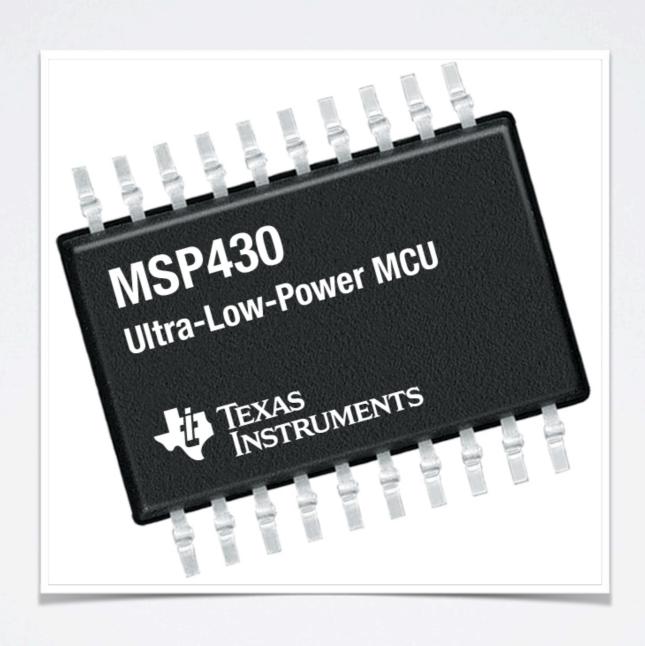
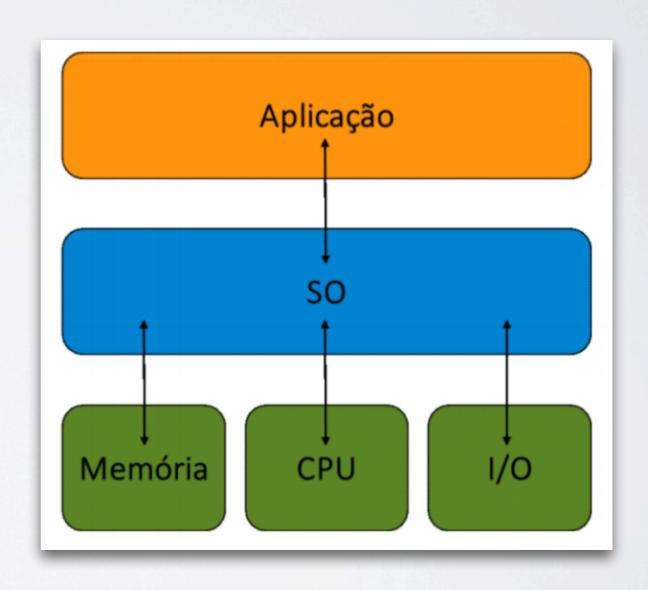
MICROPROCESSADORES E MICROCONTROLADORES

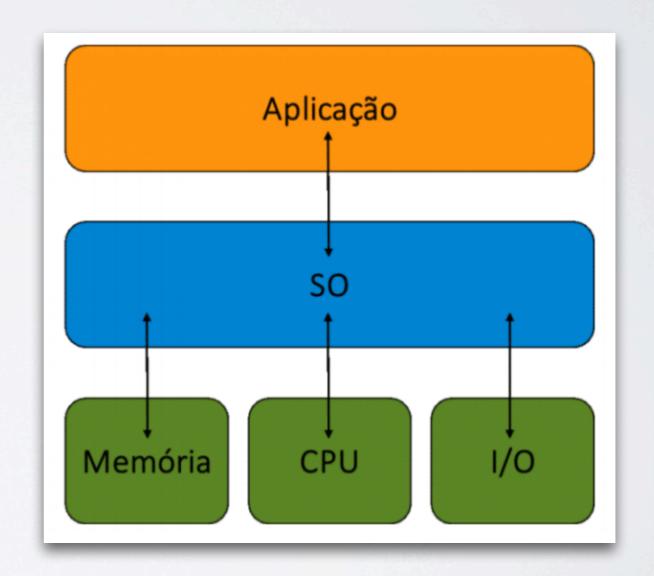


Software de gerenciamento dos recursos do sistema:



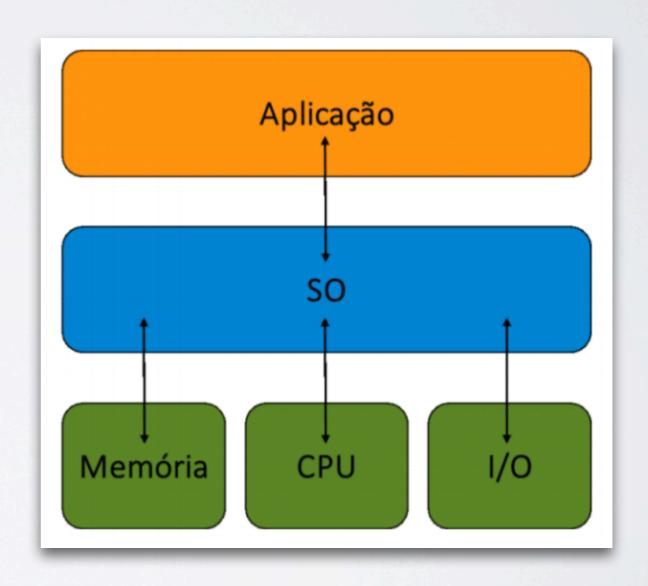
Software de gerenciamento dos recursos do sistema:

 Uso da CPU pelos diversos programas



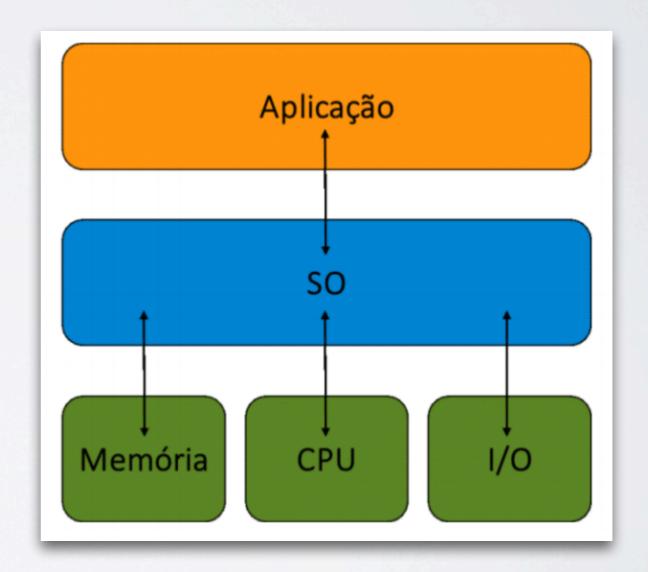
Software de gerenciamento dos recursos do sistema:

- Uso da CPU pelos diversos programas
- Memória para os programas e arquivos



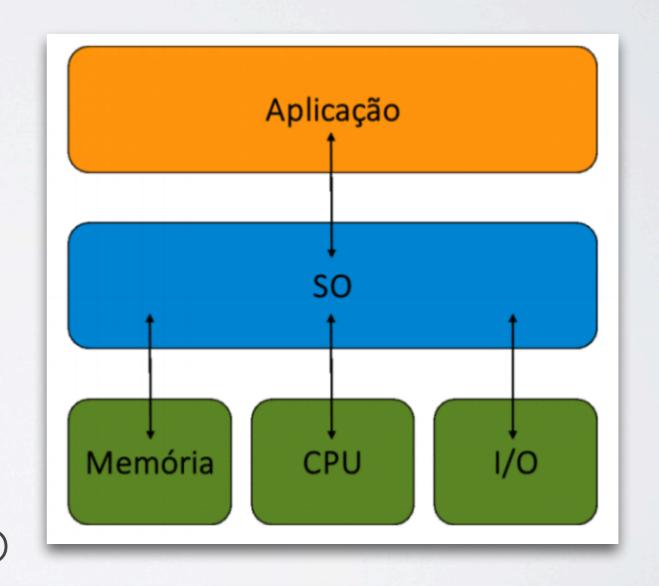
Software de gerenciamento dos recursos do sistema:

- Uso da CPU pelos diversos programas
- Memória para os programas e arquivos
- Entradas e saídas digitais



Software de gerenciamento dos recursos do sistema:

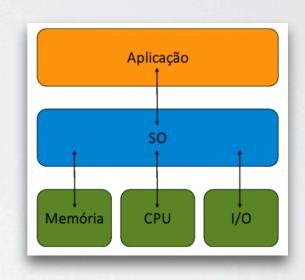
- Interfaces gráficas
- Drivers de dispositivos
- Sistemas de arquivos
- Engines de processamento 3D



• Etc.

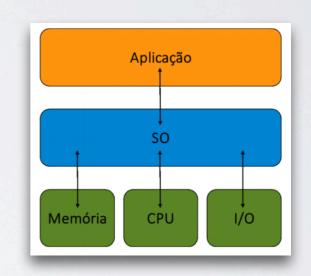
Em sistemas embarcados, temos muitas restrições de memória, CPU e I/O:

- Tempo de execução
- · Tamanho da memória usada
- Tamanho do código
- Consumo de energia
- Etc.



