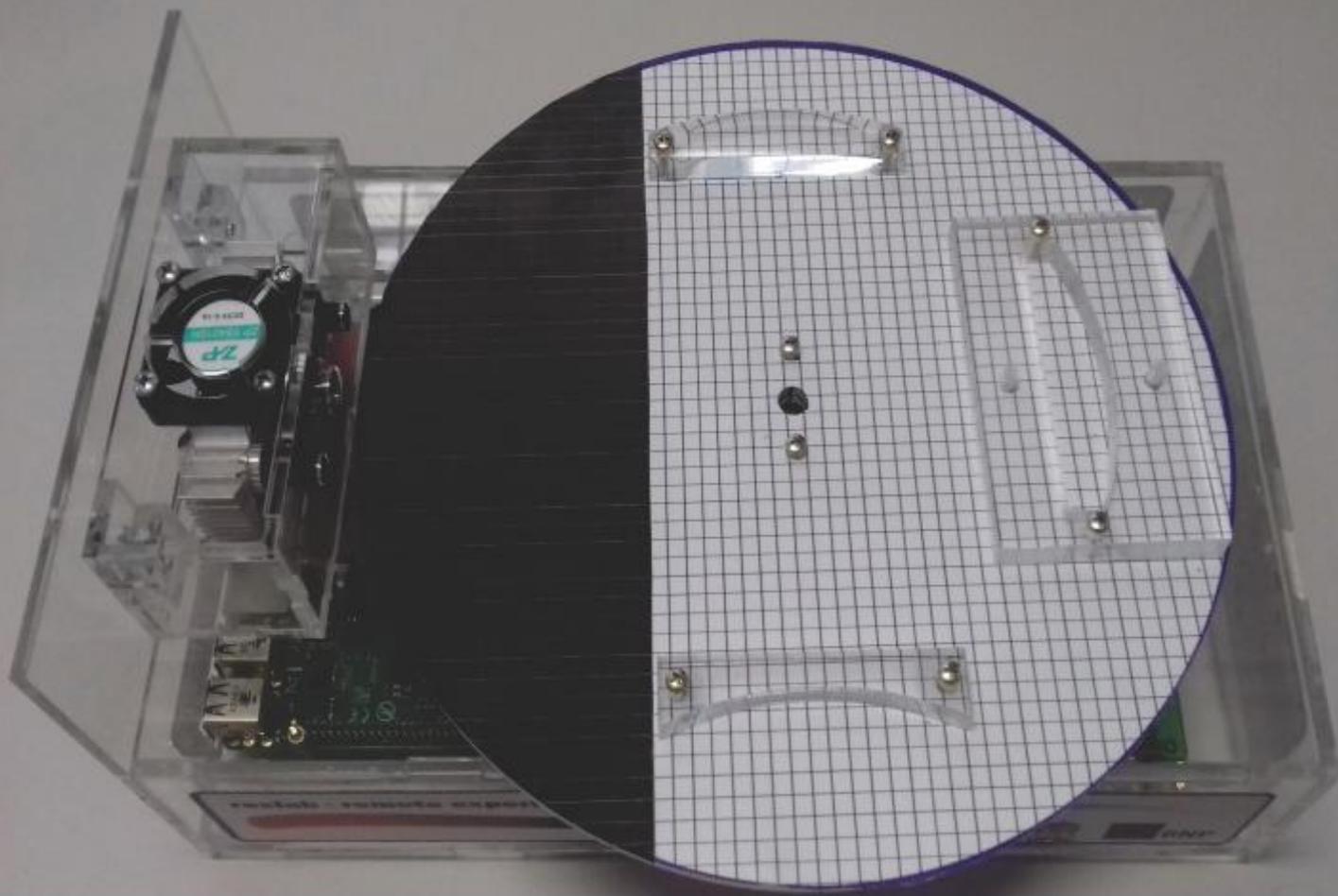


Manual Técnico

Banco Óptico



Experimentação Remota Móvel para o Ensino Básico e Superior

Manual Técnico do Experimento Remoto Banco Óptico :
Experimentação Remota Móvel para a Educação Básica e Superior
Este guia, cada capítulo e suas imagens estão licenciados sob a licença
Creative Commons
Rua Pedro João Pereira, 150, Mato Alto – CEP 88900-000
<http://rexlab.ufsc.br/>
rexlabufsc@gmail.com

Elaboração

Juarez Bento da Silva

João Paulo Cardoso de Lima

José Pedro Schardosim Simão

Josiel Pereira

Lucas Mellos Carlos

Editoria de arte, projeto gráfico e capa

Isabela Nardi da Silva

Ilustrações

Alex Moretti

Este guia, cada capítulo e suas imagens estão licenciados sob a licença Creative Commons - Atribuição-NãoComercial-Sem Derivados 4.0 Internacional. Uma cópia desta licença pode ser visualizada em <http://creativecommons.org/nz/licenses/licenses-explained/>.

