



INSTITUTO POLITECNICO NACIONAL UNIDAD PROFESIONAL INTERDICIPLINARIA EN INGENIERÍA Y TECNOLOGÍAS AVANZADAS

SISTEMAS OPERATIVOS EN TIEMPO REAL PROFESOR: MAZA CASAS LAMBERTO

INSTALACIÓN DEL SISTEMA OPERATIVO MARTE OS Y EJECUCIÓN DE UNA ALARMA SOBRE ESTE SISTEMA

JOSÉ ALBERTO RODRÍGUEZ GARCÍA

3MV11

NOVIEMBRE 2019

PRELIMINARES

Antes de comenzar con la instalación del sistema operativo, es necesario contar con una distribución de Linux. Para este trabajo utilizamos el sistema UBUNTU, disponible en https://ubuntu.com/download/desktop y que corrió como máquina virtual en el software Virtual Box de Oracle, disponible en https://www.virtualbox.org/wiki/Downloads.

Una vez que se tiene la máquina virtual en funcionamiento, se puede proceder con la instalación del sistema Marte OS.

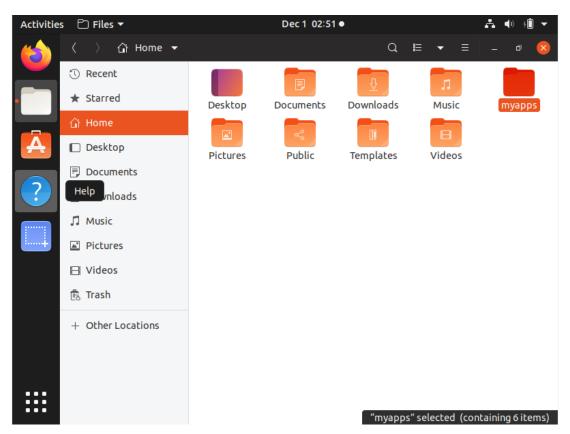
Como paso cero, es necesario descargar dos archivos, el compilador GNAT y los archivos de instalación del sistema Marte OS. Los enlaces para descargarlos se muestran a continuación.

http://mirrors.cdn.adacore.com/art/5739cefdc7a447658e0b016b

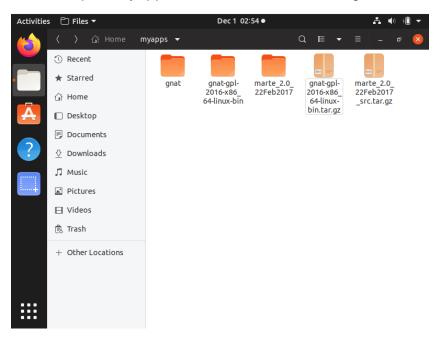
https://marte.unican.es/marte/marte_2.0_22Feb2017_src.tar.gz

INSTALACIÓN DE MARTE OS

En primer lugar debemos crear una carpeta llamada myapps en el directorio home como se muestra a continuación.



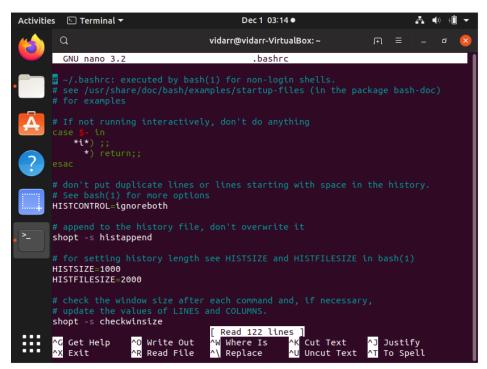
Posteriormente, se deben copiar los ficheros del compilador GNAT y del sistema operativo descargados en la sección *preliminares* a la carpeta recién creada. Después de copiarlos se descomprimen, y adicionalmente se crea una carpeta llamada "gnat". La carpeta *myapps* se deberá ver como la siguiente imagen.