Em sistemas embarcados, temos muitas restrições de memória, CPU e I/O:

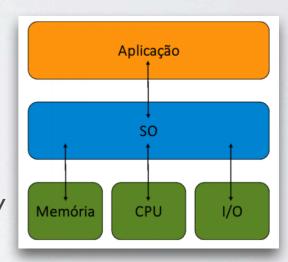
Utilizando microcontroladores como o MSP430:



- CPU de 16MHz
- RAM de poucos kilobytes
- Dezenas de pinos de I/O

Em sistemas embarcados, temos muitas restrições de memória, CPU e I/O:

Utilizando systems on-chip como o Raspberry Pi:



- CPU de 700-1400 MHz
- · RAM de IGB
- 28-40 pinos de I/O

RTOS (real-time operating system)

Sistemas operacionais simples que permitem o controle do tempo das aplicações executadas.

Alguns exemplos:

Sistema Operacional	Consumo de Flash (mínimo)	Consumo de RAM (mínimo)
VxWorks ♂	> 75.000	-
FreeRTOS 2	> 6.000	> 800
uC/OS ₫	> 5.000	-
uOS 🗗	> 2.000	> 200
BRTOS 🗗	> 2.000	~ 100

Hard real-time

- Fortemente baseado em deadlines
- Tolerância "zero" a atrasos
- · Não cumprimento de deadlines implica em falhas catastróficas
- Tempo de resposta é determinístico inclusive sob condição de sobrecarga

Hard real-time

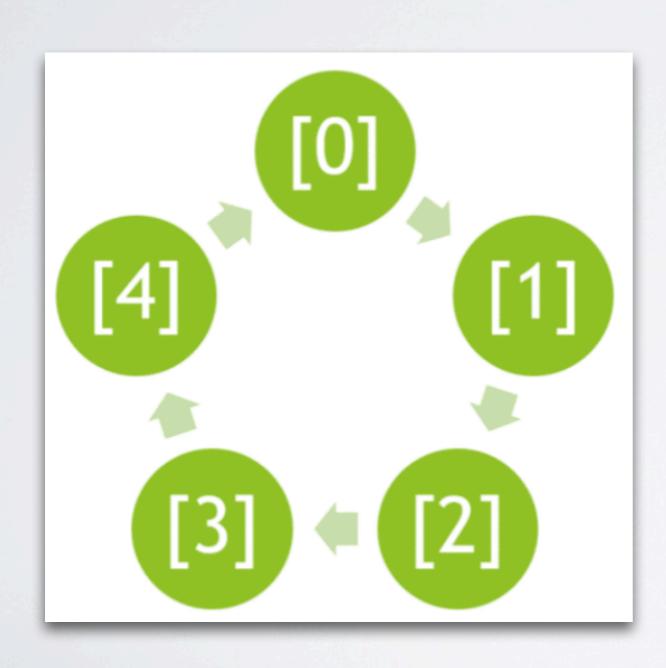
- Controlador de motor (robôs, esteiras)
- Sistemas automotivos (freio ABS, airbag)
- Sistemas aeronáuticos (controle de altitude, medição de velocidade)
- Marcapasso

Soft real-time

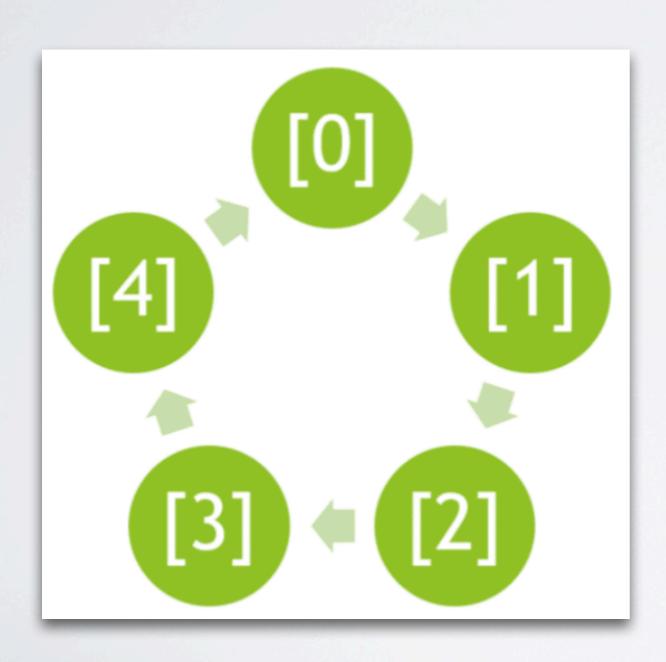
- Também baseados em deadlines
- · Apresentam certa tolerância a atrasos
- O não-cumprimento de deadlines não implica em falhas catastróficas
- · Desempenho é degradado sob condição de sobrecarga