Ela define que este manual é livre para reprodução e distribuição, porém sempre deve ser citado o autor. Não deve ser usado para fins comerciais ou financeiros e não é permitido qualquer trabalho derivado. Se você quiser fazer algum dos itens citados como não permitidos, favor entrar em contato com os organizadores do manual.

O download em edição eletrônica desta obra pode ser encontrado em <http://www.rexlab.ufsc.br>.



Manual Técnico do Experimento Remoto Banco Óptico:
Experimentação Remota Móvel para a Educação Básica e Superior / obra coletiva concebida, desenvolvida e produzida pelo Laboratório de Experimentação Remota (RExLab)

Araranguá - SC, Brasil, 2016

Experimento Banco Óptico

Apresentação

Esse experimento provê uma ferramenta para auxiliar no estudo do comportamento da luz nas lentes: biconvexa, plano côncava, plano convexa, bicôncava.

Arquitetura

O dispositivo está implementado a partir da estrutura padrão de hardware e software básico.

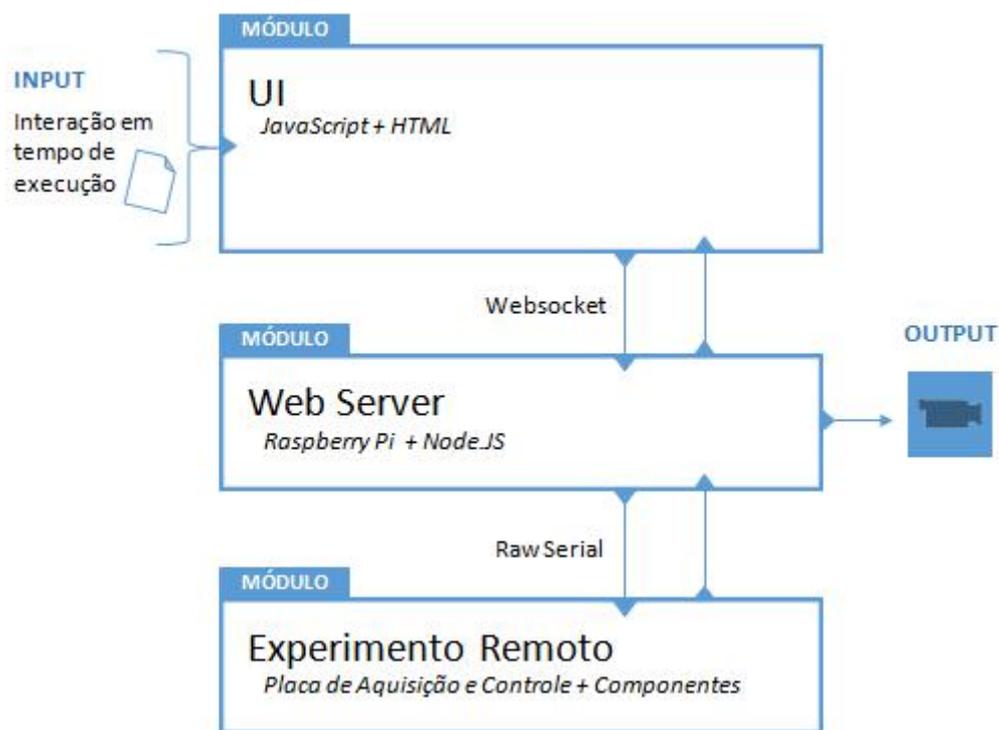


Figura 1 - Arquitetura do experimento.

Interface de Usuário (UI)

O experimento está disponível no sistema de gerenciamento RELLE (Remote Labs Learning Environment), que provê uma série de funcionalidades necessárias para o gerenciamento de experimentos remotos.

A interface de acesso ao experimento foi desenvolvida utilizando HTML juntamente com o framework front-end Bootstrap. O mesmo traz uma série de

componentes prontos para o desenvolvimento além de prover tratamento para diferentes tipos de resoluções de telas. Além de HTML e Bootstrap, é utilizado a biblioteca jQuery que traz uma série de funções JavaScript que simplificam o desenvolvimento. A Figura 2 mostra como está disposto o experimento Banco Óptico no RELLE.

