489742783178
- 2.6457513110645907
- 2.8284271247461903
- 3.0

- O código ao lado importa a biblioteca *Numpy* e utiliza a função sqrt() para calcular as raízes quadradas de 0 a 9.
- O resultado são valores em *ponto flutuante* (*float*).
- Uma vez escrito o código, devido à portabilidade do Python, podemos executá-lo virtualmente em qualquer sistema, com qualquer tipo de CPU.
- Nós não precisamos nós preocupar com a portabilidade, apenas em escrever e executar o código.

Bibliotecas

Software

Aplicações

Bibliotecas

Sistema Operacional

Hardware







import numpy as np

for x in range(10):

resultado = np.sqrt(x)
print(resultado)

0.0

1.0

1.4142135623730951

1.7320508075688772

2.0

2.23606797749979

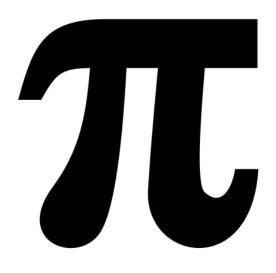
2.449489742783178

2.6457513110645907

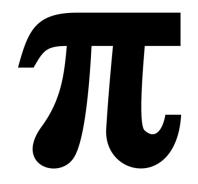
2.8284271247461903

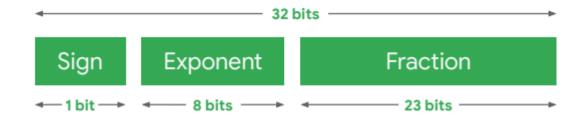
3.0

- A máquina virtual do Python se encarrega da portabilidade.
- Ela cria uma camada de abstração e lida com os detalhes de baixo nível.
- Desta forma, o código roda perfeitamente em qualquer SO e HW.
- Essa é a beleza de um sistema de uso geral.

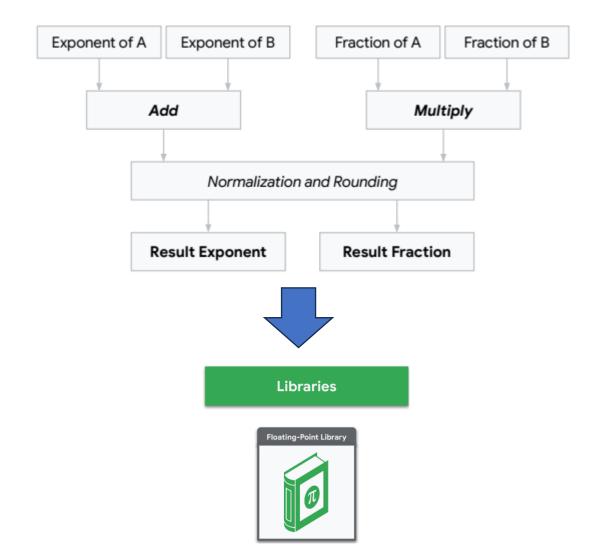


- Portabilidade é algo que damos como certo e que não pensamos muito a respeito quando criamos códigos para sistemas de uso geral.
- Porém quando partimos para sistemas embarcados, isso se torna um problema.
- Vamos ver um problema envolvendo cálculos em ponto flutuante: a calculo de pi.

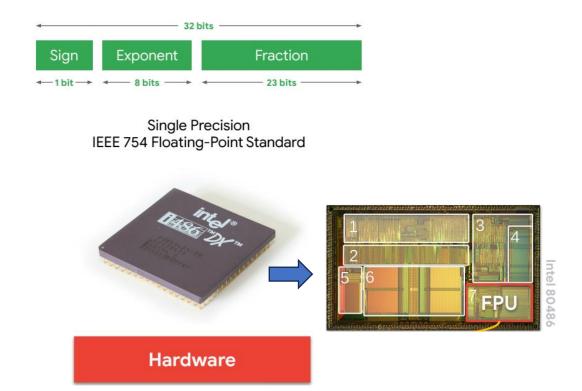




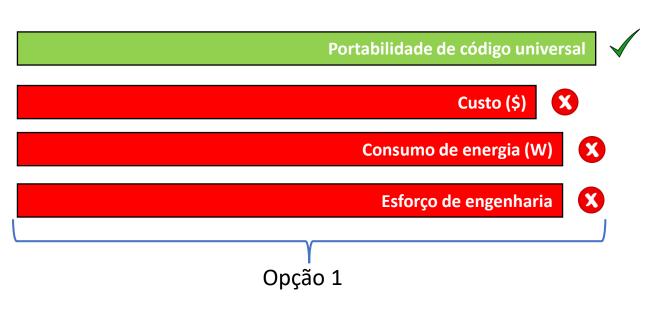
- Vamos supor que em meu código eu tenha o seguinte cálculo:
 - **22/7** = 3.14159265359...
- A resposta é um valor em ponto flutuante, que é tipicamente expresso como 3 componentes: sinal, expoente e mantissa (ou fração).
- Operações com valores em ponto flutuante *são complexas e computacionalmente custosas*.