Con esto listo, estamos preparados para comenzar la instalación. Accedemos a la carpeta *gnat-gpl-2016-x86-64-linux-bin* y abrimos una terminal desde ahí. Una vez en la terminal, debemos instalar dos paquetes para el correcto desarrollo de la instalación, para ello, ingresamos el comando *sudo apt-get install libc6-dev- i386.* Ingresamos la contraseña del usuario y observaremos una pantalla como la siguiente que no indica que se instaló con éxito.

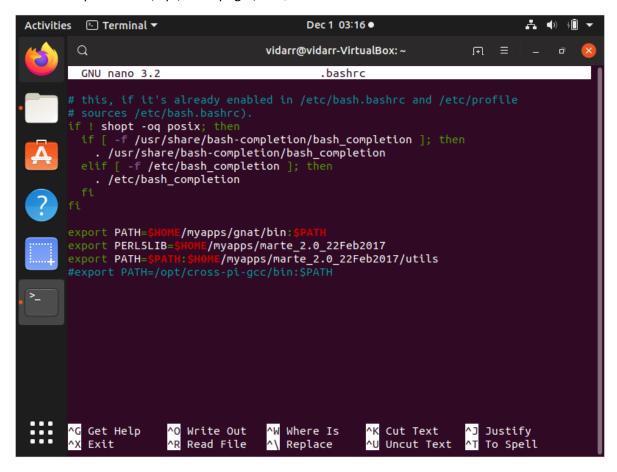
```
Nov 27 15:45 •
                  vidarr@vidarr-VirtualBox: \sim/myapps/gnat-gpl-2016-x86_64-linux-bin =
         Setting up libc6-i386 (2.29-Oubuntu2) ...
         Setting up libx32quadmath0 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
         Setting up lib32atomic1 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
Setting up libcc1-0:amd64 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
Setting up liblsan0:amd64 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
Setting up liblsan0:amd64 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
         Setting up libx32gcc1 (1:9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
         Setting up libtsan0:amd64 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
         Setting up libx32std++6 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
Setting up libx32atomic1 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
         Setting up libc6-dev-i386 (2.29-0ubuntu2)
         Setting up lib32itm1 (9.1.0-2ubuntu2~19.04)
         Setting up libx32ubsan1 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
         Setting up libx32itm1 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
         Setting up lib32gcc1 (1:9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
         Setting up libc6-dev-x32 (2.29-0ubuntu2) ...
Setting up lib32gomp1 (9.1.0-2ubuntu2~19.04)
         Setting up lib32stdc++6 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
Setting up lib32mpx2 (8.3.0-6ubuntu1) ...
         Setting up libx32asan5 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
Setting up lib32quadmath0 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
         Setting up lib32asan5 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
         Setting up lib32ubsan1 (9.1.0-2ubuntu2~19.04) ...
Setting up libx32gcc-8-dev (8.3.0-6ubuntu1) ...
Setting up lib32gcc-8-dev (8.3.0-6ubuntu1) ...
Setting up gcc-8-multilib (8.3.0-6ubuntu1) ...
         Setting up gcc-multilib (4:8.3.0-1ubuntu3)
         Processing triggers for libc-bin (2.29-Oubuntu2) ...
         vidarr@vidarr-VirtualBox:~/myapps/gnat-gpl-2016-x86_64-linux-bin$
```

Ahora es necesario realizar un preparativo más. Se ingresa el comando cd, con esto nos movemos al directorio raíz. Posteriormente se ingresa el comando *nano* .bashrc Se mostrará una pantalla como la que sigue:

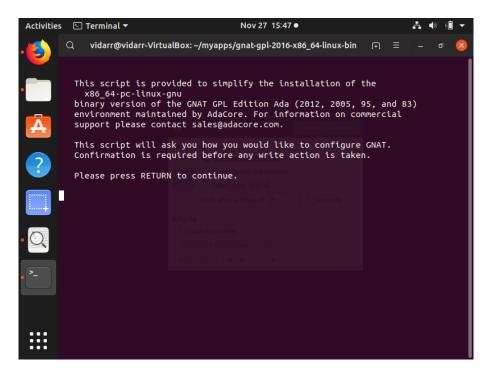


Nos desplazamos hasta el final del archivo y añadimos las siguientes líneas:

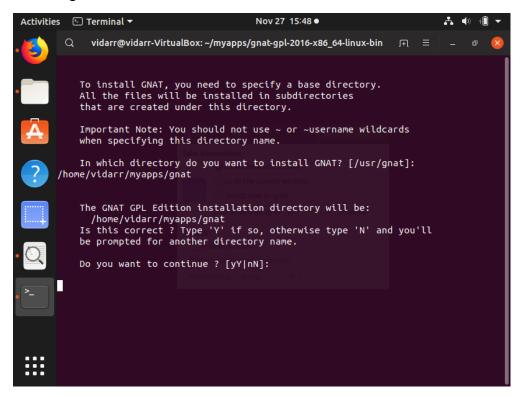
export PATH=\$HOME/myapps/gnat/bin:\$PATH
export PERL5LIB=\$HOME/myapps/marte_2.0_22Feb2017
export PATH=\$PATH:\$HOME/myapps/marte_2.0_22Feb2017/utils
#export PATH=/opt/cross-pi-gcc/bin:\$PATH



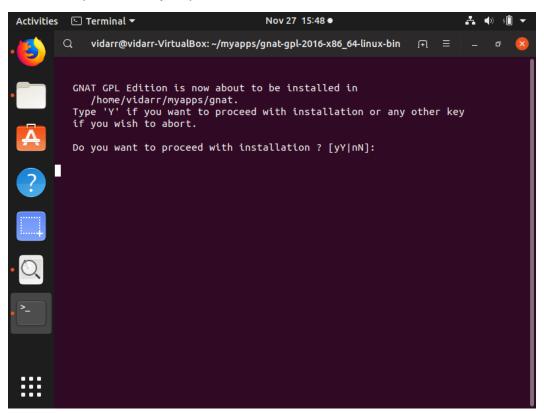
Una vez hecho esto, guardamos los cambios con la combinación de teclas Ctr+o y salimos con la combinación Ctr+x. Es necesario cerrar la terminal y volverla a abrir para que se guarden los cambios. Para abrir la terminal, se regresa a la carpeta de *gnat-gpl-2016-x86-64-linux-bin* y se abre la terminal de nuevo. Posteriormente escribimos el siguiente comando: ./doinstall. Al hacerlo, se desplegará la siguiente información en la terminal:



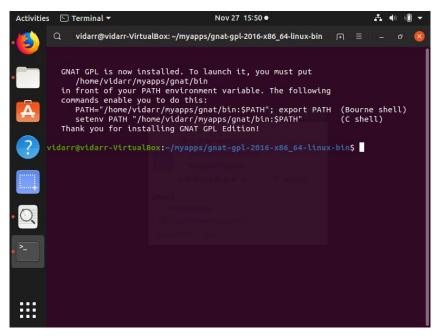
Al presionar enter como nos indica la pantalla, observaremos el siguiente texto en la terminal. Nos pedirá que ingresemos donde queremos instalar el compilador. Ingresamos la ruta de la carpeta que creamos dentro de myapps llamada gnat, como se observa en la imageny presionamos enter. Después de esto, deberíamos ver la siguiente información.