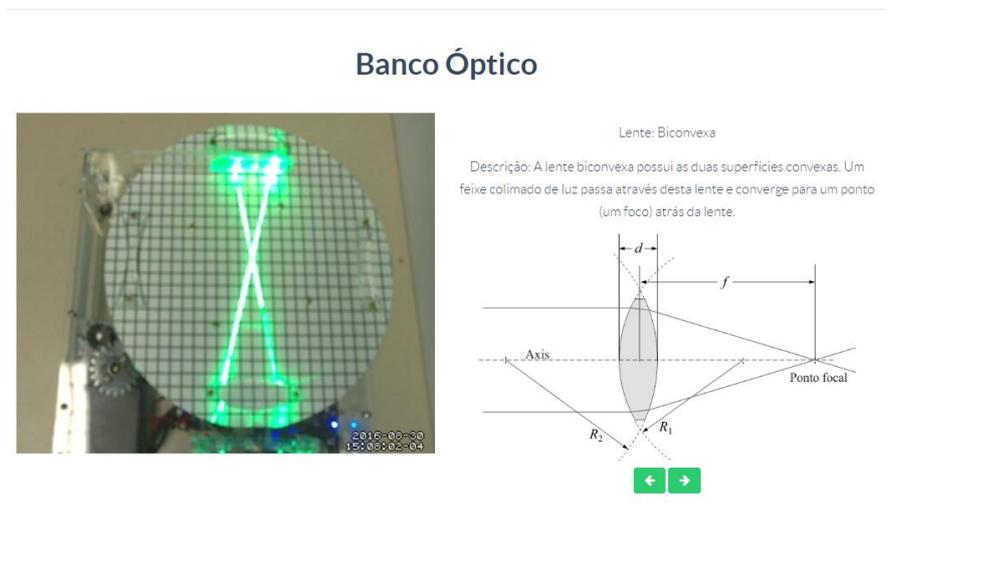


Figura 2 - Interface do usuário no RELLE

Web Server

Atualmente, há uma ampla gama de bibliotecas e frameworks para construção de serviços web. Apesar de serviços baseados em HTTP predominarem na Internet, o uso do protocolo WebSocket é uma tendência em aplicações corporativas de grande porte. Uma das plataformas para desenvolvimento web para construção de serviços baseados em WebSocket é o framework NodeJS.

O NodeJS permite construir aplicações de servidor e de rede facilmente escaláveis. Ele é composto por um ambiente de execução multiplataforma e de código fonte aberto que interpreta códigos de aplicações escritas em Javascript. O NodeJS usa um modelo orientado a evento, com operações de entrada e saída não bloqueantes. Por este motivo, ele é ideal para aplicações em tempo real com troca intensa de dados entre dispositivos distribuídos.

A API para acesso às funcionalidades do SmartDevice¹ contém funções vinculadas à *listeners*, comuns ao paradigma de orientação a eventos. Este módulo usa a biblioteca Socket.io e é o ponto de partida da aplicação, onde o servidor é iniciado e eventos são vinculados. O Socket.io é composto por dois componentes: servidor e cliente, ao qual usa principalmente o protocolo WebSocket, e polling HTTP como compatibilidade reversa.

A autorização de sessão no SmartDevice garante a integridade do acesso exclusivo, já que o dispositivo exposto como um serviço pode ser utilizado concorrentemente por outro cliente. Apesar de algumas funcionalidades poderem ser utilizadas no modo observador, como consultar o estado das chaves e metadados, as funcionalidades de controle necessitam de consulta ao sistema de fila.

O sistema de fila, ou mesmo agendamento, pode ser externo ou interno ao SmartDevice. O primeiro é baseado em um token de autenticação provido pelo usuário e validado pelo SmartDevice. As implementações dos experimentos de física exemplificam o uso do sistema de reserva externo (próprio do RELLE). Já o controle de acesso no próprio SmartDevice é exemplificado pela implementação do Laboratório de desenvolvimento em Arduíno, pois neste encontra-se um modelo de acesso diferente dos anteriores.

O código fonte desenvolvido para comunicação serial e gerência dos sensores e atuadores são complementos para o NodeJS escritos em C++. Estes complementos são objetos compartilhados de vínculo dinâmico que pretendem dar suporte a códigos nativos, rapidez e portabilidade. Esses objetos compõem a abstração de cada experimento físico, que é representado por métodos e atributos intrínsecos a cada um. Por exemplo, são definidos os métodos de “get” e “set” para saídas digitais, “get” para valores de sensores, “get” e “set” para calibragem e configuração dos sensores.

O dispositivo central do experimento é o servidor de laboratório, que na plataforma desenvolvida pelo GT-MRE a escolha recaiu sobre o RaspberryPi² (Figura 12) modelo B+, que tem como principal função intermediar os acessos aos demais dispositivos de hardware dos experimentos via rede.

¹ DOI: 10.1109/REV.2015.7087292

² O Raspberry Pi é um computador é baseado em um system on a chip (SoC) Broadcom BCM2835, que inclui um processador ARM1176JZFS rodando a 700 MHz, GPU VideoCore IV, e 512 MB de memória RAM em sua última revisão. O Raspeberry PI foi desenvolvido no Reino Unido pela Fundação Raspberry Pi.

O servidor de laboratório (SL) tem função prover interfaceamento e gerenciamento para a conexão entre a rede (web) e a “placa de aquisição e controle” (PAC). O SL acessa a PAC para a coletar os dados dos sensores ou para enviar comandos para os atuadores, essa comunicação é feita via porta UART(Universal asynchronous Receiver/Transmitter) que se comunica via protocolo MODBUS³.



Figura 3 – Raspberry Pi, Model B+

API WebSocket

Os componentes da aplicação são suficientemente leves para serem executados por uma placa Raspberry Pi ou outro computador Linux de baixo custo. Um dos componentes, a API WebSocket, oferece uma interface aos sensores e atuadores na estrutura de um serviço web. A aplicação não requer alto uso da memória e pode ser utilizada em qualquer sistema Linux.

