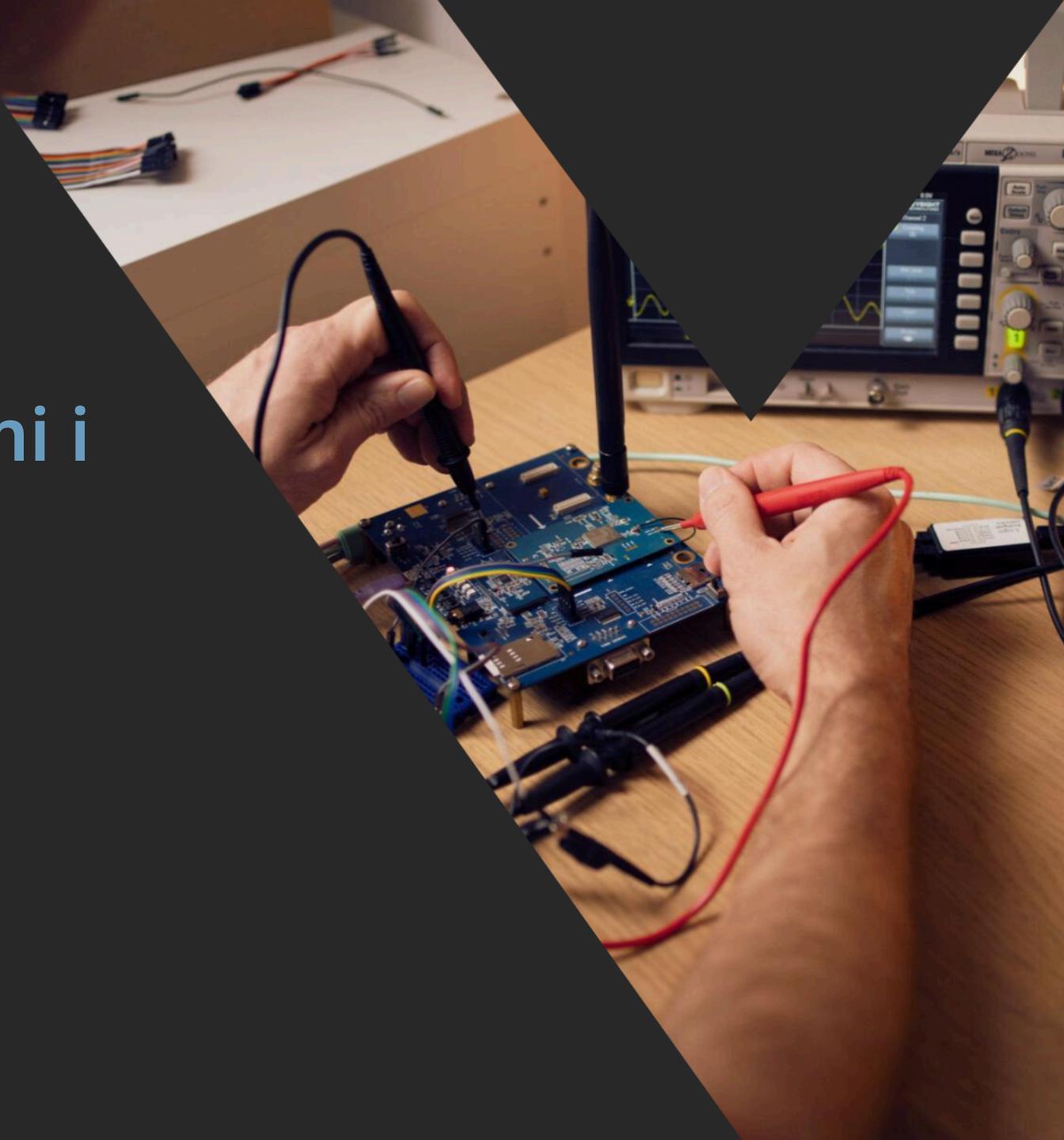


# Zarządzanie narzędziami i projektami embedded

Dawid Marszałkiewicz

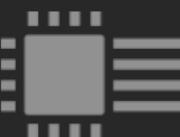
February 4, 2025

{ GoodByte }  
embedded software

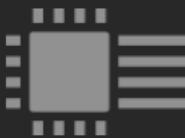
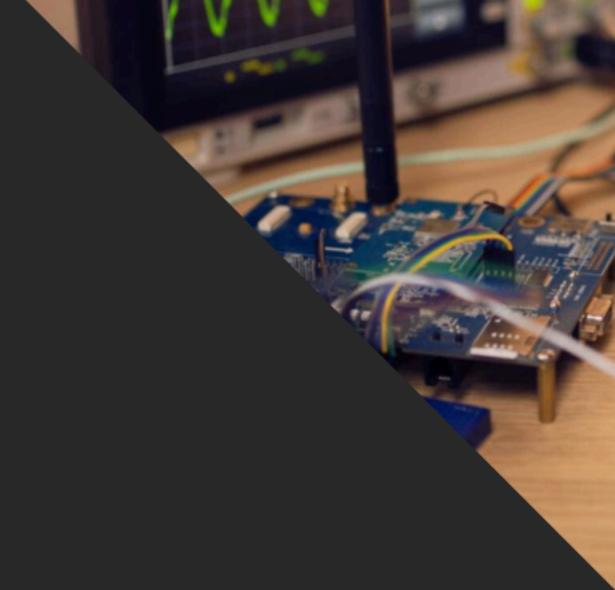


# Kim jesteśmy, co robimy?

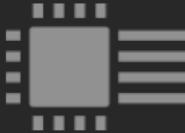
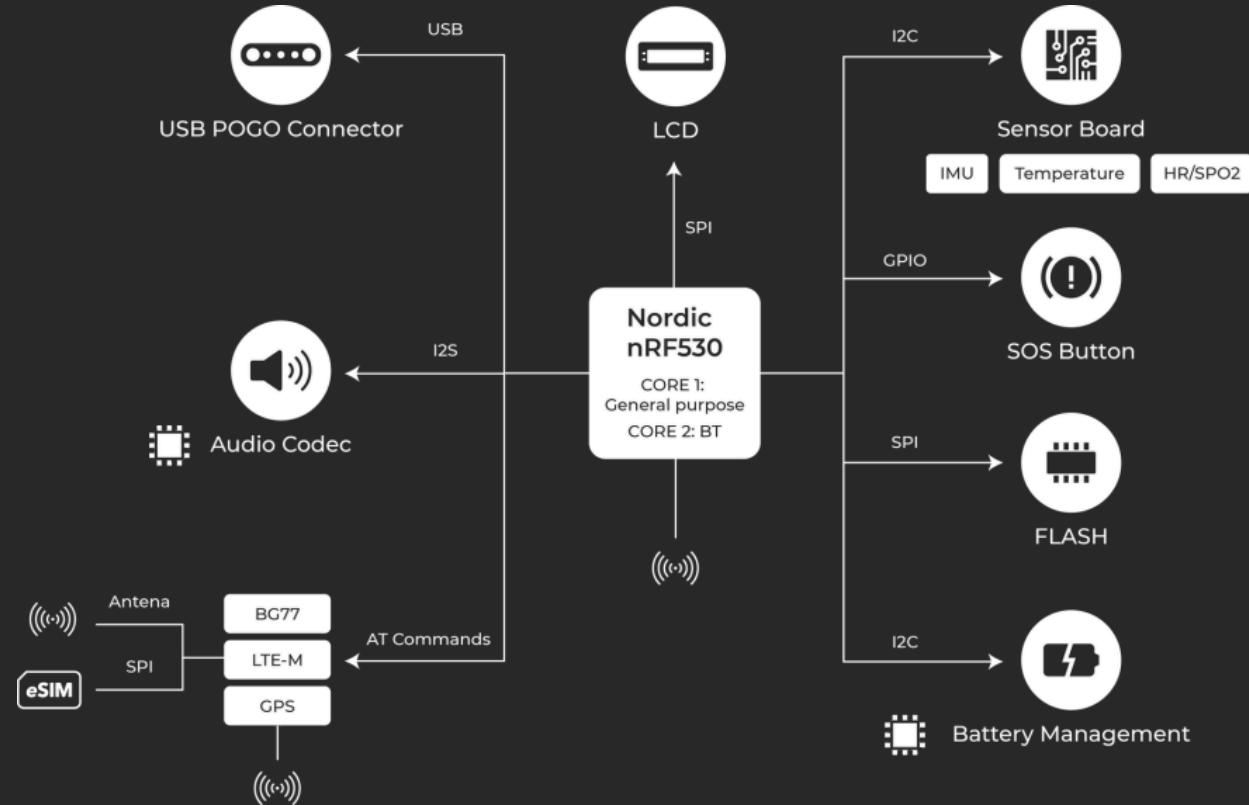
**Audycja zawiera lokowanie produktu**



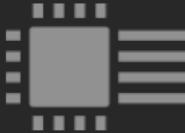
# Kim jesteśmy, co robimy?



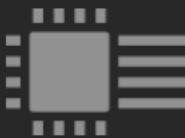
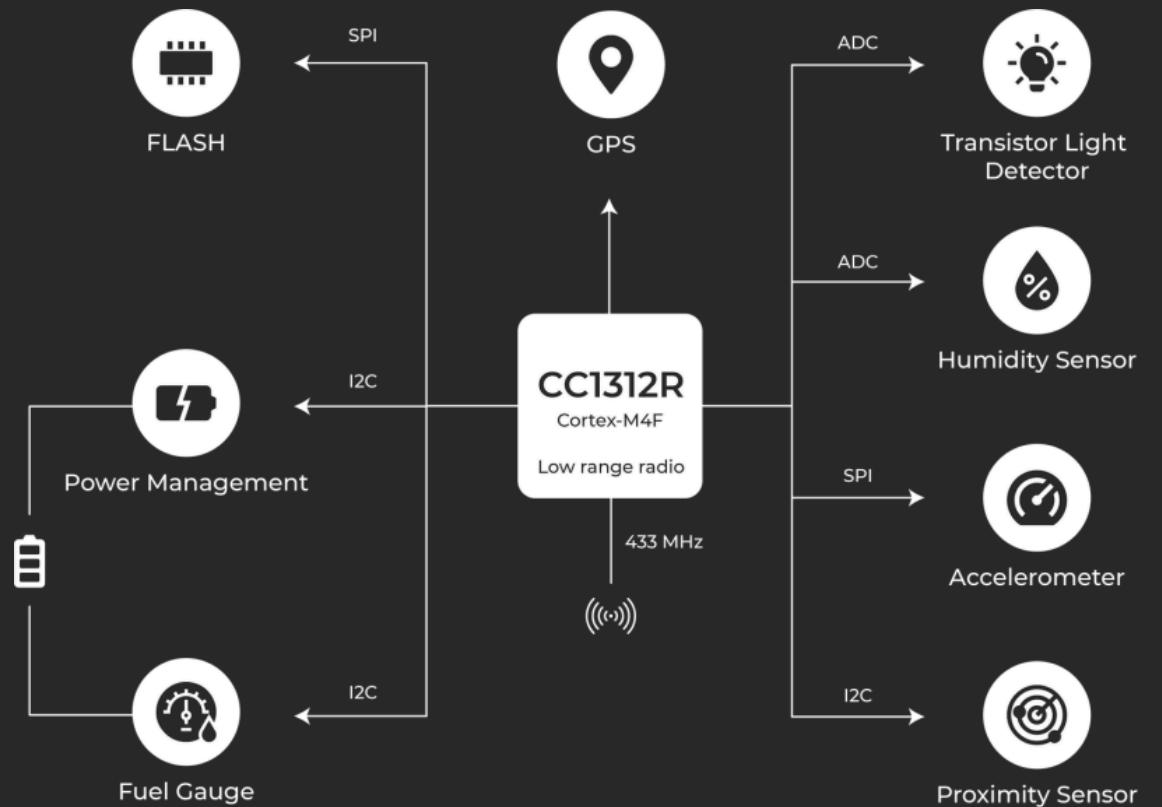
# Kim jesteśmy, co robimy?



