

# Projekt Zephyr

Echtzeit-OS für das Internet der Dinge

Pflichtenheft

Studiengang: Elektro- und Kommunikationstechnik

Institut: Berner Fachhochschule

Autoren: Aaron Schmocker, David Wyss

Betreuer: Martin Aebersold
Auftraggeber: Martin Aebersold
Experten: Martin Aebersold

Datum: 22.10.2016

# Inhaltsverzeichnis

1	Management Summary	1	
2	Einleitung	2	
3	Ressourcen, Infrastruktur und Betriebsmittel           3.1 Räumlichkeiten            3.2 Software und Betriebsysteme            3.3 Hardware            3.4 Entwicklungs und Testwerkzeuge            3.5 Dokumentation	3 3 3	
4	Definition der Aufgaben4.1 Aufgabenbeschreibung4.2 Anforderungen		
5	Bedingungen		
6	Freigabe	7	
GI	lossar	8	

# Versionen

Version	Datum	Status	Bemerkungen
0.1	15.09.2016	Entwurf	Erster Entwurf
0.2	16.09.2016	Entwurf	Management Summary
0.3	18.09.2016	Entwurf	Einleitung
0.4	19.09.2016	Entwurf	Vorgehen
0.5	20.09.2016	Entwurf	Hardware
0.6	03.10.2016	Entwurf	Software
0.7	04.10.2016	Entwurf	Systemtest
8.0	06.10.2016	Entwurf	Interpretation
0.9	10.10.2016	Entwurf	Schlussfolgerung
1.0	20.10.2016	Final	Korrekturen

# 1 Management Summary

Die Linux Foundation hat mit dem Projekt Zephyr mit der Entwicklung eines Echtzeit-Betriebssystems f $\tilde{A}_{4}^{1}$ r das Internet der Dinge (IoT) begonnen. Zephyr ist ein Open-Source-Betriebssystem mit dem Ziel ein solides OS f $\tilde{A}_{4}^{1}$ r IoT Ger $\tilde{A}$  $\Xi$ te mit geringen Ressourcen bereitzustellen. Es nutzt eine echtzeitf $\tilde{A}$  $\Xi$ hige Kombination aus Nano-und Microkernel. Im Gegensatz zu einem Linux Kernel ben $\tilde{A}$  $\P$ tigt Zephyr nur zwischen 8 und 512 KByte an Arbeitsspeicher. Aktuell werden folgenden Plattformen unterst $\tilde{A}_{4}^{1}$ tzt: x86, ARM und ARC EM4

# 2 Einleitung

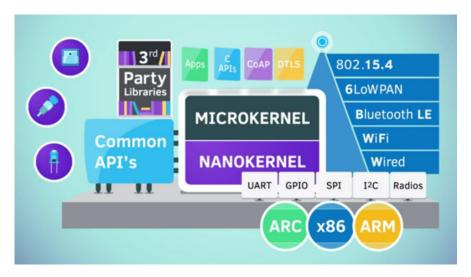


Abbildung 2.1: Komponenten und Ãæbersicht  $\tilde{A}_4^1$ ber das Zephyr RTOS

In dieser Projektarbeit soll zuerst ein Vergleich der Eigenschaften  $\tilde{A}_{\mathbb{Z}}$ hnlicher Betriebssysteme wie FreeRTOS, RIOT, Kontiki, usw. vor allem bez $\tilde{A}_{4}^{1}$ glich der Unterst $\tilde{A}_{4}^{1}$ tzung der verschiedenen Netzwerkprotokolle gemacht werden. Im Fokus steht dabei das n Zu Demonstrationszwecken soll am Schluss mit dem ausgew $\tilde{A}_{\mathbb{Z}}$ hlten Board eine Demo-App entwickelt werden.

#### Die Ziele sind:

- Einarbeitung in das Betriebssystem Zephyr.
- Erstellen einer Vergleichstabelle mit den wichtigsten Eigenschaften der verschiedenen RTOS.
- ullet Evaluation geeigneter Boards f $ilde{A}^1_4$ r das Zephyr Betriebssystem f $ilde{A}^1_4$ r eine IoT
- Entwicklung einer Demonstrationsapplikation, basierend auf dem ausgewĤhlten Board

## 3 Ressourcen, Infrastruktur und Betriebsmittel

## 3.1 RÃ umlichkeiten

 $ilde{\mathsf{F}} ilde{\mathsf{A}} frac{1}{4}\mathsf{r}$  die Arbeit steht ein Arbeitsplatz im Raum T208 zur Verf $ilde{\mathsf{A}} frac{1}{4}\mathsf{gung}$ .

