

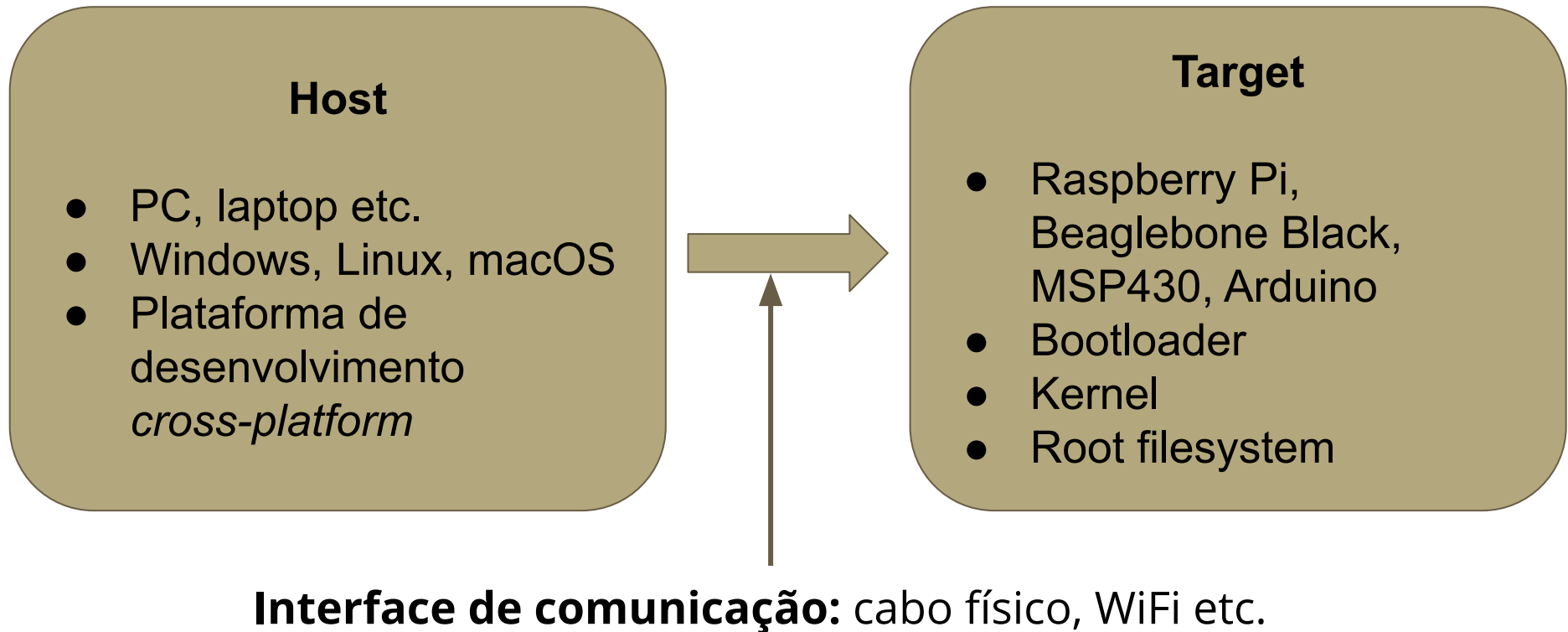
Sistemas Operacionais Embarcados

Desenvolvimento para sistemas
embarcados

Desenvolvimento para sistemas embarcados

- Componentes e funções
 - Host
 - Target
 - Interface de comunicação
- Desenvolvimento *cross-platform*
- Controle de versão usando `git`

Componentes e funções



Componentes e funções

Host

- PC, laptop etc.
- Windows, Linux, macOS
- Plataforma de desenvolvimento *cross-platform*

