

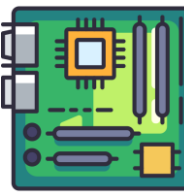
Módulo 3:

Hardware y Software



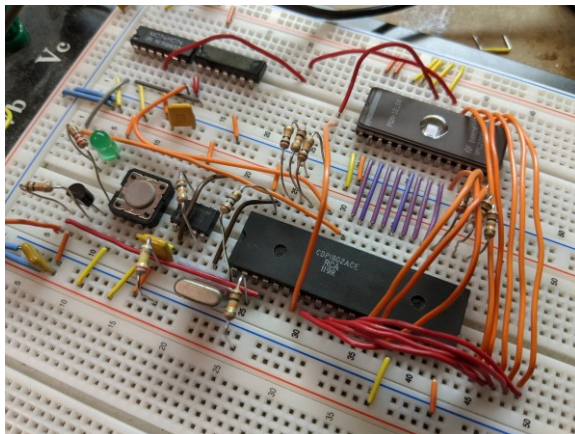
Agenda

- Componentes Hardware
- Componentes Software
- Sistemas Operativos (OS)

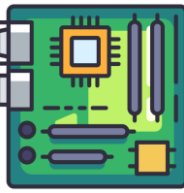


Combinación de HW y SW

- Para diseñar un dispositivo IoT
 - Diseño HW
 - Diseño SW
 - Diseño para que HW y SW trabajen juntos
- Uso de Fichas técnicas
 - Dimensiones, pines I/O, parámetros eléctricos
 - Ejemplo: rectificador [KBPC3506](#)



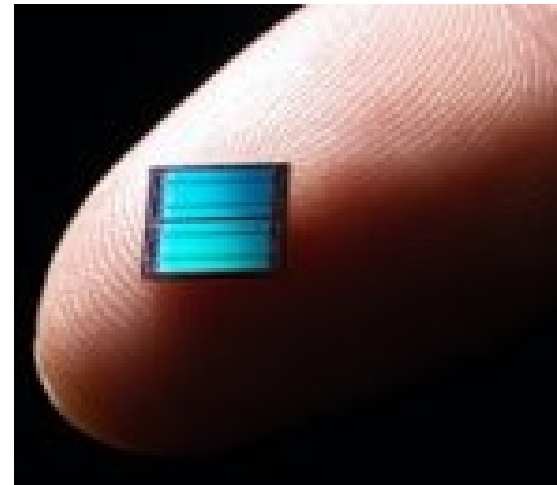
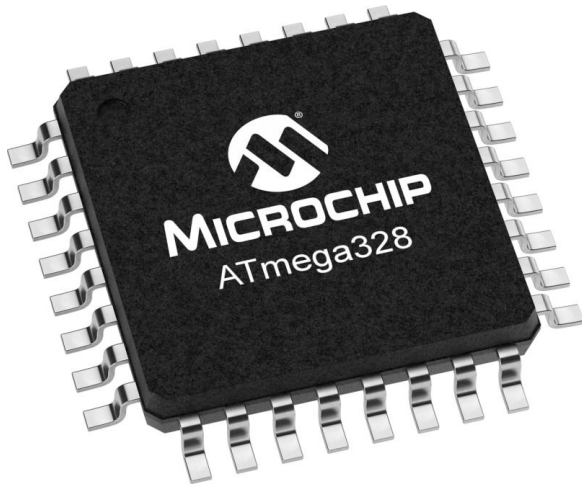
```
void setup() {  
    // initialize digital pin LED_BUILTIN as an output  
    pinMode(LED_BUILTIN, OUTPUT);  
}  
  
// the loop function runs over and over again forever  
void loop() {  
    digitalWrite(LED_BUILTIN, HIGH); // turn the LED on (HIGH is the positive voltage)  
    delay(1000); // wait for a second  
    digitalWrite(LED_BUILTIN, LOW); // turn the LED off (LOW is the negative voltage)  
    delay(1000); // wait for a second  
}
```

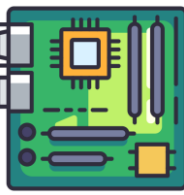


Componentes Hardware

Circuitos integrados

- Fabricados de material semiconductor (silicona)
- Protegidos por un paquete con un set de pines para acceder al chip
- Fichas técnicas complejas (+100 paginas)