O resultado é uma arquitetura fracamente acoplada, adotada pelo GT-MRE, que habilita o compartilhamento dos experimentos em outras plataformas. Esse paradigma, chamado de SmartDevice já é utilizado no projeto Go-Lab⁴, no qual estão bem destacadas aplicações clientes e servidor, e fornecem interfaces bem definidas entre o usuário e o sistema.

³Modbus é um protocolo de comunicação de dados utilizado em sistemas de automação industrial. É um dos protocolos mais utilizados em redes de Controladores lógicos programáveis (PLC) para aquisição de sinais (0 ou 1) de instrumentos e comandar atuadores. É de utilização livre e sem taxas de licenciamento.

⁴<http://www.go-lab-project.eu/>

Os tópicos seguintes apresentam com mais detalhes aspectos do serviço web utilizado no servidor de experimento, bem como as funcionalidades internas e as motivações para o uso de certos protocolos, padrões e ferramentas de desenvolvimento, conforme a Figura 4.

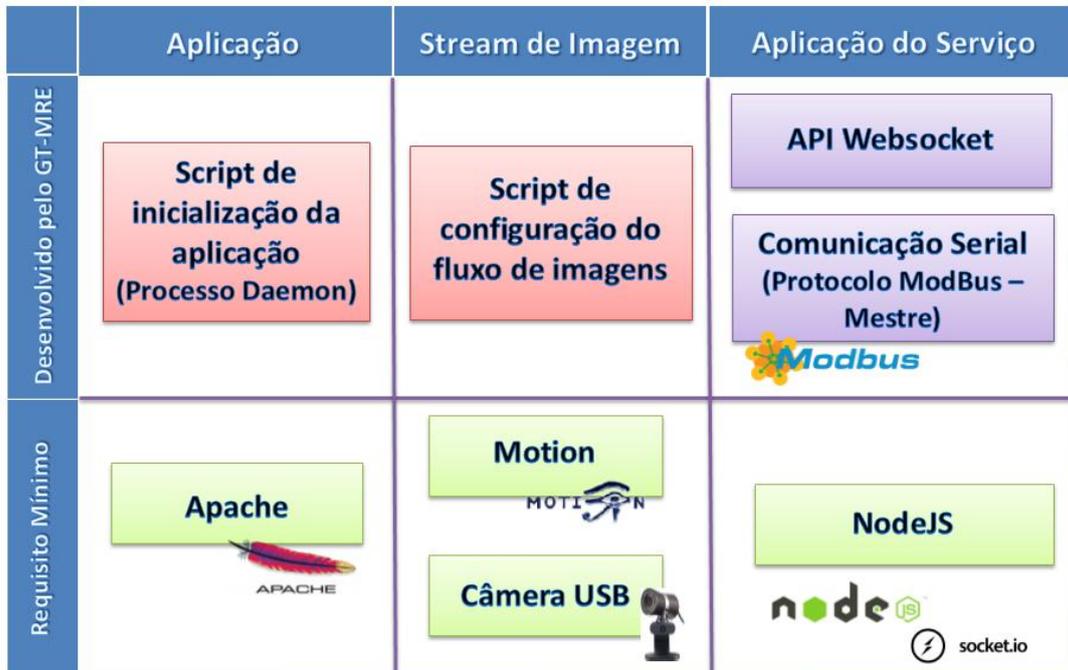


Figura 4 - Esquema de aplicação embarcada. Fonte: GT-MRE.

Controle e monitoramento do experimento

O SmartDevice é capaz de comunicar-se com sensores através do barramento serial (Porta UART). Ao invés de usar o protocolo serial em sua forma bruta, optamos por incluir o protocolo Modbus na camada de aplicação para identificação de erros, endereçamento e controle de colisão. Conectados ao mesmo barramento (rede), cada sistema embarcado, responsável por um ou mais sensores ou atuadores, é um dispositivo escravo que responde às requisições da aplicação que é executada no Raspberry Pi.

Um dos módulos desenvolvidos para aplicação é responsável pelo serviço de fila externo ou interno, sendo possível acoplar o serviço de fila provido pelo RELLE ou habilitar serviços internos. No primeiro caso, a aplicação usa a lógica necessária para validação de token de sessão enviado pelo cliente. Na segunda, todo processo realizado pela web API de fila é realizado pelo SmartDevice.

Acesso à web API pelo cliente

A Figura 5 apresenta o esquema de comunicação no uso da API desenvolvido para o serviço/protótipo.