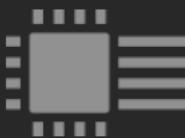
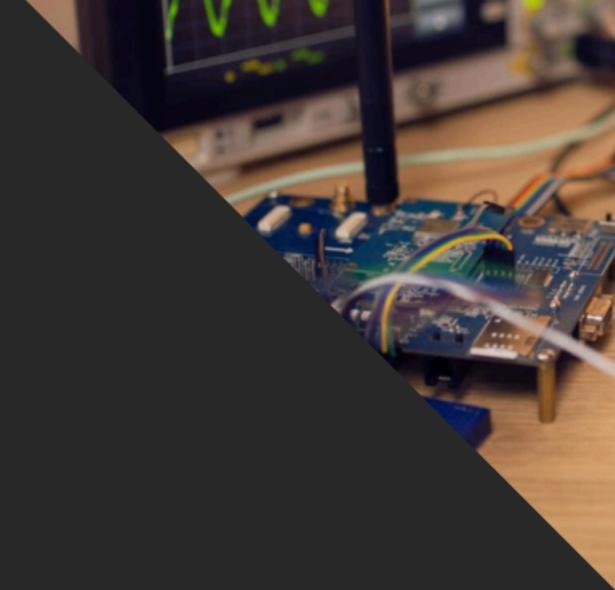
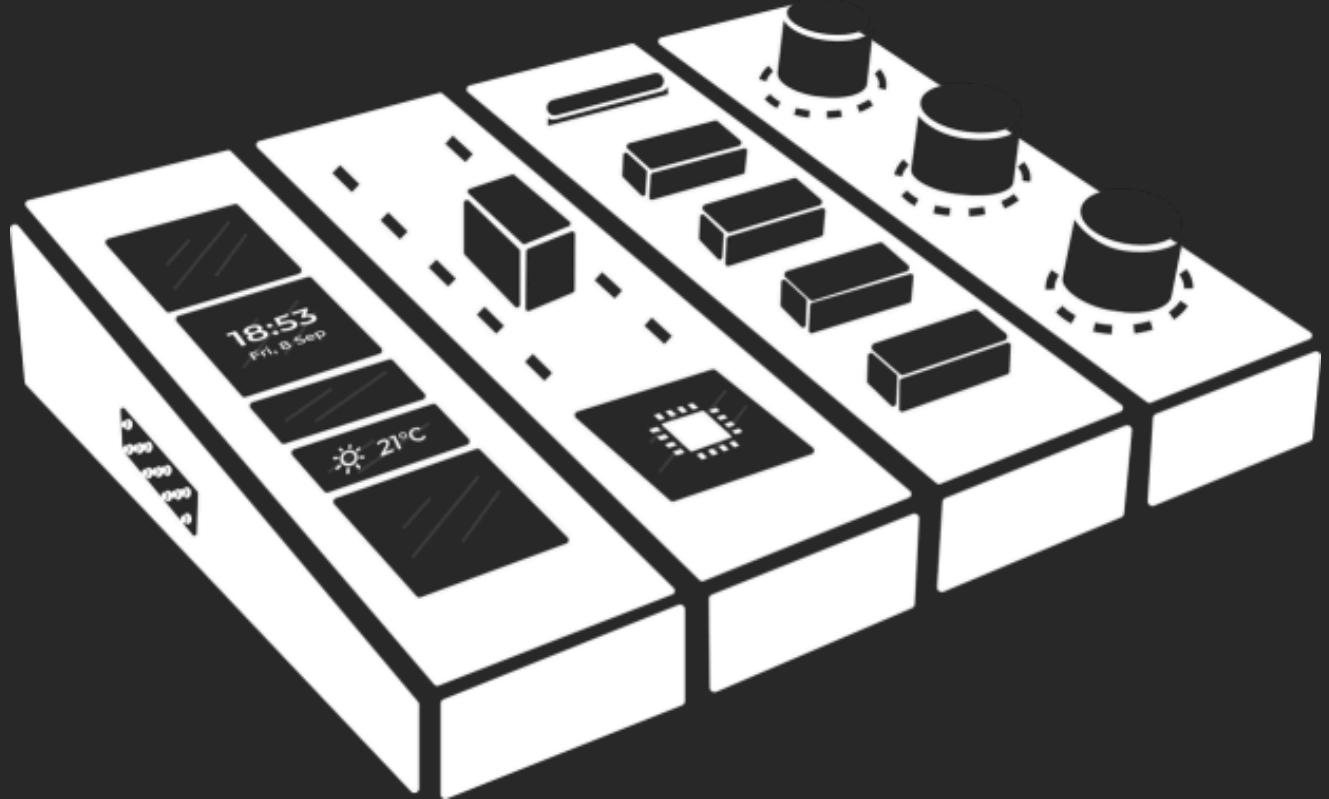
# Kim jesteśmy, co robimy?



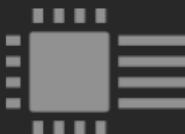
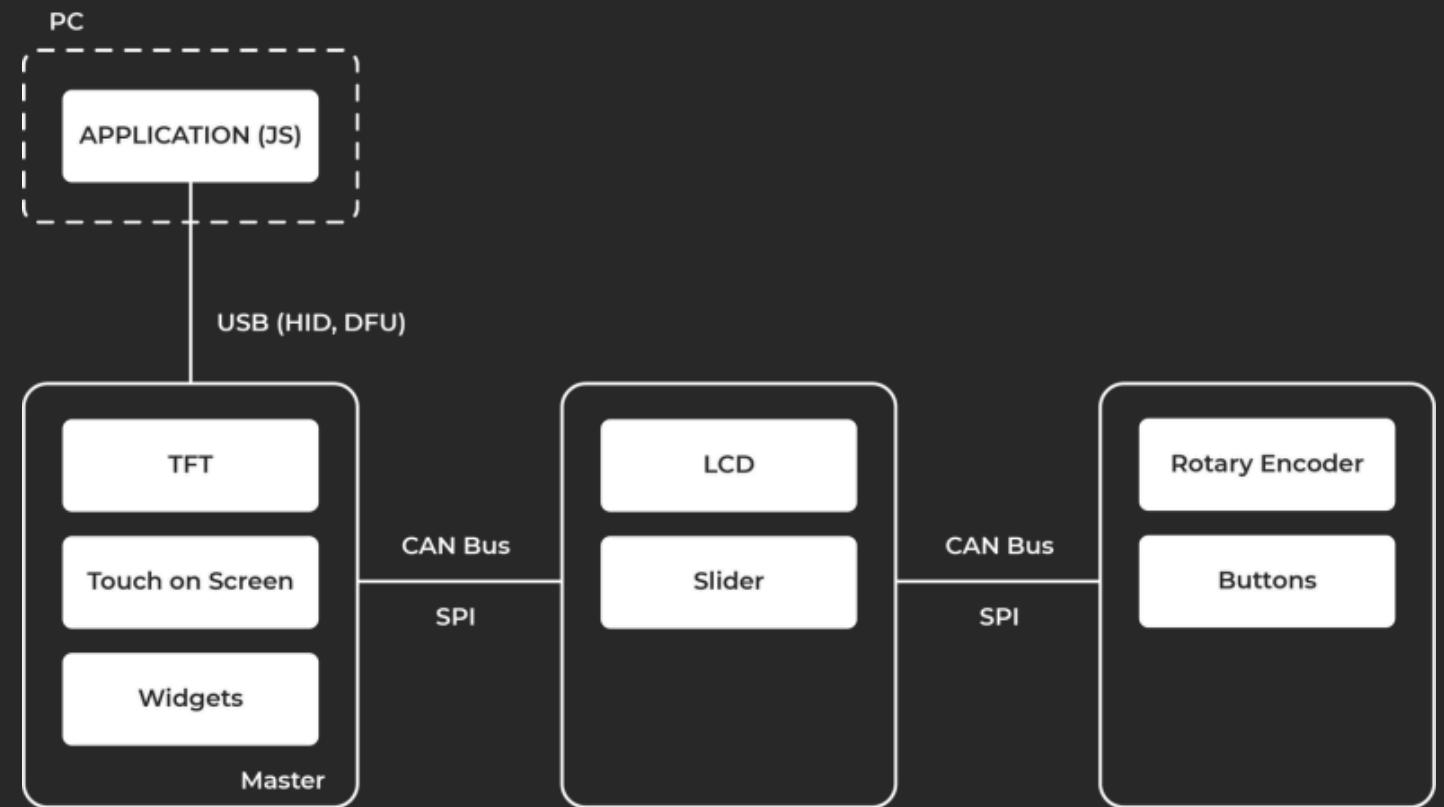
# Kim jesteśmy, co robimy?



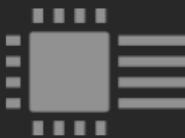
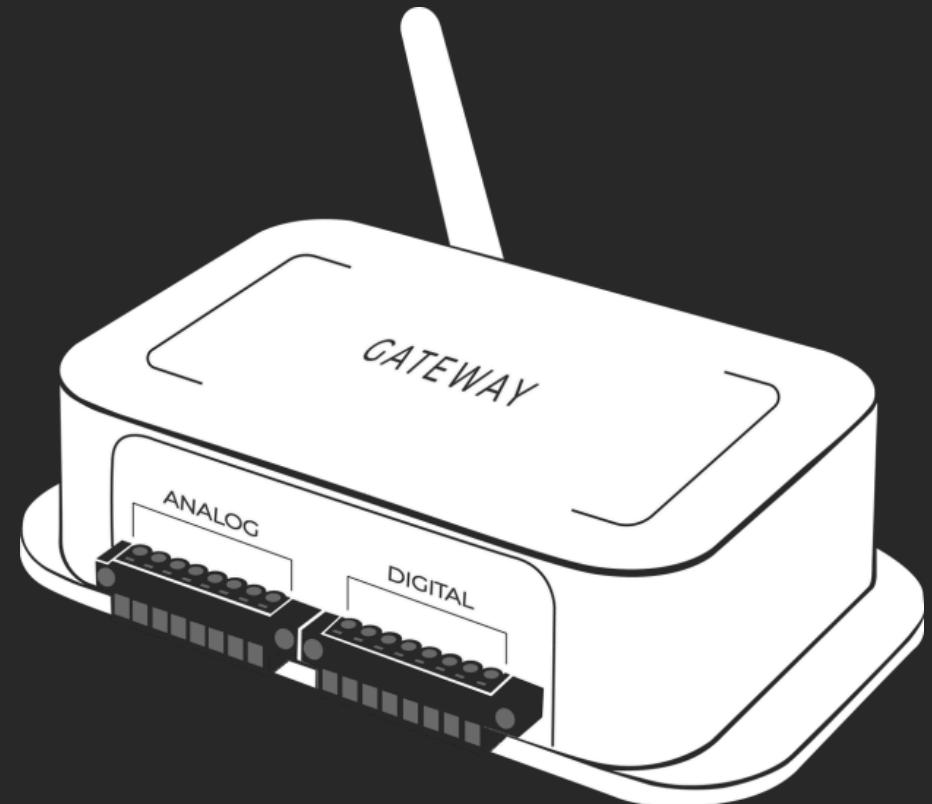
# Kim jesteśmy, co robimy?



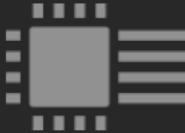
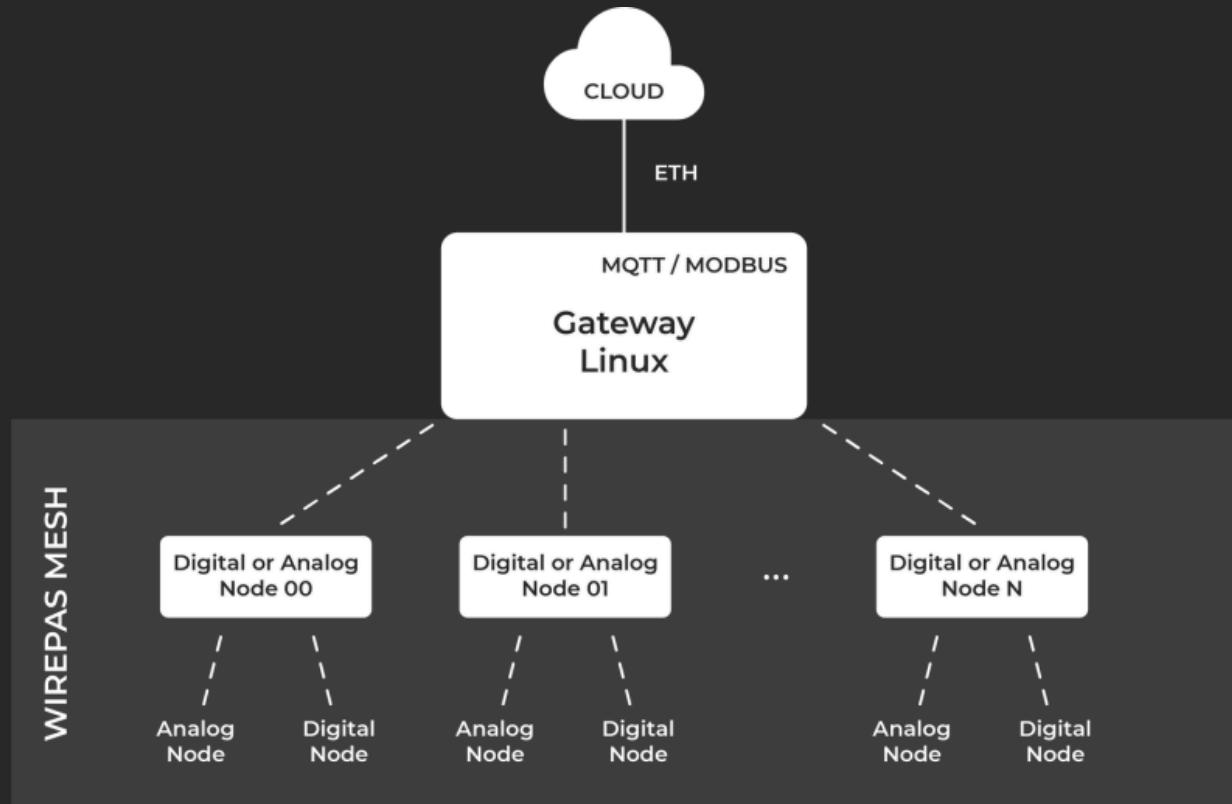
# Kim jesteśmy, co robimy?



