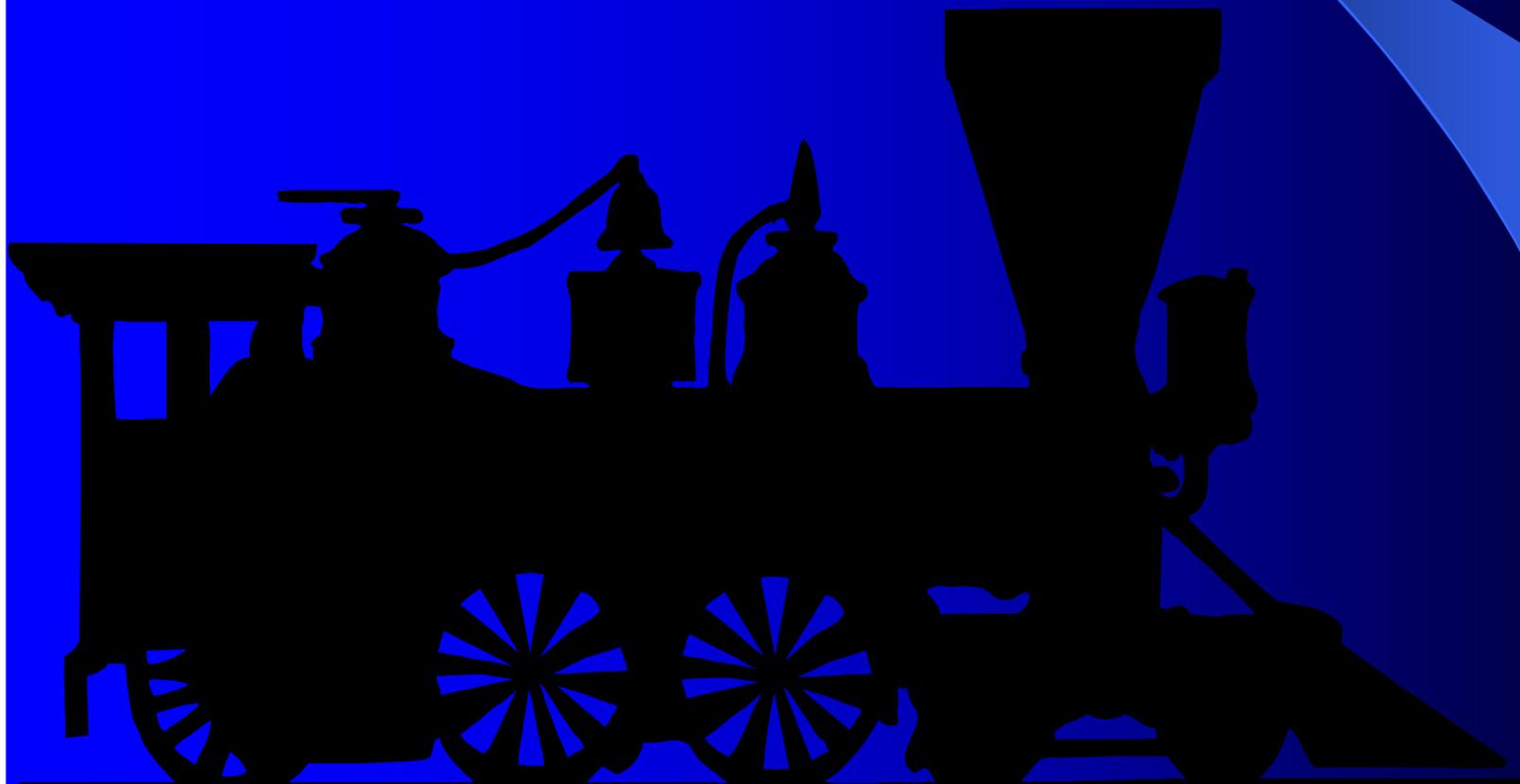


TCC – 2000

Aplicação em tempo real
utilizando a linguagem Erlang





Aplicação em tempo real utilizando a linguagem Erlang

- **Título:** *Aplicação em tempo real utilizando a linguagem Erlang*
- **Acadêmico:** *Amilton Cesar Schmidt*
- **Orientador:** *José Roque Voltolini da Silva*



