# Embedded Rust: что нового?

Anton Patrushev RustCon Russia, 2023

#### Про себя

- долгие годы воинствующий питонист
- пет-проекты на AVR/STM32 с конца нулевых (c/c++/µpython)
- первые буквы на rust, которые устроили компилятор в 2015
- в 2018 начал экпериментировать с embedded rust
- python extensions (pyo3/setuptools-rust)
- делал мастеркласс на RustCon Russia 2021

# Немного про задачу

#### Целевая четверенька

- AVR, MSP430, Cortex-M/R, Risc-V, AVR
- мало памяти единицы/десятки Кб
- отсутствие ММО
- переферийные устройства GPIO/bitbang, 1-Wire, SPI, I2C

#### Что было до этого

- IDE Arduino, Keil, IAR, STM32CubeIDE
- SDK от производителя (CMSIS, SPL, HAL, LL, RTOS, BSP)
- или не от производителя (libopencm3)
- драйвера? какие такие драйвера?
- портируемость? слово-то какое придумал!
  - о правильно говорить вендор-лок!
- отладка: OpenOCD + GDB

# Почему Rust

- system level language
- memory safety
- zero-cost abstractions
- no-std
- portability

#### Как всё началось

- svd2rust, 2016
- @japaric, 2017
  - ∘ если вас не устраивает объяснение "а внутре у ей неонка", то я рекомендую <u>серию его статей</u> про embedded rust
- embedded wg, 2018
- Ferrous Systems, 2018

# What's new? Поехали

# Поддержка новых платформ

#### **Espressif**

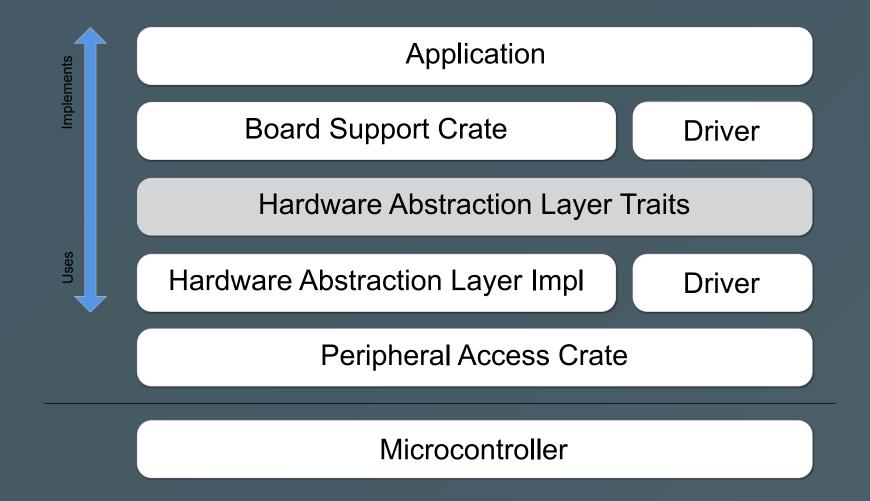
- espup
- книжка
- девайсы:
  - Xtensa (ESP8266, ESP32, ESP32-Sx), RISC-V (ESP32-Cx)
- no-std
- std + интеграция с IDF
  - IoT Development Framework
  - embedded-svc

