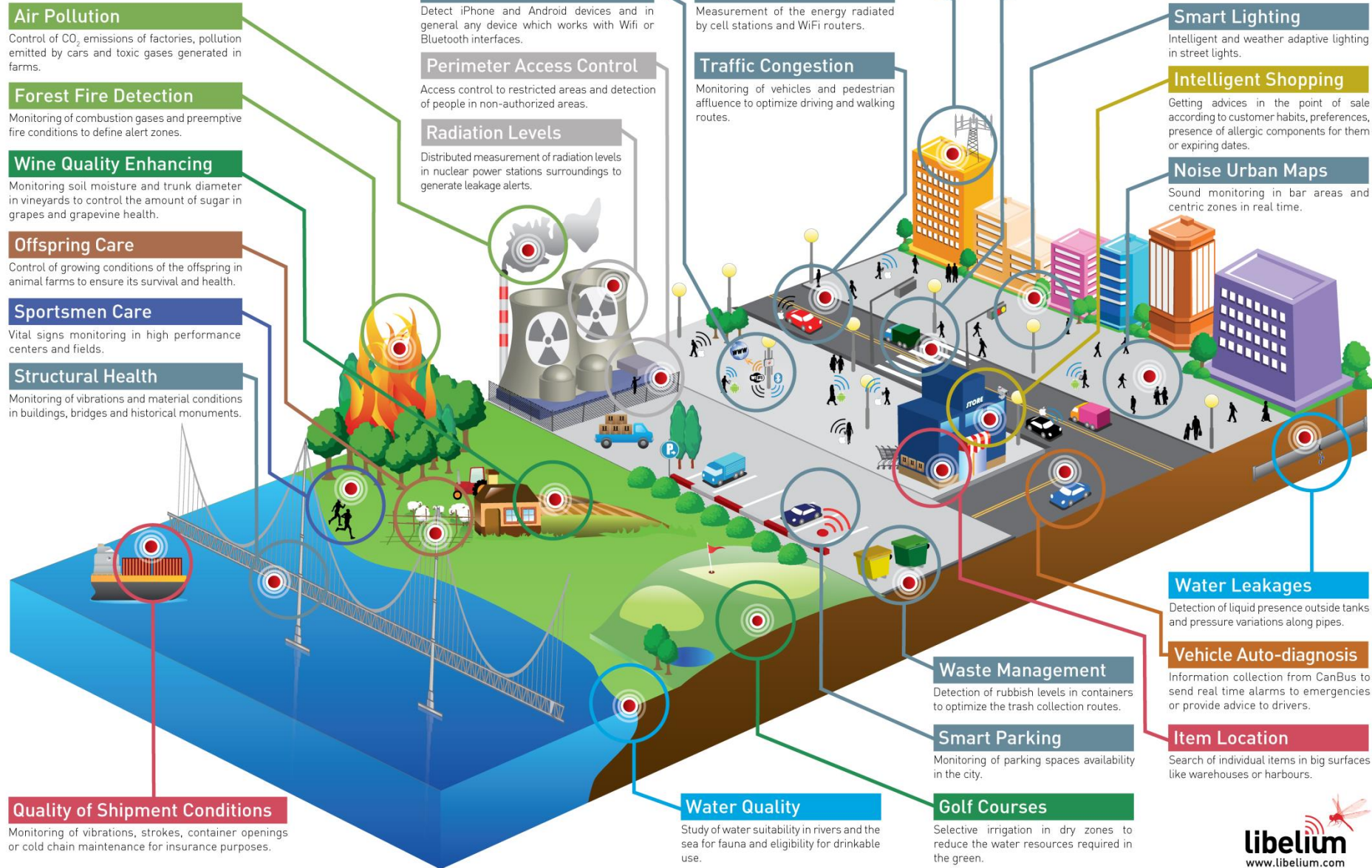




ContikiOS és Cooja

VITMMA09 – Okos város MSc mellékspecializáció

Libelium Smart World



Contiki

- Nyílt forráskodú operációs rendszer az “Internet of Things” eszközöknek

- A Contiki a kis költségű, kis teljesítményű mikrokontrollerek egymás közötti kommunikációját és Internetre való csatlakozását valósítja meg

Contiki

- Contiki egy **nyílt forráskodú** operációs rendszer, amely kisméretű, kis teljesítményű mikorkontrollereken fut és lehetővé teszi olyan alkalmazások fejlesztését ezen eszközökre, amelyek a **hardvert hatékonyan használják**, miközben **szabványosított alacsony energiafogyasztású vezeték nélküli kommunikációt** biztosít
- A Contiki-t már számos kereskedelmi és nem kereskedelmi rendszerben használják mint például városi zajszennyezetség mérés, városi világítás, smart metering, ipari gépek felügyelete, sugárzás mérés, építkezési terület felügyelete, riasztó rendszerek, smart home, stb....

