Welke mechanismen van het Arduino RTOS worden niet ondersteund door de beschikbare RTOS-en?

Het arduino RTOS ondersteunt de volgende synchronisatie mechanismen: clocks, timers, semaphores, flags, queues, mailboxen, channels, pools en mutexen. Hierna worden een aantal rtos-en vergeleken met deze rtos. Alle onderstaande rtos-en bevatten een clock en timer.  
  
Als eerste vergelijken we free rtos, deze rtos bevat de volgende mechanismen: mutex, pool, channel , mailbox en queues. Wij hebben ondervonden dat free rtos geen flags en semaphores ondersteund. Dit rtos heeft geen extra mogelijkheden die de arduino rtos niet heeft.   
  
De tweede die we gaan vergelijken is mbed. Mbd ondersteunt de volgende mechanismen: threads, mutex, semaphore, signals, pools, channel, mailbox, timeouts, system interrupts en een header waarmee de benodigdheden voor het verbinden met andere systemen worden geinclude. Het ondersteunt geen queues en flags. Daarentegen bevat het wel een header waarmee benodigdheden voor het verbinden met een ander systeem mogelijk wordt gemaakt. Verder bevat het ook signals en threads welke niet ondersteund worden door de arduino rtos.  
  
De derde rtos is Chibi-os/rt, deze bevat de volgende mechanismen: condition variabels, channels, mailboxes, semaphores, event flags, mutexes en timers. Als we dit rtos vergelijken met de arduino rtos kunnen we concluderen dat chibi-os/rt geen queues en pools bevat. Daarentegen bevat dit rtos wel condition variabels.  
  
Als vierde hebben we de Atom threads rtos, dit rtos bevat de volgende mechanismen: pre-emptive scheduler with 255 priority levels, round-ribin at same priority level, semaphore, mutex, channel en timers. Dit rtos ondersteund dus geen pools, flags, mailboxen en queues. Het heeft daarentegen wel een pre-emtive scheduler met 255 priority levels en een round-ribin.

Als laatste hebben we RIOT maar hier hebben we nog geen informatie met betrekking tot synchronisatie middelen kunnen vinden.