### Другие, текущее состояние

- Cortex-M (STM, RP2040, nRF)
- ESP32/Xtensa
- RISC-V
- MSP430
- AVR
- MIPS

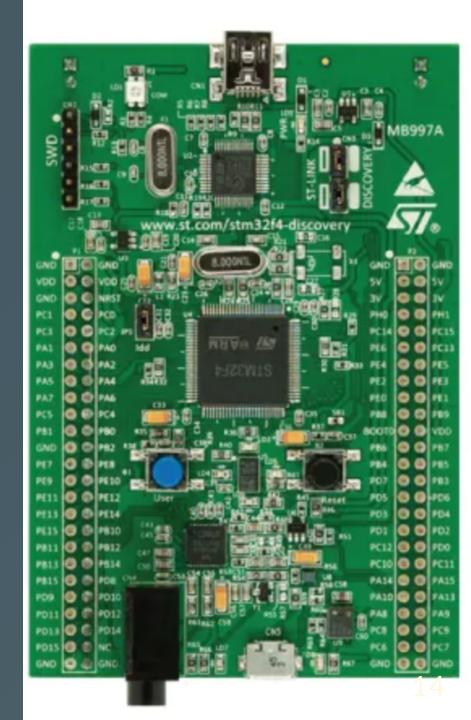
# Стандартизация библиотек

#### Стек



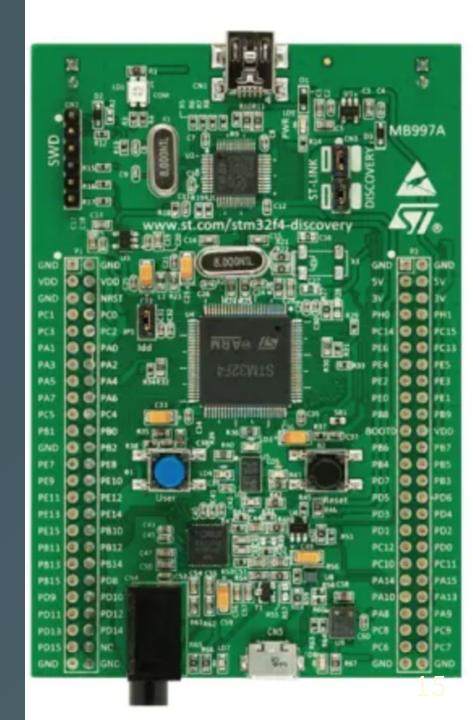
## Пример, low level

- stm32f4
  - svd2rust, pac, chip specific code
- embedded-hal
  - platform agnostic base
- stm32f4xx-hal
  - hal implementation using stm32f3



## Пример, high level

- accelerometer
  - hal, device agnostic interfaces
- lis302dl
  - device specific => embedded-hal SPI
- stm32f407g-disc
  - concrete board
  - wiring all together
- application



#### embedded-hal

- зачем? платформо-независимые драйвера
- драйверо-независимые приложения
- удобный dev/debug (SPI/I2C/bitbang на RPi)
- растёт поддержка в hal/bsp крейтах
- v1 release candidate

### heapless

- static friendly
- data structures
  - Vec/String/IndexMap/IndexSet/BinaryHeap
  - Arc/Box
  - Queues (mpmc/spsc)

#### alloc

- embedded-alloc (ex. alloc-cortex-m)
  - portability
  - stable rust support
- initial allocator\_api (unstable) support

# Фреймворки и ОС

#### Зачем они вообще нужны

- эргономичность
- удобство работы с прерываниями
- статические гарантии

  - о дедлоки
  - о инверсия приоритетов

#### rtic

- с него всё начиналось (в девичестве, cortex-m-rtfm)
- легковесный concurency framework
- жесткие статические гарантии
  - RTFMv2
- только Cortex-M
- async tasks
- rtic-sync

#### rtic, task

```
#[task(local = [led, state])]
fn blink(cx: blink::Context) {
    rprintln!("blink");
    if *cx.local.state {
        cx.local.led.set_high().unwrap();
        *cx.local.state = false;
    } else {
        cx.local.led.set_low().unwrap();
        *cx.local.state = true;
    blink::spawn_after(Duration::<u64, 1, 1000>::from_ticks(1000)).unwrap();
```

### rtic, async task

```
#[task(local = [led, state])]
async fn blink(cx: blink::Context) {
    loop {
        rprintln!("blink");
        if *cx.local.state {
            cx.local.led.set_high().unwrap();
            *cx.local.state = false;
        } else {
            cx.local.led.set_low().unwrap();
            *cx.local.state = true;
        Systick::delay(1000.millis()).await;
```

#### embassy

- EMBedded ASYnc
- большой заход на асинхроннсть с надстройками HAL/PAC
- асинхронные драйвера (I2C/SPI/USB/NET)
- по тяжеловестности среднее решение
- подталкивают развитие языка
  - async-fn-in-trait (AFIT)
- лучшая поддержка в решениях Espressif

#### lilos

- Cortex-M only
- ближе к embassy по концепции
  - fixed set of concurrent tasks that run forever
- cooperative multitasking
- platform agnostic

#### Сравнение, эргономика

#### embassy

- о самый эргономичный и понятный код
- о платформенная специфика спрятана в embassy-hal
- ∘ гарантии безопасности где-то в библиотеке

#### • rtic

- наиболее сложный для восприятия код
- взамен: статические гарантии безопасности

#### lilos

- ∘ средний по сложности код
- ∘ наедине с голым железом (HAL/BSP)

#### Сравнение, размер

- здесь был слайд про размер "исполняемых файлов"
- но на моих примерах размеры оказались идентичными

## "Операционные системы"

- preemtive multitasking
- isolation
- ipc
- applications
- варианты
  - hubris (2.5k \*\*, 45c)
  - o tockos (4.7k★, 176c)

# Инструменты

#### probe-rs

- Ferrous Systems, Knurling Tools, ex. probe-run
- Any ARM/Risc-V target
- CMSIS-DAP/JLink/ST-Link and FTDI
- простейшие flash/run/debug
- полноценный плагин для VS Code (DAP для остальных)

#### defmt

- "deferred formatting"
- классические log макросы к которым все привыкли
- минимальное влияет на тайминг исполнения
- настройка фильтров в момент компиляции
- rtt/itm/semihosting/кастомный логгер

#### ferrocene

- сертифицированны toolchain
- критически важные системы
- ISO 26262 (траспортные средства)
- IEC 61508 (системы обеспечения безопасности)
  - SIL 4 (максимальный уровень)

# Это всё. Вопросы?

- мой awesome-embedded-rust
   (filtered) можно найти тут =>
- все контакты <a href="https://patrushev.me">https://patrushev.me</a>