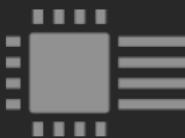
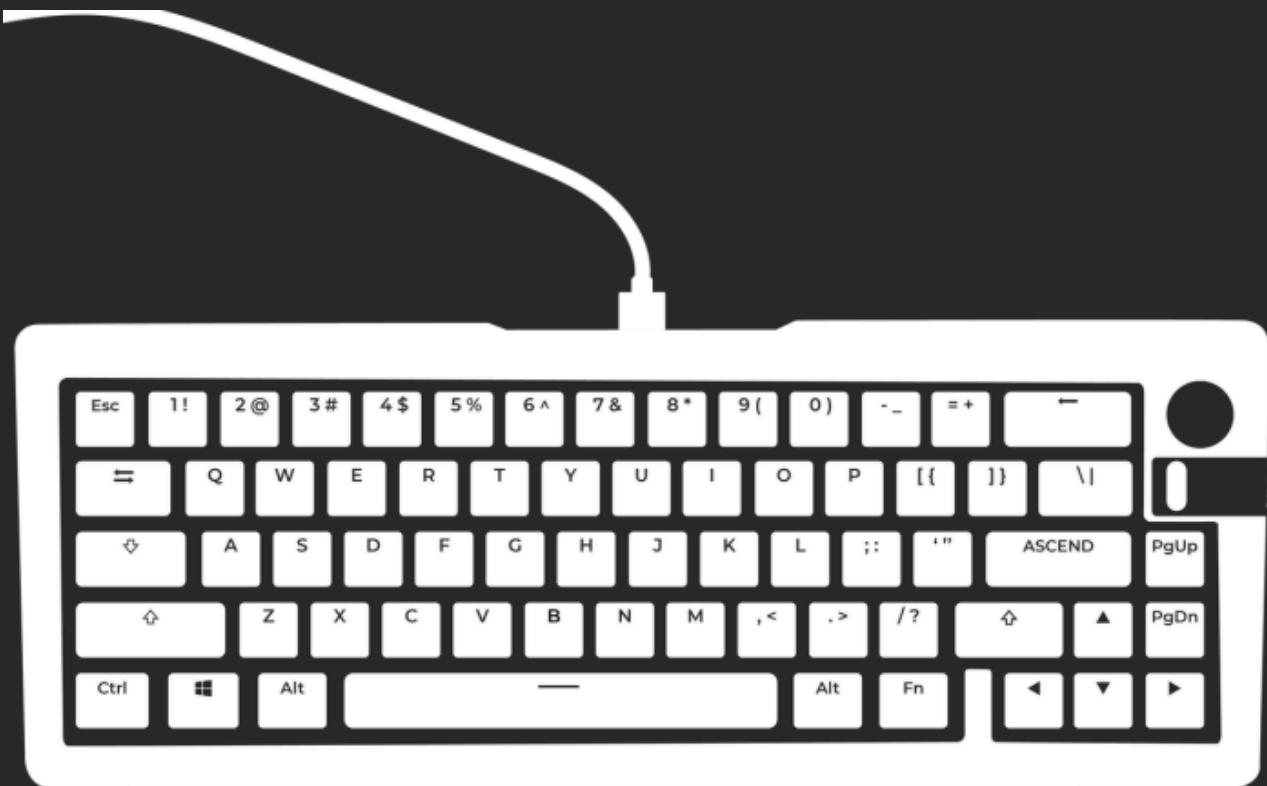
# Kim jesteśmy, co robimy?



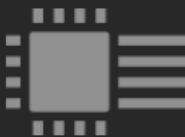
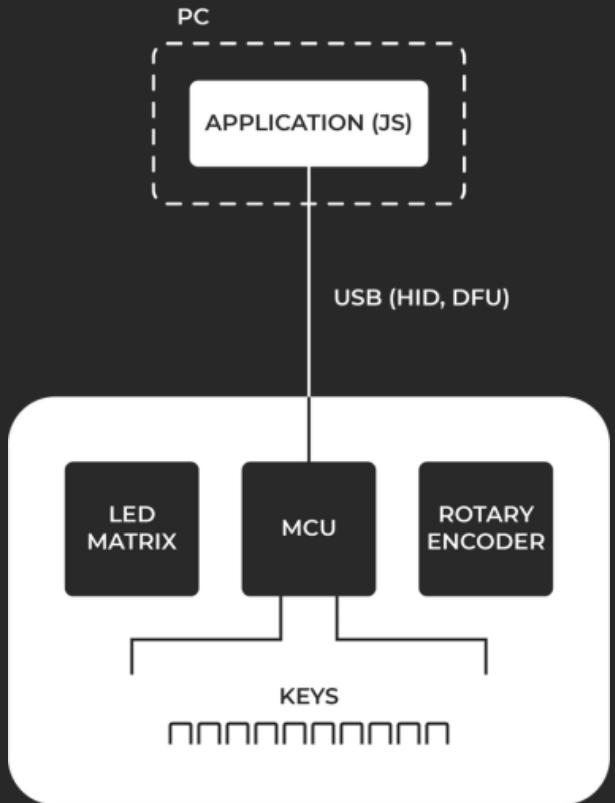
# Kim jesteśmy, co robimy?



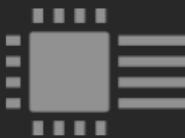
# Kim jesteśmy, co robimy?



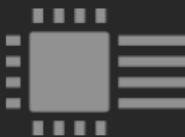
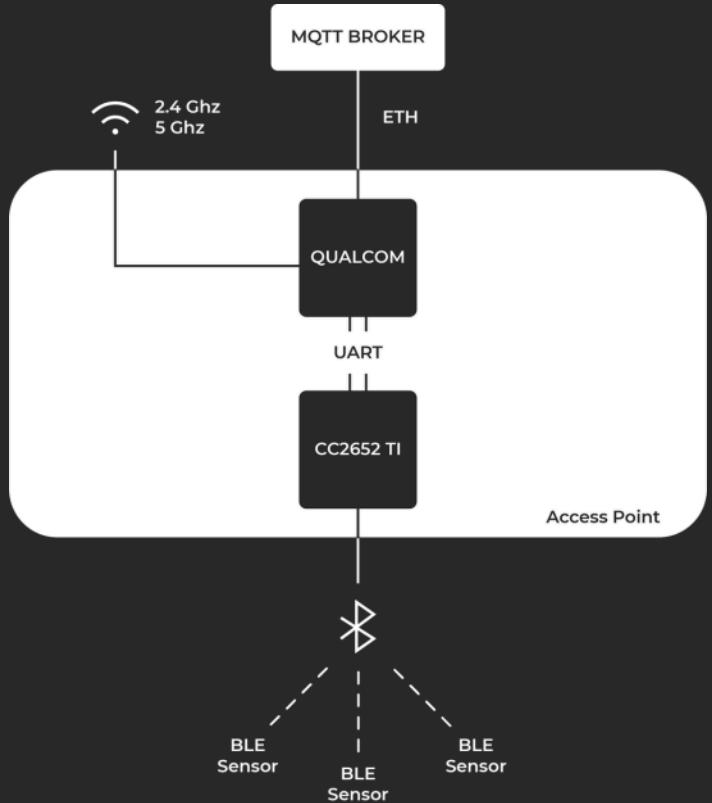
# Kim jesteśmy, co robimy?



# Kim jesteśmy, co robimy?

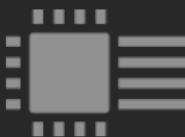


# Kim jesteśmy, co robimy?



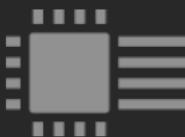
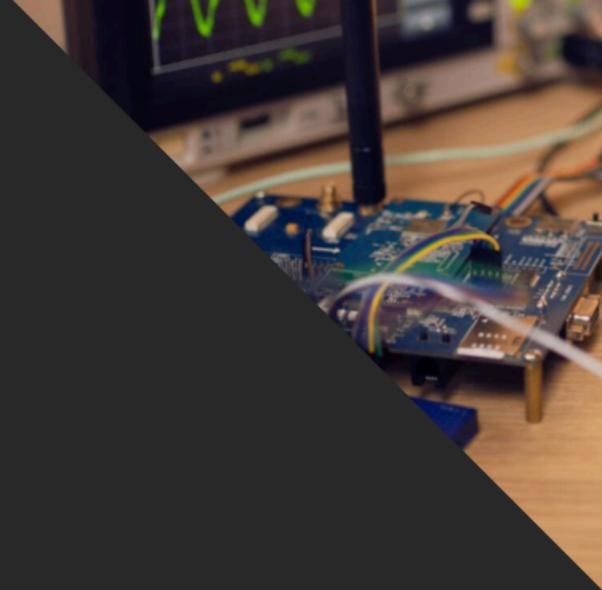
## Do czego to prowadzi?

- Wyzwania w przygotowaniu środowiska pracy dla ESP, STM, Nordic, TI
- Konieczność każdorazowego dostosowania środowisk do projektów
- Problem z przenoszeniem się między platformami
- Co z narzędziami upraszczającymi procesy?