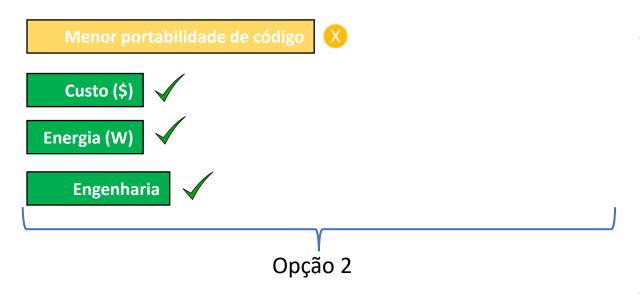
- Como forma de abstrair a complexidade dos cálculos e facilitar o uso de operações em ponto flutuante, podemos implementá-las como uma biblioteca que teria função para adição, multiplicação, etc. destes valores.
- Entretanto, uma biblioteca puramente feita em SW para tal finalidade tende a ser muito lenta.



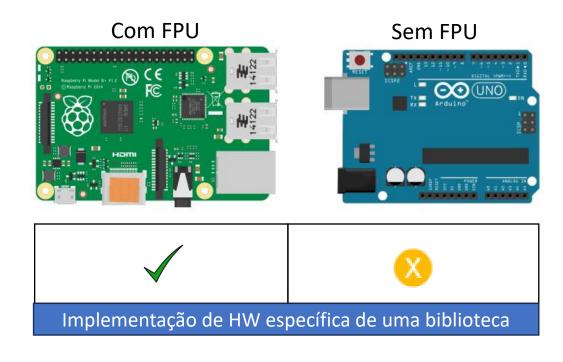
- Ao longo dos anos, para acelerar as operações, o que ocorreu foi a criação de partes da CPU especializadas em operações de ponto flutuante, as chamadas *Floating Point Units* (FPUs).
- Isso é ótimo porque desde sua proliferação, praticamente toda CPU tem uma FPU dentro dela.
- Portanto, escrevemos o código uma única vez e ele é executado em qualquer lugar.
- Mas isso expõe um trade-off.



- A *portabilidade universal têm altos custos* associados.
- Sua implementação custa caro (\$\$\$).
- Mais energia é consumida por esses sistemas de uso geral (W).
 - Por exemplo, a FPU quando ligada aumenta o consumo de energia da CPU.
- Necessita-se de um esforço de engenharia (i.e., de projeto) grande para construí-los e que, consequentemente, eleva mais ainda os custos.
- Portanto, se queremos portabilidade universal, temos que pagar estes preços.

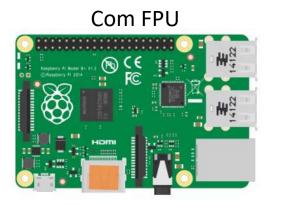


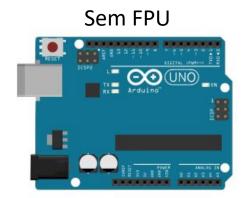
- Agora digamos que queremos trabalhar com sistemas embarcados.
- Eles são por natureza baratos, pequenos, eficientes energeticamente, enxutos em termos de memória e poder computacional e fáceis de serem projetados.
- Porém, uma implicação direta destas características é que a preocupação com a portabilidade universal é mínima ou inexistente.

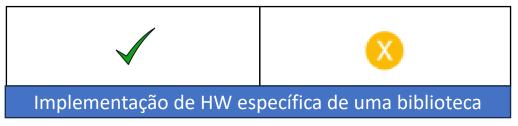


- Isso é ótimo para um sistema embarcado.
- Mas o que acontece se quisermos rodar nosso código em outro sistema e nele não tivermos os recursos que o primeiro sistema tinha e que utilizamos no nosso código, como, por exemplo, uma FPU?
- O código não irá ser executado!

