

Tipos de SO

2.1 Accede a las páginas web de QNX <https://blackberry.qnx.com/> y LynxOS <http://www.lynx.com/>. Lee ambas páginas y comenta qué usos tienen estos sistemas operativos.

QNX: Es un sistema operativo en tiempo real (RTOS), hipervisor y middleware ofrecen rendimiento y seguridad y agilizan las certificaciones de seguridad.

Es el sistema operativo integrado preferido para vehículos, ventiladores, controles de trenes, sistemas de automatización de fábricas, robots médicos y más.

LynxOs: Es un sistema operativo en tiempo real (RTOS) original.

Ha diseñado y adaptado arquitecturas de plataformas para constructores de sistemas de seguridad y/o protección críticos. Presenta un modelo de usuario similar a UNIX® e interfaces POSIX® estándar para desarrolladores integrados.

2.2 Busca en Internet dos versiones de sistemas operativos únicamente textuales y explica por qué no presentan interfaz gráfica. Busca dos versiones gráficas de sistemas operativos.

Dos versiones de sistemas operativos sin interfaz gráfica son las dos versiones de UNIX: FreeBSD y OpenBSD.

FreeBSD y OpenBSD no incluyen interfaces gráficas por defecto por su enfoque en la simplicidad, seguridad y rendimiento. Los usuarios pueden personalizar su sistema y, dado que a menudo se utilizan en entornos críticos como servidores, se evita una GUI para conservar recursos y mantener la estabilidad. Además, muchos usuarios de estos sistemas prefieren trabajar en la línea de comandos, lo que se ajusta a la cultura de Unix.

Dos versiones de sistemas operativos con interfaz gráfica, son Windows y Linux.

2.3 Averigua en Internet la relación de Ken Thompson y Dennis Ritchie con los sistemas operativos MULTICS, UNICS Y UNIX.

En los años 60, Thompson y Dennis Ritchie trabajaron en el sistema operativo Multics. Tanto Thompson como Ritchie abandonaron el desarrollo de Multics por su creciente complejidad, y en 1969 crearon el sistema operativo UNIX, que sirvió como base para otros sistemas operativos como Linux.