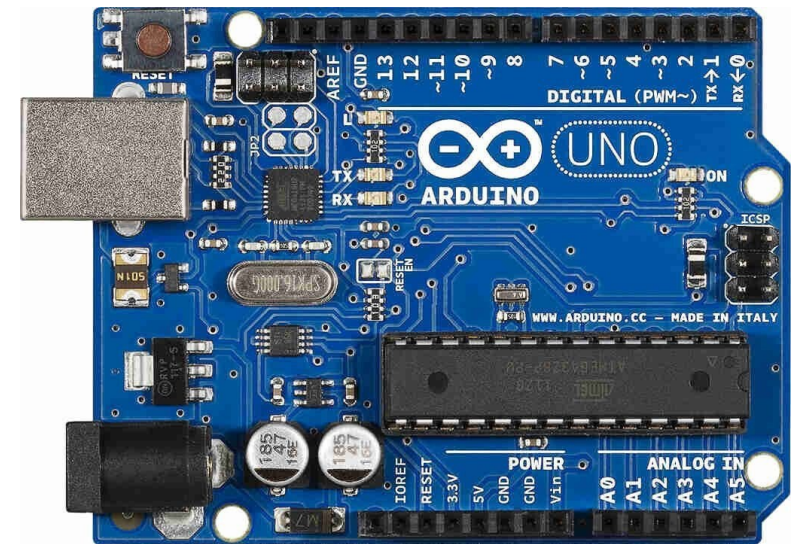


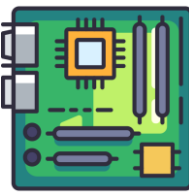
Componentes Hardware

Microcontroladores: Características

Pregunta: ¿Qué microcontrolador debemos escoger?

- Ancho de banda del datapath:
 - Número de bits en un registro --> más bits más precisión
 - Arduino --> 8-bits
- Número de pines I/O
- Rendimiento
 - Frecuencia del reloj más lenta que un computador tradicional
 - Velocidad del procesador no siempre importante
- Temporizadores (Timers)
 - Para aplicaciones en tiempo real
 - La precisión es importante



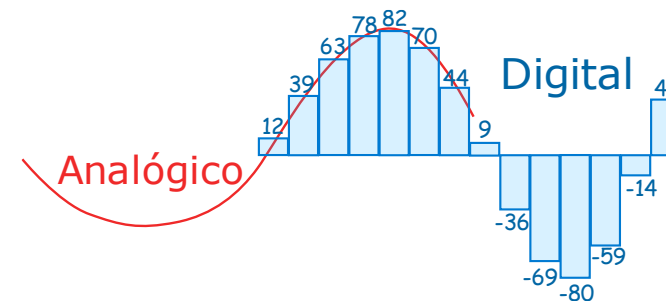
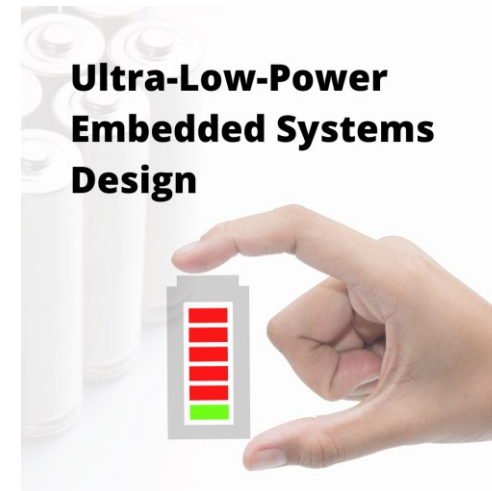


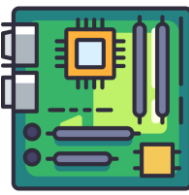
Componentes Hardware

Microcontroladores: Propiedades

Pregunta: ¿Qué microcontrolador debemos escoger?

