

### Sistema Computacional Embarcado

### **Sistema Computacional**

Processador + Memória + Periféricos

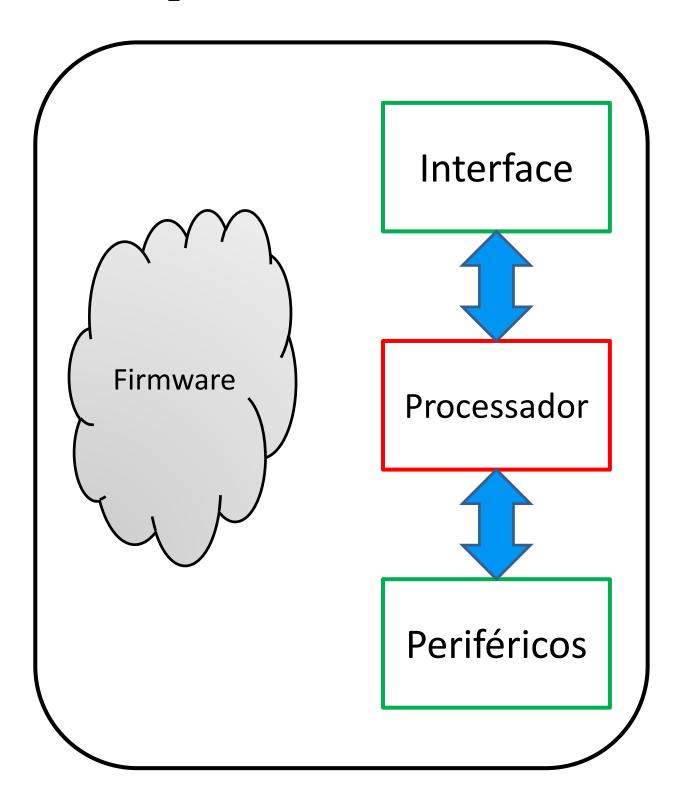
#### **Embarcado**

- Faz parte de outro sistema
- Exemplos: aeronave, automóvel, eletrodoméstico, equipamento agrícola, equipamento médico, equipamento de telecomunicações, etc.

#### Reage a eventos externos e internos



### Sistema Computacional Embarcado





### Sistema Computacional Embarcado

#### Características

- Um sistema embarcado pode ser microprocessado ou microcontrolado, no qual o "computador" é completamente encapsulado ou dedicado ao dispositivo ou sistema que o mesmo controla.
  - É desenvolvido para uma tarefa específica. Por questões como segurança e usabilidade, pode possuir restrições para computação em tempo real.
  - O software escrito para sistemas embarcados é muitas vezes chamado firmware, e armazenado em uma memória ROM ou memória flash ao invés de um disco rígido.
  - Por vezes o sistema também é executado com recursos computacionais limitados: sem teclado, sem tela e com pouca memória.
- Em geral os sistemas embarcados possuem uma capacidade de processamento reduzida em comparação com computadores pessoais (notebooks e desktops).



#### Processamento de Sinais

Aplicações que envolvem um grande volume de informação a ser processado em curto espaço de tempo.

Os sinais a serem tratados são digitalizados através de ADs, processados, e novamente convertidos em sinais analógicos por DAs. Exemplos: compressores de vídeo, radares e sonares, etc.



### Comunicações e Redes

Chaveamento e distribuição de informações. Sistemas de telefonia e telecomunicações, equipamentos de redes e internet.







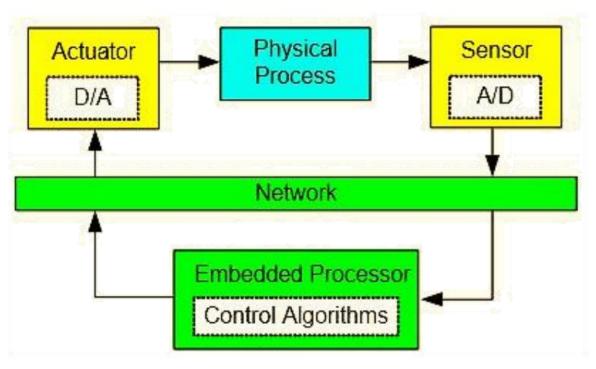
#### Sistemas de Controle

Controles em malha fechada com realimentação em tempo real.

Geralmente são as aplicações mais robustas, com placas dedicadas e múltiplos sensores de entrada e saída que fornecem pouca interação com o usuário.

