



Visão Artificial Para a Indústria

Manual de Desenvolvimento
de Módulos de Comunicações

Luis Fonseca Carvalho de Matos

(luis.matos@ua.pt)

Julho de 2007

Índice de conteúdos

1. Advertência.....	1
2. O Sistema de Comunicação.....	1
3. O Alto nível e a Camada de abstracção.....	1
4. A Camada de Abstracção:.....	3
5. Registo de comunicações.....	5
Anexo I – Funções de Comunicação.....	7
Anexo II – Funções auxiliares de IO's.....	8
Enumerações.....	8
Funções.....	9

1. Advertência

Este manual é um guia para expansão de comunicações suportadas da aplicação VAPI – Visão Artificial Para a Indústria.

A expansão de comunicações indica o aumento do número de elementos com que o VAPI consegue comunicar e que o utilizador pode definir.

O leitor deste manual deve estar familiarizado com a linguagem C, estruturas de dados e funções.

2. O Sistema de Comunicação



Figura 2.1 – Esquema da interface de comunicações

Por forma a adquirir capacidades de comunicação, foi desenvolvida uma arquitectura que permitisse que o VAPI interagisse com o que o rodeia. Assim, nasceu um sub-sistema modular, dividido em 3 camadas (figura 1.1):

- baixo nível;
- camada de abstracção;
- alto nível.

O baixo nível designa as bibliotecas fornecidas por fabricantes de hardware e software. O alto nível são funções para inclusão em operações. A camada de abstracção relaciona as 2 e permite ao programador/utilizador desenvolver de forma independente do objecto que está a utilizar para o efeito.

3. O Alto nível e a Camada de abstracção

O alto nível pretende ser um conjunto de funções que permitem ao utilizador / programador:

- reconhecer o hardware através de um endereço único;
- comunicar com o dispositivo de forma directa e simples;
- facilitar a criação de operações e a sua parametrização.

As funções de alto nível são algo funções do género *function(int comAddress, ...)*, em que o *comAddress* é um número inteiro e os restantes campos os dados necessários para a comunicação.

Para que possuam um endereço único, é necessário configurar o elemento de comunicação. Para tal, existe uma “Lista de Comunicações Configuradas” em que a cada elemento é atribuído um valor inteiro.

Para que o utilizador possa configurar um elemento de comunicação, este tem que estar incluído na “Lista de Comunicações Suportadas”. Esta lista contém a relação de funções da camada de abstracção existentes.