Contiki

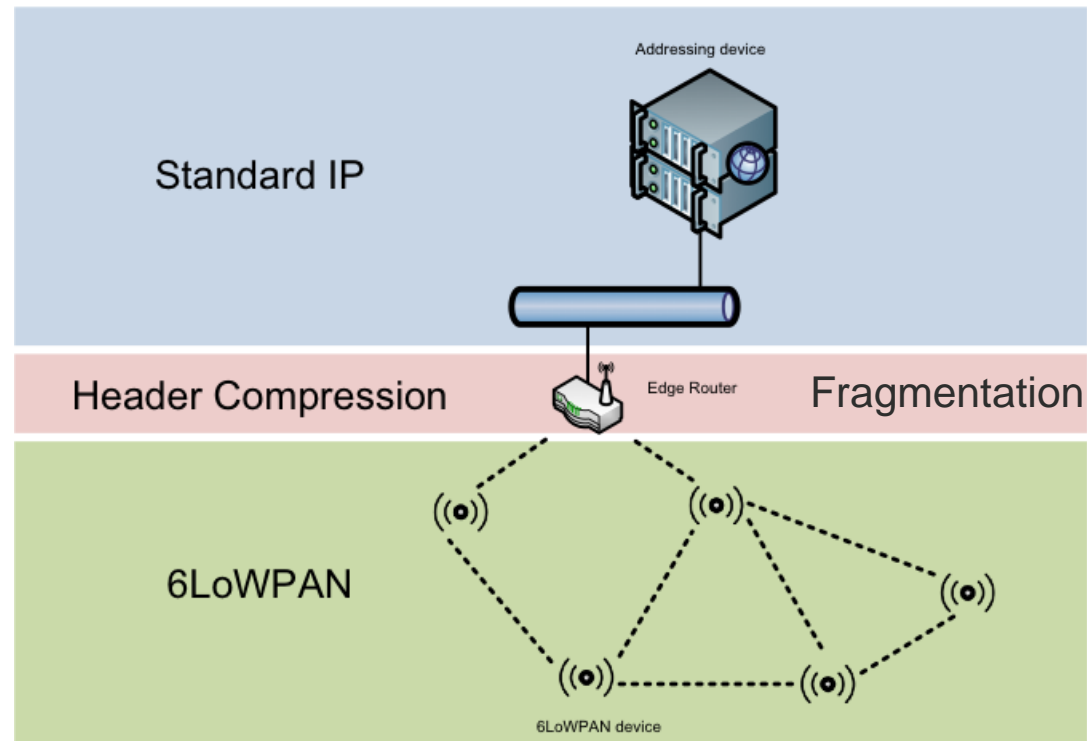
Egységes környezetet biztosít a felhasználói alkalmazásoknak:

- Kezeli a programszálak konkurens futtatását
- Időzítő funkciók
- Memóriamenedzsment
- Kommunikációs funkciók
 - Legújabb szabványok támogatása: 6lowpan, RPL, CoAP, stb..
- Hader-illesztőprogramok



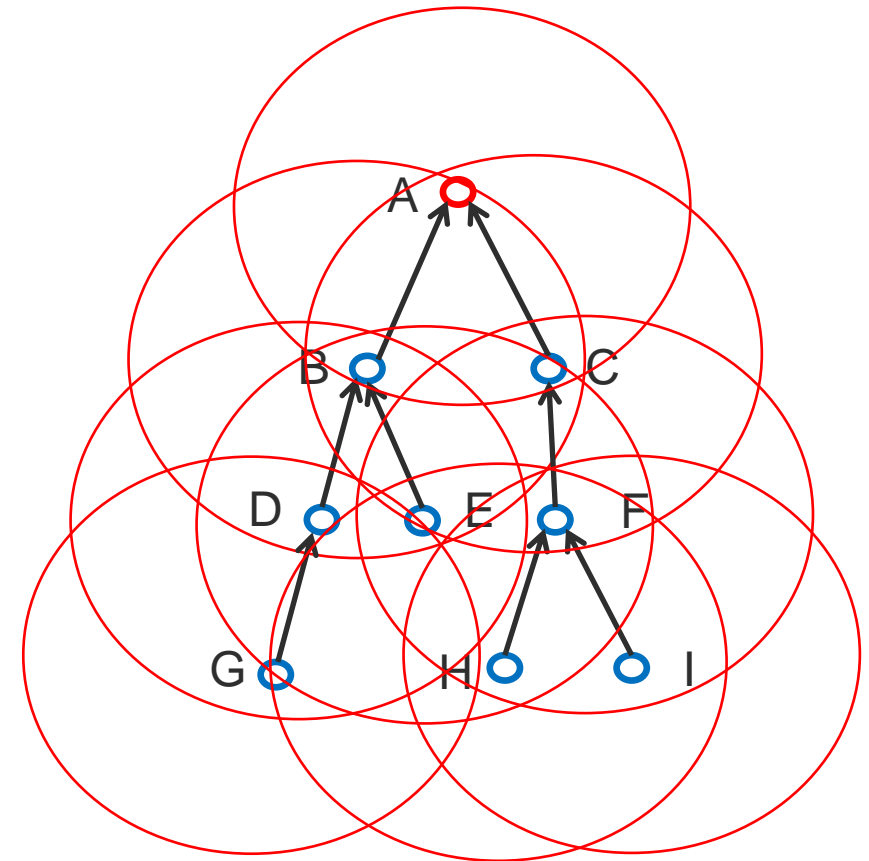
6lowpan

- Csomagméretek átalakítása
 - Fejléc tömörítés
 - Csomag darabolás



RPL - Routing Over Low power and Lossy networks

- Proaktív, „any-to-any” routing protokoll, bár „many to one” használatra van optimalizálva
- Egy körmentes irányított gráfot épít fel egy gyökér elemből
- A routing metrikák folyamatos frissítése
- Az IoT eszközökre van szabva
 - Korlátozott erőforrások
 - A rádiós csatornák zajosak, veszteségek, kis adatssebesség érhetőek el