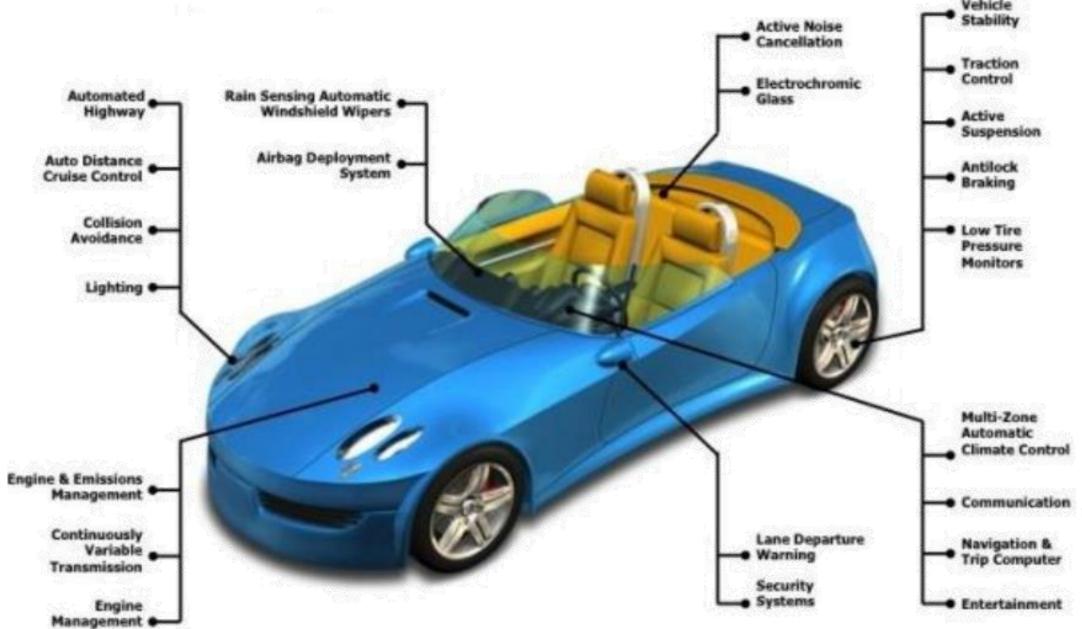
Usados nos motores de automóveis, processos químicos, controle de voo, usinas

nucleares, etc.





#### **Sistemas Automotivos**





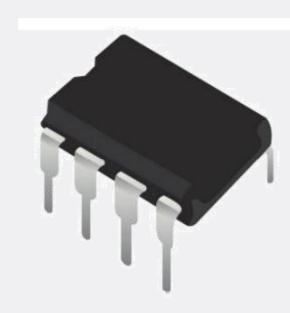
CAMINHOS

QUE CONECTAM

COM O FUTURO







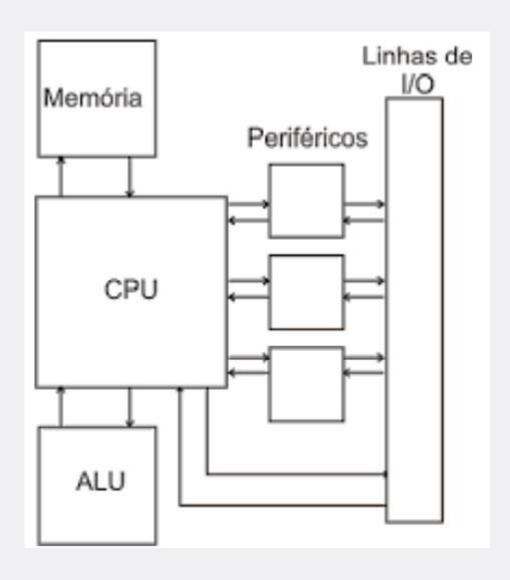
### Definição

- Um microcontrolador é um pequeno computador em um único circuito integrado.
   Um microcontrolador contem um ou mais núcleos de processamento junto com uma memória e periféricos de entrada e saída programáveis.
- Esses dispositivos são utilizados em produtos com controle automático de sua operação. Por meio da redução de tamanho e custo comparado à um projeto que utiliza microprocessador, memória e dispositivos separados, os microcontroladores tornam mais econômicas as digitalizações realizadas em sistemas legados.



