

Univerza v Ljubljani



Sistemi Daljinskega Vodenja

Vaja 3

Matej Kristan
<matej.kristan@fe.uni-lj.si>

Laboratorij za Strojni Vid
Fakulteta za elektrotehniko, Univerza v Ljubljani
matej.kristan@fe.uni-lj.si

Česa smo se naučili v drugi vaji: Delovanje



Komunikacija preko UART, Signalizacija z LED diodami.

Ukaze smo pošiljali preko UART

Vozlišče lahko "ročno" postavimo na izbran kanal



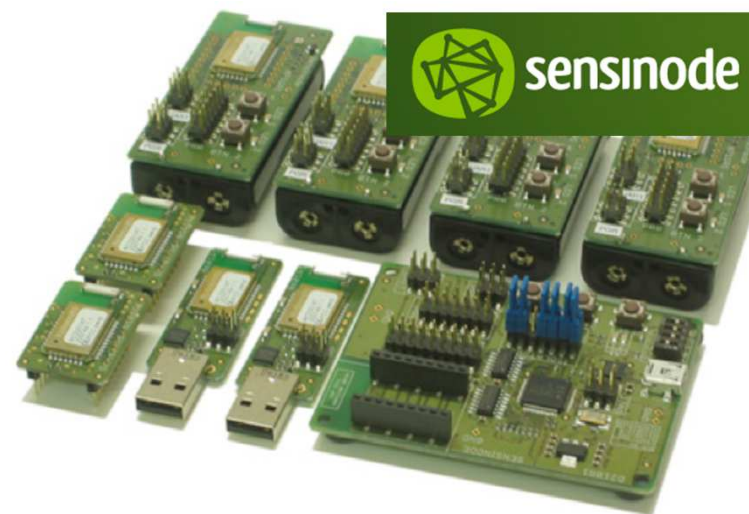
Vsebina vaj: Odkrivanje vstopne točke



- NanoStack.

- Aktivno odkrivanje VT.

- Avtonomno vozlišče



Standardna postavitev



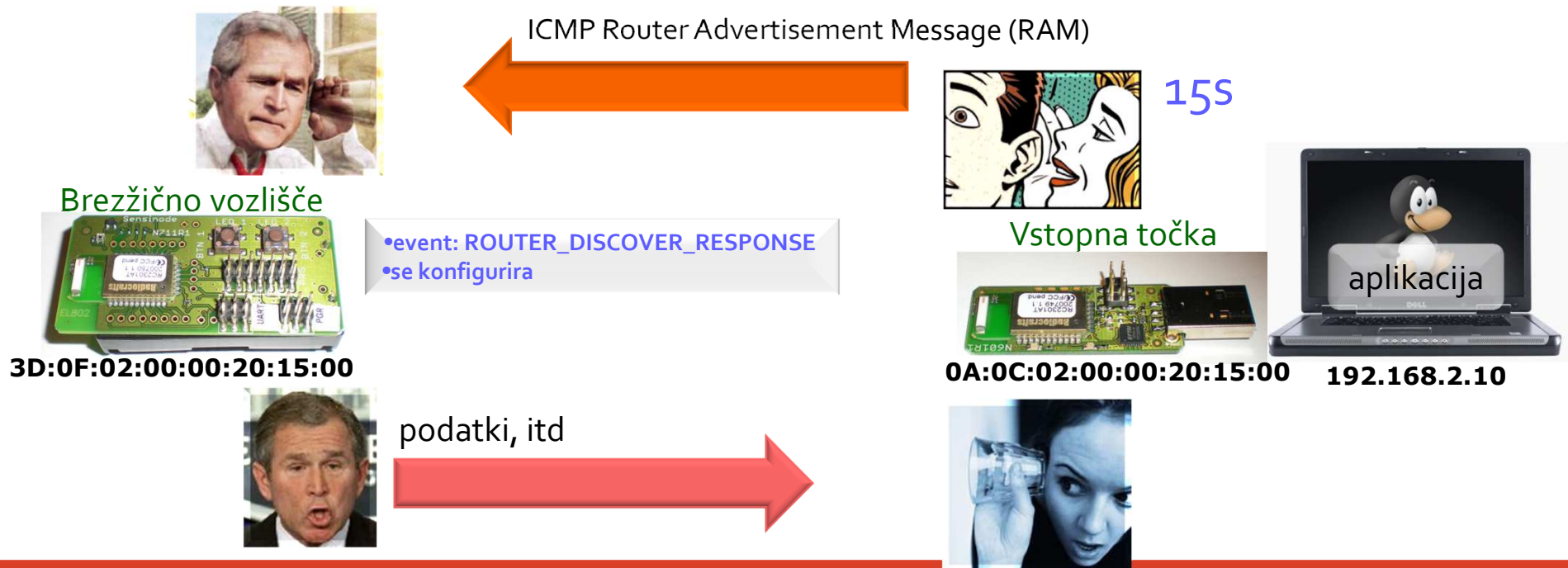
- Vozlišče komunicira preko **vstopne točke** (angl. gateway).
- Na voljo imamo **enajst** kanalov.
- Za uspešno komunikacijo morata biti **oba na istem kanalu**.
- Dogovarjanje za komunikacijo izvedeno preko **ICMP** paketkov (Internet Control Message Protocol).
- **Kdo oglašuje svojo prisotnost? Kdo posluša? Kdo poizveduje?**
- Dva tipa: (1) **Pasivno odkrivanje** in (2) **Aktivno odkrivanje**