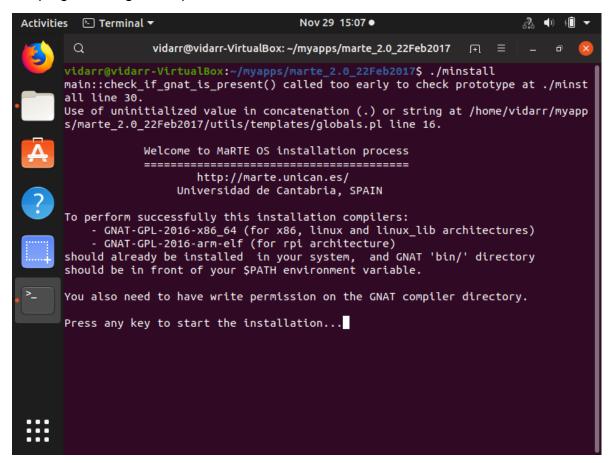
Escribimos "Y" y enter. Al hacerlo, se comenzará el proceso de instalación. Habrá una última pantalla que nos pide confirmar que queremos realizar la instalación. Confirmamos que así es, y el proceso comenzará.



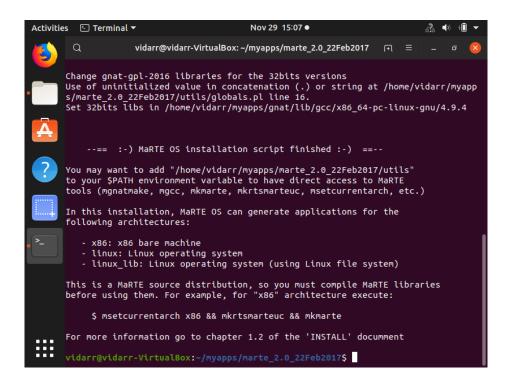
Este toma algunos minutos. Al finalizar la terminal indicará lo siguiente y de esta manera sabremos que la instalación fue correcta:



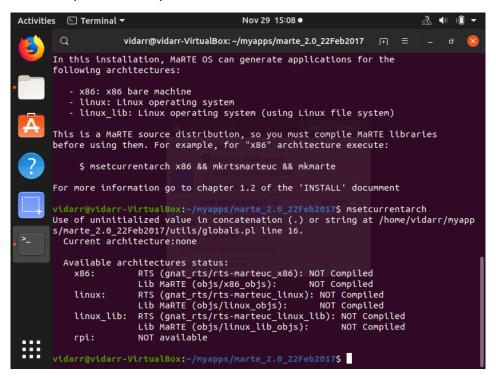
Ahora es momento de construir el sistema operativo. Es necesario acceder a la carpeta del compilador y abrir una terminal desde ahí o bien navegar desde la terminal mediante el comando cd. Una vez que la terminal está en este directorio, procedemos a instalar el sistema operativo ingresando el comando ./minstall. Se desplegará la siguiente pantalla.



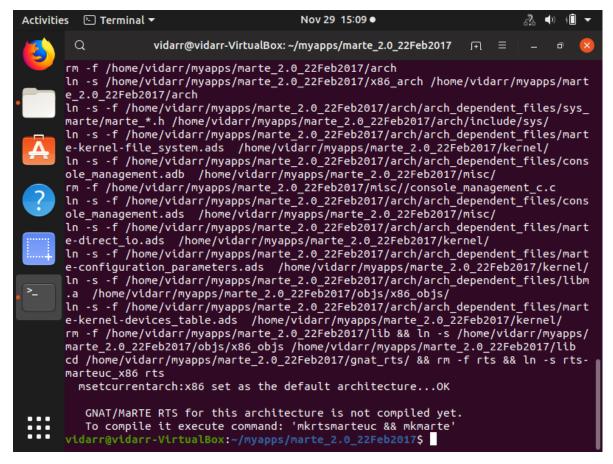
Como indica la terminal, presionamos cualquier tecla y el proceso de instalación comienza. Este es un proceso rápido. Al terminar, de despliega el siguiente mensaje.