### Componentes

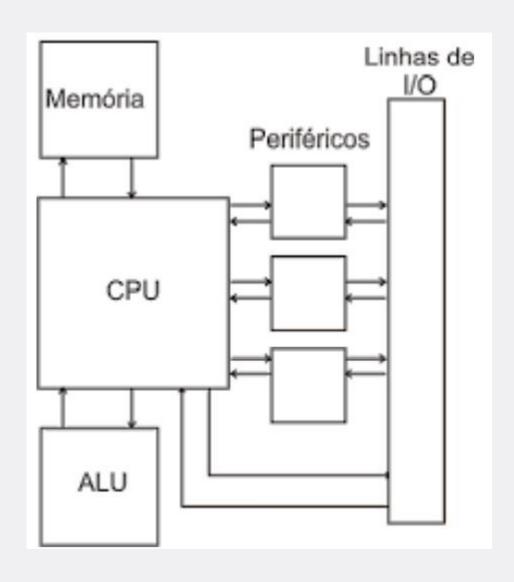
- CPU (Unidade de Processamento Central) tem a finalidade de interpretar as instruções de programa.
- Na memória somente de leitura na qual são gravadas as instruções do programa.
- A memória RAM (Memória de Acesso Aleatório) é utilizada para memorizar as variáveis utilizadas pelo programa.





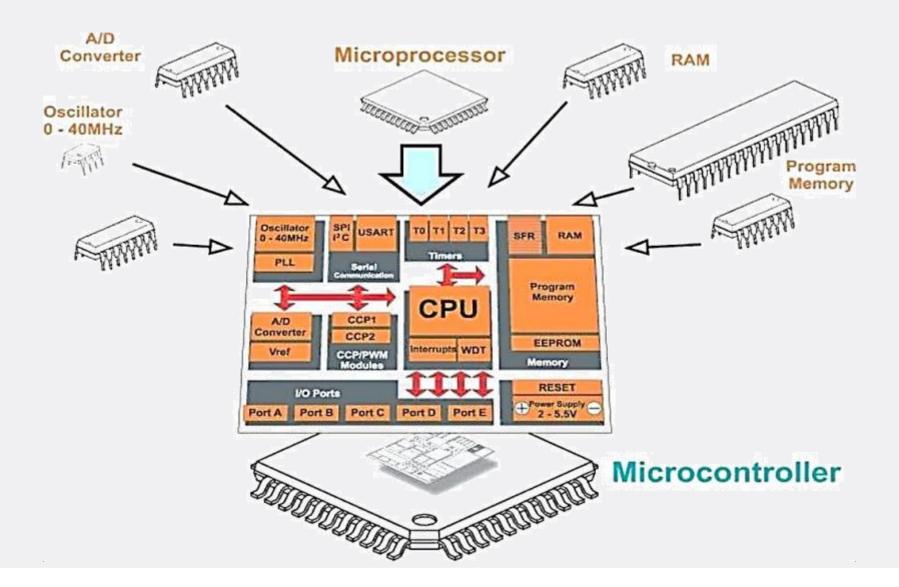
### Componentes

- O conjunto de LINHAS de I/O é utilizado para controlar dispositivos externos ou receber impulsos de sensores, interruptores, etc.
- O conjunto de dispositivos auxiliares dão suporte ao funcionamento do componente, ou seja, gerador de clock, contadores, UASART para comunicação, etc.