CoAP Constrained Application Protocol

- Alkalmazás rétegbeli protokoll
- Az erőforrásokhoz és szolgáltatásokhoz egy URL van rendelve, ezt a szolgáltatók egy szerveren teszik közzé
 - GET
 - PUT
 - POST
 - DELETE
- IoT eszközökre optimalizált

Contiki létrejött



- Adam Dunkels Ph.D.
 - svéd kutató és vállalkozó
- uIP (TCP/IP stack, kis számú kódsor, kis RAM igény)
 - uIP6 (2008)
- Contiki OS (2002)
 - A nevet Thor Heyerdahl 1947-es expedíciója ihlette
-> Kon-Tiki
- Protothread
 - programozási modell -> a többszálón futó és az esemény-vezérelt programozási modelleket ötvözi



Jelenleg támogatott hardver eszközök

MCU/SoC	Radio	Platforms	Cooja simulation support	MCU/SoC	Radio	Platforms	Cooja simulation support
RL78	ADF7023	EVAL-ADF7023DB1	-	Atmel Atmega128 RFA1	Integrated	avr-atmega128rfa	-
TI CC2538	Integrated	cc2538dk	-	Microchip pic32mx795f512l	Microchip mrf24j40	seed-eye	-
TI MSP430x	TI CC2420	exp5438 , z1	Yes	TI CC2530	Integrated	cc2530dk	-
TI MSP430x	TI CC2520	wismote	Yes	RC2300/RC2301	Integrated	sensinode	-
Atmel AVR	Atmel RF230	avr-raven, avr-rcb, avr-zigbit, iris	-	6502	-	apple2enh, atari, c128, c64	-
Atmel AVR	TI CC2420	micaz	Yes	Native	-	native, minimal-net, cooja	Yes
Freescale MC1322x	Integrated	redbee-dev , redbee-econotag	-	Microchip pic32mx795f512l	Microchip mrf24j40	seed-eye	-
ST STM32w	Integrated	mb851 , mbxxx	-	TI CC2530	Integrated	cc2530dk	-
TI MSP430	TI CC2420	sky, jcreate, sentilla-usb	Yes	RC2300/RC2301	Integrated	sensinode	-
TI MSP430	TI CC1020	msb430	-	6502	-	apple2enh, atari, c128, c64	-
TI MSP430	RFM TR1001	esb	Yes	Native	-	native, minimal-net, cooja	Yes

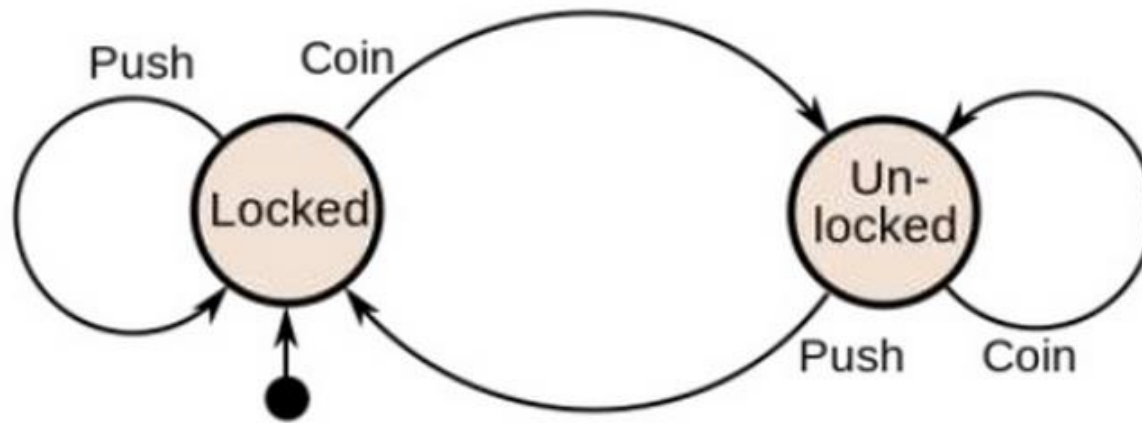
Többszálon futó programozási alapelv

- Minden program szál (thread) külön idő rést kap, amiben futhat
- Ezeket az OS ütemezője szüneteltetheti / folytathatja, ha további futtatás szükséges
- Költséges – RAM, CPU