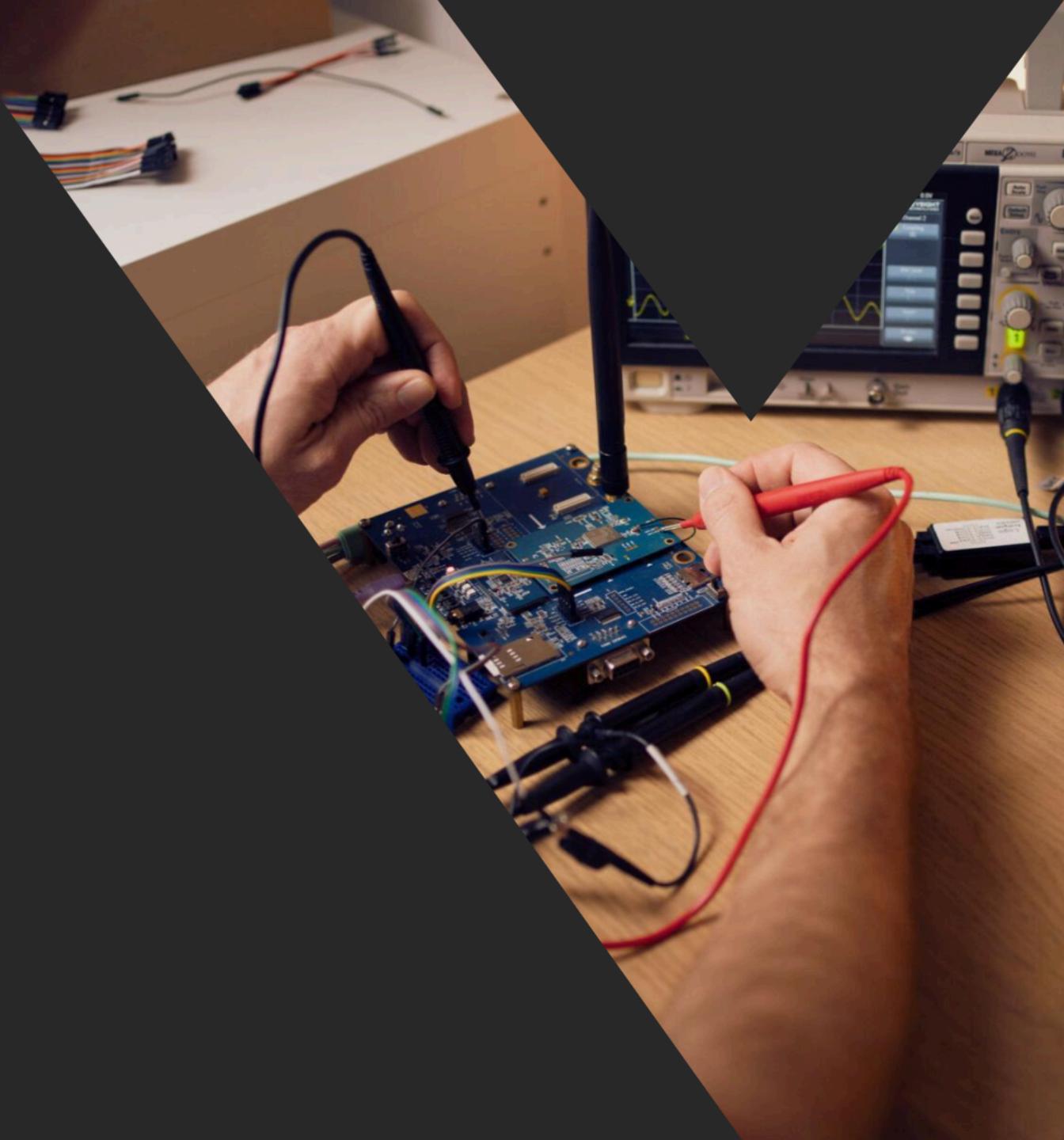


## Czego byśmy chcieli?

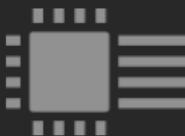
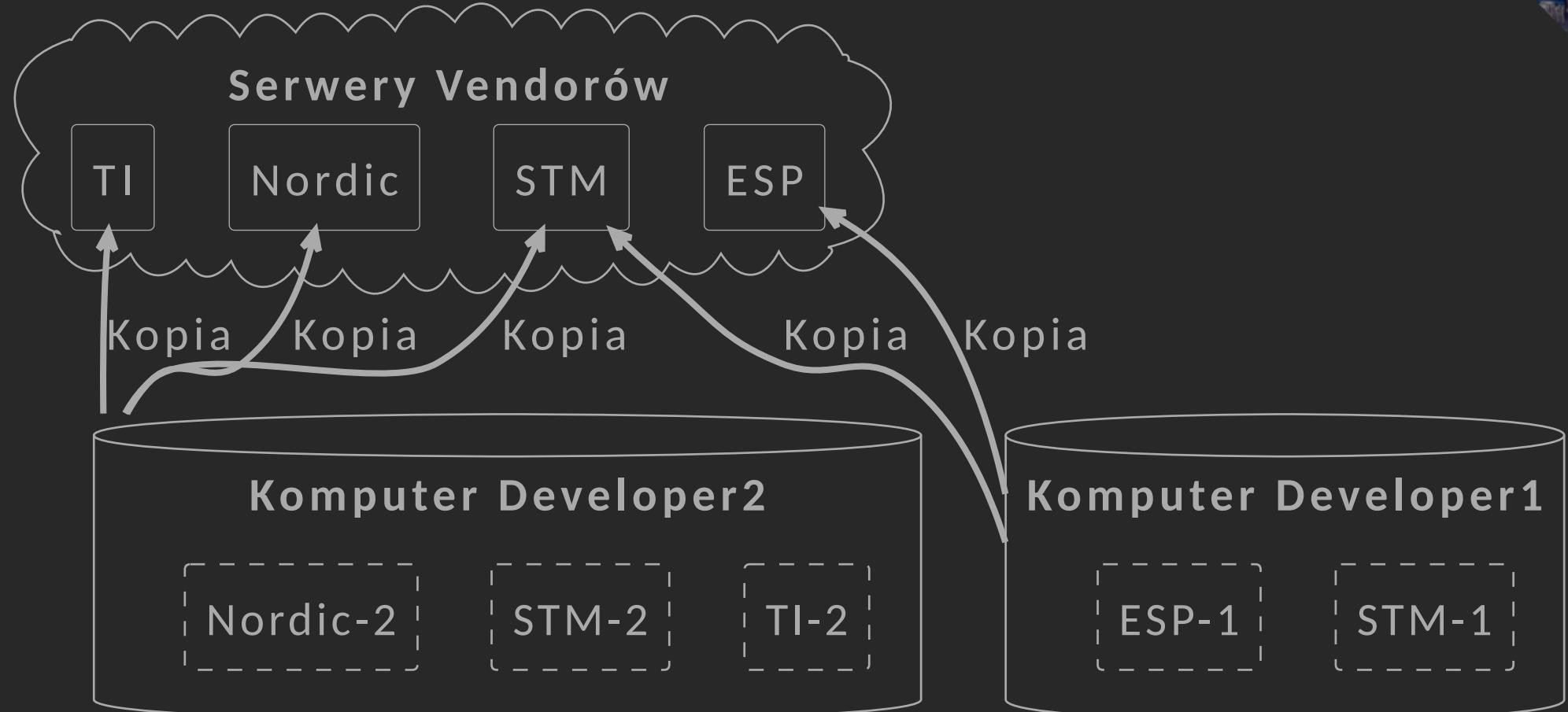
- Możliwość wyboru narzędzi przez programistów
- Łatwe przełączanie między projektami
- Zapewnienie długotrwałego utrzymania
- Proste narzędzia zwiększające produktywność



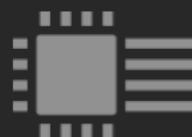
# Rozwiążanie I Lokalna konfiguracja



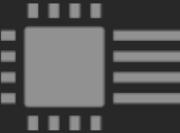
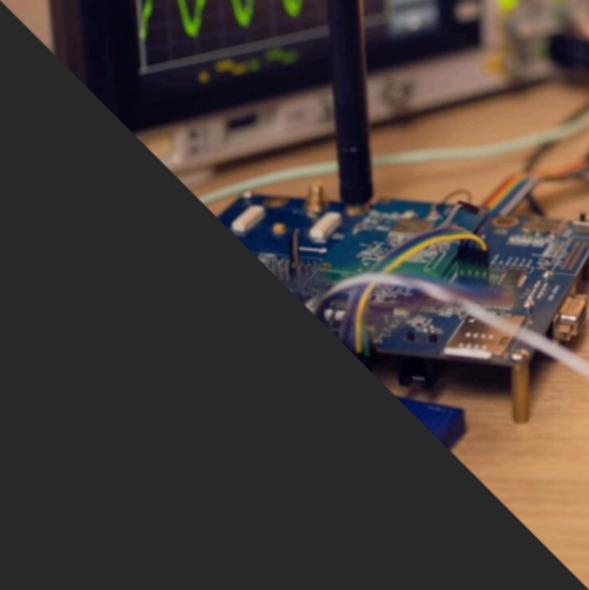
## Na czym to polega?



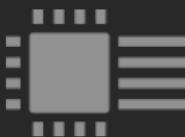
## Jakie mamy dostępne IDE?



# A ile jest dodatkowych narzędzi?



A ile jest dodatkowych narzędzi?

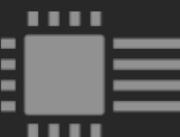


## Plusy:

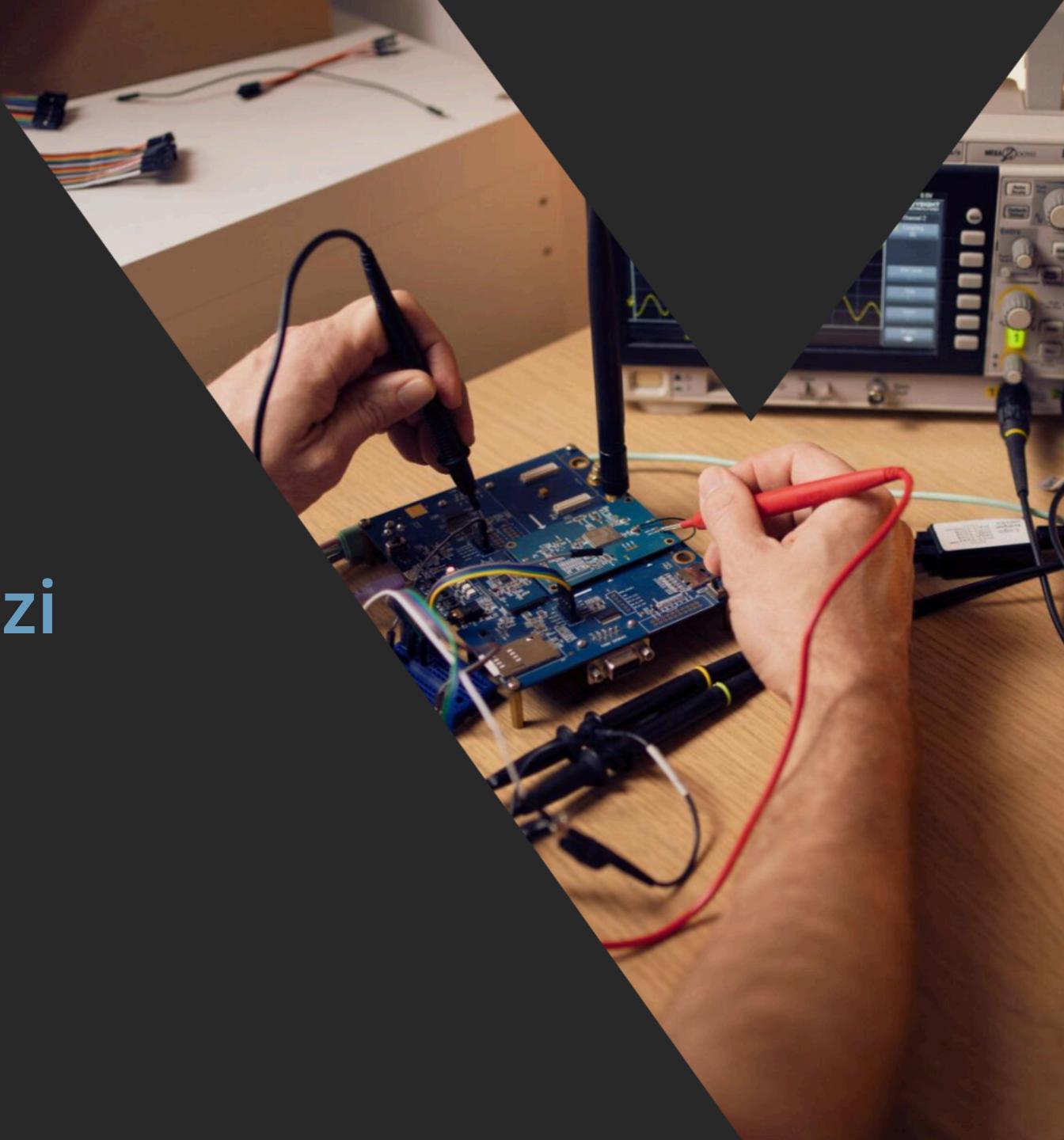
- Niezależność w wyborze narzędzi przez programistów
- Możliwość dostosowania środowiska do osobistych preferencji
- Brak centralnego punktu awarii

## Minusy:

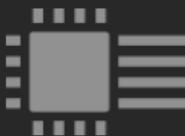
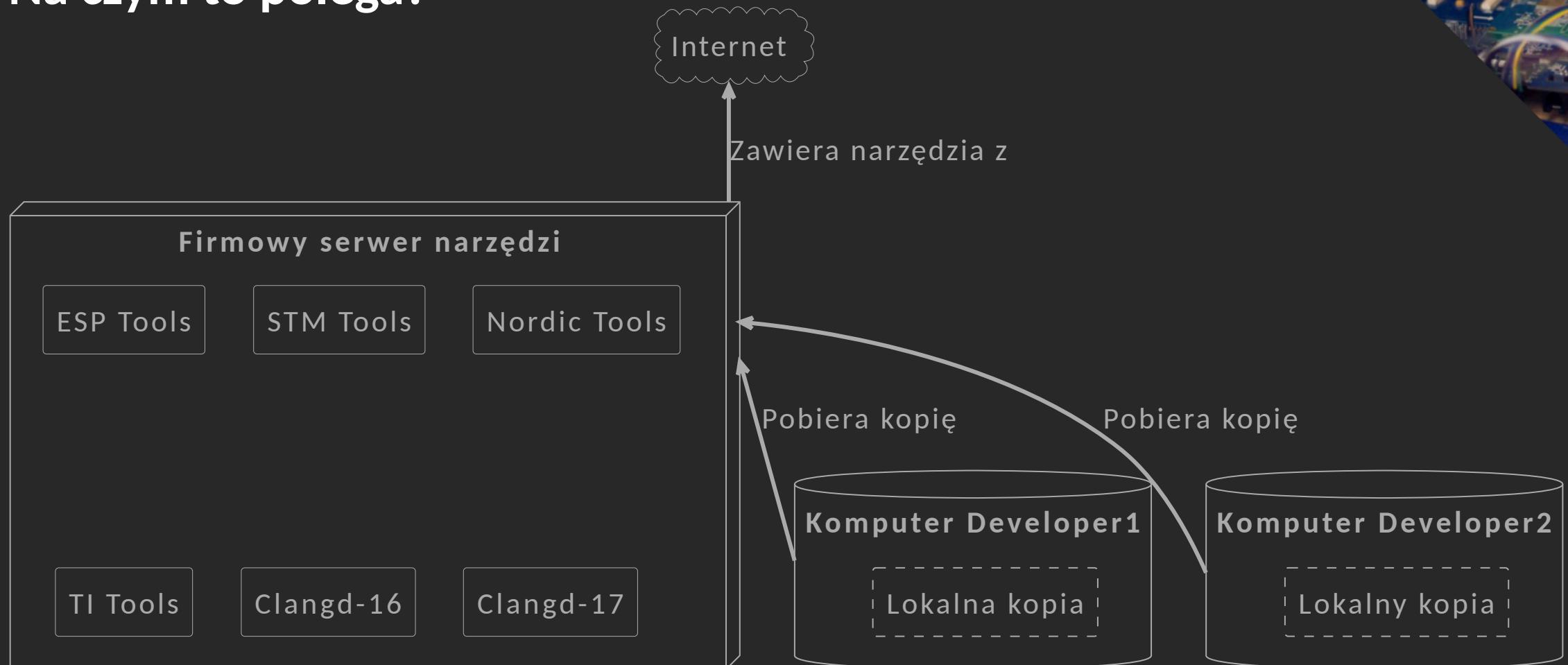
- Problemy z synchronizacją wersji narzędzi
- Trudność w powtarzalności środowisk między programistami
- Większy czas konfiguracji dla nowych członków zespołu
- Zależność od manualnych aktualizacji i konfiguracji narzędzi