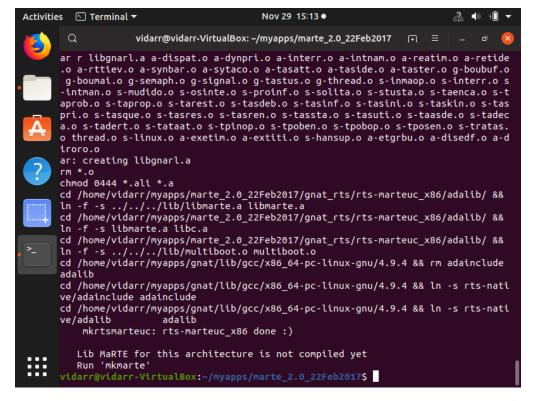
El siguiente paso es ejecutar el comando *msetcurrentarch x86-i386* Como se muestra en la siguiente imagen, al ejecutar sólo *msetcurrentarch* nos indica para que sistemas es posible compilar este sistema.



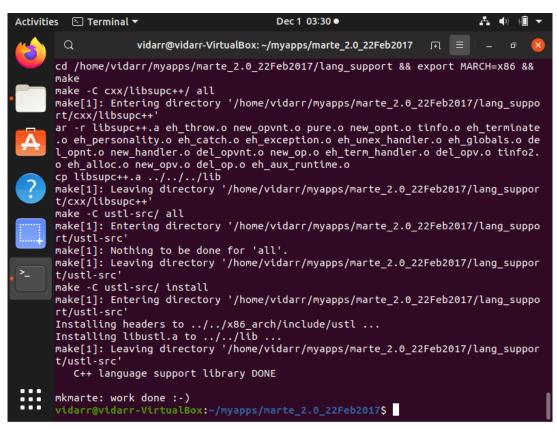
Al finalizar este proceso, nos desplegará la siguiente información.



Como indica la pantalla, hay que ejecutar dos comandos más: *mkrtsmarteuc* y *mkmarte*. Al ejecutar el primero, debemos visualizar la siguiente pantalla al finalizar.

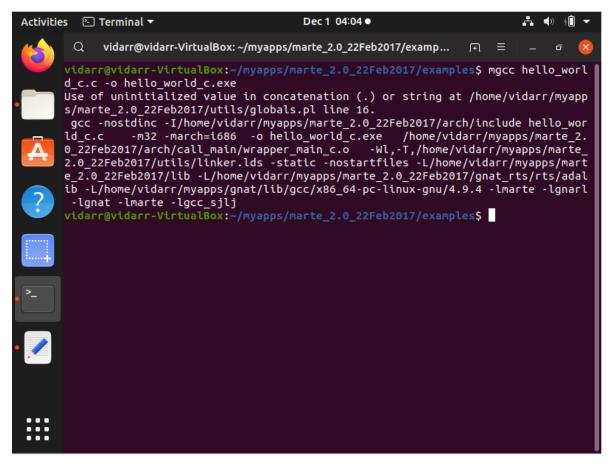


Después se ingresa mkmarte y al finalizar, se deberá visualizar la siguiente pantalla:

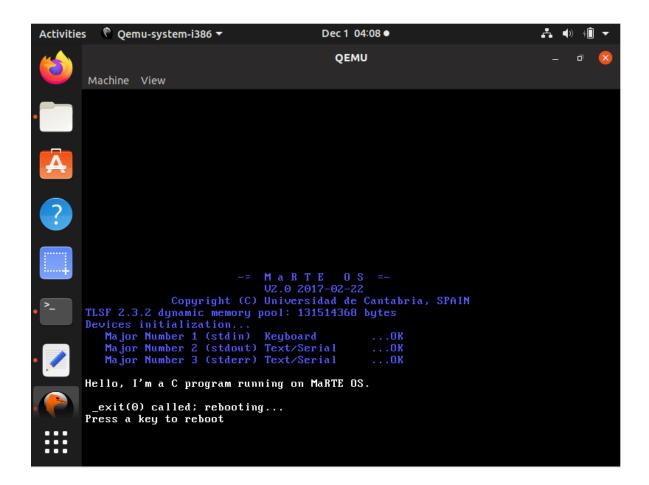


Y con este mensaje, se indica que el proceso de instalación y compilación de Marte Os ha terminado.