Aplicação em tempo real utilizando a linguagem Erlang

Apresentação:

- **Introdução**
- **Alguns comentários sobre processos concorrentes e tempo real**
- **A linguagem de programação Erlang**
- **Problema e especificação**
- **Implementação e apresentação do protótipo**
- **Conclusão**



INTRODUÇÃO

Motivação:

- **Disciplina de Linguagens de Programação**
- **Características da linguagem**

Objetivo:

- **Desenvolver um estudo da Linguagem de Programação Erlang e uma aplicação, através desta, utilizando conceitos de processos concorrentes e tempo real .**



PROCESSOS CONCORRENTES

Uma das principais características na implementação de processos concorrentes é o acesso mutuamente exclusivo a recursos compartilhados. Para a proteção destas regiões críticas, podem ser utilizados alguns mecanismos conhecidos, como: semáforos, monitores e passagem de mensagens.



TEMPO REAL

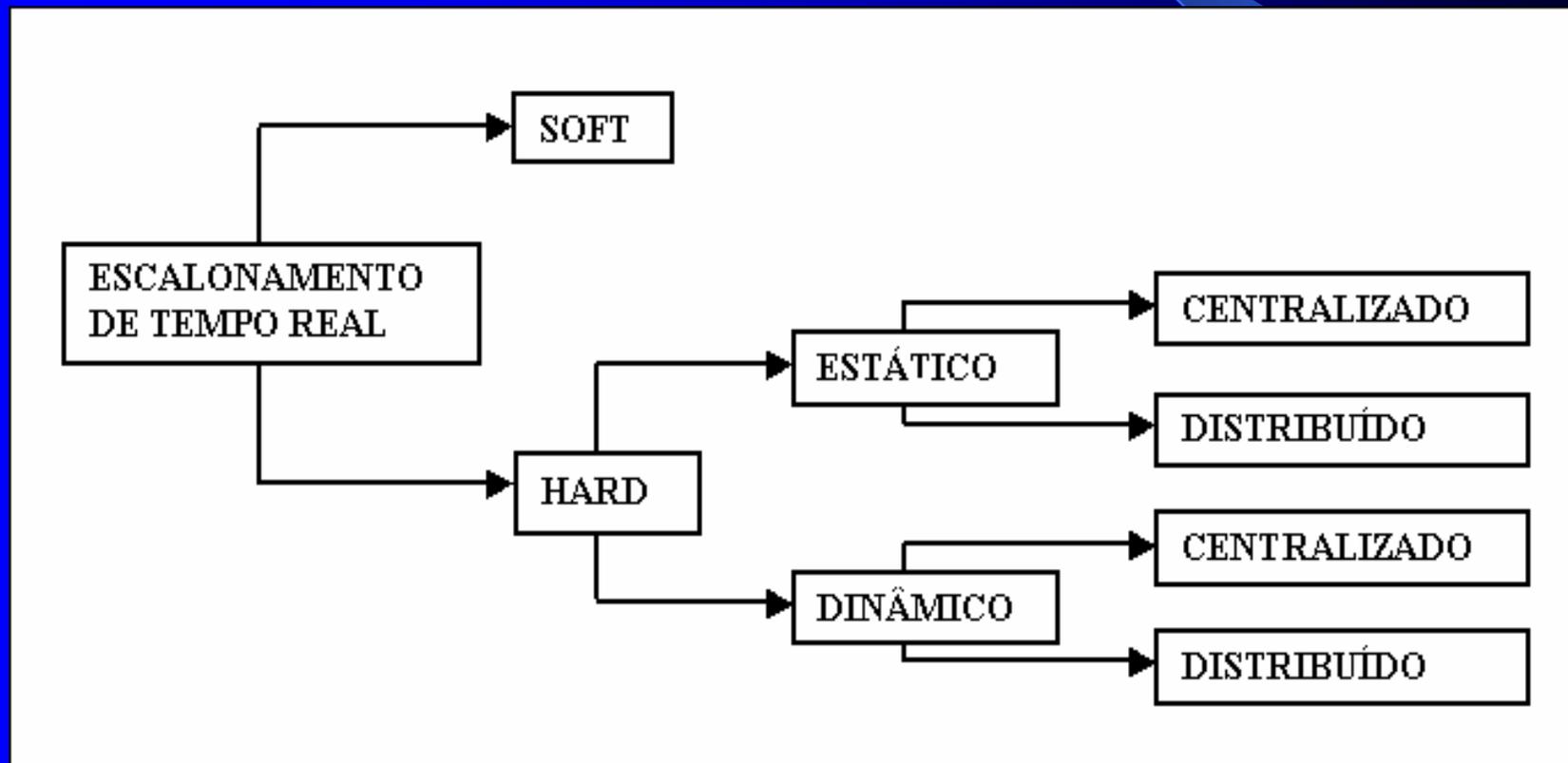
“Um Sistema de Tempo Real é um sistema que produz reações a estímulos oriundos do ambiente dentro de intervalos de tempos impostos pelo ambiente.” ([FAR2000]).