# Rozwiążanie II Firmowy serwer narzędzi



# Na czym to polega?

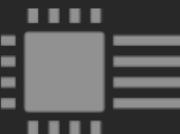


## Plusy:

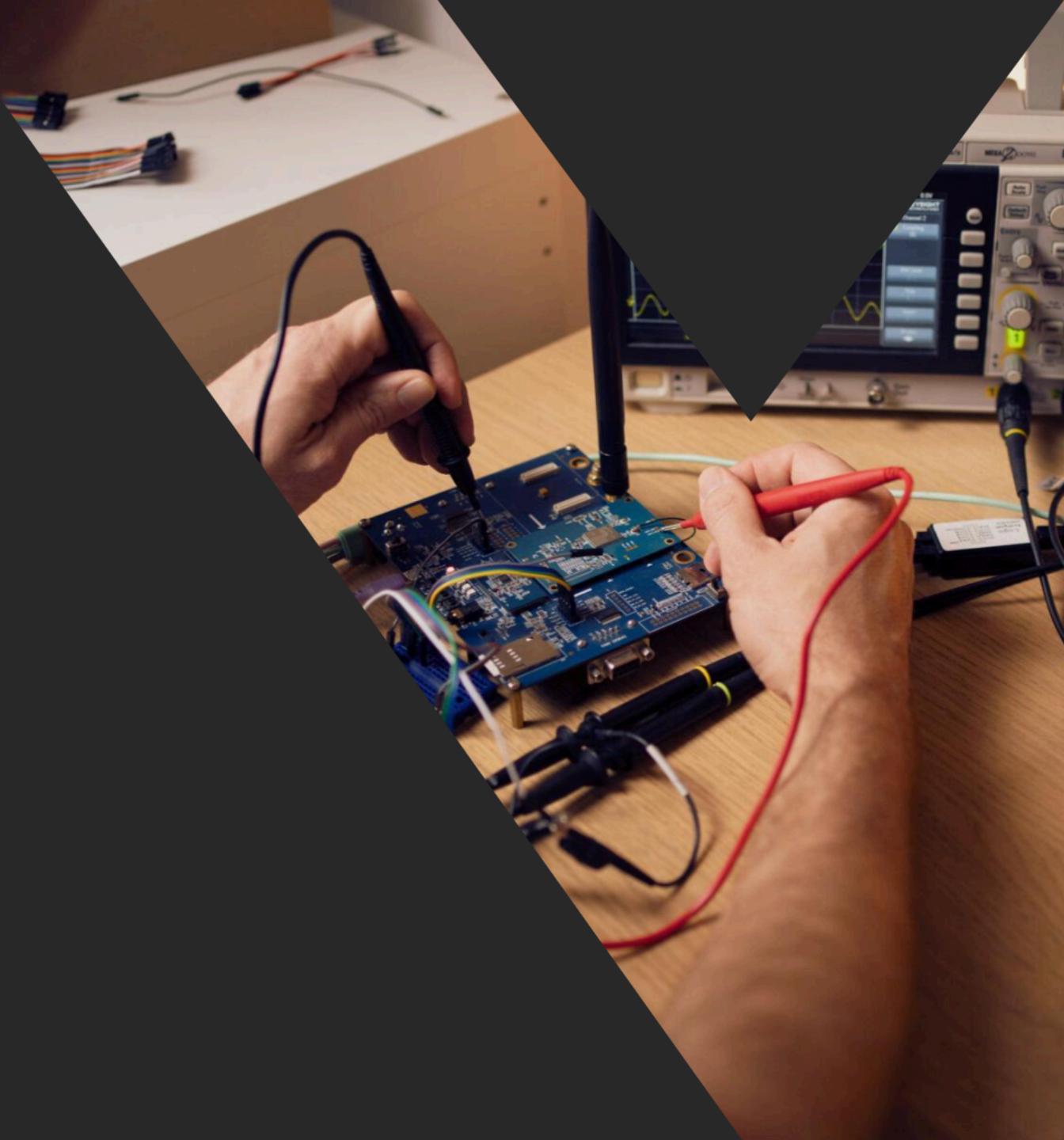
- Centralne zarządzanie narzędziami
- Powtarzalność środowisk
- Kontrola wersji narzędzi
- Szybsze wdrożenie nowych osób

## Minusy:

- Złożoność utrzymania serwera
- Zależność od serwera (brak offline) lub lokalnie kopie narzędzi
- Ukryta zależność do narzędzi
- Jak współpracować z innymi firmami?



# Rozwiążanie III Docker



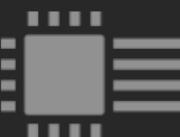
# Czym jest Docker?

## Definicja:

- Platforma do uruchamiania aplikacji w kontenerach.

## Podstawowe pojęcia:

- **Obraz (Image):** Szablon aplikacji z zależnościami.
- **Kontener (Container):** Uruchomione środowisko na bazie obrazu.



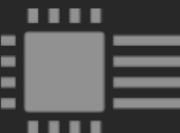
## Czym jest Docker?

### Podstawowe pojęcia (cd.):

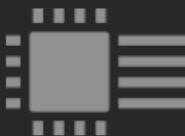
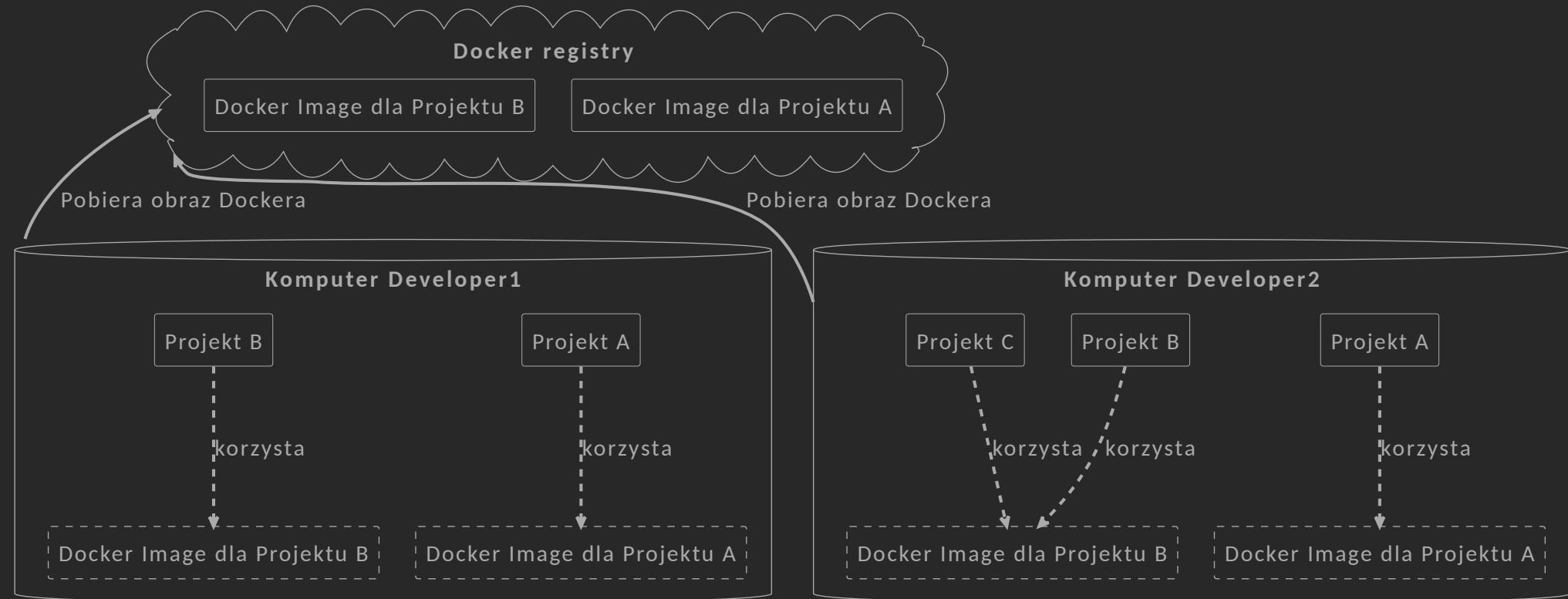
- **Dockerfile:** Przepis na stworzenie obrazu.
- **Registry:** Repozytorium obrazów (np. Docker Hub).
- **Volume:** Przechowywanie danych dla kontenerów.

### Zalety:

- Izolacja środowisk.
- Powtarzalność konfiguracji.
- Szybkie wdrożenie aplikacji.



# Na czym to polega?



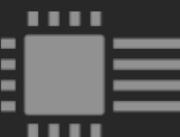
## Przykład implementacji - Dockerfile

```
FROM ubuntu:22.04
ARG USER=developer
ARG UID=1000
ARG GID=1000
USER root

RUN apt-get install -y gcc-arm-none-eabi

ARG JLINK_DEB=JLink_Linux_V766_x86_64.deb
RUN download_jlink.sh $JLINK_DEB \
    && apt-get install -y ./${JLINK_DEB}

# ...
```



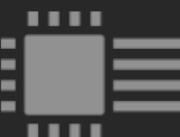
## Przykład implementacji - Dockerfile

```
FROM ubuntu:22.04
ARG USER=developer
ARG UID=1000
ARG GID=1000
USER root

RUN apt-get install -y gcc-arm-none-eabi

ARG JLINK_DEB=JLink_Linux_V766_x86_64.deb
RUN download_jlink.sh $JLINK_DEB \
&& apt-get install -y ./${JLINK_DEB}

# ...
```



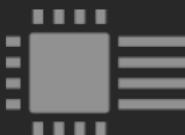
## Przykład implementacji - Dockerfile

```
FROM ubuntu:22.04
ARG USER=developer
ARG UID=1000
ARG GID=1000
USER root

RUN apt-get install -y gcc-arm-none-eabi

ARG JLINK_DEB=JLink_Linux_V766_x86_64.deb
RUN download_jlink.sh $JLINK_DEB \
    && apt-get install -y ./${JLINK_DEB}

#...
```



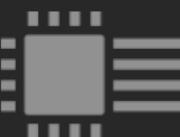
## Przykład implementacji - Dockerfile

```
FROM ubuntu:22.04
ARG USER=developer
ARG UID=1000
ARG GID=1000
USER root

RUN apt-get install -y gcc-arm-none-eabi

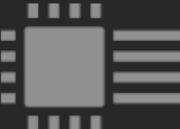
ARG JLINK_DEB=JLink_Linux_V766_x86_64.deb
RUN download_jlink.sh $JLINK_DEB \
    && apt-get install -y ./${JLINK_DEB}

#...
```



## Przykład implementacji - Dockerfile

```
# ...
RUN apt-get update && apt-get install -y clangd-17
RUN apt-get install -y protobuf-compiler=3.12
RUN python3 -m pip install protobuf==4.21.12
USER ${UID}:${GID}
```

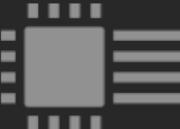


## Przykład implementacji - Dockerfile

```
# ...
RUN apt-get update && apt-get install -y clangd-17

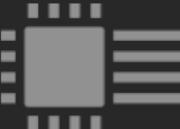
RUN apt-get install -y protobuf-compiler=3.12
RUN python3 -m pip install protobuf==4.21.12

USER ${UID}:${GID}
```



## Przykład implementacji - Dockerfile

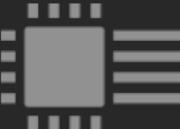
```
#...  
RUN apt-get update && apt-get install -y clangd-17  
  
RUN apt-get install -y protobuf-compiler=3.12  
RUN python3 -m pip install protobuf==4.21.12  
  
USER ${UID}:${GID}
```



## Przykład implementacji - run.sh

```
source .env

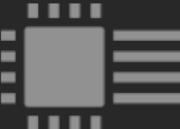
docker run \
    --rm --interactive \
    --volume /dev/bus/usb/:/dev/bus/usb \
    --volume $workdir:$user_home/workdir \
    # ...
    --name $image_name \
$image_name:$image_tag
```



## Przykład implementacji - run.sh

```
source .env

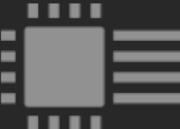
docker run \
    --rm --interactive \
    --volume /dev/bus/usb/:/dev/bus/usb \
    --volume $workdir:$user_home/workdir \
    # ...
    --name $image_name \
    $image_name:$image_tag
```



## Przykład implementacji - run.sh

```
source .env

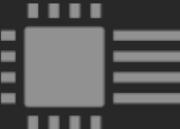
docker run \
    --rm --interactive \
    --volume /dev/bus/usb/:/dev/bus/usb \
    --volume $workdir:$user_home/workdir \
    # ...
    --name $image_name \
$image_name:$image_tag
```