Sacrifica-se a portabilidade entre sistemas para obter-se eficiência no desempenho do sistema e no consumo de energia.







- O que fazer?
- O código especializado para um sistema não é portável.
- Portanto, isso levanta uma questão fundamental:
 - Como habilitamos o TinyML uniformemente em sistemas embarcados tão diferentes se a portabilidade é baixa ou inexistente?
- Esse é um desafio crítico e que veremos como abordá-lo ao longo do curso.

Resumo do que vimos até agora

Hardware embarcado é
 extremamente limitado em
 termos de desempenho,
 consumo de energia e
 armazenamento.

 Software embarcado não é tão portável e flexível quanto o software para sistemas de computação de uso geral.

Essas limitações são comuns em sistemas embarcados devido ao objetivo de otimização para tarefas específicas e eficiência no uso dos recursos.

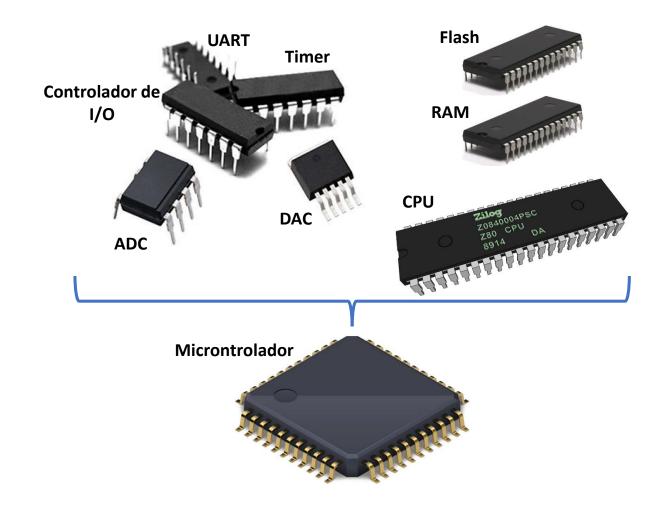
Isso ocorre porque o software embarcado é altamente adaptado ao hardware e aos requisitos específicos da aplicação, resultando em uma menor capacidade de reutilização em diferentes plataformas e contextos.

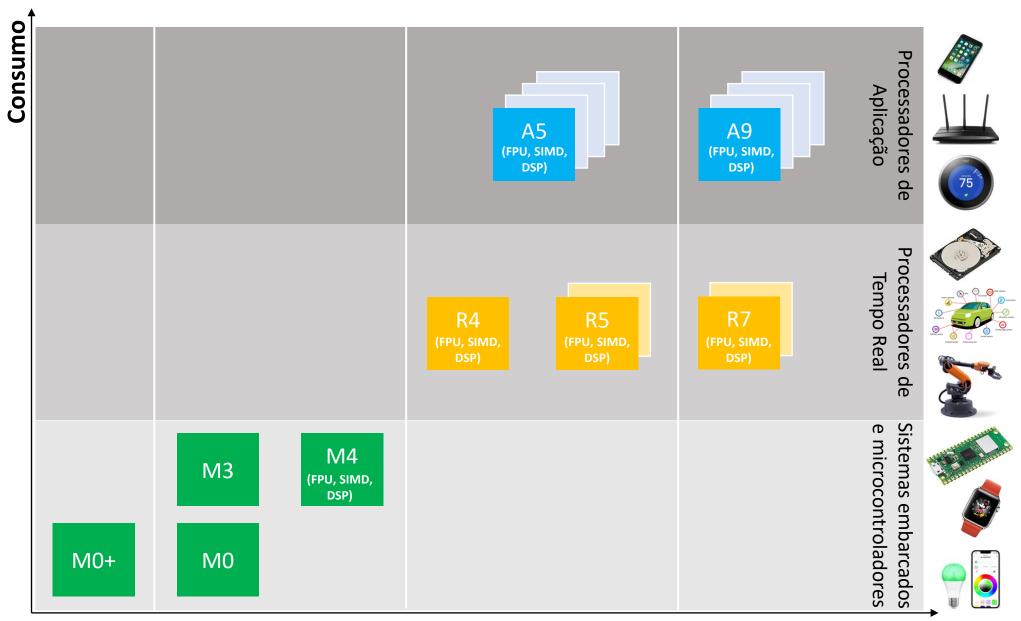
Atividades

- Quiz: "TP557 Desafios do TinyML Sistemas Embarcados"
- Exercícios de programação em Python.

Perguntas?

Obrigado!





Poder computacional