- Tempo na atualidade
- Tempo real hoje
- Restrições temporais



TEMPO REAL

Classificações de Sistemas de Tempo Real:





A LINGUAGEM ERLANG

História:

- Erlang e sua origem
- Necessidades da Ericsson
- Linguagem declarativa, estilo Prolog



A LINGUAGEM ERLANG

Principais características:

- redução do tempo de desenvolvimento e de correção de erros;
- código mais simples e de fácil entendimento;
- soluções completas para problemas básicos;
- explora conceitos de processos concorrentes e tempo real.



A LINGUAGEM ERLANG

Erlang suporta cinco tipos simples de dados:

- *integer*: um número inteiro positivo ou negativo;
- *float*: um número com parte fracionária;
- *atom*: um nome constante;
- *pid*: um identificador de processos;
- *reference*: um único valor que pode ser copiado ou passado mas não pode ser gerado novamente.



A LINGUAGEM ERLANG

Também suporta dois tipos de dados compostos:

- *tuple*: um conjunto de elementos de tamanho fixo.

```
{1, 2, {3, 4}, {a, {b, c}}}
```

- *list*: um conjunto de elementos de tamanho variável.

```
[1, abc, [12], 'hello']
```



Principais mecanismos da linguagem Erlang

- Pattern Matching (Padrão Emparelhado)
- Module

```
-module(datas).  
-export([classifica_dias/1]).  
  
classifica_dias(sábado)    -> "fim de semana";  
classifica_dias(domingo)  -> "fim de semana";  
classifica_dias(_)        -> "dia de semana".
```



Principais mecanismos da linguagem Erlang

- Cláusula Guard
- Primitiva Case

```
case Expr of
Pattern1 [when Guard1] -> Seq1;
Pattern2 [when Guard2] -> Seq2;
...
PatternN [when GuardN] -> SeqN;
True -> Seq99
end.
```



Principais mecanismos da linguagem Erlang

- Primitiva If

```
if
  Guard1 ->
    Sequence1;
  Guard2 ->
    Sequence2;
  ...
  GuardN ->
    SequenceN;
  True -> Sequence99
end.
```



Concorrência em Erlang

- Criação de processos

```
Pid = spawn(Module, FunctionName, ArgumentList)
```

- Envio de mensagem

```
Pid ! mensagem
```

```
foo(12) ! bar(baz)
```

O envio de mensagens é assíncrono. O processo envia a mensagem e continua sua execução, sem aguardar que a mensagem chegue ao seu destino ou que esta seja recebida.



Concorrência em Erlang

- Primitiva receive

Receive

```
Message1 [when Guard1] ->  
    ações1;
```

```
Message2 [when Guard2] ->  
    ações2;
```

```
...
```

```
end.
```

Quando há o casamento de uma mensagem, e a execução da *guard* correspondente tem sucesso, a mensagem é selecionada, removida da caixa postal e então a ação correspondente é avaliada.



Tempo Real em Erlang

Uma das exigências da linguagem Erlang era que seu uso fosse satisfatório para aplicações de *soft real-time*, onde o tempo de resposta estivesse na ordem de milissegundos.