Target

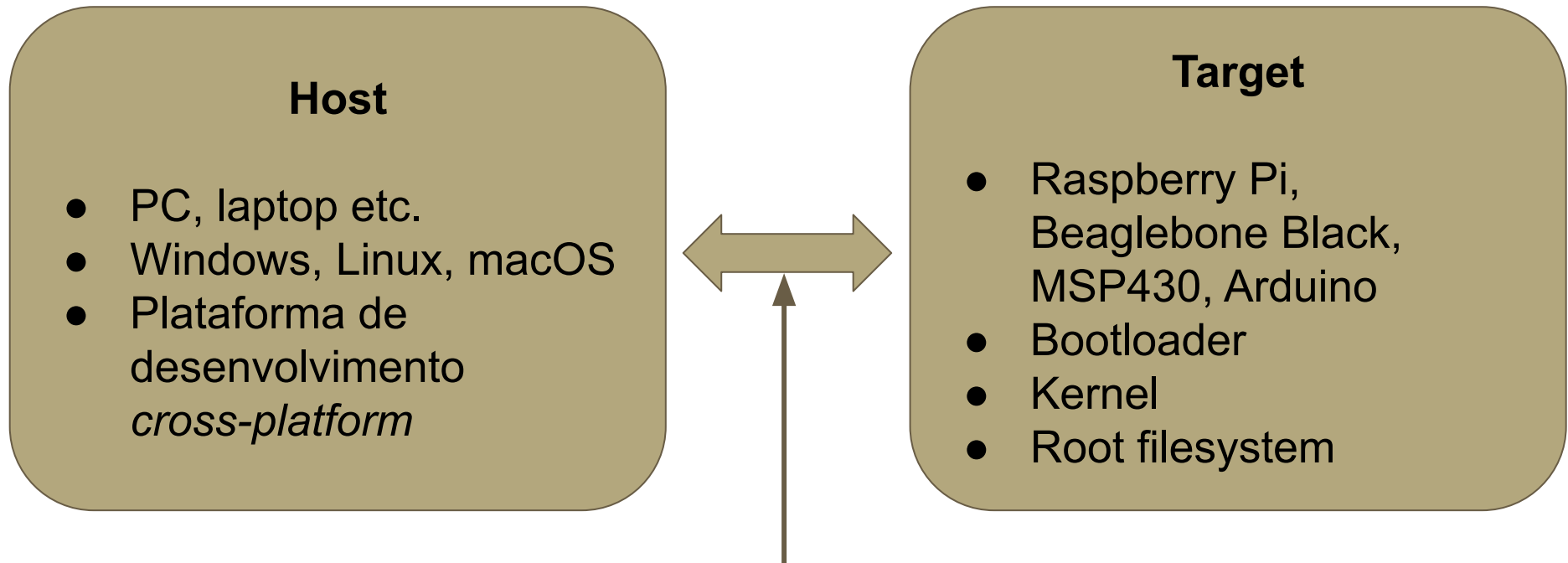
- Raspberry Pi, Beaglebone Black, MSP430, Arduino
- Bootloader
- Kernel
- Root filesystem



Interface de comunicação: cabo físico, WiFi etc.

Se o *host* e o *target* não usarem a mesma arquitetura de CPU (p.ex., Intel e ARM), o *host* precisará de um compilador correspondente

Componentes e funções



Interface de comunicação: mídia removível (cartão SD, pendrive etc.)

Componentes e funções

Target

- Raspberry Pi, Beaglebone Black, MSP430, Arduino
- Bootloader
- Kernel
- Root filesystem
- Ambiente de desenvolvimento nativo (GCC etc.)

Componentes e funções

Target

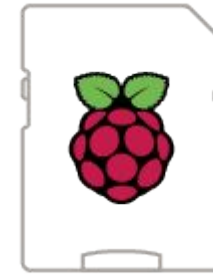
- Raspberry Pi, Beaglebone Black, MSP430, Arduino
- Bootloader
- Kernel
- Root filesystem
- Ambiente de desenvolvimento nativo (GCC etc.)

Tudo é feito no *target*, que provavelmente terá menor poder computacional e menos memória do que um *host* típico

Sistema operacional para o RPi

Será necessário instalar em um cartão SD um sistema operacional para ser usado no Raspberry Pi:

- [Raspberry Pi OS](#)
 - Antigo Raspbian
 - SO oficial da RPi Foundation
 - Muita documentação
 - Baseado em Debian
 - Oferece versões com desktop e sem (somente terminal)
- [Windows for IoT](#)
- [Ubuntu para RPi](#)
- [RetroPie](#) (distribuição Linux para emular jogos retrô)
- [OSMC](#) (distribuição Linux para *media centers*)
- [Kali Linux](#) (distribuição Linux para testes de segurança de rede)
- [Outros](#)



Sistema operacional para o RPi

Antes de comprar um cartão SD, [confira os requisitos necessários](#)

Existem diversas formas de instalar o Raspberry Pi OS:

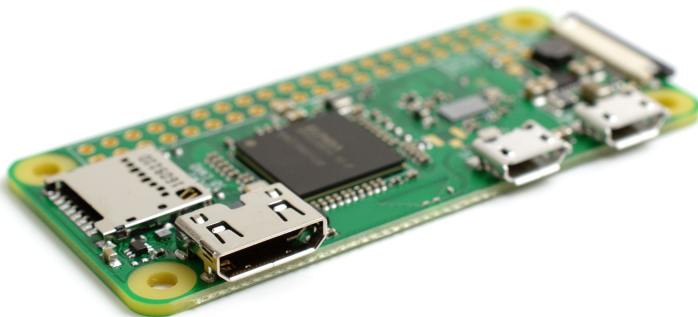
- Usando o [Raspberry Pi Imager](#)
- [Diretamente pela linha de comando no Linux](#)
- [Diretamente pela linha de comando no macOS](#)
- [Usando programas específicos para Windows](#)

Cenário 1: *target* independente

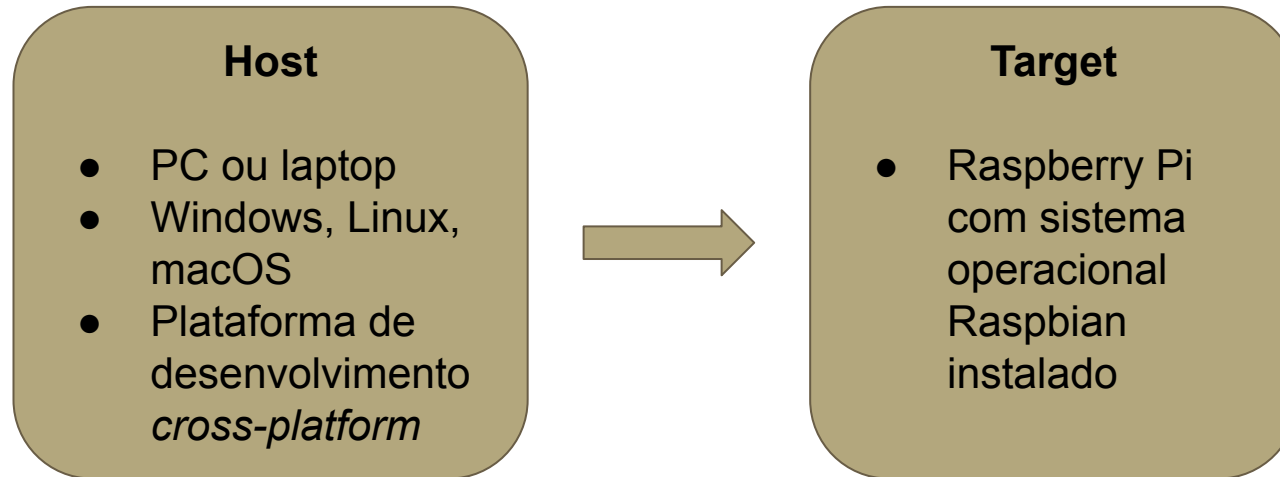
Target

- Raspberry Pi com sistema operacional Raspbian instalado
- Portas USB suficientes para conectar teclado e mouse
- Cabo HDMI + tela ou TV

1. Confira a necessidade de uma [fonte adequada para o seu modelo](#)
2. Confira a quantidade de portas USB disponíveis para o mouse e o teclado: RPi0 e RPi0w possuem somente uma, requerendo um hub de portas USB
3. Confira a necessidade de um conversor VGA/HDMI para a sua tela
4. <https://projects.raspberrypi.org/pt-BR/projects/raspberry-pi-using/>



