

Sistemas Operacionais Embarcados

Plano de Ensino

Plano de Ensino

- Descrição geral
- Formato das aulas
- Controle de presenças
- Critérios de avaliação
- Ementa
- Programa
- Bibliografia

Descrição geral

- Disciplina obrigatória ao curso de Engenharia Eletrônica/FGA, sobre o desenvolvimento de sistema embarcados utilizando sistemas operacionais.
- Pré-requisitos:
 - ELETRÔNICA EMBARCADA FGA0096 ou
 - MICROPROCESSADORES E MICROCONTROLADORES FGA0182 ou
 - FUNDAMENTOS DE SISTEMAS OPERACIONAIS FGA0170
- Professor:
 - Diogo Caetano Garcia / diogogarcia@unb.br / Eng. Eletrônica

Formato das aulas

- O curso consistirá em aulas síncronas via video-conferência na plataforma Microsoft Teams, nas segundas, quartas e sextas, sempre das 14:00 às 15:50.
- As aulas síncronas serão gravadas e disponibilizadas para acompanhamento assíncrono também na plataforma Microsoft Teams.
- Todo o conteúdo, listas de exercícios, provas e entrega de trabalhos estarão disponíveis via página no Moodle Aprender 3.
- O aluno pode tirar dúvidas via fórum de dúvidas no Moodle da disciplina, ou pode agendar por e-mail uma reunião via video-conferência.

Controle de presenças

- A presença dos alunos será conferida via lista de participantes nas video-conferências pela plataforma Microsoft Teams.
- **Favor conferir seu nome no Microsoft Teams, para evitar erros nas listas de presença.**
- Alunos que não tiverem condições de acompanhar as aulas sincronamente deverão assistir às aulas gravadas e indicar que o fizeram pela plataforma Teams.

Critérios de avaliação

- A avaliação na disciplina é dividida da seguinte forma:
 - Dois testes, cada um valendo 20% da nota final;
 - Projeto da disciplina, valendo 30% da nota final;
 - 4 pontos de controle do projeto da disciplina, cada um valendo 5% da nota final;
 - Respostas dos questionários das aulas no Moodle, valendo 10% da nota final.

Critérios de avaliação

Fevereiro							Março							Abril							Maio						
D	S	T	Q	Q	S	S	D	S	T	Q	Q	S	S	D	S	T	Q	Q	S	S	D	S	T	Q	Q	S	S
	A1	2	A2	4	A3	6		A10	2	A11	4	A12	6					1	2	3							1
7	A4	9	A5	11	A6	13	7	A13	9	A14	11	T1	13	4	A22	6	A23	8	T2	10	2	PC4	4	A31	6	A32	8
14	15	16	17	18	A7	20	14	A15	16	A16	18	A17	20	11	A24	13	A25	15	A26	17	9	A33	11	A34	13	PRJ	15
21	A8	23	A9	25	PC1	27	21	A18	23	A19	25	PC2	27	18	A27	20	21	22	PC3	24	16	A35	18	A36	20	A37	22
28							28	A20	30	A21				25	A28	27	A29	29	A30		23	24	25	26	27	28	29
																					30	31					
	Aulas teóricas							Testes							Feriados												
	Pontos de controle							Entrega do projeto							Férias												

Critérios de avaliação

- Os alunos formarão duplas para montar um projeto final de maior dificuldade, cobrindo os tópicos vistos em sala de aula. Os projetos serão propostos pelos alunos, e será apresentado um protótipo em funcionamento e o relatório do mesmo, na forma de relatório científico com formatação IEEE, contendo os seguintes tópicos:
 - Resumo (1 ponto) : Apresentar o projeto de forma geral e em poucas palavras.
 - Introdução (1 ponto) : Descrição do problema a ser resolvido, revisão bibliográfica do estado-da-arte do assunto.
 - Desenvolvimento (5 pontos) : Solução, com justificativa baseada em fundamentos teóricos. O desenvolvimento deverá conter:
 - Descrição do hardware (2 pontos), incluindo a BOM (bill of materials) e a montagem (diagrama de blocos, esquemático, descrição textual etc.).
 - Descrição do software (3 pontos), apresentando e justificando o algoritmo desenvolvido. Esta seção do relatório NÃO CONSISTE em simplesmente replicar o código, e sim em explicar como ele funciona, com base em fluxogramas, pseudo-códigos etc. O código deverá ser apresentado como um apêndice do relatório.
 - Resultados (2 pontos): Explicar os experimentos definidos para validar o projeto proposto, seguido de análise crítica dos resultados esperados e obtidos. Em caso de divergências, apontar as possíveis causas.
 - Conclusão (1 ponto): Retomar sucintamente os principais pontos do relatório: descrição do problema, solução utilizada e resultados obtidos.