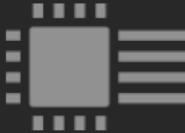
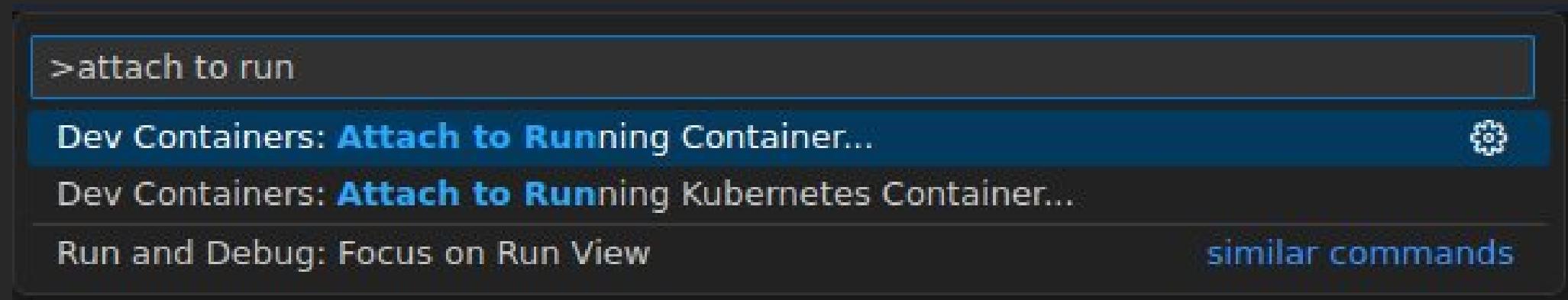
## Przykład implementacji - run.sh

```
source .env

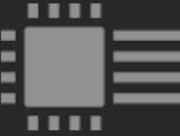
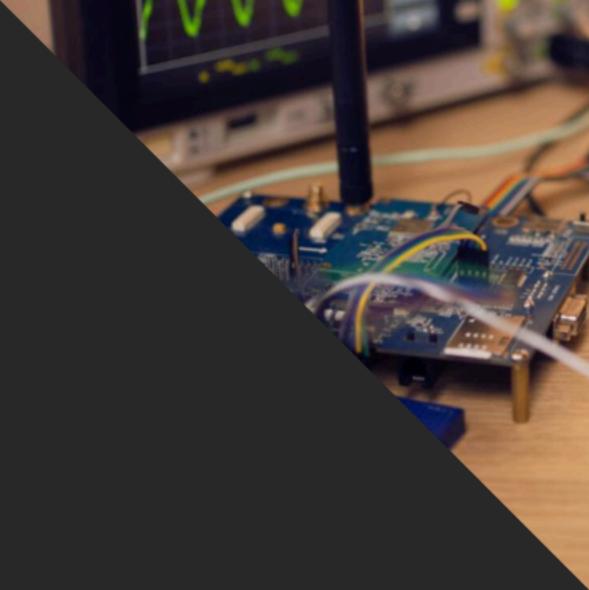
docker run \
    --rm --interactive \
    --volume /dev/bus/usb/:/dev/bus/usb \
    --volume $workdir:$user_home/workdir \
    # ...
    --name $image_name \
    $image_name:$image_tag
```



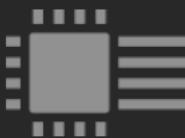
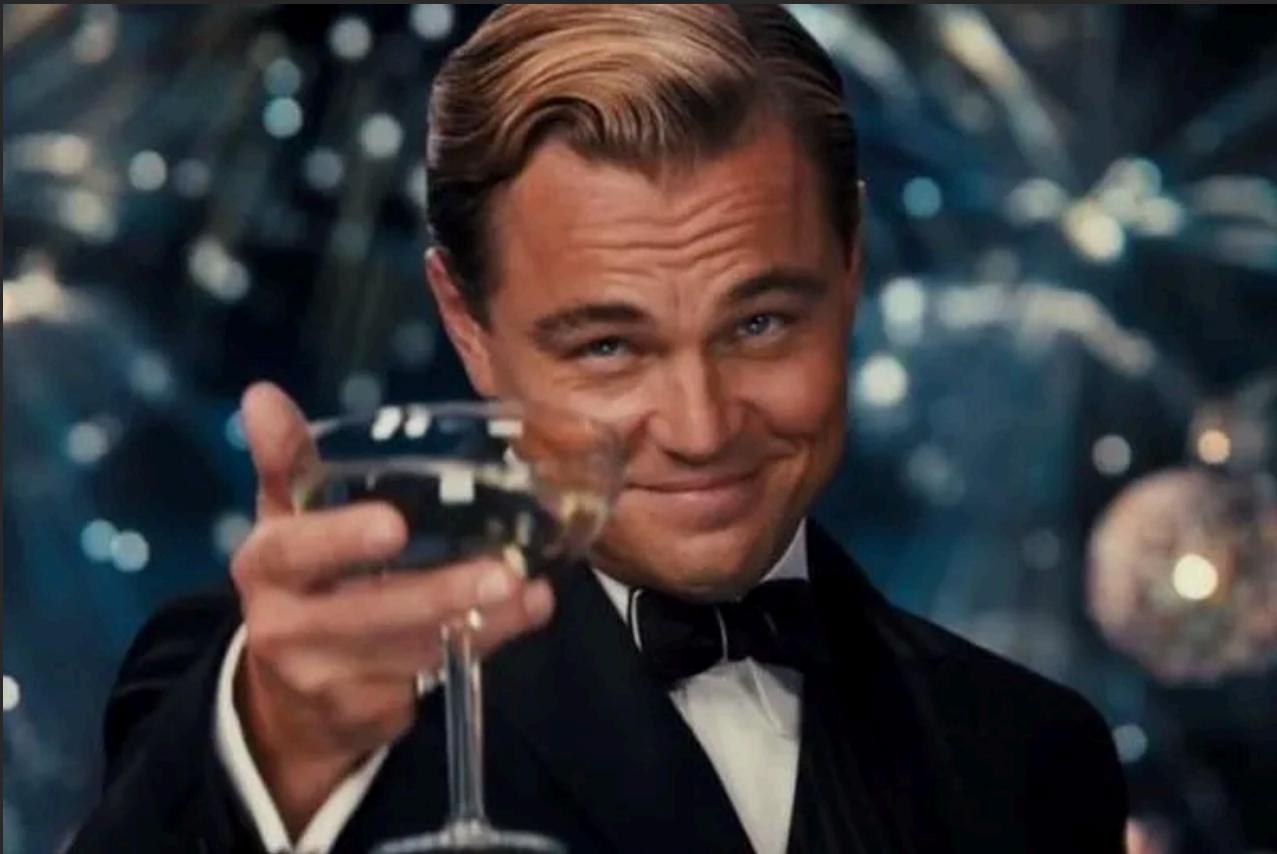
## Przykład implementacji - VS Code

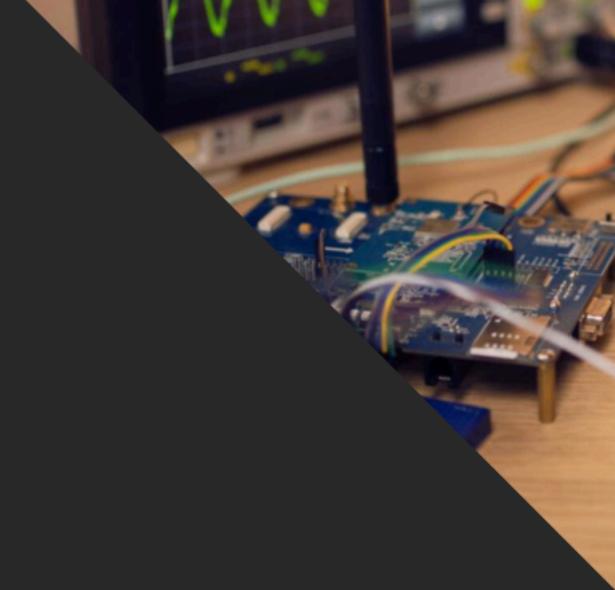


# Przykład implementacji - ostatni krok



## Przykład implementacji - ostatni krok





## Plusy:

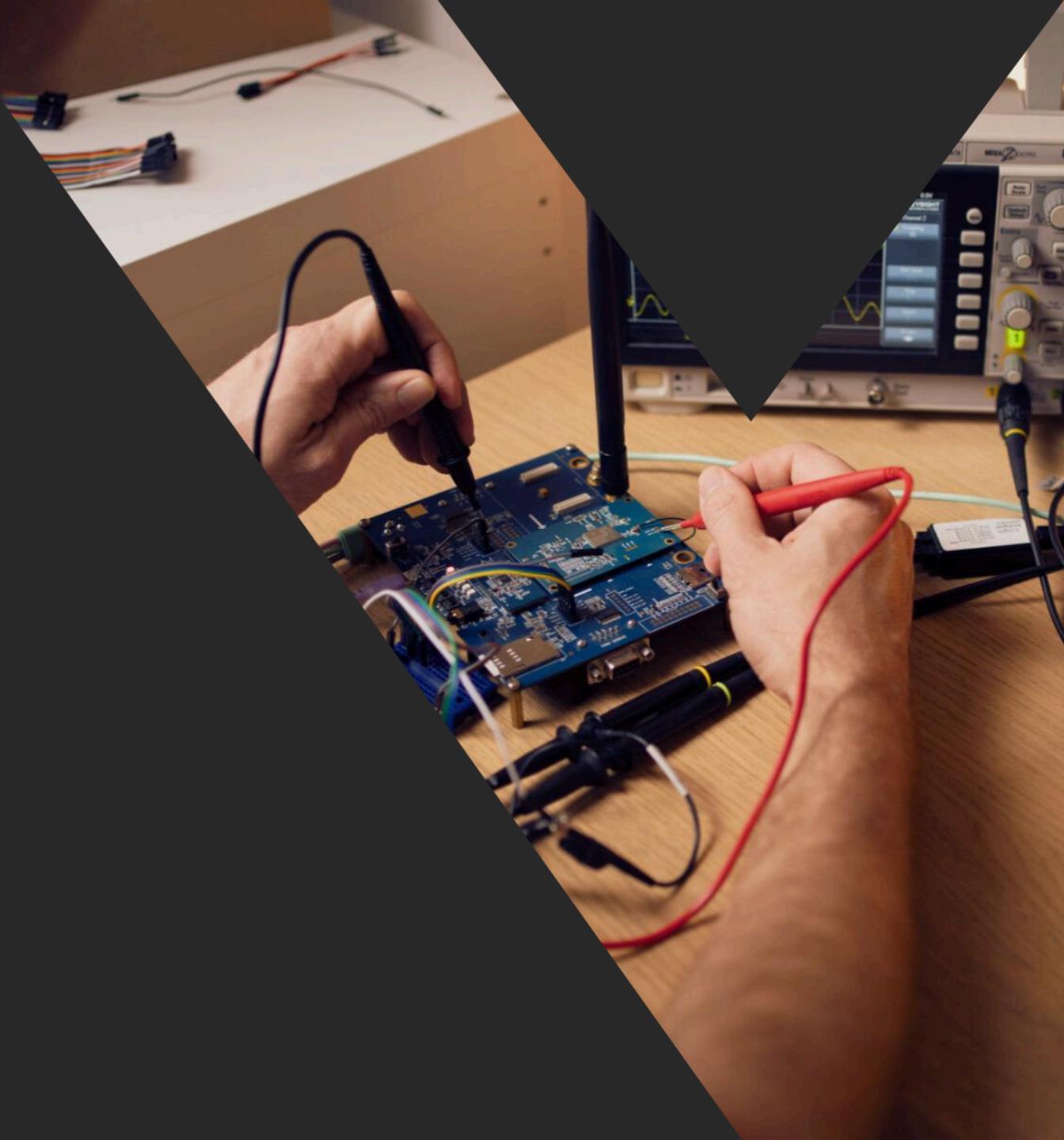
- Izolacja środowisk dla każdego projektu.
- Szybkie wdrażanie nowych członków zespołu.
- Szybkie przełączanie się między projektami.
- Powtarzalność środowisk.

## Minusy:

- Wymaga konfiguracji dla każdego projektu.
- Potrzebna znajomość Dockera.
- Większe zużycie zasobów.



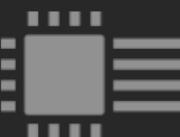
# Rozwiążanie IV Devcontainer



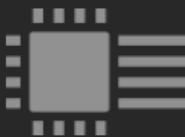
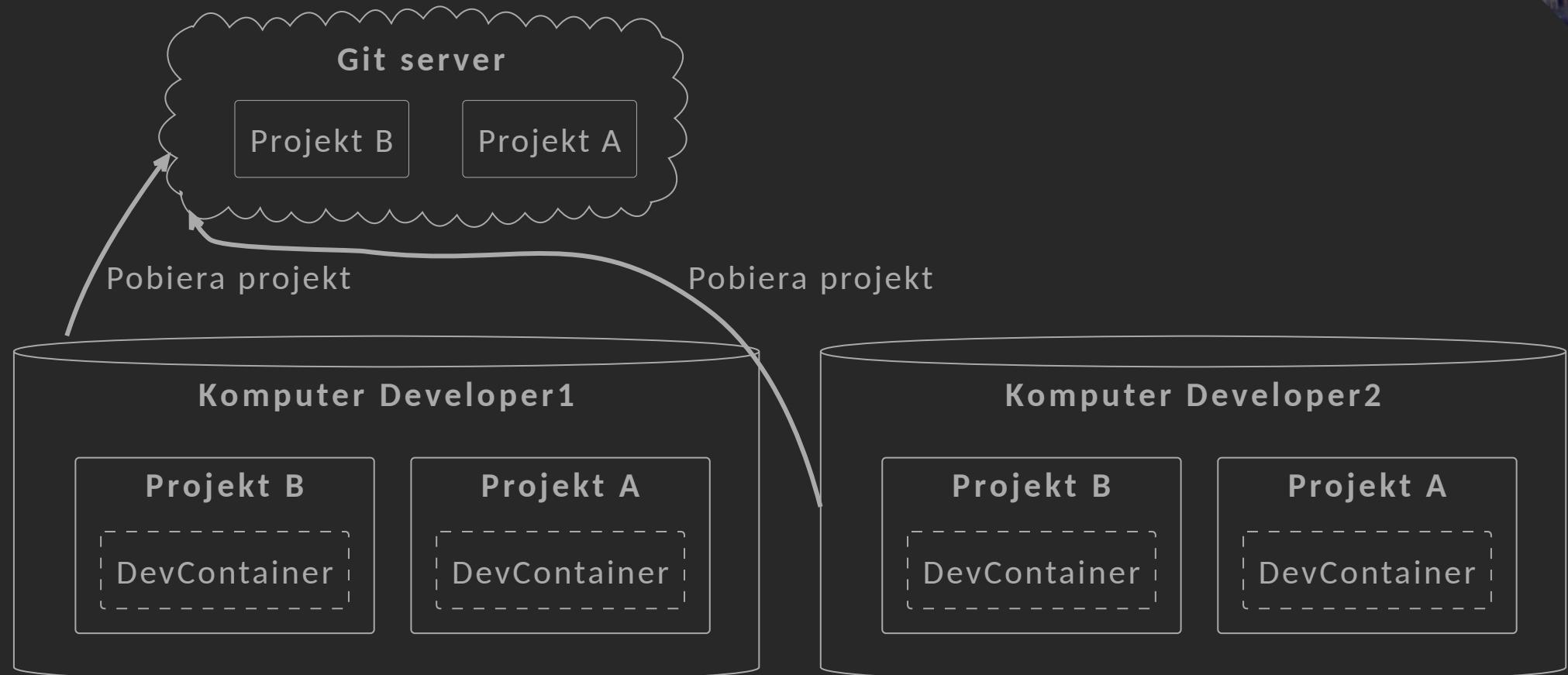
# Jak działają devcontainers

## Podstawy:

- Pliki konfiguracyjne dla kontenera Dockera.
- Automatyczne uruchamianie środowiska projektu.
- Integracja z Visual Studio Code, JetBrains IDE.
- Posiada własne CLI.

