



**UNIVERSIDAD POLITÉCNICA
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA**

SAMUEL CALEB MARTINEZ HERNÁNDEZ

ING. MECATRÓNICA 8-A

PROGRAMACIÓN DE SISTEMAS EMBEBIDOS.

TAREA_1_1_SELECCIÓN DE SISTEMAS EMBEBIDOS

INTRODUCCIÓN

En esta tarea se trata de analizar qué son los sistemas embebidos, cuáles son sus características básicas, así como las interfaces. La comunicación adquiere gran importancia en los sistemas embebidos. Lo habitual es que el sistema pueda comunicarse mediante interfaces estándar de cable o inalámbricas. Los componentes de un sistema embebido, son los siguientes, en la parte central se encuentra el microprocesador, microcontrolador, DSP, etc. La CPU o unidad que aporta la capacidad de cómputo del sistema, pudiendo incluir memoria interna o externa, un micro con arquitectura.

¿QUÉ ES UN SISTEMA EMBEBIDO?

Se trata de un sistema de computación diseñado para realizar una o algunas funciones dedicadas frecuentemente en un sistema de computación en tiempo real. Al contrario de lo que ocurre con los ordenadores de propósito general (como por ejemplo una computadora personal o PC) que están diseñados para cubrir un amplio rango de necesidades, los sistemas embebidos se diseñan para cubrir necesidades específicas. Los sistemas embebidos se pueden programar directamente en el lenguaje ensamblador del microcontrolador o microprocesador incorporado sobre el mismo, o también, utilizando los compiladores específicos, pueden utilizarse lenguajes como C o C++; en algunos casos, cuando el tiempo de

respuesta de la aplicación no es un factor crítico, también pueden usarse lenguajes como JAVA.

¿CUÁLES SON LAS CARACTERÍSTICAS BÁSICAS DE LOS SISTEMAS EMBEBIDOS?

Las características básicas de los sistemas embebidos son las siguientes:

- Deben ser confiables,
- La confiabilidad, en inglés reliability $R(t)$, es la probabilidad de que el sistema trabaje correctamente dado que está funcionando en $t=0$.
- La mantenibilidad, en inglés Maintainability $M(d)$, es la probabilidad de que el sistema vuelva a trabajar correctamente d unidades de tiempo después de un fallo.
- La disponibilidad, en inglés Availability $A(t)$, es la probabilidad de que el sistema esté funcionando en el tiempo t .
- La seguridad informática: consiste en disponer de una comunicación confidencial y autenticada.
- La creación de un sistema confiable debe ser considerada desde un comienzo, no como una consideración posterior.
- Deben ser eficientes en cuanto a la energía, al tamaño de código, al peso y al costo.
- Están dedicados a ciertas aplicaciones. - Interfaces de usuario dedicadas (sin ratón, keyboard y pantalla)

Existen varias interfaces:

- Las interfaces de operador (Hombre-Máquina-HMI)
- monitores, interruptores, botones, indicadores, emisores individuales o grupales de los diferentes tipos de señales, motores eléctricos, solenoides y otros. Se puede aplicar en los trenes. Las características del software son las siguientes: robustez, facilidad de uso, presentación clara de la información, diseño atractivo, flexibilidad de proyecto.
- Las interfaces eléctricas (interfaces con otros componentes y dispositivos): Interno - I2C, SPI, ISA y otros.
- Las interfaces Exteriores - RS232, TTY, Ethernet, Centronics, FlexRay, CAN, LIN, RF y otros