Soft real-time

- Tela do celular/tablet
- Sistemas de entretenimento (CD, DVD, smart TV)
- TV digital



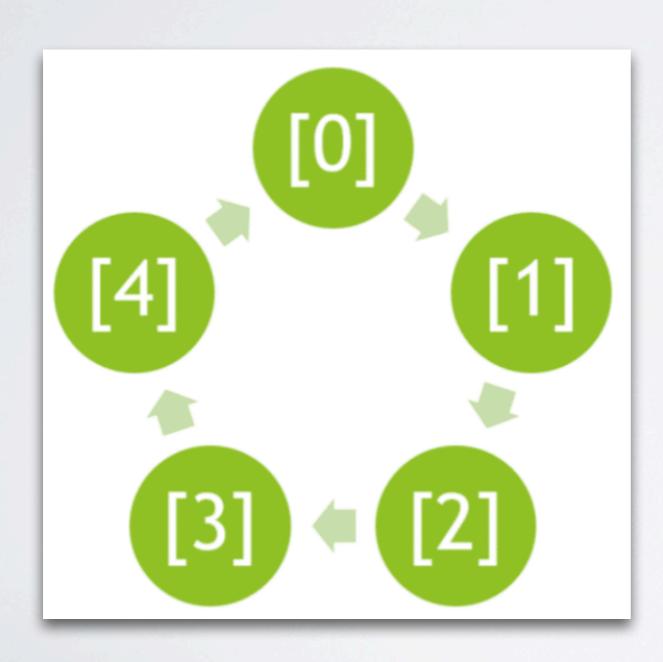
Multitasking é na verdade o compartilhamento da CPU por uma série de aplicações



Multitasking é na verdade o compartilhamento da CPU por uma série de aplicações

Possíveis critérios:

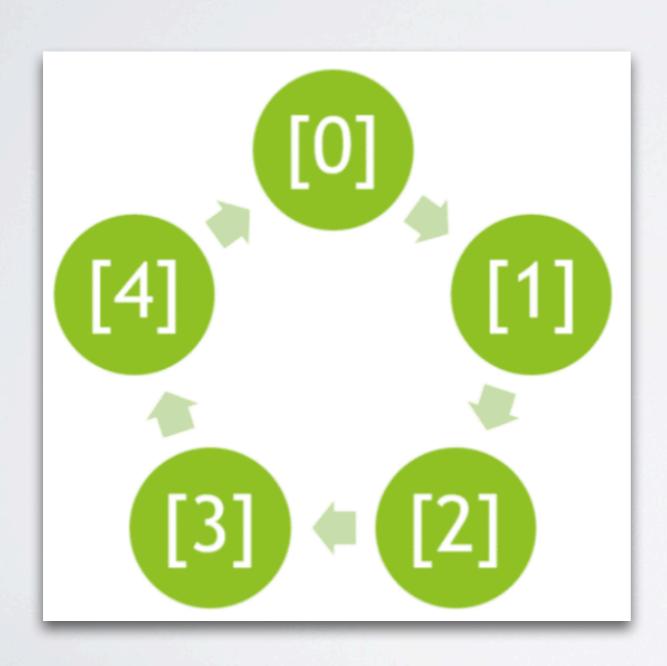
Prioridade



Multitasking é na verdade o compartilhamento da CPU por uma série de aplicações

Possíveis critérios:

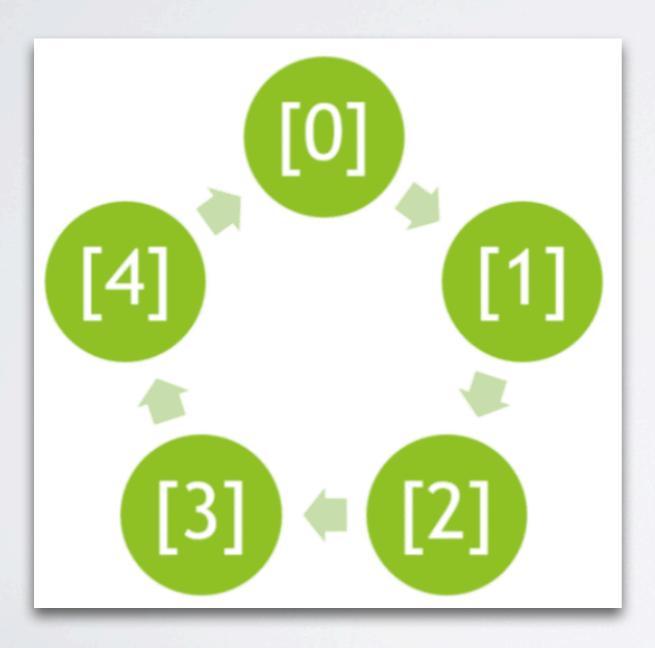
- Prioridade
- Criticidade



Multitasking é na verdade o compartilhamento da CPU por uma série de aplicações

Possíveis critérios:

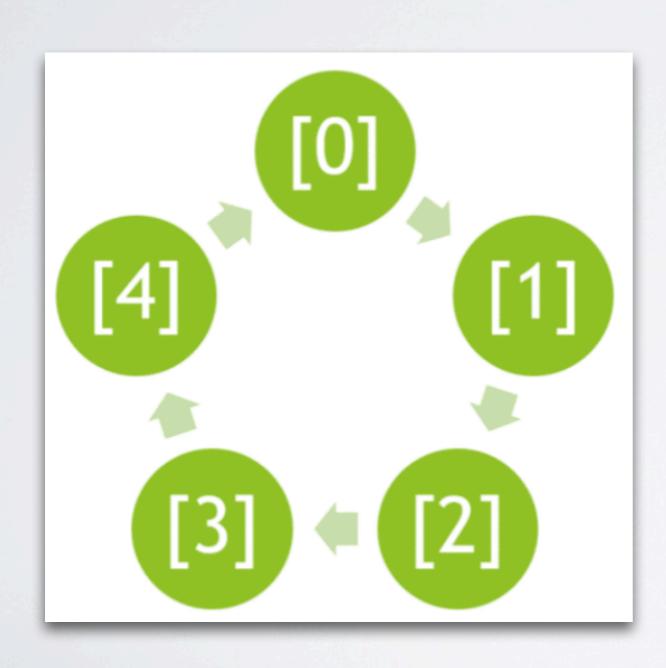
- Prioridade
- Criticidade
- Sequência



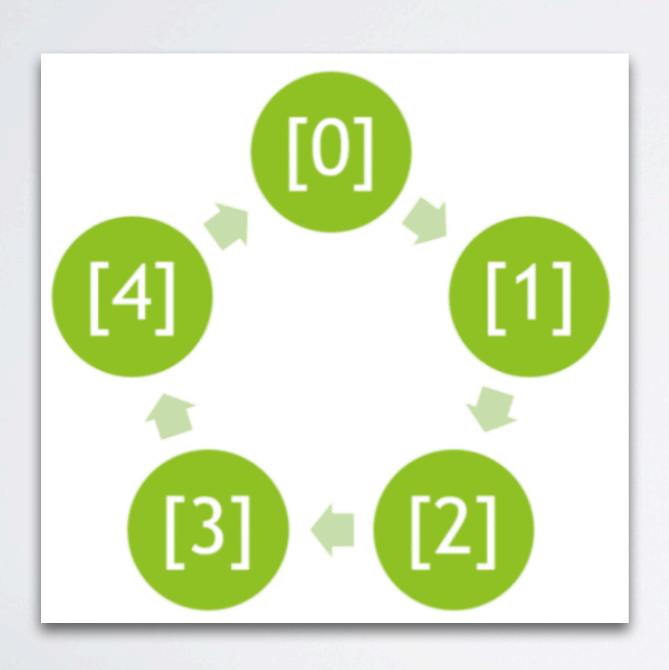
Multitasking é na verdade o compartilhamento da CPU por uma série de aplicações

Possíveis critérios:

- Prioridade
- Criticidade
- Sequência
- Tempo



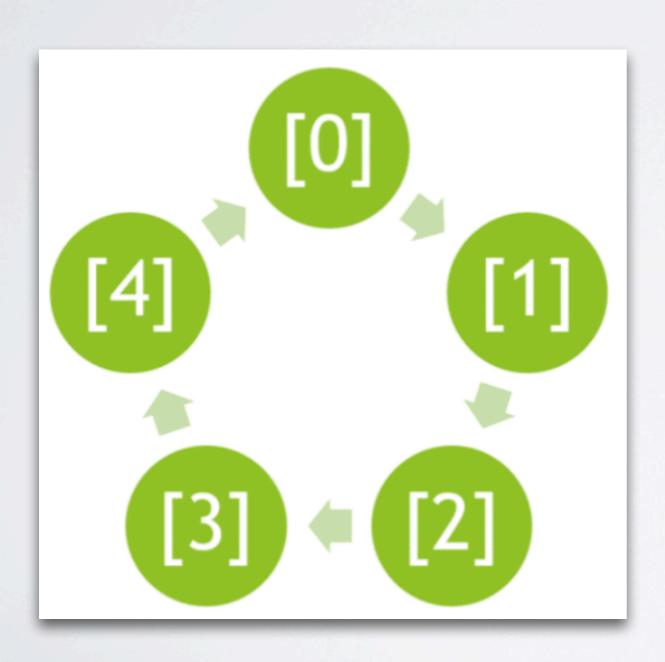
O agendamento das tarefas é feita pelo kernel do sistema operacional.



O agendamento das tarefas é feita pelo kernel do sistema operacional.

Tipos de kernel:

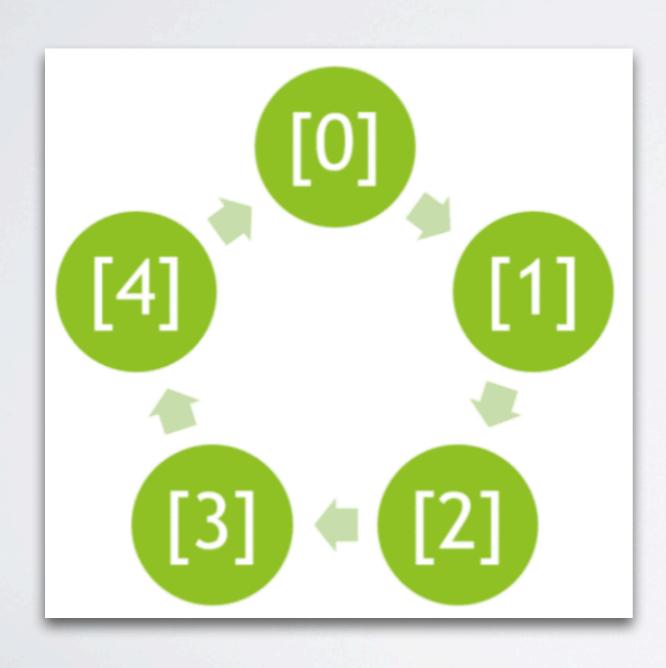
 Cooperativo - cada atividade é executada do começo ao fim; uma nova atividade só começa quando outra termina



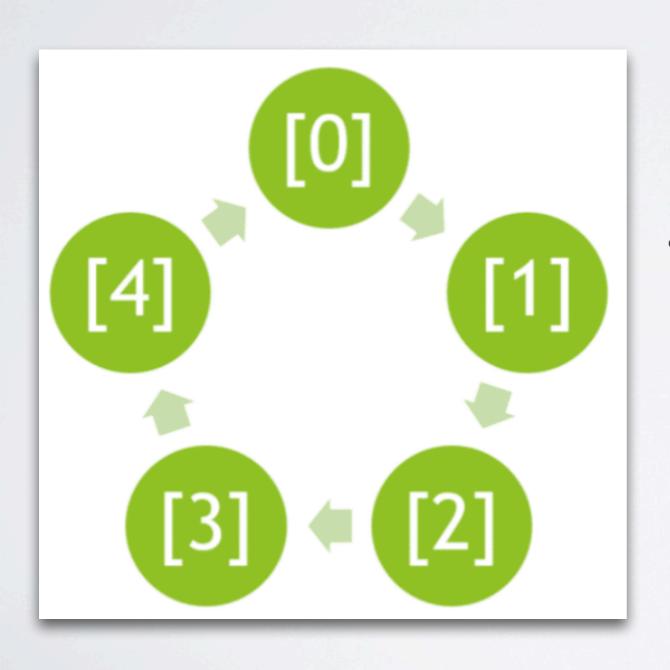
O agendamento das tarefas é feita pelo kernel do sistema operacional.