Cenário 2: *host* + interface de comunicação

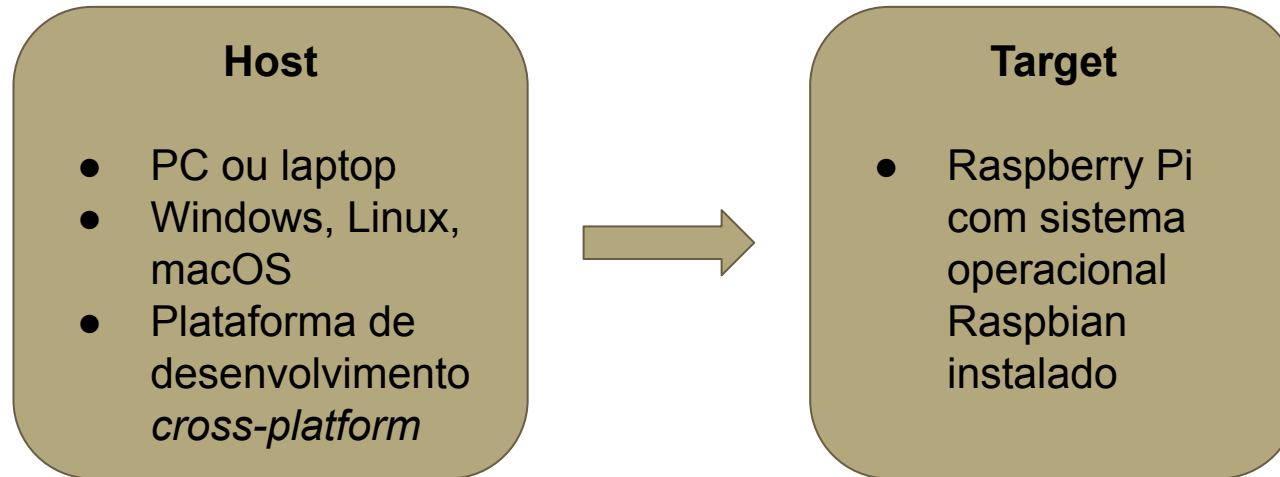


Comunicação via cabo Ethernet

- Confira se o seu modelo possui porta Ethernet, ou consiga um adaptador Ethernet/USB
- [Compartilhe a conexão à internet do seu computador com o Raspberry Pi via Ethernet](#)
- Ative no RPi o [VNC](#) ou o [SSH](#)
- Descubra o IP do Raspberry Pi usando o [Adafruit RPi Finder](#) ou o [comando arp](#)
- Conecte ao RPi via [VNC](#) ou [SSH](#)



Cenário 2: *host* + interface de comunicação



Comunicação

- Confira se consegue um p.ex.
- [Compartilhamento de arquivos com o Raspberry Pi](#)
- Ative no RPi o [VNC](#) ou o [SSH](#)
- Descubra o IP do Raspberry Pi usando o [Adafruit RPi Finder](#) ou o [comando arp](#)
- Conecte ao RPi via [VNC](#) ou [SSH](#)