Pasivno odkrivanje vstopne točke



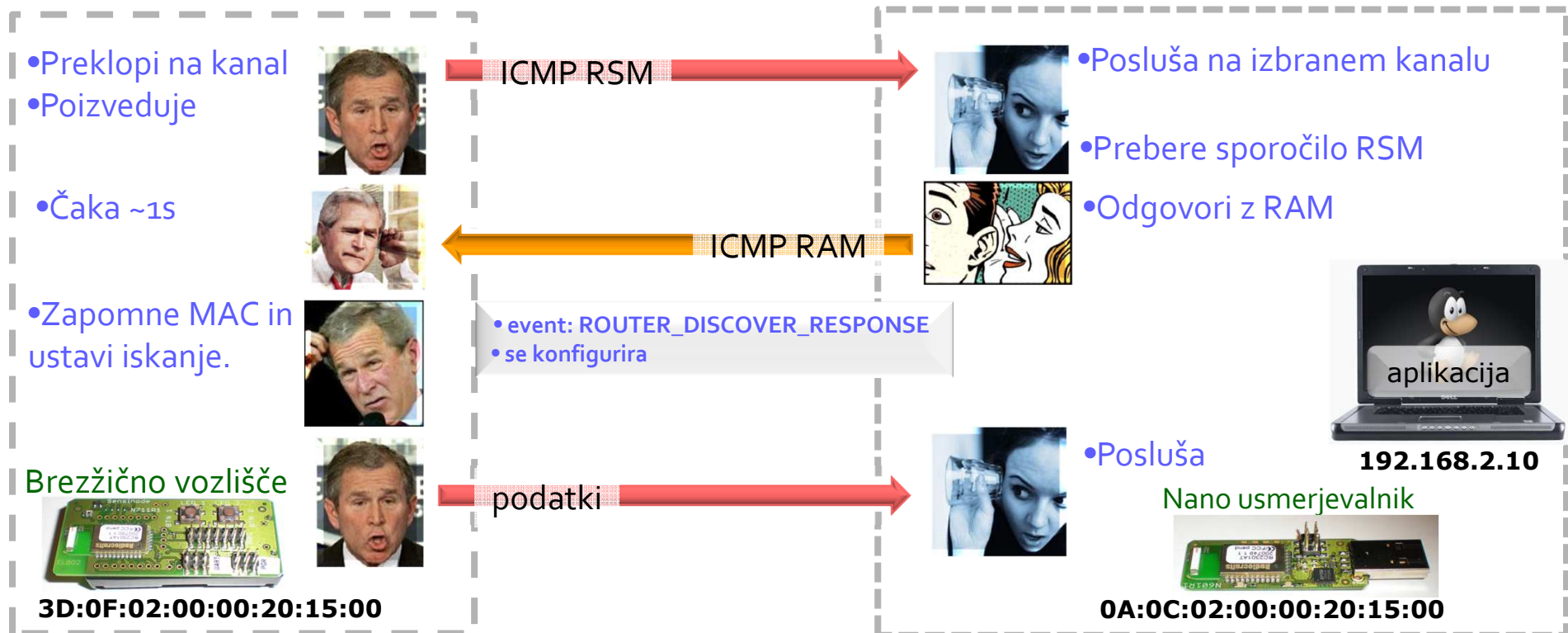
1. Navadno **Vstopna Točka** odda **RAM** vsakih **15s** na izbranem kanalu **in posluša**.
 - NanoStack funkcija: `portCHAR gw_advertisement(void)`
2. **Vozlišče** **periodično preklaplja** med kanali in posluša.
3. Na vozlišču se **sproži dogodek**: `ROUTER_DISCOVER_RESPONSE`
4. **Vozlišče** si **zapomni naslov MAC** vstopne točke (angl. gateway).
5. **Vozlišče** **lahko** pošilja/prejema podatke z vstopne točke.