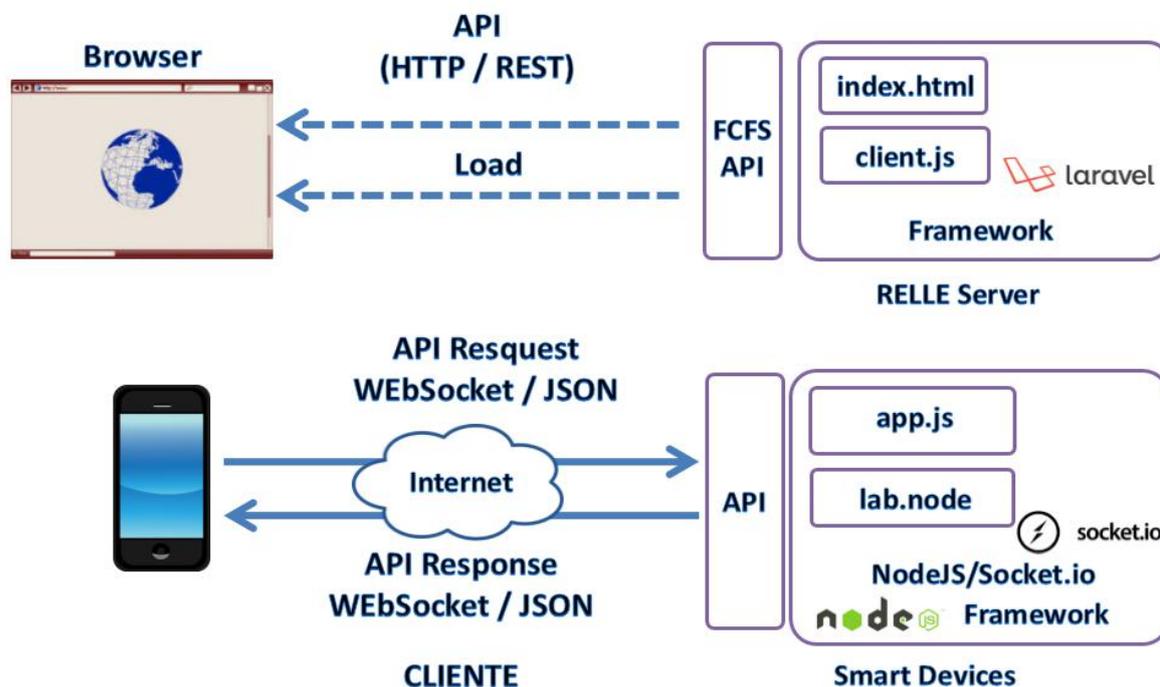


Figura 5 - Esquema de comunicação crossdomain no uso da API desenvolvida pelo GT-MRE.
Fonte: Autores.

O cliente web disponibilizado pelo sistema RELLE é composto por um arquivo html, css e javascript diferentes para cada experimento. O RELLE provê uma página comum para cada experimento onde carrega os dados que foram inseridos no momento da publicação do experimento (armazenados numa base de dados). Por exemplo, o experimento de ID 1 é acessível pela URL “relle.ufsc.br/labs/1” pelo método GET e contém suas informações dentro do layout padrão do sistema. A partir do botão “Acessar” é possível disparar um evento para comunicação com a Web API FCFS (first-come first-served).

Ao obter a permissão no navegador, o cliente navegador poderá carregar os arquivos (html, css e js), pois a API já tem o seu token de sessão como usuário sendo servido. Após carregar o cliente para o SmartDevice (client.js), uma conexão WebSocket com este dispositivo é estabelecida.

Streaming de imagens

No GT-MRE foi optado pelo uso de câmeras web com conexão USB devido ao baixo custo e a facilidade de aquisição. O mesmo computador embarcado utilizado para controle do experimento também é o responsável pelo gerenciamento e disponibilização do streaming no formato MJPEG (Motion JPEG). O MJPEG é um formato de compressão de vídeo na qual cada frame de vídeo é comprimido separadamente como uma imagem JPEG.

Visto que existem muitos servidores de streaming de código aberto, optou-se pelo Motion⁵ para explorar aspectos de leveza (utilização de poucos recursos) e configuração flexível. O Motion é um software escrito em C para sistemas Linux que usa a API de vídeo Linux, e é capaz de detectar se uma parte significativa da imagem tem mudado. Algumas variáveis são ajustadas através de seu arquivo de configuração principal para adequar-se aos requisitos de nossa aplicação.

Atualmente, os principais navegadores do mercado como Firefox, Google Chrome e Safari já possuem o suporte nativo para o streaming MJPEG. Para clientes Android existem bibliotecas de código fonte aberto para incluir um visualizador MJPEG em aplicações de código nativo.

⁵<http://www.lavrsen.dk/foswiki/bin/view/Motion/WebHome>

Experimento Remoto

O objetivo do experimento é mostrar o desvio da trajetória da luz quando a mesma passa de um meio de propagação para outro e sua forma geométrica. Isto é muito prático observar em lentes convergentes e divergentes. Então, foi usado quatro tipos de lentes diferentes fixadas nas extremidades equidistantes em uma bandeja rotatória, onde posicionamos cada lente, girando a bandeja, em frente de três lasers. Dois lasers estão posicionados para incidir a luz nas extremidades da lente, e um laser está posicionado para incidir luz no centro da lente. Quando ligados e os lasers transpassando a lente, dependendo do tipo da lente é demonstrado que a luz teve um desvio convergente ou divergente, na Figura 6 pode ser observado o exemplo de um desvio de luz convergente.