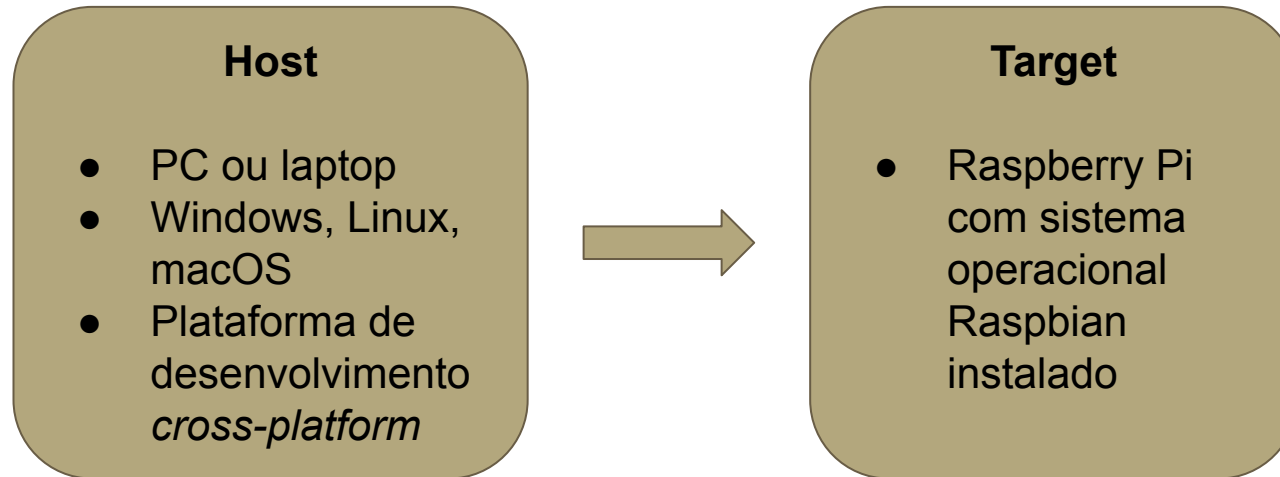
```
$ ssh <usuario>@<endereço ip>
```

p.ex.

```
$ ssh root@192.168.7.2
```



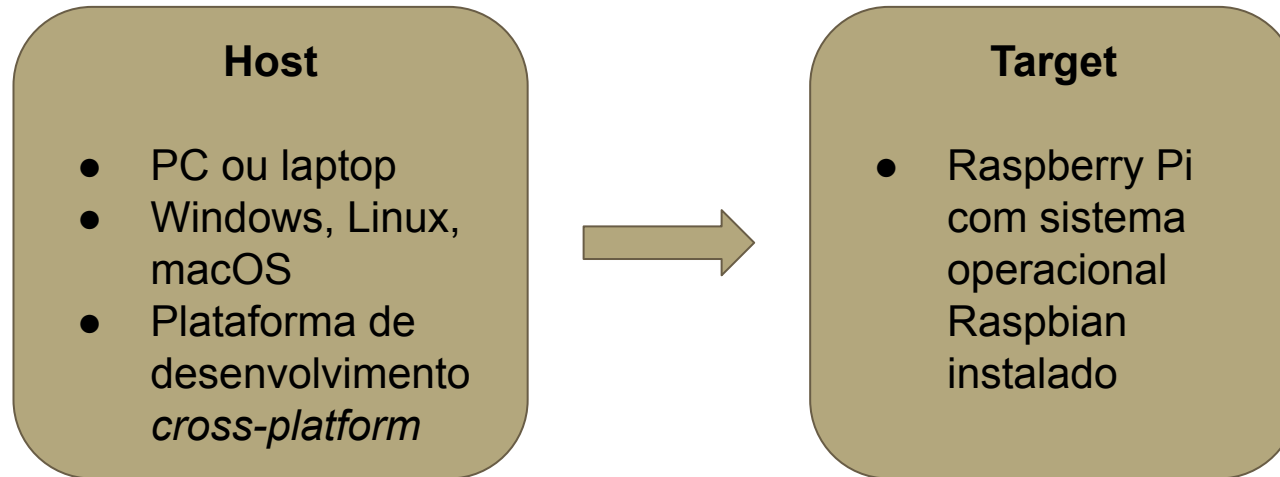
Cenário 2: *host* + interface de comunicação



Comunicação via WiFi

- Confira se o seu modelo possui WiFi
- Confira se sua rede permite a conexão entre computadores via WiFi
 - Redes caseiras geralmente não causam problemas
 - A rede WiFi da UnB não permite
- Conecte o RPi à rede WiFi, acessando-o diretamente com teclado, mouse e tela (etapa necessária somente no primeiro acesso)
- Ative no RPi o [VNC](#) ou o [SSH](#)
- Descubra o IP do Raspberry Pi usando o [Adafruit RPi Finder](#) ou o [comando arp](#)
- Conecte ao RPi via [VNC](#) ou [SSH](#)