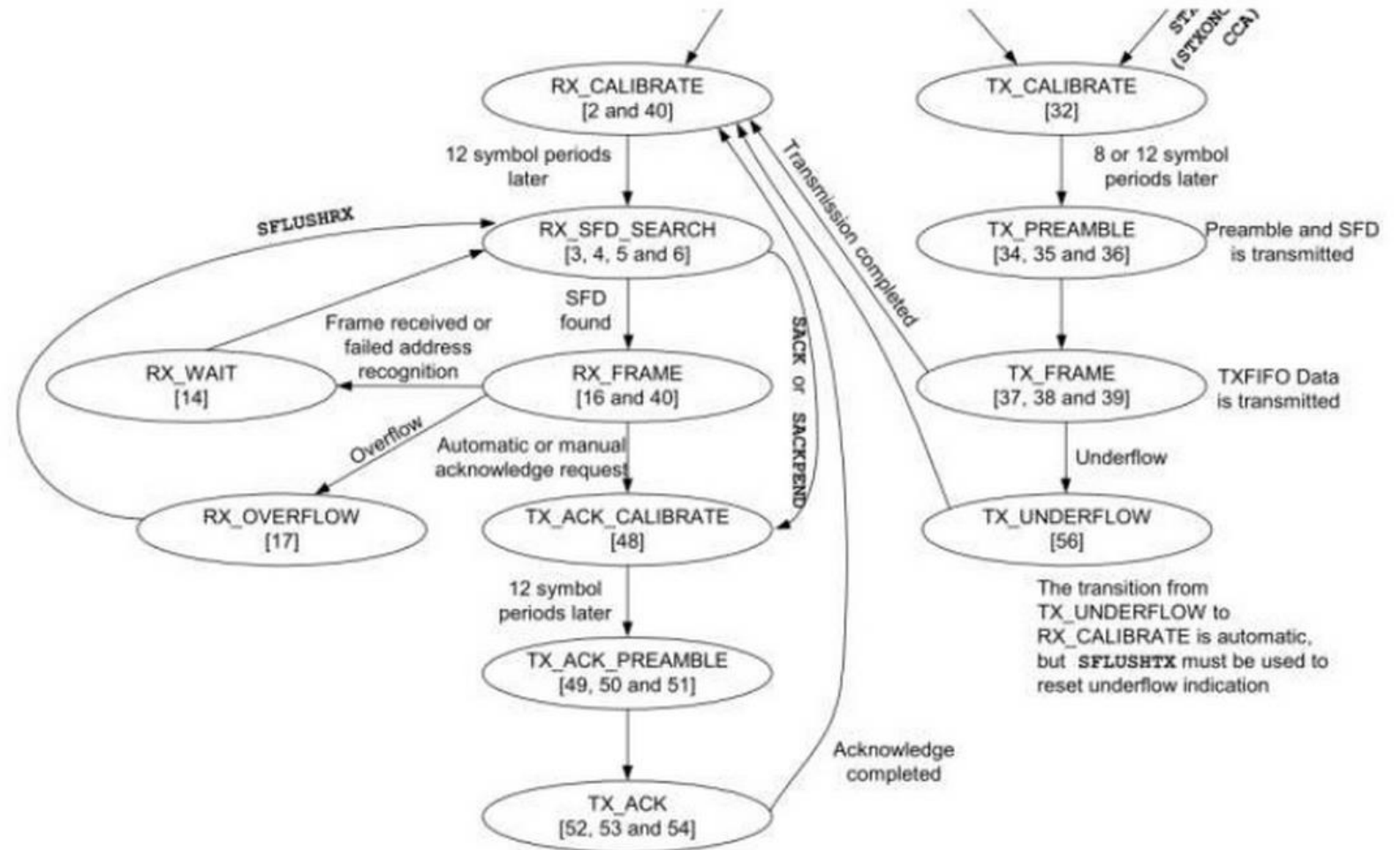
Esemény-vezérelt / állapotgépes programozási alapelv

- Reaktív – az események szabják meg a program futását
 - Timers, hardware interrupts, radio, etc...
- Kevesebb erőforrást igényel
- Nehezebb átlátni és programozni (függvényhívások, állapotváltozók)