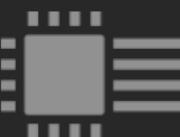


## Na czym to polega?



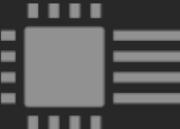
# Devcontainers - jak wykorzystać istniejące obrazy?

```
# docker-compose.yml
services:
  dev_container:
    image: dev_super_secret
    build:
      dockerfile: Dockerfile
      context: .
    #...
    privileged: true
    volumes:
      - /dev:/dev
      - ../../repos/${REPO_NAME}
```



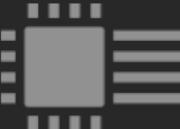
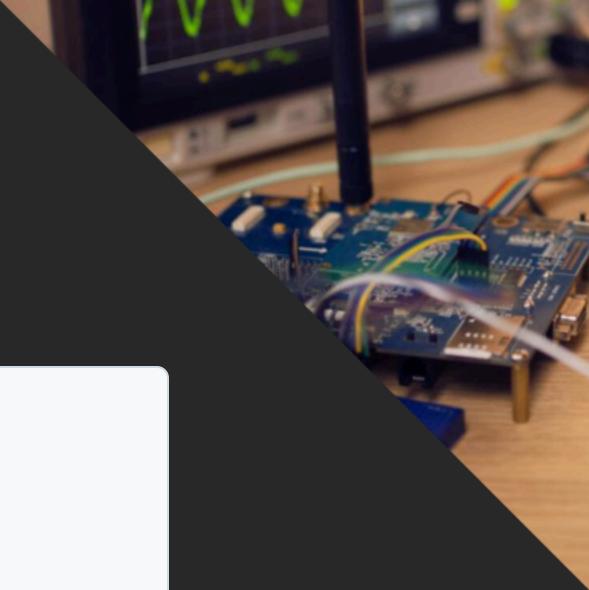
# Devcontainers - jak wykorzystać istniejące obrazy?

```
# docker-compose.yml
services:
  dev_container:
    image: dev_super_secret
    build:
      dockerfile: Dockerfile
      context: .
    #...
    privileged: true
    volumes:
      - /dev:/dev
      - ../../:/repos/${REPO_NAME}
```



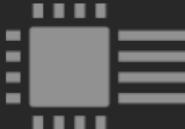
# Devcontainers - jak wykorzystać istniejące obrazy?

```
# docker-compose.yml
services:
  dev_container:
    image: dev_super_secret
    build:
      dockerfile: Dockerfile
      context: .
    #...
    privileged: true
    volumes:
      - /dev:/dev
      - ../../repos/${REPO_NAME}
```



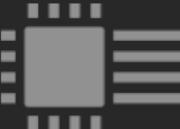
# Devcontainers - jak wykorzystać istniejące obrazy?

```
// devcontainer.json
{
  "dockerComposeFile": ["./docker-compose.yml"],
  "service": "dev_container",
  "workspaceFolder": "/repos/${localWorkspaceFolderBasename}",
  "shutdownAction": "stopCompose",
  "customizations": {
    "vscode": {
      "extensions": [
        "llvm-vs-code-extensions.vscode-clangd"
      ]
    }
  }
}
```



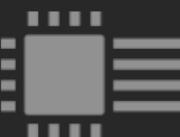
# Devcontainers - jak wykorzystać istniejące obrazy?

```
// devcontainer.json
{
  "dockerComposeFile": ["./docker-compose.yml"],
  "service": "dev_container",
  "workspaceFolder": "/repos/${localWorkspaceFolderBasename}",
  "shutdownAction": "stopCompose",
  "customizations": {
    "vscode": {
      "extensions":
        ["llvm-vs-code-extensions.vscode-clangd"]
    }
  }
}
```

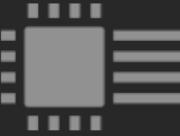
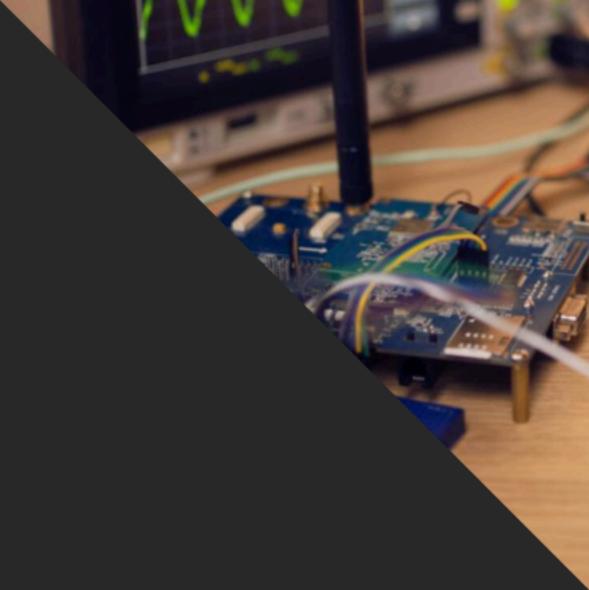


# Użytkownik CI lubi to 👍

```
jobs:  
  build:  
    steps:  
      - name: Run make ci-build in dev container  
        uses: devcontainers/ci@v0.3  
        with:  
          cacheFrom: ghcr.io/example/example-devcontainer  
          push: never  
          runCmd: make ci-build
```



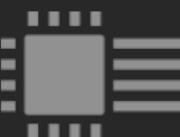
Ale...



Ale...

## Przykład bardziej skomplikowanego Dockerfile'a

```
# nRF Connect SDK + CodeChecker
RUN source ~/.zephyrrc && \
    mkdir /root/ncs/v${NRF_SDK_VERSION} && \
    cd /root/ncs/v${NRF_SDK_VERSION} && \
    west init -m https://github.com/nrfconnect/sdk-nrf --mr v${NRF_SDK_VERSION} && \
    west update && \
    west zephyr-export && \
    pip install CodeChecker
```

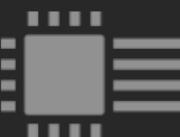


Ale...

## Przykład bardziej skomplikowanego Dockerfile'a

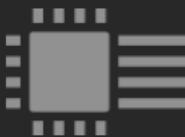
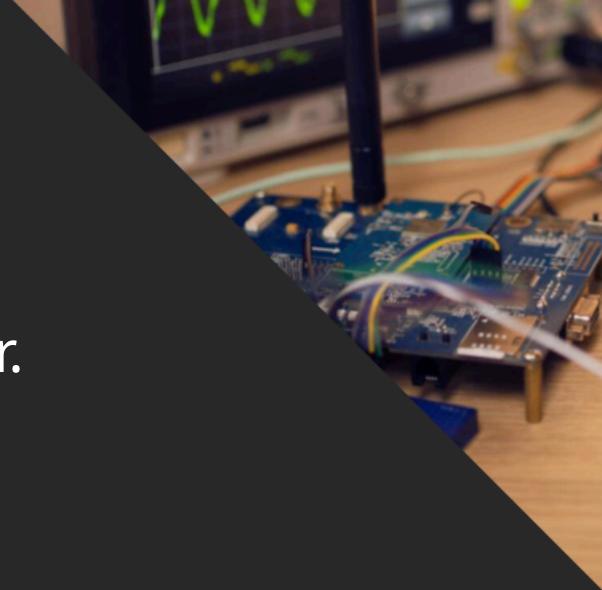
```
# nRF Connect SDK + CodeChecker
RUN source ~/.zephyrrc && \
    mkdir /root/ncs/v${NRF_SDK_VERSION} && \
    cd /root/ncs/v${NRF_SDK_VERSION} && \
    west init -m https://github.com/nrfconnect/sdk-nrf --mr v${NRF_SDK_VERSION} && \
    west update && \
    west zephyr-export && \
    pip install CodeChecker
```

No i gdzie zależności?

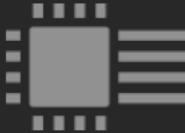
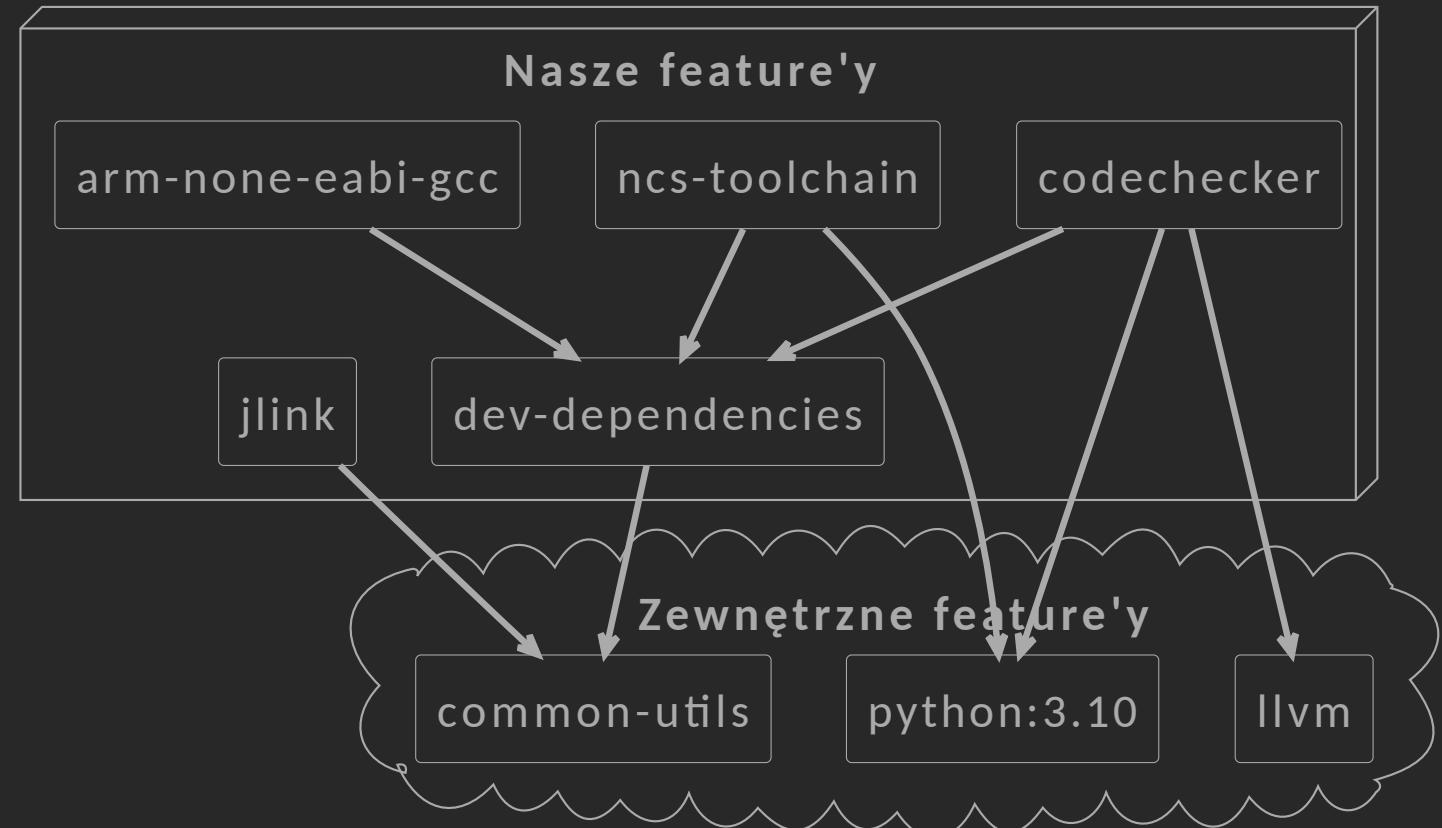


## Dev Container Features

- **Features** dodają funkcjonalności do kontenerów DevContainer.
- Automatyzują instalację narzędzi i konfiguracji w środowisku.
- Minimalizują ilość ręcznych konfiguracji.