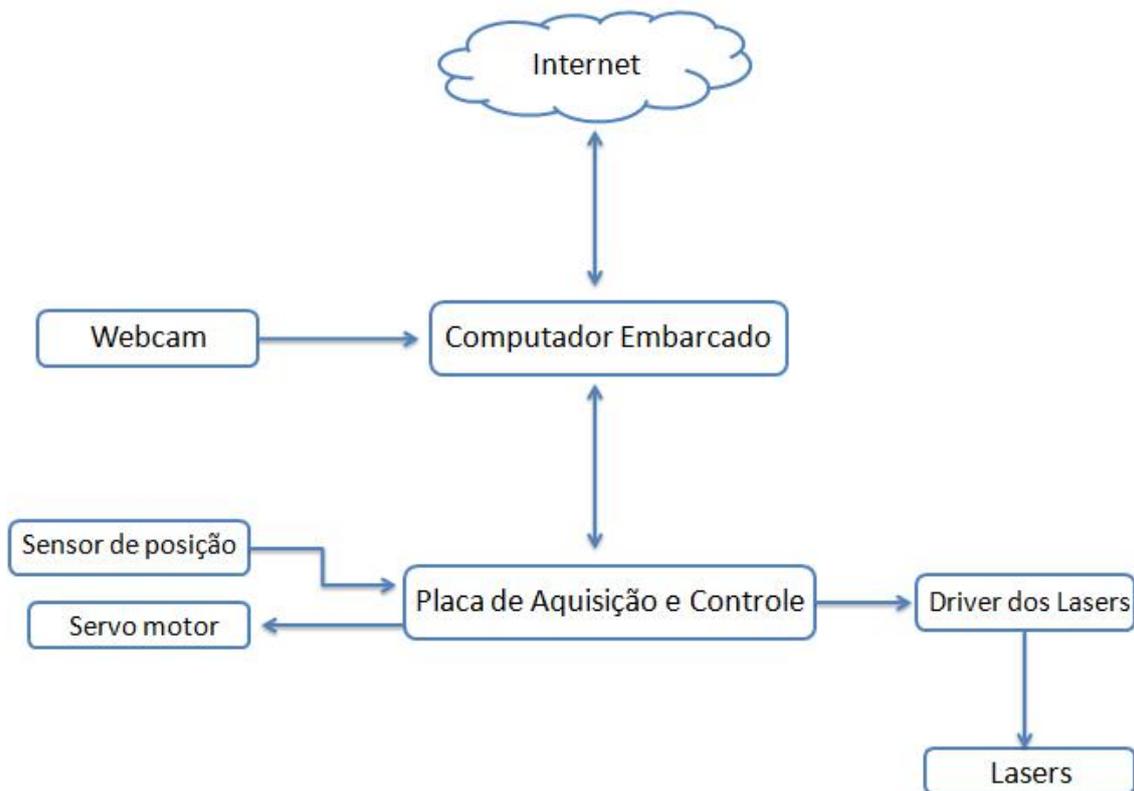


Figura 6 - Diagrama de blocos do experimento

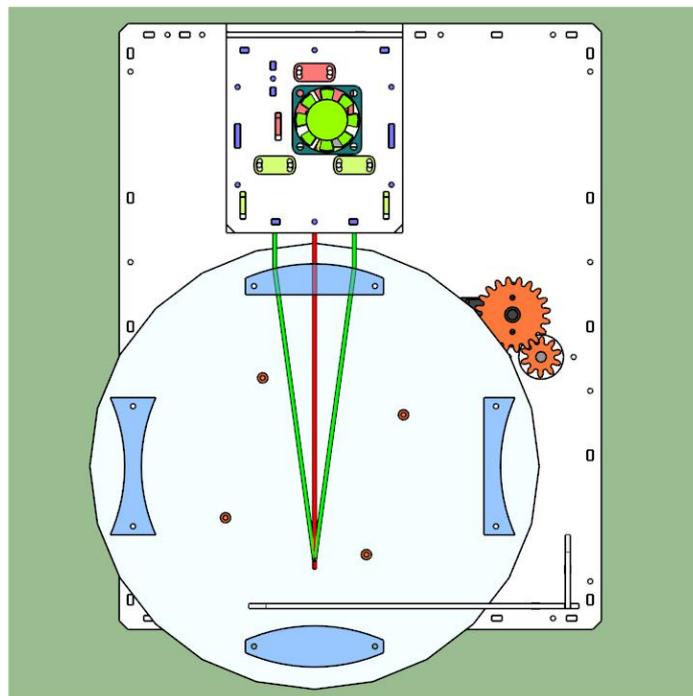


Figura 7 - Exemplo de um desvio convergente

Na tabela abaixo são listados os componentes que constituem o experimento remoto banco óptico e quantidade de cada um:

Quantidade	Componentes
1	Computador embarcado;
1	Placa de Aquisição e Controle;
3	Lasers
1	Lente biconvexa;
1	Lente côncava;
1	Lente convexa;
1	Lente bicôncava;
1	Bandeja de acrílico;
1	Servo motor.