Aktivno odkrivanje vstopne točke



- Vstopna točka samo posluša na izbranem komunikacijskem kanalu.
- Vozlišče periodično preklaplja med kanali, npr. vsako sekundo
 - Generira ICMP RSM (Router Solicitation Message).
 - Poplavi kanal (angl. flooding) tako, da pošlje RSM vsem napravam na kanalu (MAC=FFF....FF).
- Vstopna točka, ki je na istem kanalu, prejme RSM.
- VT se odzove na RMS z Router Advertisement Message (RAM)



Cilj današnje naloge: avtonomno vozlišče



- Vozlišče **preklopi** na kanal in **poizveduje** po vstopni točki.
- Če v eni sekundi ne dobi odziva, **preklopi** na nov kanal.
- **Preklaplja ciklično** med kanali.
- Ko **prestreže odziv** od vstopne točke in **preveri njeno identiteto(!)**.
- Če je identiteta ustrezna, si **zapomni njene podatke**.
- S tem je **vozlišče pripravljeno** na oddajanje na vstopno točko.
- Implementirali bomo **dodatne funkcije** za komunikacijo preko **UART** porta.

Podrobneje o nalogi



- Naloga je sestavljena iz **dveh zaključenih podnalog**
- Pri vsaki se bomo ukvarjali s specifično funkcionalnostjo.
- **Prvi del:**
 - Spoznali se bomo z **dogodki** (angl. events)
 - Vozlišče neprestano **poizveduje na ročno izbranem kanalu**
 - Prestreže dogodek in **izpiše** na UART **naslov MAC** detektirane vstopne točke
- **Drugi del:**
 - Vozlišče **avtomatsko preklaplja** med kanali in poizveduje
 - Vozlišče v naprej **pozna identiteto (MAC)** iskane vstopne točke (VT).
 - Ko prestreže dogodek, **preveri identiteto** VTja in se primerno odzove.

Tipična struktura programa



1

vkjučitve za predprevajalnik

```
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
#include <avr/inttypes.h>
```

2

deklaracije

```
// global variables
portTickType scan_start ;
// my functions
static void vAppTask( int8_t *pvParameters );
```

3

glavna funkcija

```
/* Main task, initialize hardware and start scan */
int main( void )
{
    /* Initialize the Nano hardware */
    LED_INIT(); /* initialize leds */
}
```

4

definicije naših funkcij

```
static void vAppTask( int8_t *pvParameters )
{
    pvParameters ; // just so that the compiler doesn't complain.
    /* Start the debug UART at 115k */
}
```

1. Definicije in dodatne inicializacije
2. Glavna zanka, kamor vstavimo program.

4

```
static void vAppTask( int8_t *pvParameters )
{
    1  pvParameters ; // just so that the compiler doesn't complain.
    // enter infinite loop
    for (;;) {
        2  /* here comes the main code */

        /* end of the main code */
        /* Sleep for 500 ms */
        vTaskDelay( 500 / portTICK_RATE_MS );
    }
}
```

Konec.



- Hvala.



Delo z dogodki



- Definicija: `stack_event_t stack_event ;`
- Inicializacija: `stack_service_init(callback_function)`
- Poslušanje: `waiting_stack_event(time_to_wait)`
- Če ni dogodka, vrne 0 (NULL), kar je *kazalec* na prazno polje.
- Če prestreže dogodek, kreira polje in vrne *kazalec* nanj
!!V tem primeru moramo polje po uporabi sprostiti:
`stack_buffer_free(buff_event_t buff_event)`
- Za lažjo *analizo vsebine polja* nam NanoStack ponuja:
`parse_event_message(buff_event_t buff_event)`