Esemény-vezérelt / állapotgépes programozási alapelv

- Állapotok
- Események
- Feltételek
- Állapot átmenetek



Prothreads

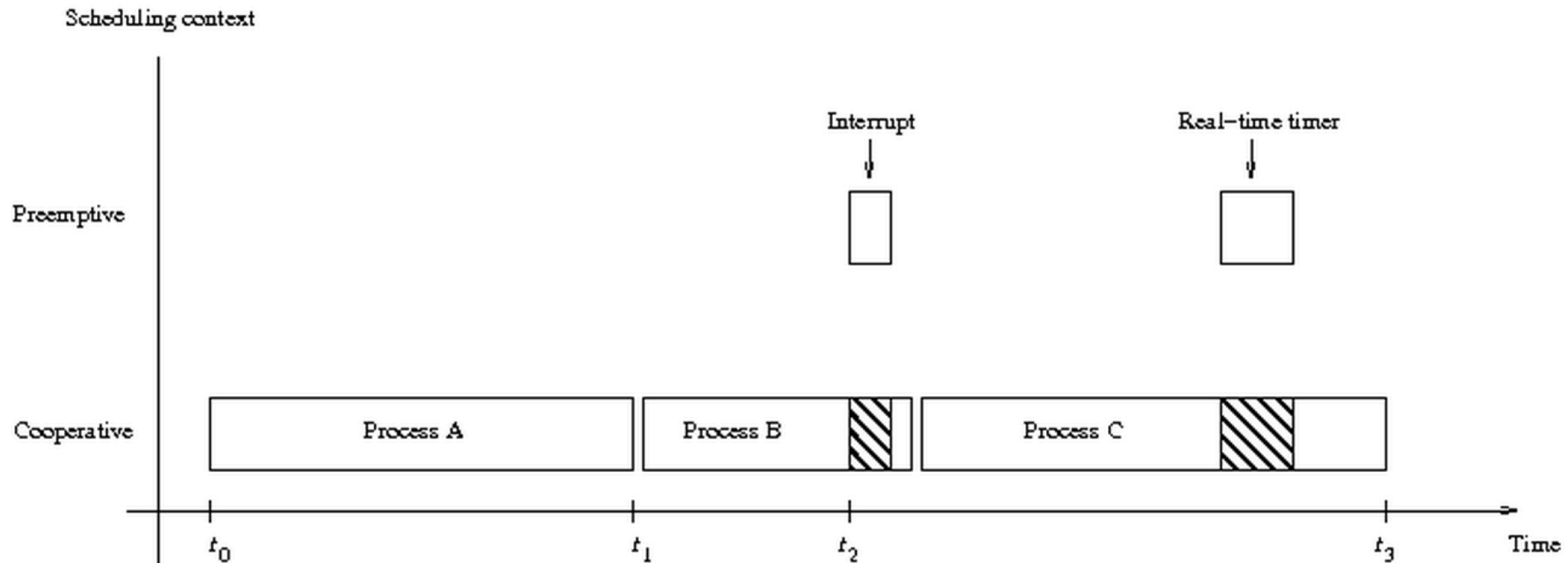
- Esemény-vezérelt pr. hatékonyabban bánik az erőforrásokkal
- Többszálon futó pr. egyszerűbb programozni
- Lehetséges e az előnyös tulajdonságaikat ötvözni?
- => Prothread
 - Többszálasítás a memória többlet igénye nélkül
 - Eseményvezérelt, de többszálas programozási technikával
 - “Co-operative” és “Preemptive” ütemezés egyszerre



Contiki kódok végrehajtása

- A Contiki kódok két féle végrehajtási módban futhatnak
 - Cooperative és preemptive
- Cooperative kódrészek szekvenciálisan futnak
 - A “processek” mindig ilyen kontextusban futnak
- Preemptive kódok megszakíthatják a cooperative kódok futását
 - interruptok, eszköz driverek, timers

Contiki kódok végrehajtása



Protothreads

- Programkód szervezési módszer
 - Lehetővé válik más programkód futtatása, ha egy adott programkód várakozó állapotban van
- Ezen programkód szervezés által megoldhatóvá válik, hogy C kódok úgy fussanak, mintha többszálalásítva volnának
 - a memóriatöbblet igénye nélkül
- A protothread-k hagyományos C függvények, melyek speciális makró-k közé vannak ágyazva
 - `PROCESS_BEGIN();`
 - `PROCESS_END();`

Protothread makrók a Contikiben

```
PROCESS_BEGIN(); // Declares the beginning of a process' protothread.  
PROCESS_END(); // Declares the end of a process' protothread.  
PROCESS_EXIT(); // Exit the process.  
PROCESS_WAIT_EVENT(); // Wait for any event.  
PROCESS_WAIT_EVENT_UNTIL(); // Wait for an event, but with a condition.  
PROCESS_YIELD(); // Wait for any event, equivalent to PROCESS_WAIT_EVENT().  
PROCESS_WAIT_UNTIL(); // Wait for a given condition; may not yield the process.  
PROCESS_PAUSE(); // Temporarily yield the process.
```

Contiki processes

```
#include "contiki.h"
/*-----*/
PROCESS(hello_world_process, "Hello world process");
AUTOSTART_PROCESSES(&hello_world_process);
/*-----*/
PROCESS_THREAD(hello_world_process, ev, data)
{
    PROCESS_BEGIN();

    printf("Hello, world\n");

    PROCESS_END();
}
```

Hogyan várjunk egy eseményre?

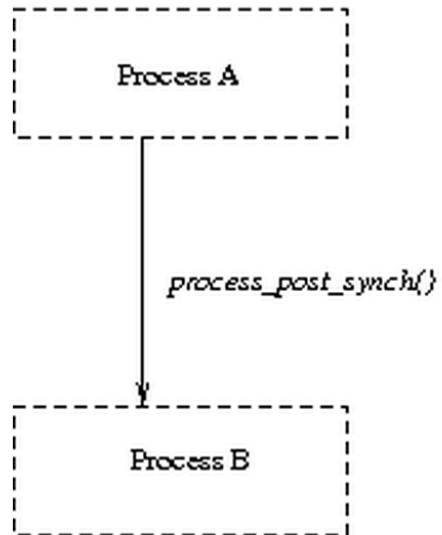
```
PROCESS_THREAD (first_process, ev, data)
... ..
PROCESS_WAIT_EVENT_UNTIL (ev == servo_event);
if (data != NULL) {
    handle_servo ((struct servo_data *) data);
}
```