Servo Motor: Tem como função girar a bandeja colocando a lente desejada na frente dos lasers.

Sensor de Posição da Bandeja: Um potenciômetro de multivoltas gira proporcionalmente ao giro da bandeja das lentes, dando um indicativo de posição da mesma para um sistema de controle.

Drivers dos Lasers: Um circuito que fornecem correntes constantes para os lasers para que os mesmos funcionem corretamente. Esse mesmo circuito tem opção de ligar e desligar os lasers.

SBC (Single Board Computer): Um computador embarcado rodando Linux que contém um conjunto de aplicativos oferecendo recursos para que os usuários possam se conectar ao experimento via WEB, visualizá-lo em tempo real e enviar comandos de experimentação.

RH (Recurso de Hardware): Um sistema embarcado dedicado a um controle mais sistemático dos elementos dos experimentos, tais como leituras de sensores e drivers dos atuadores.

Anexos

Tutorial de reinicialização do experimento

Para reiniciar o experimento usa-se um terminal para conexão ssh, por exemplo o software PuTTY realiza este tipo de conexão, este pode ser baixado no seguinte link:

<http://www.chiark.greenend.org.uk/~sgtatham/putty/download.html>. Utilizando o PuTTY, basta inserir o endereço IP do experimento que se deseja reinicializar.

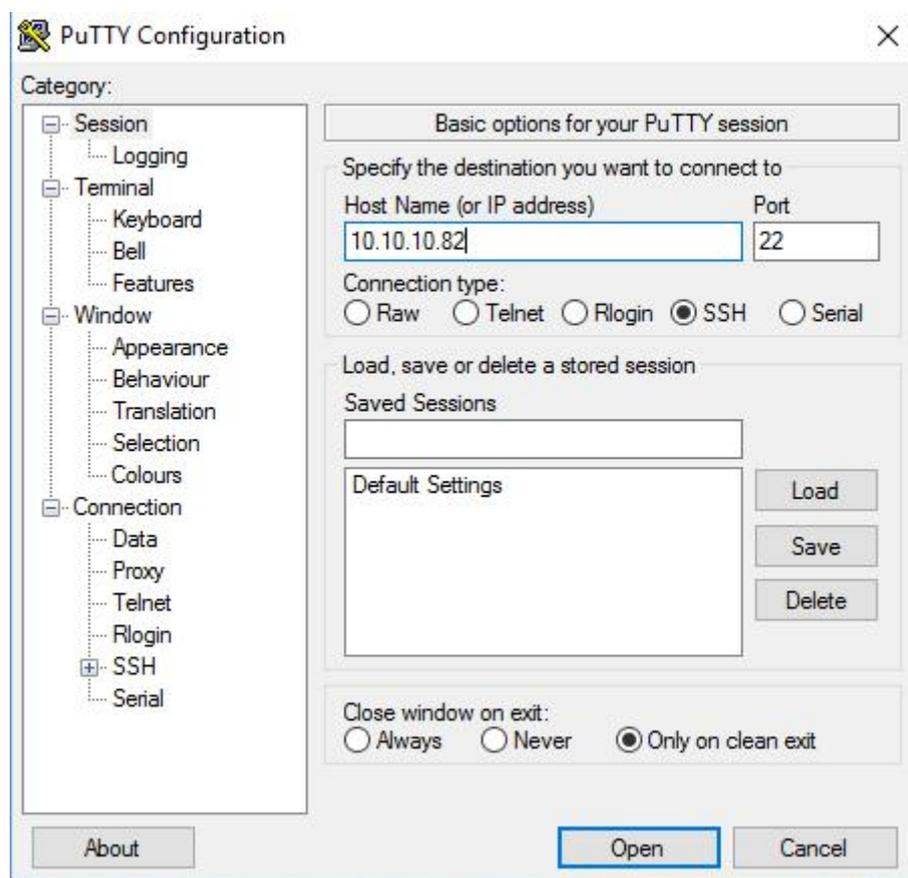


Figura 8 – PuTTY

Ao abrir a conexão será aberto um terminal (Figura 9), onde será requisitado um usuário (user) para autenticação, recomenda-se autenticar com o usuário root, logo em seguida será solicitado a senha do computador

embarcado. E por fim, para reiniciar o computador embarcado, digite o comando *reboot* no terminal.