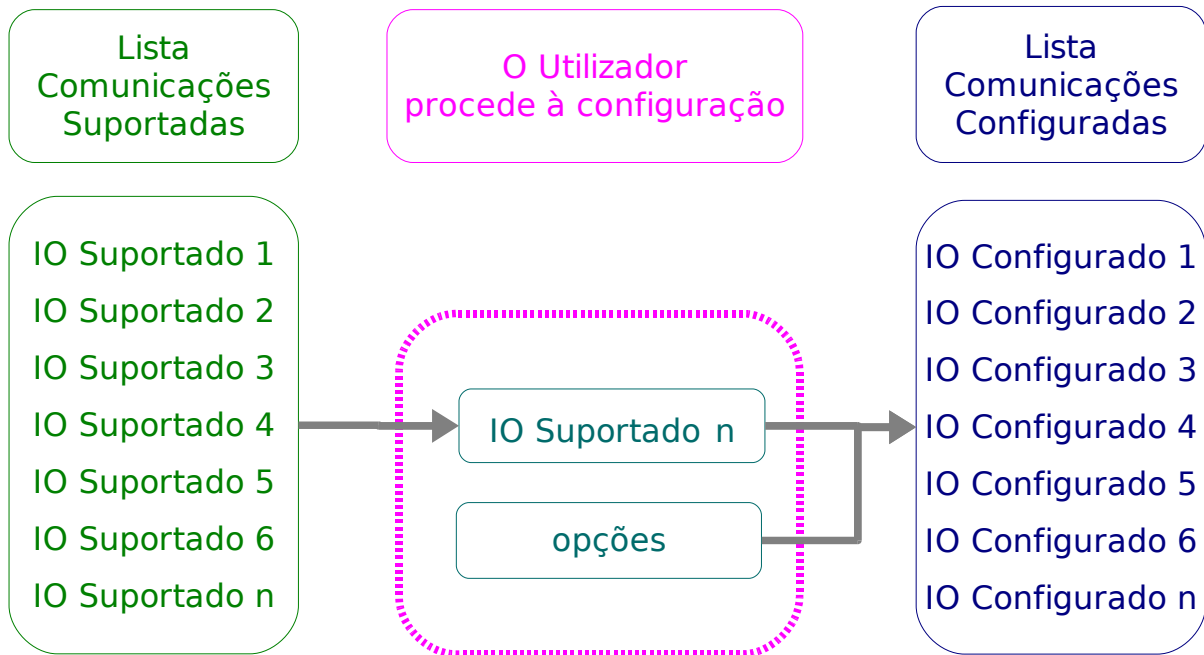


Figura 3.1 – Relação entre Listas: Suportadas e configuradas

A cada função da camada de abstracção corresponde um elemento de comunicação (IO). A relação entre a “Lista de Comunicações Suportadas” e a “Lista de Comunicações Configuradas” é dada pela figura 3.1.

Do lado esquerdo da figura estão as comunicações suportadas. Estas, depois de parametrizadas, consideram-se configuradas.

Exemplo: se existe uma abstracção para se conectar a uma base de dados, é necessário definir, pelo menos, o **IP** do computador onde se encontra a base de dados, o seu **nome e password**.

O utilizador define estes parâmetros e configura a comunicação. Se esta for a 1ª comunicação configurada, recebe o número **0** como endereço na aplicação. Devido a este esquema de funcionamento, o programador apenas questiona o utilizador, através da operação que desenvolveu, o endereço de comunicação, descurando os restantes elementos.

Dada a camada de abstracção, o programador (de operações) pode também aceder às comunicações de um modo facilitado. Utiliza a função `v_input_char_int(int address, char*str)` para efectuar um **query** à base de dados que devolve um valor inteiro.

Exemplo:

`V_input_char_int (0, "select id from table where name=Luis"),`

O campo **id** é um campo de valores inteiros.

Para verificar as funções existente, consulte o anexo I.

4. A Camada de Abstracção:

Para obter as funções de Alto Nível, tem que ser criada uma forma de não depender directamente das bibliotecas dos fabricantes. Cada fabricante e cada elemento de comunicação requerem configurações e acessos diferentes.

A Camada de Abstracção é, assim, responsável pela tradução entre a camada de baixo nível (bibliotecas de fabricantes e/ou acesso directo ao elemento de comunicação) e a de alto nível. A sua forma é similar às operações:

`void * function (vOptions * Options, vpointer Data)`

Figura 4.1: Prototipo da função da camada de abstracção

Data é um ponteiro para os parâmetros necessários à função, que pode ser de qualquer tipo. Após o desenvolvimento desta função é necessário efectuar o seu registor na aplicação, para que seja reconhecida e disponibilizada na “Lista de Comunicações Suportada”.

Deve ser indicado:

- O nome do elemento de comunicação
 - Descrição
- Via de comunicação (input, output, vários inputs, etc)
 - Tipo de variável de entrada (Tipo do ponteiro Data)
 - Tipo de variável de saída (Tipo do retorno)

As opções são definidas aquando o registo. As opções podem assumir 3 tipos:

- inteiros;
- decimais;
- caracteres (strings).

O ponteiro **Data** serve qualquer propósito em termos de inputs para a **function**. As funções de alto nível seguem o tipo de dados de *input* e *output*. Se um elemento de

comunicação tem de input *int* e output *int*, então a função de alto nível a utilizar será *v_input_int_int()*.