- **ev** contains the event number
- **data** is a void* to any data
 - Can be NULL

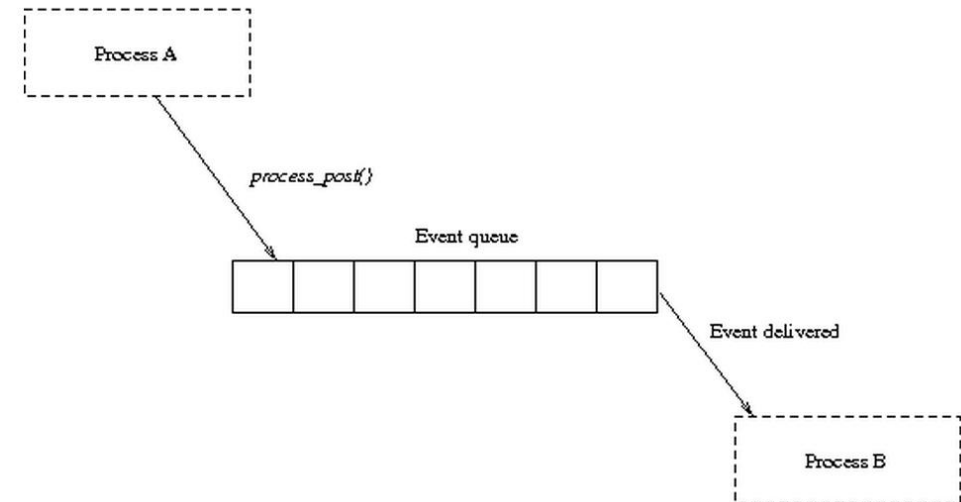


Szinkron és aszinkron események

Szinkron események



Aszinkron események



A “process” ütemező

- A különböző processek futtatását intézi, amennyiben azok futtatására szükség van
- Process hívás akkor történik,
 - amikor az adott process-t érintő esemény történik
 - egy másik process által kerül meghívásra
- Minden ilyen híváskor a process-nek átadódik
 - az esemény ID
 - adat pointer

Timers

Event Timer	Callback timer	Simple timer
-generates an event when the timer expires a	-call a function when the timer expires	-have to be actively queried to check when they have expired
<ul style="list-style-type: none">•<code>etimer_expired()</code>•<code>etimer_reset</code>•<code>etimer_set()</code>•<code>etimer_restart()</code>	<ul style="list-style-type: none">•<code>ctimer_expired()</code>•<code>ctimer_reset</code>•<code>ctimer_set()</code>•<code>ctimer_restart()</code>	<ul style="list-style-type: none">•<code>timer_expired()</code>•<code>timer_reset</code>•<code>timer_set()</code>•<code>timer_restart()</code>

Etimers (Blink-hello application)

The screenshot displays a network simulation environment with the following components:

- Network View:** A grid showing four nodes labeled 1, 2, 3, and 4.
- Simulation control:** Includes buttons for Start, Pause, Step, and Reload. The current time is 01:45.150 and the speed is set to ---.
- Notes:** A text area for entering notes.
- Mote output:** A log window showing messages for node ID:3.

Time	Mote	Message
01:37.179	ID:3	Sensor says no... #23
01:38.176	ID:3	Blink... (state 000).
01:39.176	ID:3	Blink... (state 001).
01:40.176	ID:3	Blink... (state 000).
01:41.176	ID:3	Blink... (state 001).
01:41.179	ID:3	Sensor says no... #24
01:42.176	ID:3	Blink... (state 000).
01:43.176	ID:3	Blink... (state 001).
01:44.176	ID:3	Blink... (state 000).