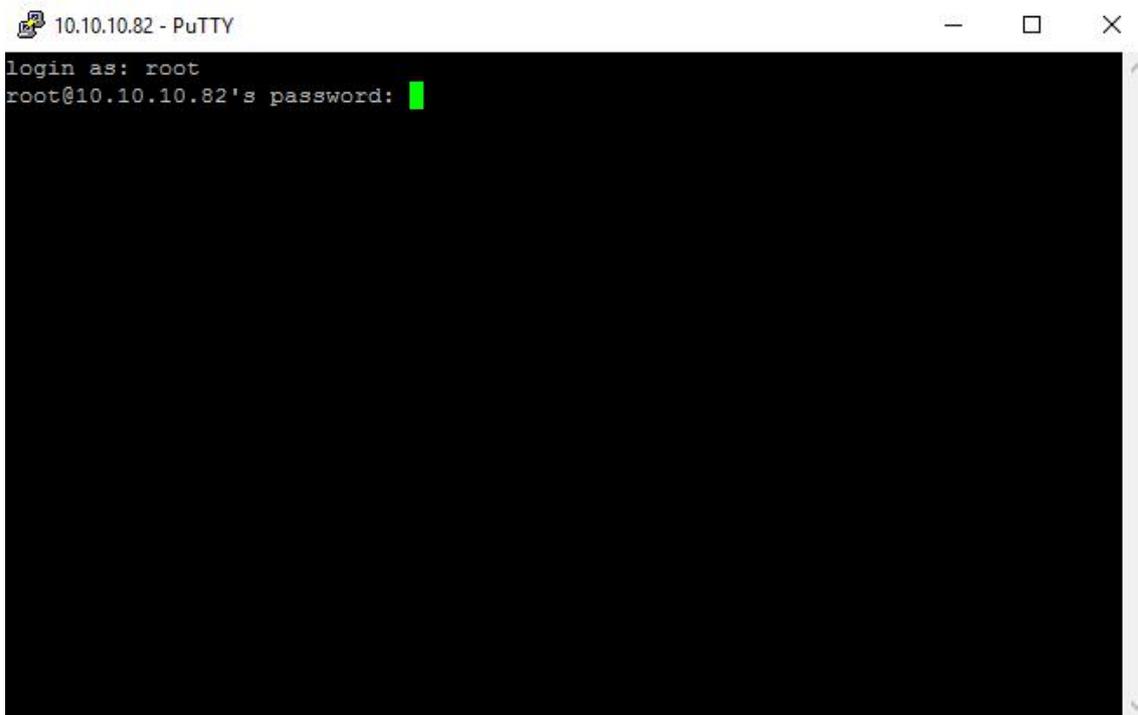


Figura 9 - Terminal SSH com experimento

Verificação e reinício do serviço

Para verificar se os serviços do laboratório remoto estão rodando, basta usar o comando "*ps -aux | grep node*" que irá verificar os processos rodando referente ao servidor web Node.JS responsável por executar o serviço da aplicação. Caso o serviço esteja rodando, o resultado será algo similar a Figura 10 que exhibe o usuário e número do processo em execução. Neste caso o processo PID 2434.

```
[root@raspberrypi:~# ps -aux | grep node
warning: bad ps syntax, perhaps a bogus '-'?
See http://gitorious.org/procps/procps/blobs/master/Documentation/FAQ
root    2434  0.1  9.7 1182324 43412 ?        Sl   May12 10:23:36 /usr/local/bin/node /home/conducao_app/apps.js
root    21479  0.0  0.3  3520  1740 pts/0    S+   14:17   0:00 grep node
```

Figura 10 - Verificação do serviço

Ações de iniciar, pausar ou verificar status do serviço podem serem executadas usando os comandos "*service NOME DO SERVIÇO start|stop|status*".

Manutenção do streaming de vídeo

O vídeo é transmitido pelo software Motion. Para instalação do software pode-se fazer seu download via repositório através do comando `“apt-get install motion”` e acessar os arquivos de configurações `motion` e `motion.conf` através de algum editor de código no diretório `/etc/default/motion` definindo o parâmetro `start_motion_deamon` para o valor `yes`.

As configurações relacionadas a qualidade da imagem e a transmissão ficam disponíveis no arquivo `motion.conf` no diretório `/etc/motion/`. Ainda para início da transmissão os parâmetros `daemon` e `webcam_localhost` devem ser mudados para `one off`, respectivamente.

Recurso de Hardware

Modbus

Mapa dos Registradores ModBus do Recurso de Hardware. Todos os registradores são de 16 bits e os endereçamentos mostrados neste documento são em hexadecimais. Não é permitido ler ou escrever mais que 120 registradores em uma só transação, isto por causa do erro relativo da taxa do baudrate do aparelho.

Registradores de Identificação		
Endereço	Tipo de Acesso	Descrição
0x0	Leitura	Identificador do modelo do aparelho. Valor em ASCII
0x1	Leitura	Versão do modelo do aparelho. Valor em ASCII
0x2	Leitura	Versão do firmware. Valor em ASCII. O formato da versão é x.y, porém o será enviado sem o ponto decimal. Exemplo: versão 1.0 será transmitido 10.

Registradores de Trabalho		
Endereço	Tipo de Acesso	Descrição
0x10	Escrita	Aponta qual a lente vai ficar na frente dos lasers. Valor entre 1 a 4.
0x11	Escrita	Liga ou desliga os lasers. Valor 1 liga e valor 0 desliga.
0x12	Escrita	Tempo em segundos para que os lasers se desligam após serem ligados. Atenção: Valor 0 desliga o timeout.

Terminal

O Recurso de Hardware oferece um terminal para emitir comandos semelhantes ao prompt do DOS. Conecte o RH a uma porta UART e abra uma conexão a 115200 bps, para saber os comandos digite "help" no prompt.