### 3.2 Software und Betriebsysteme

Da es sich bei Zephyr um ein RTOS handelt, wird die Demoapplikation in C geschrieben. Zur Entwicklung und Dokumentation wird aussschliesslich auf offene Software gesetzt.

- Ubuntu und Arch Linux
- Zephyr und Zephyr SDK
- GIT
- Latex
- LibreOffice

#### 3.3 Hardware

Folgende Hardware wird f $\tilde{A}_4^1$ r das Projekt zur Verf $\tilde{A}_4^1$ gung gestellt:

- nRF52 Development Kit von Nordic
- ST-Link/v2
- Hardware und Computer des Raumes T208:

## 3.4 Entwicklungs und Testwerkzeuge

- Eclipse Neon mit Gnu ARM Plugin
- ullet SDK und Libraries von Nordic Semiconductors f $\tilde{A}_4^1$ r das NRF52 Evalboard
- SEGGER J-Link

### 3.5 Dokumentation

Es wird eine Projektdokumentation erwartet, welche die Entwurfsphase sowie die Realisierung und die gemachten Tests aufzeigt. Alle Dokumente werden auf einem Git-Repository abgelegt. Zur Dokumentation wird auf Latex gesetzt.

# 4 Definition der Aufgaben

### 4.1 Aufgabenbeschreibung

Im Rahmen der Projektarbeit sollen die Möglichkeiten des Zephyr-OS im Hinblick auf Anwendungen im Bereich Internet der Dinge (IoT) abgeklärt werden. Besonderer Fokus gilt hierbei dem Vergleich von Zephyr zu bereits bestehenden Realtime Operating Systems (RTOS). Dieser Vergleich soll tabellarisch ersichtlich gemacht werden. Weiter soll im Rahmen der Arbeit eine Demonstratinsapplikation entwickelt werden, auch mit dem Fokus auf das IoT.

### 4.2 Anforderungen

#### Minimale Anforderung

- Aufsetzen der Entwicklungsumgebung
  - Aufsetzen einer Ubuntu-VM
  - Einrichten eines Gitrepositories f $\tilde{A}_{4}^{1}$ r die Arbeit und Dokumentation
  - Inbetriebnahme der GNU ARM Toolchain unter Eclipse Neon
  - Installation der SDK und Libraries f $\tilde{\mathsf{A}}^1_4$ r das Nordic nRF52-DK
- Evaluation der F $\tilde{A}$  $\Xi$ higkeiten von Zephyr als RTOS f $\tilde{A}_{4}^{1}$ r das Internet der Dinge
  - Vergleich von Kommunikationsprotokollen mit bestehenden RTOS
  - Verlgeich der Codebasis mit bestehenden RTOS
  - Vergleich der LeistungsfÄ\(\time\)higkeit und BinarygrÄ\(\time\)sse mit bestehenden ROTS! (ROTS!)
- Entwicklung einer Demonstrationsapplikation
  - Mit Fokus auf Anwendungen rund um das Internet der Dinge
  - Nutzen von Bluetooth Low-Energy (BLE)
  - Nutzen des nRF52-DK

#### **Optionale Erweiterungen**

- Portierung des Zephyr-Kernels auf ESP8266
- Entwicklung einer Demoapplikation im Bereich Wireless-Lan

# 5 Bedingungen

In dieser Projektarbeit sollen die F $\tilde{A}$  $\Xi$ higkeiten des Zephyr-ROTS in bestehender Form ausgetestet werden. Spezielle Beachtung soll den f $\tilde{A}_4^{\frac{1}{4}}$ r das Internet der Dinge wichtigen Kommunikationsprotokollen wie BLE und Near Field Communication (NFC) geschenkt werden. Bei der Evaluation und Programmierung der Demoapp sind keine Grenzen gesetzt.

# 6 Freigabe

Datum, Unterschrift:	
	Martin Aebersold
Datum, Unterschrift	
Datum, Onterschrift	Aaron Schmocker
	, and a definition of
Datum, Unterschrift	
	David Wyss

## **Glossar**

API Application Programming Interface

**CPU** Central Processing Unit

**RTOS** Realtime Operating Systems

HTTPS Hypertext Transfer Protocol Secure

**BLE** Bluetooth Low-Energy

**NFC** Near Field Communication

**IoT** Internet der Dinge