Tipos de kernel:

 Preemptivo - atividades podem ser pausadas para que outra atividade seja executada

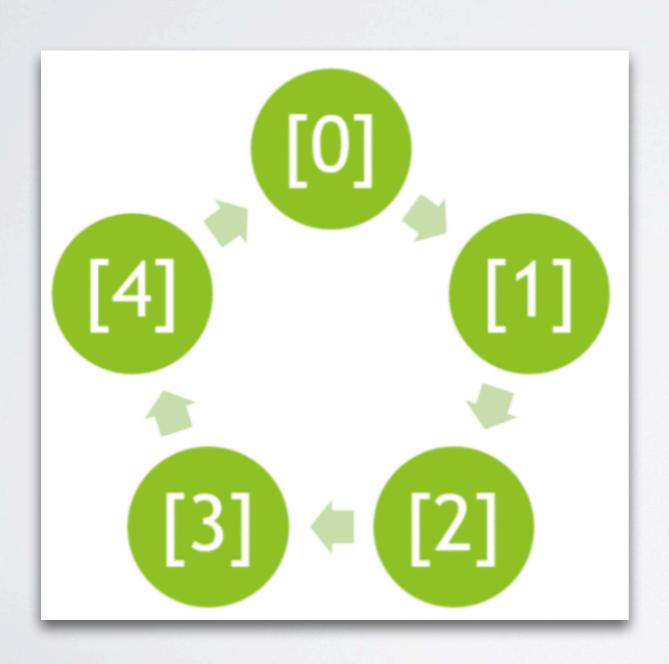


O kernel cooperativo é uma evolução das máquinas de estado tradicionais



O kernel cooperativo é uma evolução das máquinas de estado tradicionais

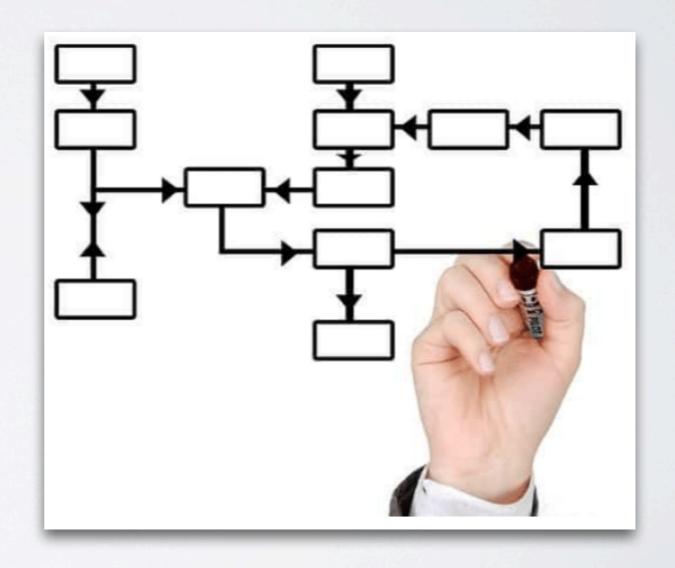
 Para atualizar uma máquina de estados com estados fixos, é preciso analiza-la novamente, gerando um novo projeto e uma nova implementação (reescrever, recompilar e regravar o código do dispositivo)



O kernel cooperativo é uma evolução das máquinas de estado tradicionais

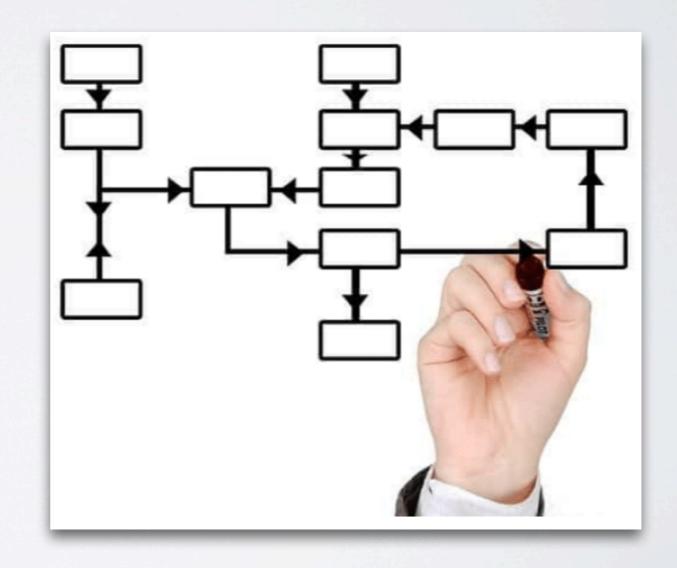
• Um kernel cooperativo remove essa limitação, permitindo que as tarefas possam ser criadas ou removidas com o sistema em funcionamento

Processos e threads são unidades de código executável que pode ser gerenciada de modo independente pelo kernel