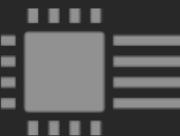


# Nasze feature'y



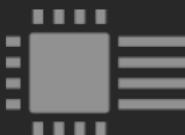
# Przykładowa konfiguracja z feature'ami

```
{  
  "image": "ubuntu:22.04",  
  "features": {  
    "ghcr.io/goodbyte-software/goodbyte-features/ncs-toolchain:latest": {  
      "version": "0.16.8",  
      "architecture": "arm"  
    },  
    "ghcr.io/goodbyte-software/goodbyte-features/codechecker:latest": {},  
    "ghcr.io/goodbyte-software/goodbyte-features/jlink:latest": {  
      "version": "7.94e"  
    }  
  }  
}
```



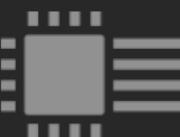
## Dev Container Templates

- **Templates** to predefiniowane konfiguracje środowisk deweloperskich.
- Skracają czas konfiguracji, standaryzują środowiska i ułatwiają wdrożenie nowych projektów.

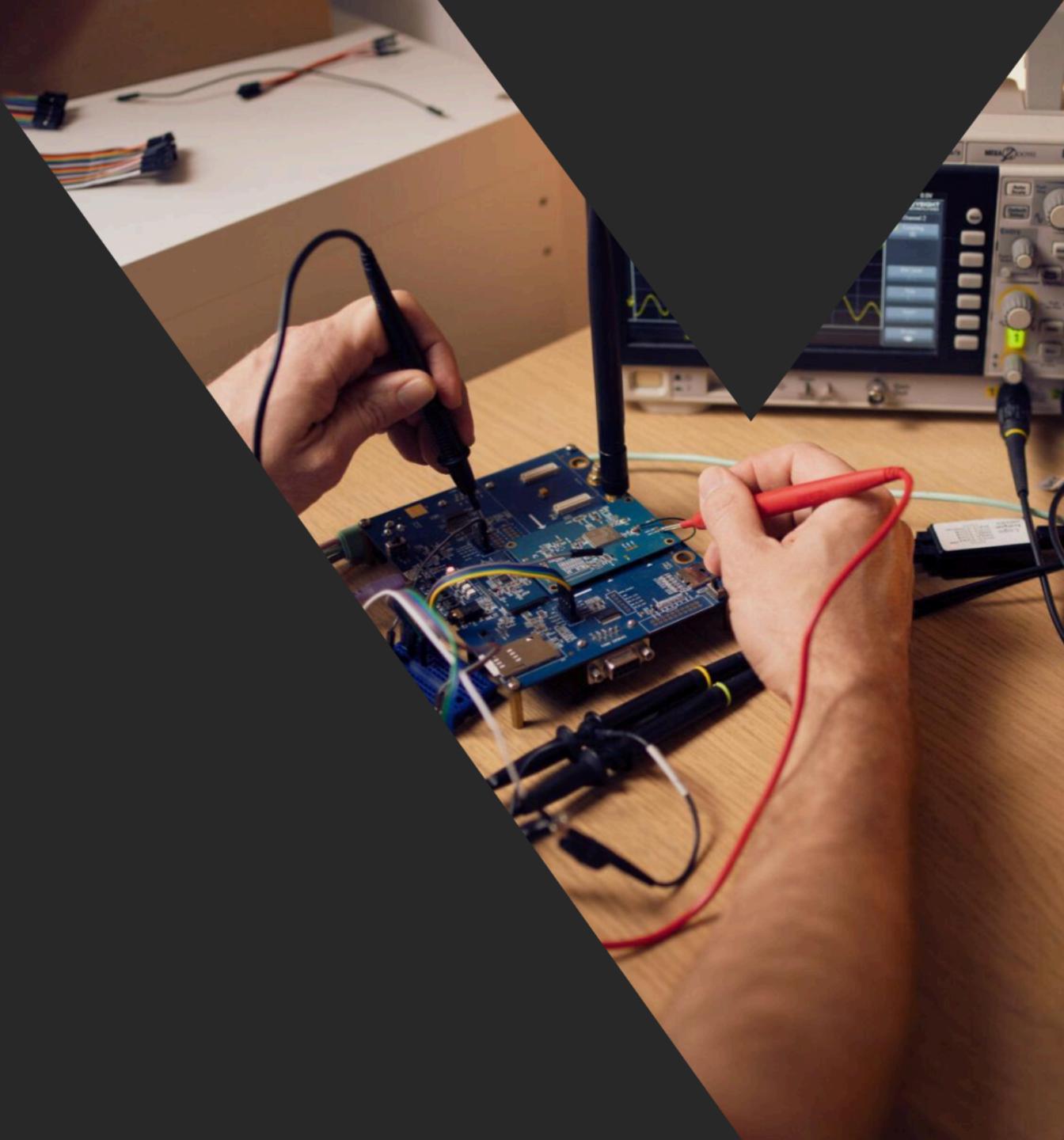


# Przykładowy template

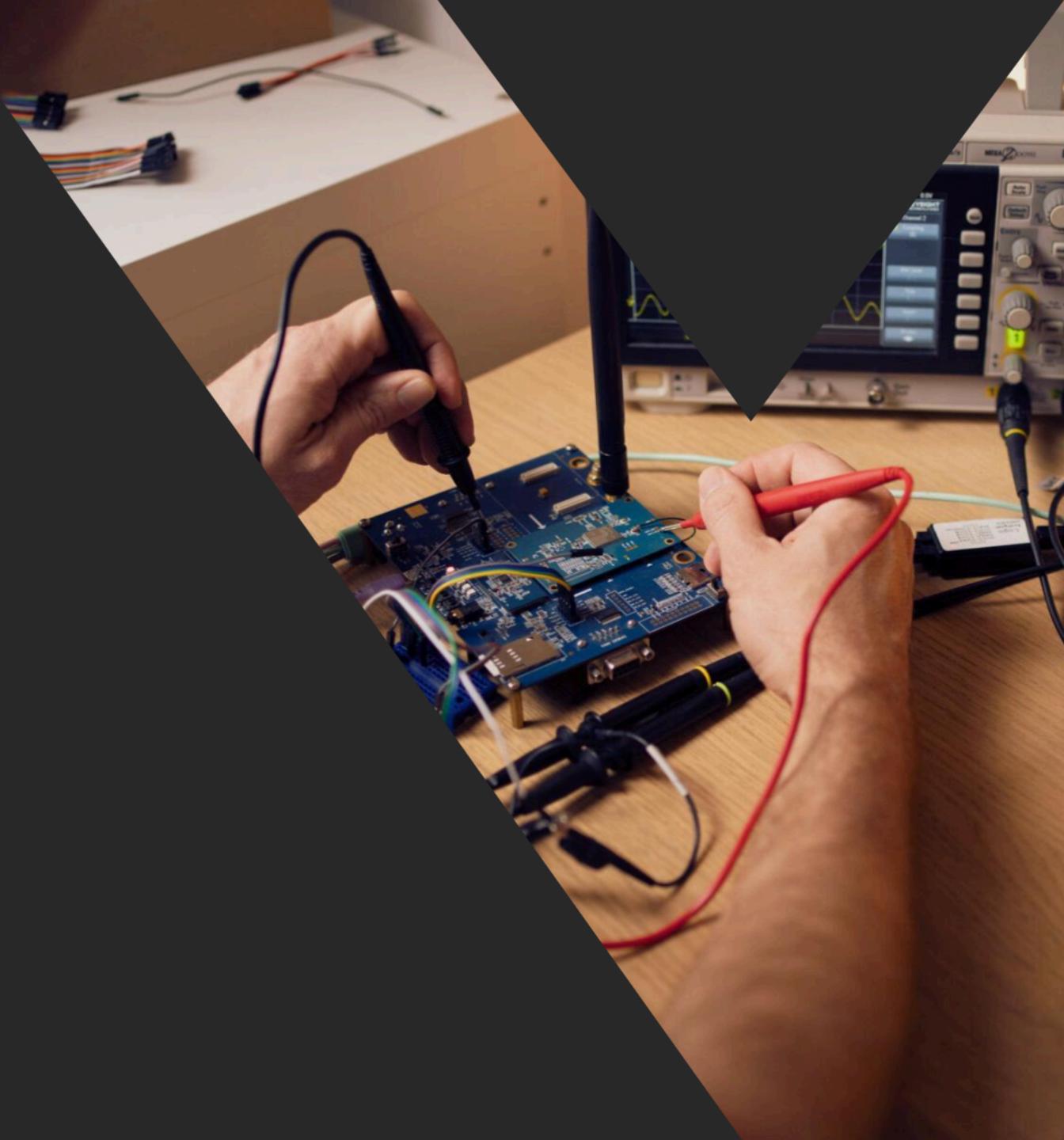
```
|- .devcontainer
  |- devcontainer.json
  |- onCreateCommand.sh
|- .vscode
  |- settings.json
|- app
  |- west.yml
  |- prj.conf
```



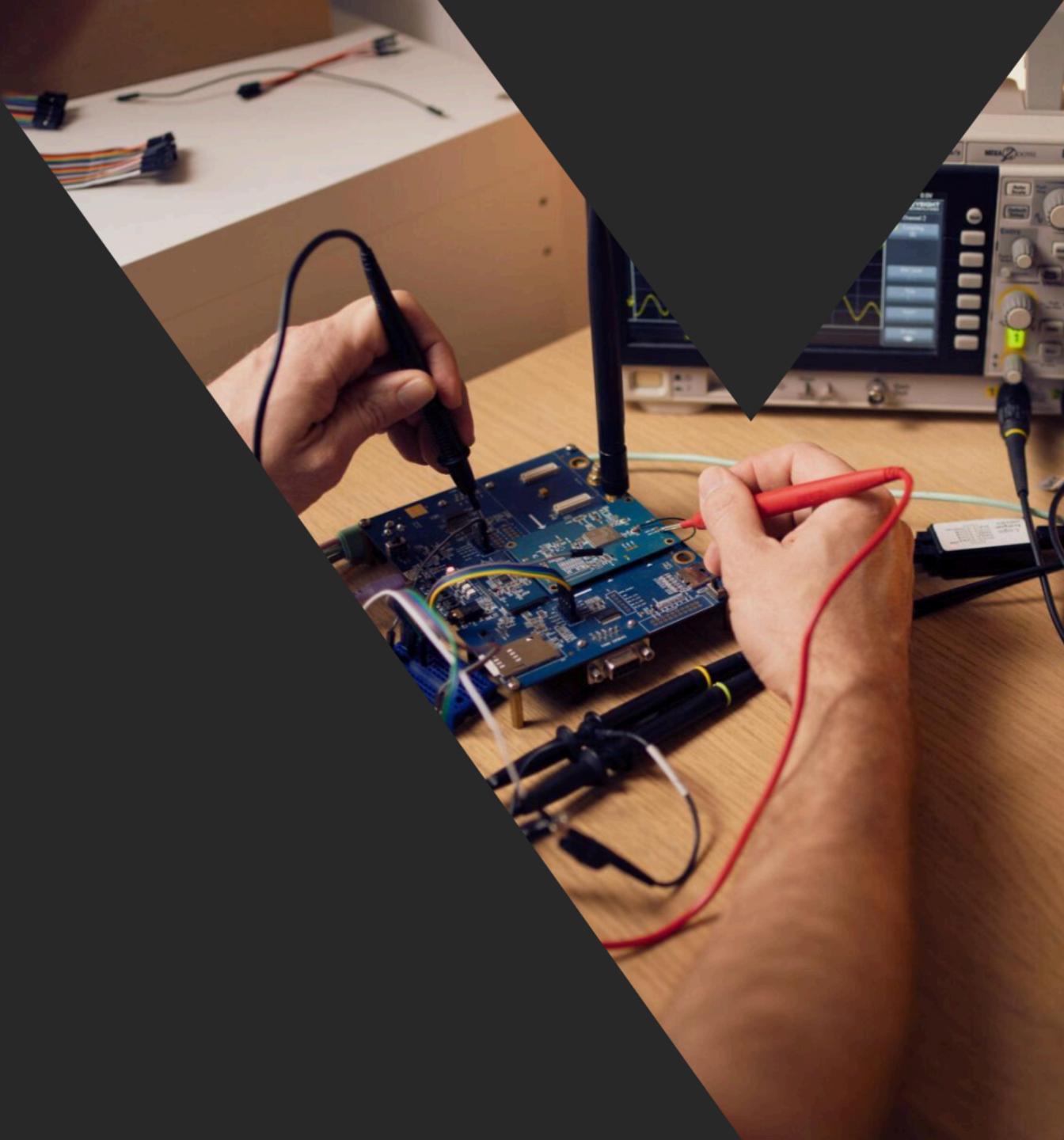
# Demo



To już jest koniec (?)



# Czas na pytania



# Dziękuję za uwagę i zapraszam do kontaktu!



**Dawid Marszalkiewicz**

Lack of software quality is  
the biggest cost ♦ Zephyr enthu...