- Primitiva receive com timeout

```
Receive
    Message1 [When Guard1]
        Actions1;
    Message2 [When Guard2]
        Actions2;
    ...
    after
        TimeOutExpr -> ActionST
end.
```



Tempo Real em Erlang

- Timeout independente

```
-module(timer).  
-export([timeout/2, cancel/1, timer/1]).  
  
timeout(Time, Alarm) ->  
    spawn(timer, timer, [self(), Time, Alarm]).  
cancel(Timer) ->  
    Timer ! {self(), cancel}.  
  
timer(Pid, Time, Alarm) ->  
    receive  
        {Pid, cancel} ->  
            true  
    after Time ->  
        Pid ! Alarm  
    end.
```



ESPECIFICAÇÃO

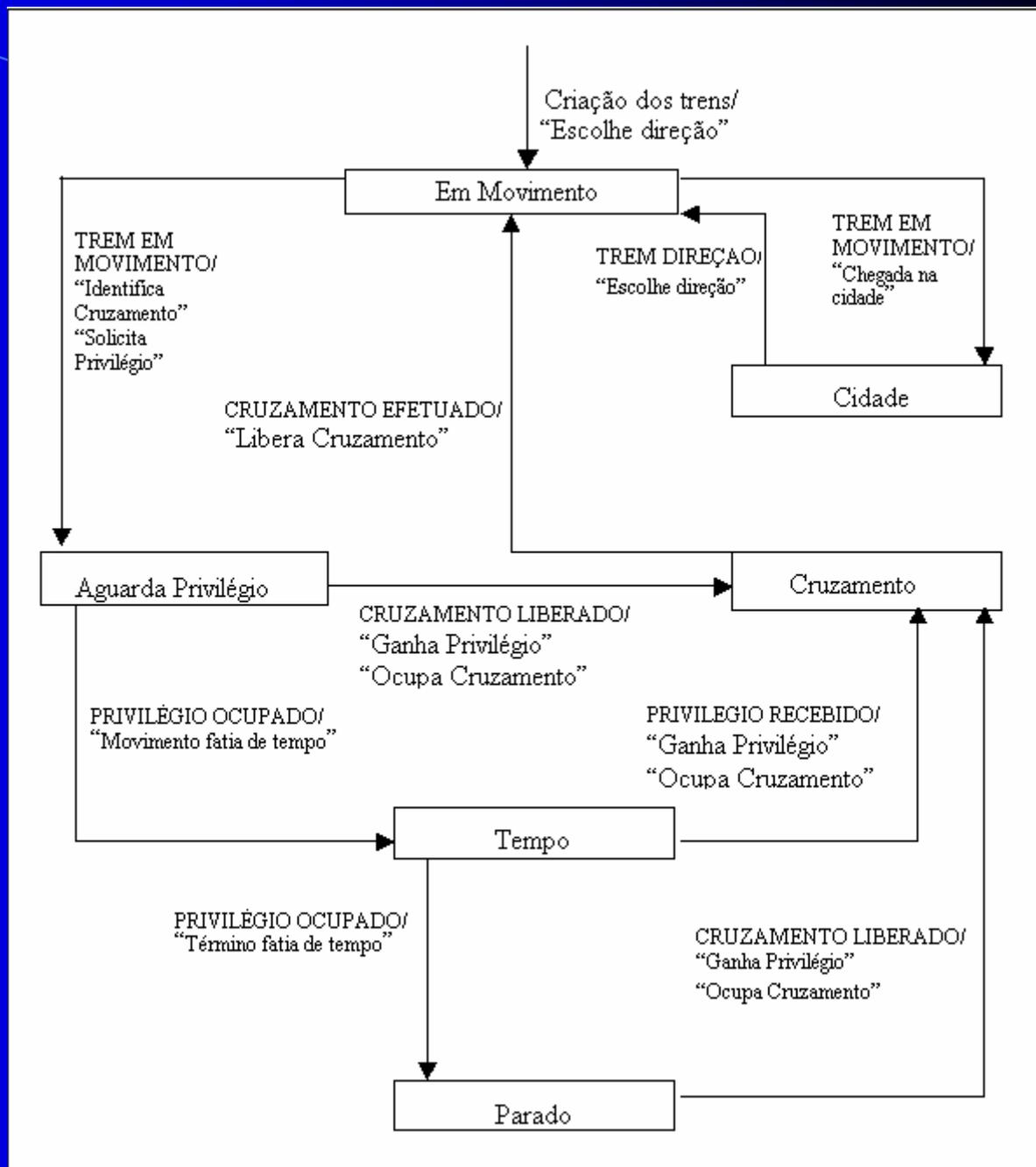
Problema:

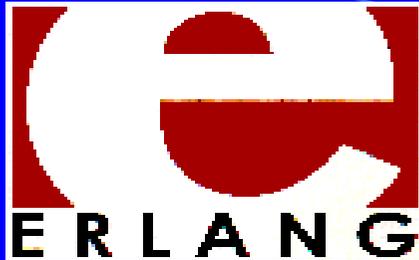
- **Implementar o controle de uma malha ferroviária, especialmente o controle dos cruzamentos, utilizando a linguagem Erlang e os conceitos de processos concorrentes e tempo real.**



Especificação

Diagrama de Transição de Estados (DTEs)





Implementação do semáforo

- Semáforo binário encontrado em [CAS1998]

```
%%-----  
%% P(s): se s > 0, então s = s - 1; senão coloca na fila de espera  
%%-----  
  
p(S) ->  
    S ! {semaforo, p, self()},          % cont exige o nome do processo  
    % espera pela mensagem prosseguir indicando para fila existente  
    receive  
        {semaforo, cont} ->  
            true  
    end.  
  
%%-----  
%% V(s): se a fila de espera não estiver vazia, desperta um; senão s = s + 1  
%%-----  
  
v(S) ->  
    S ! {semaforo, v}.
```

```

%%-----
%% A função mensagem
%%-----

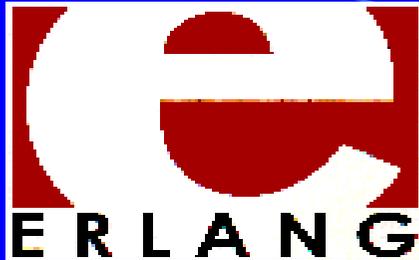
mensagem(S, L) ->
    io:format("INICIO MENSAGEM S: ~w L: ~w~n", [S,L]),
    {NewS, NewL} =
        receive
            {semaforo, p, Pid} ->
                io:format("MENSAGEM no P - L: ~w PID: ~w~n", [L, Pid]),
                if
                    % P(s): se s > 0, então s = s - 1;
                    S > 0 ->
                        Pid ! {semaforo, cont},
                        {S - 1, L};

                    true ->
                        % senão coloca na fila de espera
                        {S, [Pid | L]}
                end;

            % V(s): se a fila não estiver vazia
            {semaforo, v} when length(L) /= 0 ->
                [H|T] = L,
                % desperta um;
                H ! {semaforo, cont},
                {S, T};

            % se a lista está vazia
            {semaforo, v} ->
                io:format("LIBEROU S= ~w L= ~w~n", [S,L]),
                % se s = s + 1
                {S + 1, L}
        end,
    io:format("MENSAGEM L: ~w NewS: ~w, NewL: ~w~n", [L,NewS,NewL]),
    mensagem(NewS, NewL).