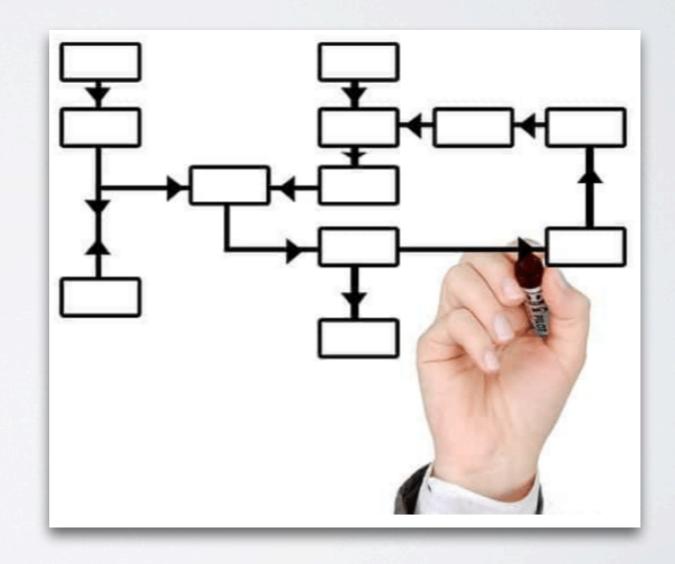
Processos e threads são unidades de código executável que pode ser gerenciada de modo independente pelo kernel

A principal diferença entre processos e threads é o compartilhamento de memória



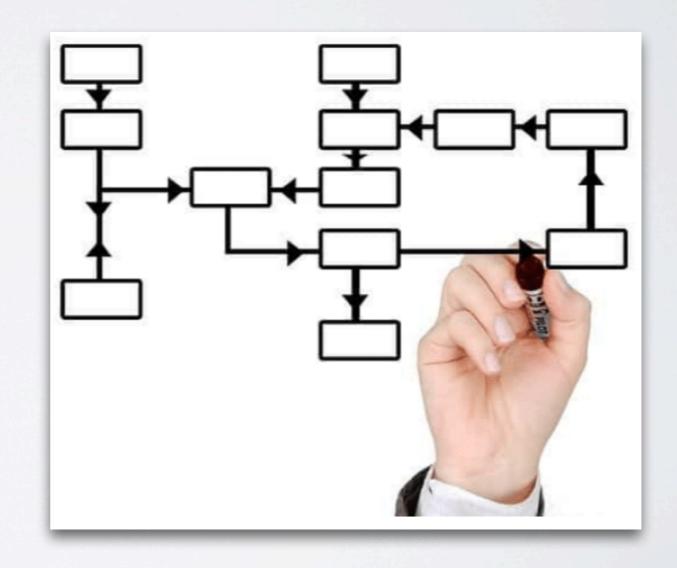
Processos e threads são unidades de código executável que pode ser gerenciada de modo independente pelo kernel

 Dois processos só conseguem se comunicar com sistemas dedicados de passagem de mensagens pois as memórias que ocupam são isoladas

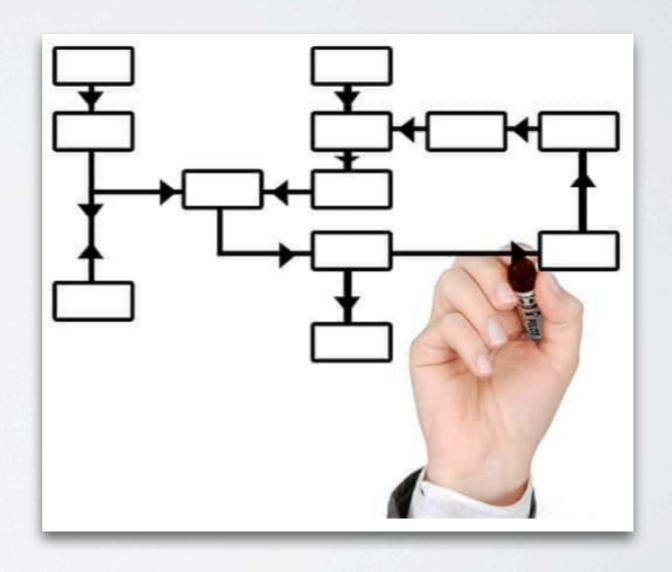


Processos e threads são unidades de código executável que pode ser gerenciada de modo independente pelo kernel

• Threads compartilham a região de memória que se encontram.



Em sistemas operacionais voltados para microcontroladores mais simples, principalmente aqueles que não possuem MMU, pode não ser possível implementar um processo, de modo que todas as atividades são por definição threads



Para evitar confusões é comum utilizar a nomenclatura task para definir uma aplicação/trecho de código executável por um sistema operacional embarcado