Crêterios de avaliação

- Os pontos de controle são prévias do projeto final. Cada dia de atraso na apresentação dos pontos de controle acarreta na perda de 0,5 ponto da nota do mesmo. São esperados os seguintes resultados para cada ponto de controle:
 - PC1: proposta do projeto (justificativa, objetivos, requisitos, benefícios, revisão bibliográfica).
 - PC2: protótipo funcional do projeto, utilizando as ferramentas mais básicas da placa de desenvolvimento, bibliotecas prontas etc.
 - PC3: refinamento do protótipo, acrescentando recursos básicos de sistema (múltiplos processos e threads, pipes, sinais, semáforos, MUTEX etc.).
 - PC4: refinamento do protótipo, acrescentando recursos de Linux em tempo real.

Critérios de avaliação

- Todos os relatórios dos pontos de controle serão entregues via Moodle. Em caso de cópias (integrais ou parciais), os relatórios ficarão com nota ZERO. Os diferentes templates com formatação IEEE estão disponíveis em:
 - [Word](#)
 - [Unix LaTeX](#)
 - [Windows LaTeX](#)

Ementa

- Introdução aos sistemas embarcados
- Introdução aos sistemas operacionais Linux
- Recursos do sistema operacional
- Desenvolvimento para sistemas embarcados
- Subsistema de I/Os.
- Introdução ao RTOS
- Introdução aos LKM e aos device drivers

Programa

- Introdução aos sistemas embarcados
- Introdução aos sistemas operacionais Linux
 - Obtendo informações do sistema
 - Principais comandos
 - Estrutura de diretórios
 - Instalação padrão de programas

Programa

- Recursos do sistema operacional
 - Processos, sinais e threads
 - Comunicação e sincronismo entre processos
 - Programação para redes (sockets)
 - Tarefas
 - Alarmes
 - MUTEX
 - Semáforos
 - Variáveis condicionais
 - Fila de mensagens

Programa

- Desenvolvimento para sistemas embarcados
 - Conceito de cross-platform
 - Componentes e suas funções (host, target, interface de comunicação, etc)
 - Processo de geração de imagens
 - Utilização de makefiles
 - Inicialização em Sistemas Embarcados

Programa

- Desenvolvimento para sistemas embarcados
 - Ferramentas para o Target System
 - Transferência de imagens
 - Cenários de boot do target
 - Seqüência de inicialização do target

Programa

- Subsistema de I/Os.
 - Conceito básico de I/Os
 - O subsistema de I/Os
 - Modo de transferência serial e em blocos
 - Funções de um subsistema de I/O
- Introdução ao RTOS
 - Características dos sistemas RT
 - Conceitos de Hard Real-Time e Soft Real-Time
 - Conceito de latência e Jitter
 - Introdução ao framework Xenomai

Programa

- Introdução aos LKM e aos device drivers
 - Desenvolvimento de um módulo do kernel
 - Comandos do modutils
 - Conceitos básicos sobre device driver
 - Estrutura de um device driver
 - Funções de um device driver
 - Instalação e carregamento de um device driver

Bibliografia

Básica

1. Doug Abbott, Embedded Technology: Linux for Embedded and Real-Time Applications, 2nd Ed., Newnes, USA, 2006.
2. Mark Mitchell, Jeffrey Oldham e Alex Samuel, Advanced Linux Programming, New Riders, USA, 2001.
3. Christopher Hallinan, Embedded Linux Primer: A Practical Real-World Approach, Prentice Hall, USA, 2006.
4. Qing Li e Caroline Yao, Real-Time Concepts for Embedded Systems, CMP, USA, 2003.

Bibliografia

Complementar

5. Rajaram Regupathy, Bootstrap Yourself with Linux-USB Stack : Design, Develop, Debug, and Validate Embedded USB, Course Technology, USA, 2011.
6. Daniel Bovet e Marco Cesati, Understanding the Linux Kernel, 3rd Ed., O'Reilly, USA, 2005.
7. Jonathan Corbet, Alessandro Rubini e Greg Kroah-Hartman, Linux Device Drivers, 3rd Ed., O'Reilly, USA, 2005.
8. Karim Yaghmour, Jon Masters e Gilad Ben-Yossef, Building Embedded Linux Systems, 3rd Ed., O'Reilly, USA, 2003.