Las principales características de un sistema embebido son el bajo costo y consumo de potencia. Dado que muchos sistemas embebidos son concebidos para ser producidos en miles o millones de unidades, el costo por unidad es un aspecto importante a tener en cuenta en la etapa de diseño. Normalmente, los sistemas embebidos emplean procesadores muy básicos, relativamente lentos y memorias pequeñas para minimizar los costos. La velocidad no solo está dada por la velocidad del reloj del procesador, sino que la totalidad de la arquitectura se simplifica para reducir costos. Usualmente un ES (sistema embebido) utiliza periféricos controlados por interfaces seriales sincrónicas, las cuales son muchas veces más lentas que los periféricos de un PC. Los programas en estos sistemas se ejecutan minimizando los tiempos muertos y afrontando fuertes limitaciones de hardware, ya que usualmente no tienen discos duros, ni teclados o monitores, una memoria flash reemplaza los discos, y algunos botones y una pantalla LCD normalmente reemplazan los dispositivos de interfaz. El software que controla un dispositivo de hardware, se conoce como Firmware. La programación en estos dispositivos se realiza en lenguaje ensamblador o en lenguaje C, actualmente se han desarrollado algunas máquinas virtuales y otros compiladores que permiten el diseño de programas más complejos.

Componentes de un sistema embebido

Un ES estaría formado por un microprocesador y un software que se ejecute sobre éste. Sin embargo, este software necesitará sin duda un lugar donde poder guardarse para luego ser ejecutado por el procesador. Esto podría tomar la forma de memoria RAM o ROM debido a que las tareas realizadas por sistemas embebidos son de relativa sencillez, los procesadores comúnmente empleados cuentan con registros de 8 o 16 bits. En su memoria sólo reside el programa destinado a gobernar una aplicación concreta. Sus líneas de entrada/salida (I/O) soportan el conexionado de los sensores y actuadores del dispositivo a controlar.

PLATAFORMA DE SISTEMAS INTEGRADOS:

- El Microprocesador (MP o μ P) y los microcontroladores (MCU), que tienen menos poder de cómputo, pero varios periféricos;
- Arquitecturas de base - Von Neumann and Harvard;
- Utilizado μ P y MCU
- CISC (Complex Instruction Set Computer) y más a menudo RISC (Reduced Instruction Set Computer);
Popular RISC familias de procesos: ARC (ARC International), ARM (ARM Holdings), AVR (Atmel), PIC (Microchip), MSP430 (TI) y otros;

MEMORIA

En ella se encuentra almacenado el código de los programas que el sistema puede ejecutar, así como los datos. Su característica principal es que debe tener un acceso de lectura y escritura lo más rápido posible para que el microprocesador no pierda tiempo en tareas que no son meramente de cálculo. Al ser volátil el sistema requiere de un soporte donde se almacenen los datos aun sin disponer de alimentación o energía.

PUERTOS DE ENTRADA / SALIDA [I/O]

Son puntos (nodos) en los que los dispositivos periféricos se pueden conectar y pueden intercambiar información con la memoria y el procesador central. Los puertos contienen en sí mismos un número definido de registros, los cuales se utilizan para el almacenamiento temporal de varios tipos de datos. Las direcciones de los registros y sus funciones están definidas con precisión (standard).

TIPOS:

- puertos serie, en los que los datos se transfieren bit a bit de forma secuencial (COM1, COM2);
- puertos paralelos, en los que los datos se transfieren en paralelo (en un byte, una palabra, etc.) (LPT1).
- puertos universales (USB).

CONCLUSIÓN

Esto fue una breve recapitulación de lo que es un microcontrolador puede hacer y lo que contiene en un plano generalizado tomando en cuenta la tecnología básica ya que día con día la tecnología se implementa exponencialmente y puede haber variaciones en cada microcontrolador esta fue la estructura básica de un microcontrolador.

BIBLIOGRAFÍAS

Jonathan Valdano. Introducción a los Sistemas De Microcomputadora Embebidos: Simulación De Motorola G811 Y G812. (2003)

José Daniel Muñoz Frías. Sistemas empotrados en Tiempo Real (2009)

[*http://webdiis.unizar.es/~joseluis/SE.pdf*](http://webdiis.unizar.es/~joseluis/SE.pdf)