Para probar que se instaló correctamente, podemos usar un programa de prueba. Para ello, entramos a la carpeta *examples* mediante el comando *cd examples*. Una vez ahí, ejecutamos el comando *mgcc hello_world_c.c-o hello_world_c.exe*. Al hacerlo, se mostrará una pantalla como sigue:



Podemos simular este código mediante la herramienta qemu. Para hacerlo, primero debemos verificar que esté instalado este paquete, o bien directamente ingresar los siguientes comandos *sudo apt-get install qemu.* Posteriormente, ingresamos el comando *sudo apt-get install qemu-system-i386*. Una vez finalizados estos procesos, ejecutamos el siguiente comando: *qemu-system-i386-kernel hello_world_c.exe.* Con esto, se abrirá una nueva ventana y observaremos lo siguiente:

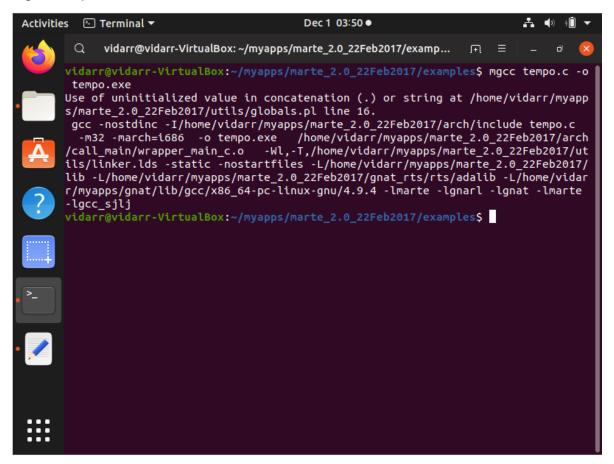


TEMPORIZADOR SOBRE MARTE OS

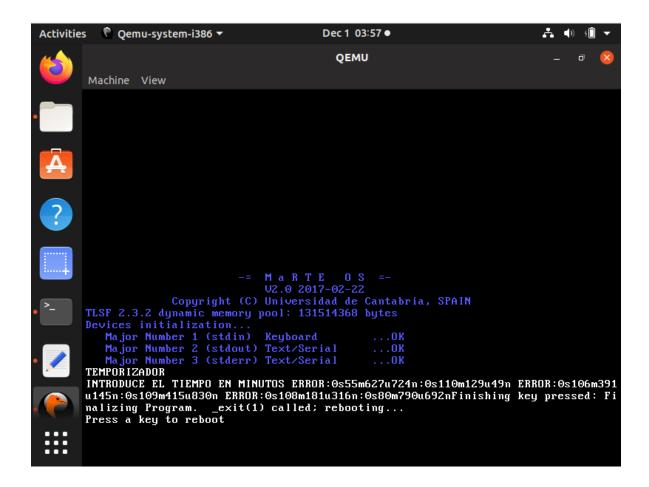
Una vez finalizado el proceso anterior, se puede continuar con la compilación de un programa orientado a Marte OS. El primer paso será acceder a la carpeta *examples*, que se encuentra dentro de la carpeta *marte_2.0_22Feb2017*. Dentro de este directorio vamos a crear el archivo que contendrá el código fuente de nuestro programa. Para hacerlo, abrimos una terminal e ingresamos el comando *nano tempo.c.* En este contexto, capturamos el siguiente código:

```
#include<stdio.h>
#include<time.h>//FUNCIONES DE TIEMPO
#include<unistd.h>//FUNCIONES PARA PAUSAR
int main()
{
       int min=0;//VARIABLE PARA MINUTOS
       int n=0;//VARIABLE PARA EL CONTEO
       int i=0;//VARIABLE AUXILIAR PARA DESPLIEGUE DE INFO
       printf("TEMPORIZADOR\n");//MENSAJE INICIAL
       printf("INTRODUCE EL TIEMPO EN MINUTOS");//INTERACCIÓN CON EL USUARIO
       scanf("%d",&min);
       while(n<=(60*min))//BUCLE DE CONTEO
              sleep(1);//PAUSA DE 1 SEGUNDO
              if(n%60==0)//CADA MINUTO
              {
                     i=n/60;//DESPLIEGA CUANTOS MINUTOS VAN
                     printf("%d MINUTOS\n",i);
              n=n+1;
       }
       printf("TERMINO EL TIEMPO, DESPIERTA!!!");//AL FINAL, MANDA UN MENSAJE AL USUARIO
       return 0;
]
```