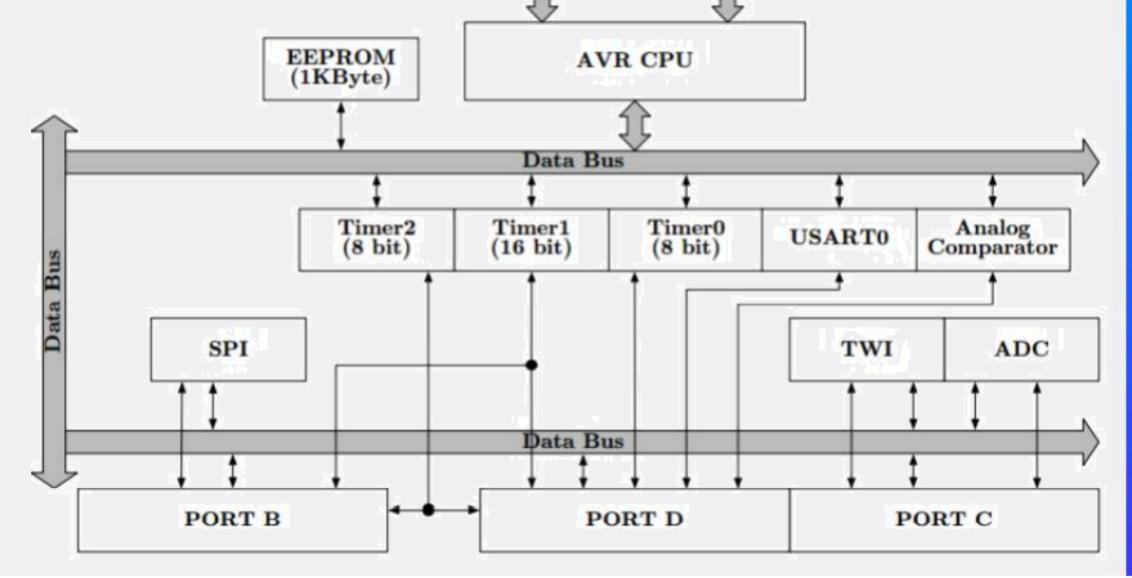


**Arquitetura Genérica** 





**Arquitetura ATMEGA 328** 



Flash (32KByte) SRAM

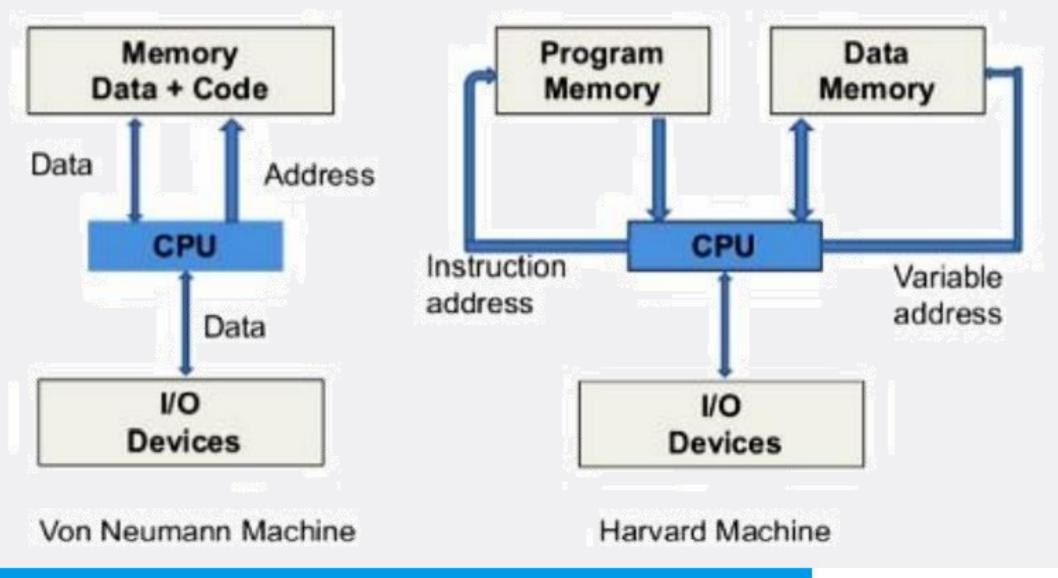
(2KByte)



### Arquiteturas Harvard e Von Neuman

Quando um sistema de processamento de dados (processadores e microcontroladores) possui uma única área de memória na qual ficam armazenados os dados (variáveis) e o programa a ser executado (software), dizemos que esse sistema segue a arquitetura de Von Neuman. No caso em que os dados (variáveis) ficam armazenados em uma área de memória e o programa a ser executado (software) fica armazenado em outra área de memória, dizemos que esse sistema segue a arquitetura Harvard.







Set de Instruções – RISC x CISC

Cada processador possui seu próprio conjunto de instruções, o que inviabiliza a portabilidade.

CISC (COMPLEX Instruction Set Computing) – utilizam o conceito de microcódigo, ou seja, um conjunto de códigos instruções, armazenados no componente. Isto faz com que o programa possa ser desenvolvido em linguagem muito mais próxima ao nível de máquina, o que reduz seu tamanho.



Set de Instruções – RISC x CISC

Cada processador possui seu próprio conjunto de instruções, o que inviabiliza a portabilidade.

RISC (Reduced Instruction Set Computing) - oferecem um número pequeno de instruções que são decodificadas pelo hardware, já que não dispõem de microcódigo. Isto faz com que o desenvolvimento de firmware seja mais simples, porém demande um número maior de instruções.



### Prof. João Magalhães

#### Horário de Atendimento:

Quarta-feira: 19h30

Quinta-feira: 17h30

• Sexta-feira: 15h30

E-mail: joao.magalhaes@inatel.br

Celular: (35) 99895-4450

Linkedin: <a href="https://www.linkedin.com/in/joaomagalhaespaiva/">https://www.linkedin.com/in/joaomagalhaespaiva/</a>