Quanto à camada de abstracção, uma função exemplo é a utilização de um ficheiro como input digital. O objectivo é ler o primeiro caracter de um ficheiro. Se este for "0", será considerado como FALSO, se for 1 será VERDADEIRO:

```
vBoolean *  
FileAsDigitalInput (vOptions * Options, vpointer Data)  
{  
    //Obter o caminho para o ficheiro das opções.  
    char *filename = vapiOptionsGetChars (Options, 0);  
    int fileReturn;           //Inteiro a obter do ficheiro  
    vBoolean *output;        //Definir o output  
    FILE *handler;           //O handler do ficheiro  
  
    //Caso O ficheiro não exista ou tenha um qualquer tipo de erro  
    if ((handler = fopen (filename, "r")) == NULL)  
    {  
        return NULL;  
    }  
    //Obter o primeiro caracter do ficheiro (só esse interessa)  
    fileReturn = fgetc (handler);  
    fclose (handler);  
    switch (fileReturn)  
    {  
        //Caso Seja End Of File Occoreu um erro  
        case EOF:  
        {  
            return NULL;  
        }  
        //Caso Seja 1, é verdadeiro  
        case (int) '1':  
        {  
            output = malloc (sizeof (vBoolean));  
            output[0] = vTRUE;  
            return output;  
        }  
        //Caso seja 0 é falso  
        case (int) '0':  
        {  
            output = malloc (sizeof (vBoolean));  
            output[0] = vFALSE;  
            return output;  
        }  
    }  
}
```

```
//caso não seja nem 1 nem 0, então não interessa (erro);  
default:  
    return NULL;  
}  
}
```

Figura 4.2 – Relação entre Listas: Suportadas e configuradas

De notar que a função retorna *NULL* caso obtenha erro. O ponteiro **Data** não é utilizado, foi declarado como do tipo *NULL*.

5. Registo de comunicações

O registo de novas comunicações é efectuado através de uma função de registo, constituída por 2 elementos: declaração e definição.

- declaração consiste na inicialização da operação, utilizando a função *vapilOListAddIO*;
 - definição consiste em definir propriedades cuja parametrização é necessária.
- De momento estes passos são efectuados na função *vapilORegisterSupportedHw()* no ficheiro *vapilOData.c*. Para se registar um novo elemento de comunicação basta adicionar os passos descritos em cima, no final da função.

Exemplo: Adicionar a função *FileAsDigitalInput* à “Lista de Comunicações Suportadas”.

```
position =  
    vapilOListAddIO (GlobalIOList, "Ficheiro Como Input Digital",  
                    "Ficheiros",  
                    "Considerar um ficheiro como input digital",  
                    vInput, vNULL, vBool,  
                    (vIOFunction *) & FileAsDigitalInput);  
  
vapilOPropertySetChar (position, "Caminho Para o Ficheiro", " ");
```

Figura 5.1 – Exemplo de registo de uma função de abstracção

A N E X O S

Anexo I – Funções de Comunicação

- [vBoolean](#) *

[v_input_NULL_boolean](#) (int IOindex)

- int *

[v_input_str_int](#) (int IOindex, const char *str)

- [vBoolean](#)

[_vIOCheckIO](#) ([vIOConfigured](#) *IO, int [IOtype](#), int InData, int OutData)

Anexo II – Funções auxiliares de IO's

Enumerações

enum

- [IOData](#) {
 - [vStr](#)
 - [vInt](#)
 - [vDouble](#)
 - [vBool](#)
 - [vPointer](#)
 - [vNULL](#)}
-
- [IOtype](#) {
 - [vInput](#)
 - [vInputN](#)
 - [vOutput](#)
 - [vOutputN](#)
 - [vIOBoth](#)
 - [vIOBothN](#)}

Funções

- int

[vapilOListAddIO](#) ([vIOList](#) *IOList, const char *IOname, const char *GroupName, const char *IOdescription, int [IOtype](#), int InData, int OutData, [vIOFunction](#) IOFunc)

- void

[vapilOPropertySetChar](#) (int IOPosition, const char *name, const char *description)

- void

[vapilOPropertySetInt](#) (int IOPosition, const char *name, const char *description, int min, int max, int default_value, int scale)