```



Implementação do tempo

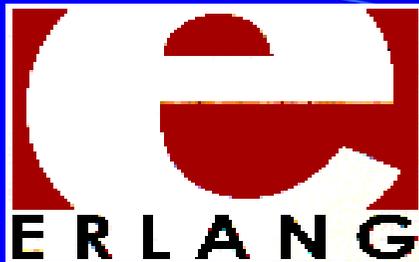
- Para a implementação do tempo real, foi determinado um tempo máximo de 1.500 milissegundos para o trem se aproximar do cruzamento mesmo sem receber a mensagem de liberação do mesmo. Se este tempo terminar, o trem fica parado aguardando a liberação, porém, se a liberação for recebida antes do tempo terminar, o trem continua o seu movimento normalmente, sem perder tempo.

```
tempo1(C, X, Y, W, PC1, PC2, PC3) ->
    io:format("X tempo: ~w Y: ~w~n", [X,Y]),
    PidTimer1 = spawn (tcc,timer, [self(),1500,alarm]),
    PidMandaP1 = spawn (tcc, mandaP1,[self(),C, X, Y, W, PC1, PC2, PC3]),
    Xatual_a = andaAteCruzamento1 (PidTimer1,C, X, Y, W, PC1, PC2, PC3),
    esvazia_fila (),
    Xatual_a.
```

```

mandaP1(Pid,C, X, Y, W, PC1, PC2, PC3) ->
  io:format("X: ~w Y: ~w Pid do MandaP: ~w~n", [X, Y, self()]),
  if X == 185, Y == 220 ->
    p(PC1),
    Pid ! liberouPrivilegiol;
  X == 445, Y == 320 ->
    p(PC2),
    Pid ! liberouPrivilegiol;
  X == 185, Y == 420 ->
    p(PC3),
    Pid ! liberouPrivilegiol
  end.
andaAteCruzamento1 (PidTimer1,C, X, Y, W, PC1, PC2, PC3) ->
  receive
    liberouPrivilegiol ->
      cancel (PidTimer1),
      Xatual_a = X-5;
    alarm ->
      receive
        liberouPrivilegiol -> true,
        Xatual_a = X-5
      end
    after 0 ->
      deleta1 (C, X-5, Y),
      cria1 (C, X, Y, W),
      Xatual_a = andaAteCruzamento1 (PidTimer1,C, X+5, Y, W,
        PC1, PC2, PC3)
  end,
  Xatual_a.

```



Apresentação do Protótipo

TCC - Aplicação em Tempo Real utilizando a Linguagem de Programação Erlang - Controle Ferroviário - Amilton Cesar Schmidt

PARE

Quantidade de trens inicializados (máximo 50 trens): 12

Click nos botões da malha ferroviária para inicializar os trens!



Cruzamento São José:
○ Liberado!!!

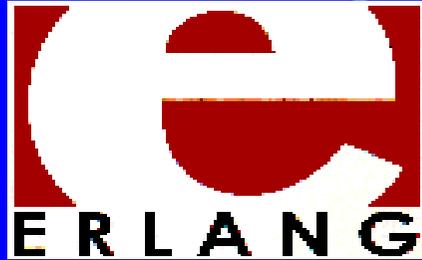
Cruzamento São Francisco:
● Ocupado!!!

Cruzamento Sto Antônio:
● Ocupado!!!



The diagram shows a railway network with 12 stations labeled A through L. The stations are arranged in a grid-like pattern. The tracks are represented by white lines. The stations are: A, B, C (top row); D, E (second row); F, G (third row); H, I, J (fourth row); K, L (bottom row). The central intersection is labeled 'Cruzamento São José'. Other intersections are labeled 'Cruzamento São Francisco' and 'Cruzamento Sto Antônio'. Small colored squares are placed on the tracks between stations, representing trains. The colors of the squares correspond to the status of the crossings: white for 'Liberado!!!', black for 'Ocupado!!!', and other colors (yellow, blue, red, purple) for other crossings.

Windows taskbar: Iniciar | Erlang | TCC - Aplicação em ... | 20:59



CONCLUSÃO

- Pesquisa
- Linguagem Erlang
- Objetivo



Sugestões para possíveis extensões

- pesquisar e utilizar o modelo *Specification and Description Language* (SDL), sugerido em [ARM1996];
- implementar o protótipo com exclusividade em relação às ferrovias;
- desenvolver uma avaliação do desempenho da linguagem Erlang, fazendo uma comparação com outras linguagens;
- desenvolver um algoritmo mais genérico para a implementação do protótipo da malha ferroviária;
- desenvolver uma aplicação na área de telecomunicações utilizando Erlang, visto que a finalidade primeira quando da criação da linguagem, foi para esta área.

FIM...
OBRIGADO!!!