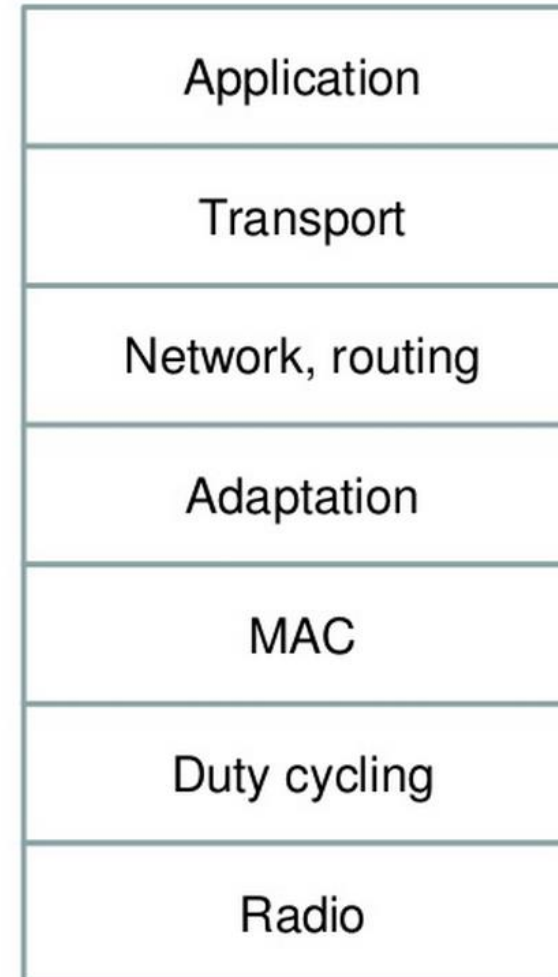
Ctimer

- Print "Hello, callback" after 1/8 second.

```
static struct ctimer callback_timer;
static void
callback(void *data)
{
    printf("%s\n", (char *) data);
}

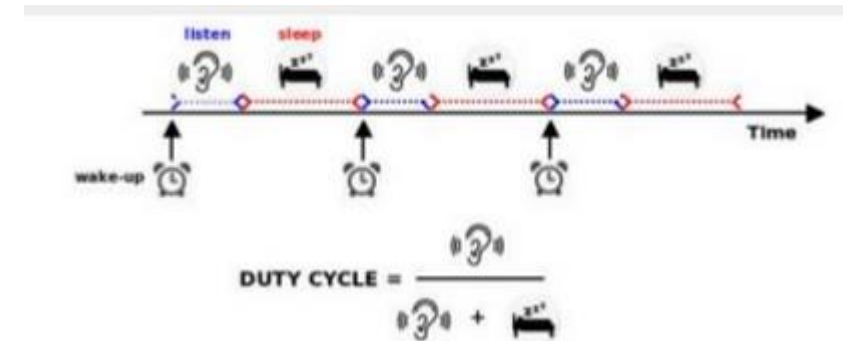
void
application(void)
{
    ctimer_set(&callback_timer, CLOCK_SECOND / 8, callback,
              "Hello, callback!");
    return 0;
}
```