Cenário 2: *host* + interface de comunicação



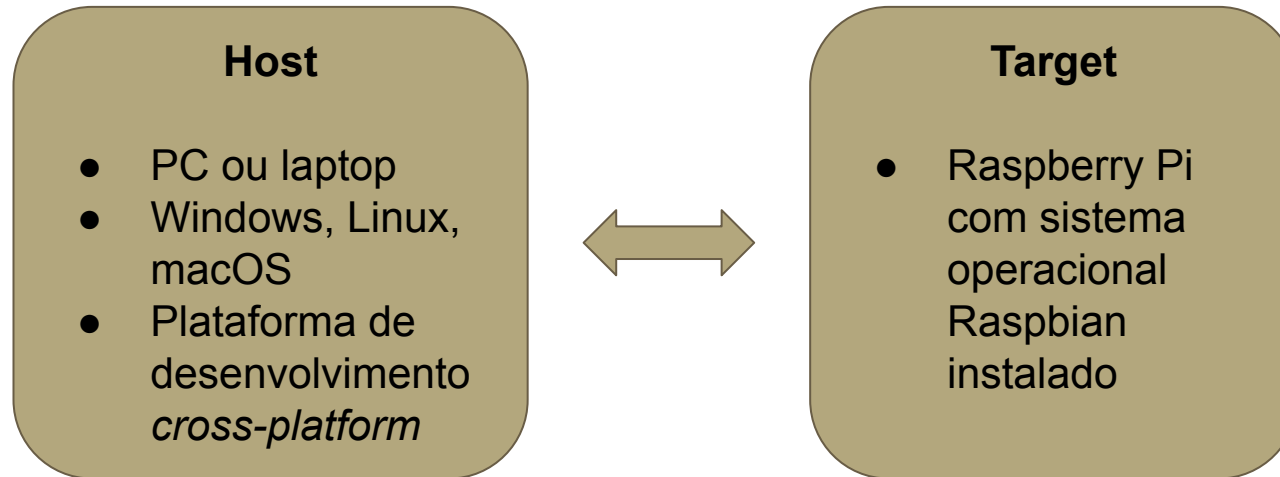
Comunicação via porta USB

- Confira se o seu modelo permite acesso remoto via porta USB
- Siga [estas instruções](#) ou [estas instruções](#)

Comunicação via porta serial

- Compre o [cabo de conexão serial](#)
- Siga [estas instruções](#)

Cenário 2: *host* + interface de comunicação



Comunicação via cartão SD

- Através do seu *host*, faça as mudanças no cartão SD (compilação de código etc.)
- Reinicie o RPi com o cartão atualizado
- Repita esses passos até terminar o projeto

Cross-compilation

- No cenário 2 (*host* + interface de comunicação), é possível que o *host* e o *target* tenham CPUs de diferentes arquiteturas
 - P. ex., PCs e laptops (Intel) e Raspberry Pi (ARM)
- O código compilado no *host* não funcionará no *target*, pois as instruções em Assembly são diferentes
- O *cross-compiler* permite compilar código para o *target* no *host*
- A RPi Foundation fornece gratuitamente um *cross-compiler*
- Depois de compilar seu código no *host*, é possível transferir o executável para o *target* usando o comando `scp`

Cross-compilation

- No cenário 2 (*host* + interface de comunicação), é possível que o *host* e o *target* tenham CPUs de diferentes arquiteturas
 - P. ex., PCs e laptops (Intel) e Raspberry Pi (ARM)

```
$ scp <caminho local> <usuario>@<ip>:<caminho remoto>
```

p.ex.

```
$ scp codigo.out aluno@192.168.7.2:/home/aluno
```

- ARM Foundation fornece gratuitamente um cross-compiler
- Depois de compilar seu código no *host*, é possível transferir o executável para o *target* usando o comando `scp`

Controle de versão usando o `git`

- Trabalhar com código-fonte apenas localmente pode ser arriscado
 - Problemas com sistemas operacionais: atualizações com bugs, versões incompatíveis
 - Problemas com memória: HD, SSD
 - Outros problemas com hardware: fontes de alimentação, telas quebradas
- Uma solução simples é utilizar algum sistema de sincronismo de pastas: Dropbox, Google Drive, OneDrive etc.
 - Ferramentas típicas para escritório, mas insuficientes para desenvolvimento de software
- Uma solução amplamente utilizada é o `git`

Controle de versão usando o `git`

- Instale o `git` no *host*:

```
$ apt-get install git
```

- Crie um repositório no [GitHub](#), no [GitLab](#), no [Bitbucket](#) ou no seu sistema de preferência

- Baixe seu repositório no seu *host*:

```
$ git clone usuário@servidor:/caminho/para/o/repositório
```

- Será criada no seu *host* uma pasta com o nome do repositório

Controle de versão usando o `git`

- Acrescente arquivos de acordo com a necessidade do seu projeto
 - Código-fonte em C e C++
 - Scripts
 - Documentação (abuse do Markdown)
 - Sub-pastas
- O `git` não atualiza automaticamente. Para atualizar o repositório com as mudanças, vá para a raiz do repositório e digite

```
$ git add *  
$ git commit -m "Comentários das alterações"  
$ git push origin master
```
- No seu *target*, copie o repositório atualizado digitando

```
$ git clone usuário@servidor:/caminho/para/o/repositório
```

Controle de versão usando o `git`

- Mesmo que você não esteja usando um *host* separado (cenário 1), utilize o `git` para evitar perdas no projeto
 - Se o repositório estiver atualizado, é possível baixa-lo novamente
 - É possível retomar o repositório a partir de uma versão anterior, tomando por base os comentários das alterações
 - Além disso, é possível adicionar rótulos (*tags*) para indicar *releases* de *software*
- O `git` permite o uso de ramificações no projeto (*branches*), para que você teste variações e alternativas no seu projeto antes de efetiva-las