Una vez capturado el código, guardamos los cambios y cerramos el documento. Al regresar a la terminal, ahora podemos realizar la compilación del código. Para ello, escribimos el siguiente comando *mgcc tempo.c –o tempo.exe.* Observaremos la siguiente pantalla:



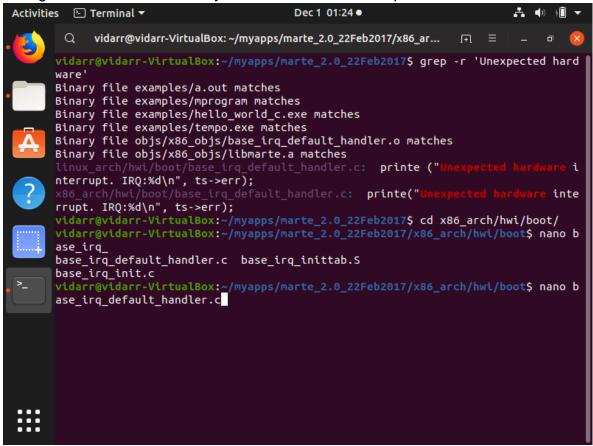
Con esto, sabremos que el programa se compilo exitosamente. Para simularlo, usaremos la herramienta qemu. Para asegurarnos de que está instalado, ingresamos el comando *sudo apt-get install qemu*. Posteriormente, ingresamos el comando *sudo apt-get install qemu-system-i386*. Con esto estamos preparados para simular el código. Para hacerlo, ingresamos la siguiente línea *qemu-system-i386* -*kernel tempo.exe* Al hacerlo, se abrirá una nueva ventana y veremos una pantalla como la siguiente:



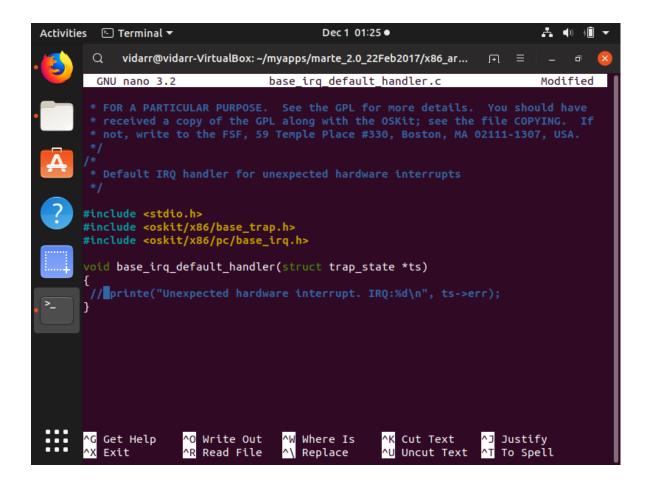
Los mensajes de error que se despliegan se deben a que el emulador qemu no contiene todas las variables y parámetros para simular el programa en Marte OS. Sin embargo, una vez que se ejecuta este programa estos mensajes no aparecen.

Si se desea correr este programa sobre hardware, el primer paso será modificar algunos archivos fuente de la instalación de marte OS, ya que de no hacerlo, aparecerá un mensaje de error al ejecutarlo. Para ello, usaremos el siguiente comando en la terminal: grep-r 'Unexpected hardware'. Se mostrará la siguiente información en pantalla, y como se muestra en la misma imagen, debemos

navegar hasta este directorio y abrir el archivo base_irq_default_handler.c.

