# FreeRTOS - jak zacząć?

Na podstawie <https://forums.raspberrypi.com/viewtopic.php?t=378428> i własnych doświadczeń:

1. Załóż nowy projekt jak zwykle, zaznacz opcję “Console over UART”, będzie wygodniej.
2. <https://github.com/raspberrypi/FreeRTOS-Kernel/> - użyj git aby sklonować lub

pobierz to repozytorium jako ZIP, rozpakuj i umieść w folderze nowego projektu. **[a]**

1. Skopiuj plik z FreeRTOS-Kernel\portable\ThirdParty\GCC\RP2350\_ARM\_NTZ\**FreeRTOS\_Kernel\_import.cmake** do głównego katalogu projektu **[b]**
2. Skopiuj te pliki do folderu projektu [z <https://github.com/raspberrypi/pico-examples/tree/master/freertos>]  
   **FreeRTOSConfig.h** **[c]**  
   **FreeRTOSConfig\_examples\_common.h** **[d]**
3. W CMakeLists.txt w sekcji target\_link\_libraries dodaj **FreeRTOS-Kernel-Heap4** oraz **pico\_async\_context\_freertos** (patrz obrazek niżej).
4. W CMakeLists.txt za linijką pico\_sdk\_init() dodaj include(FreeRTOS\_Kernel\_import.cmake) - patrz obrazek niżej.

|  |  |
| --- | --- |

W tym momencie projekt jest gotowy do zabawy z FreeRTOSem. Jeśli wkleisz jako swój główny plik źródłowy projektu zawartość przykładu:

<https://raw.githubusercontent.com/raspberrypi/pico-examples/refs/heads/master/freertos/hello_freertos/hello_freertos.c> to powinien się on skompilować i zadziałać - wyniki obejrzysz na Serial Monitor.

Nie ma w tym jeszcze efektu WOW, to jest po prostu test czy wszystko hula.