The IoT/IP stack



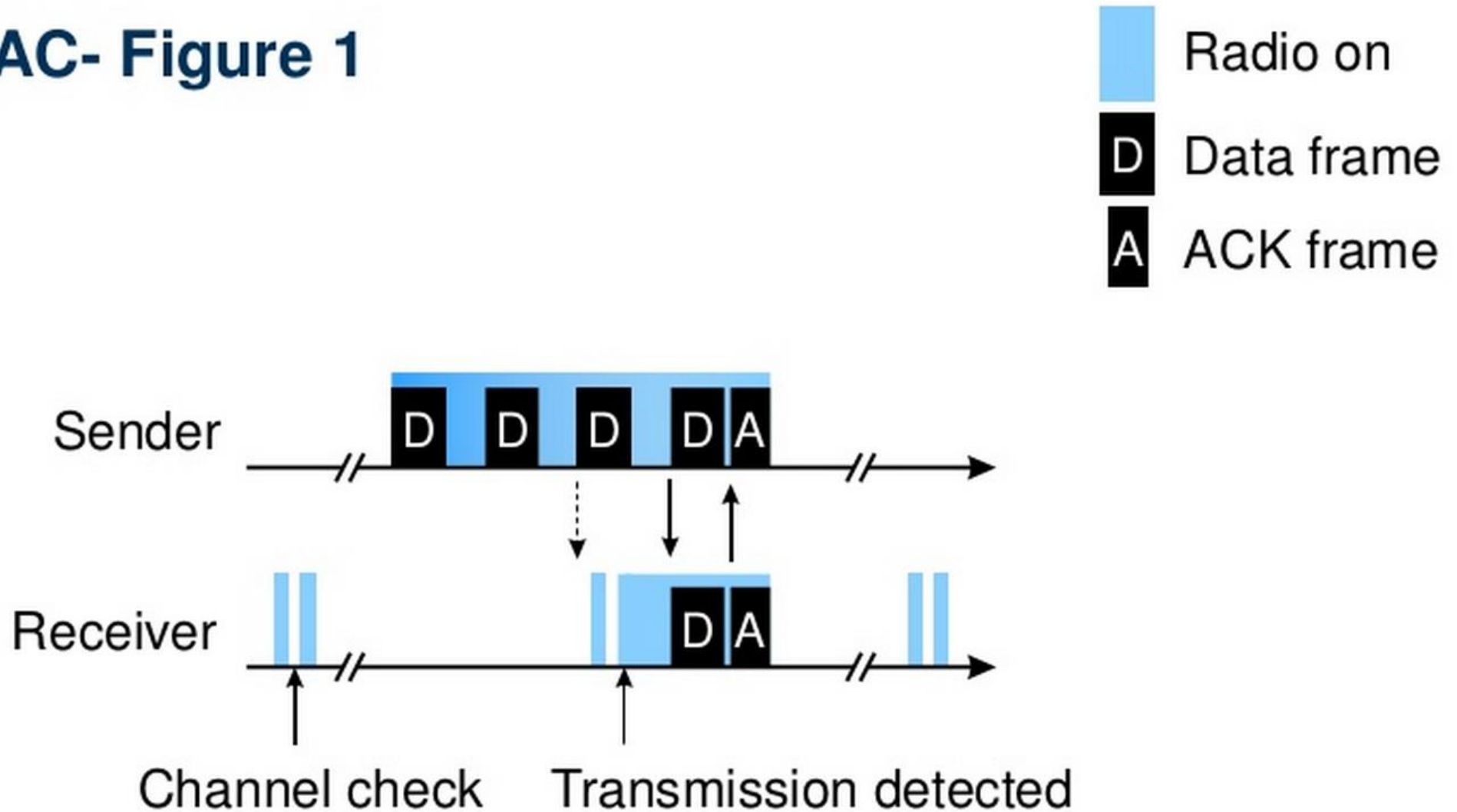
ContikiMAC

- Radio-Duty Cycling (RDC) protokollok az energiafogyasztást igyekeznek csökkenteni, azzal hogy engedélyezik a node-k számára a rádiós interfészük kikapcsolását
- Amennyiben egy node nem részese semmilyen kommunikációnak kikapcsolja a rádióját
- Minden node periódikusan „belehallgat” a rádiós csatornába, hogy esetlegesen érzékelje hogy van e neki szánt rádiós csomag
- Amennyiben van neki szánt csomag, a rádiós interfész bekapcsolva marad

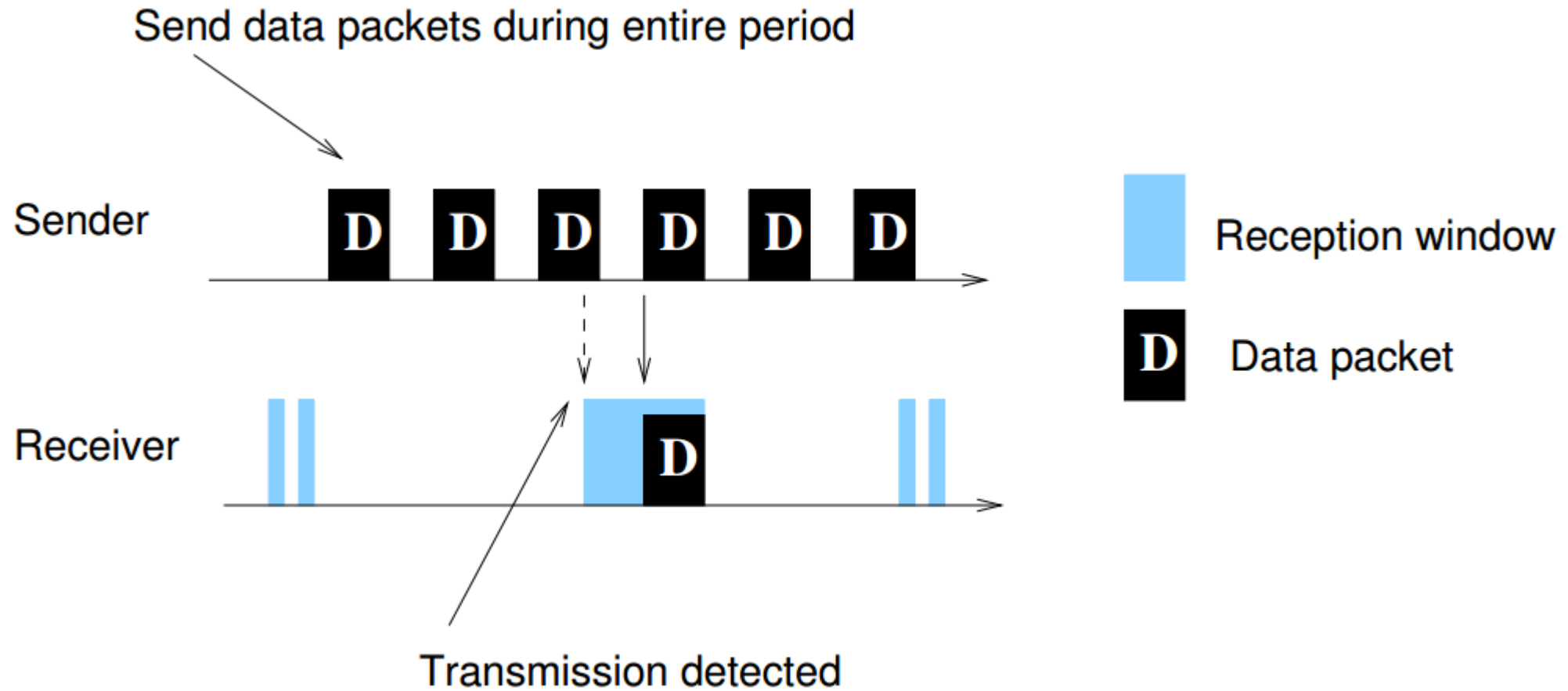


ContikiMAC

ContikiMAC- Figure 1



ContikiMAC



ContikiMAC - Ébrenlét fázistudatosság

- Minden esetben, ha egy node üzenetet küld a szomszédjának, megjegyzi hogy az milyen időpillanatban volt ébren (ACK üzenet)
- Ennek tudatában képes kiszámítani a jövőbeni ébrenlétfázisait
- Legközelebbi üzenetküldéskor ehhez a fázishoz igazítja az üzenetküldést
- Ha elhibázza ezt a fázist, akkor folytatja az üzenetcsomag ismételt küldését, mintha először küldene ennek a node-nak