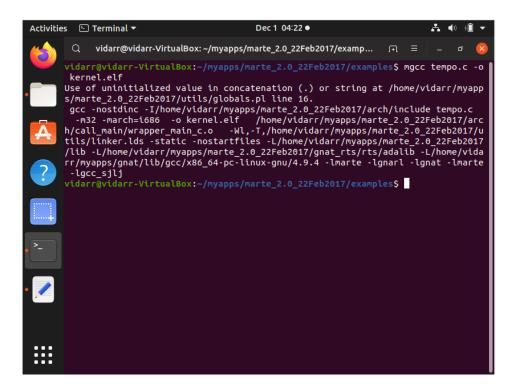


Al abrirlo, notaremos que su única función es desplegar un mensaje. Comentamos estas líneas como se muestra a continuación.

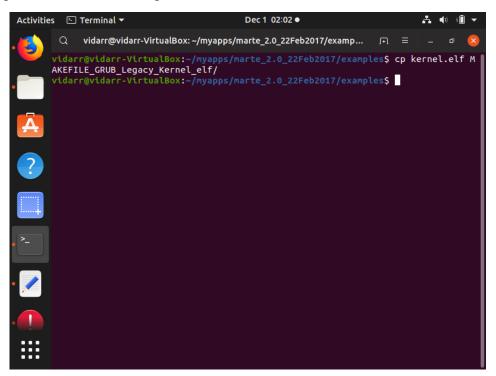


Guardamos los cambios y cerramos el archivo. Se debe volver a construir el sistema operativo y para ello, repetimos la instrucción *mkmarte*. Una vez realzado este paso, es necesario descargar la carpeta *MAKEFILE_GRUB_Legacy_Kernel_Elf*, disponible en https://github.com/GRUPO3MV11SOTR-2020-1/3MV11SOTR/tree/master/PRACTICA_1_Instalacion_de_un_SOTR. Una vez descargada se copia a la carpeta *examples*, la misma carpeta donde almacenamos el código fuente de *tempo.c*

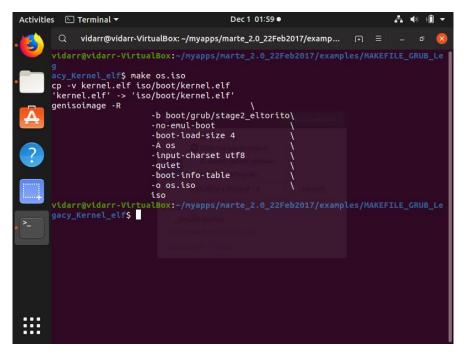
Una vez realizado este proceso, procedemos a crear un archivo que pueda ser procesado para generar una imagen iso. Para ello, ejecutamos la siguiente línea: *mgcc tempo.c –o kernel.elf.*



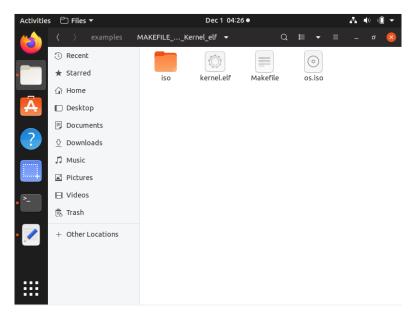
Después, copiamos este archivo al directorio *MAKEFILE_GRUB.*. que descargamos mediante la siguiente instrucción:



Finalmente, nos movemos a la carpeta *MAKEFILE_GRUB_Legacy_Kernel_Elf* y ua vez ahí, ejecutamos el comando make *os.iso*. Obtendremos la siguiente pantalla.



Con este se ha creado el archivo iso necesario. Si consultamos la carpeta, notaremos que se ha creado. Debemos copiarlo y tenerlo a disposición para crear la live-USB.



Con este archivo, podremos crear la Live-USB. Podemos usar la herramienta LiLi-USB creator, disponible en http://www.linuxliveusb.com/en/download, como se muestra en la siguiente imagen. Una vez creada la USB, sólo es cuestión de realizar el boot de la PC mediante la USB.