- ADC
 - Convierten señales analógicas a digitales
- Modos de alimentación
 - Ahorro energético es clave
- Soporte de protocolos de comunicación
 - Interface con otros circuitos integrados I2C, UART, SPI etc

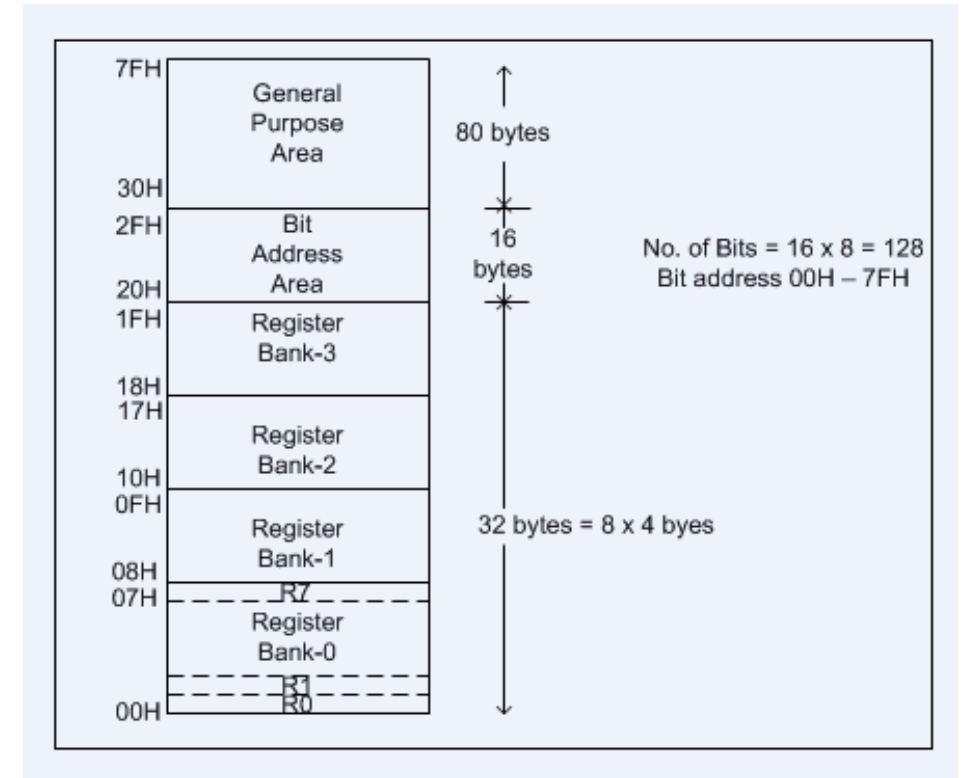


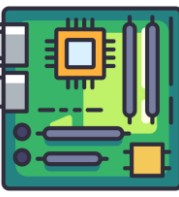


Componentes Software

Almacenamiento de datos en Microcontroladores

- Registros
 - Elemento más básico de almacenamiento
 - Espacio único en la memoria, guarda un solo valor
 - Son muy rápidos (tiempo de acceso menor a un clock cycle),
 - Cuestan mucho procesamiento
- Registros de propósito especial
 - Usados internamente por el microcontrolador
- Registros de propósito general
 - Registros que el programa puede usar
- Archivo de registros
 - Grupo de registros, cada uno con una dirección, actúan como una memoria
 - Solo se puede acceder uno o dos registros al mismo tiempo
 - Son muy rápidos (tiempo de acceso menor a un clock cycle), pero cuestan mucho procesamiento
 - Operadores de instrucciones (egg. ADD, registros de destinación)
 - Usualmente de 32 registros



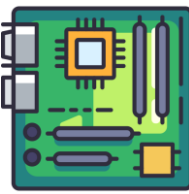


Componentes Software

Almacenamiento de datos en Microcontroladores

- Memoria cache
 - Mucho más grandes que un archivo de registros (1Mb)
 - Mas lentos que un archivo de registro (1 full clock cycle)
 - Cache de datos --> guarda los datos del programa
 - Cache de instrucciones --> guarda las instrucciones del programa (código)
- Memoria principal
 - Como un cache pero más grande, más lento y menor costo de procesado (Gb)
 - No está en el CPU (conectada vía system bus)
- Cuello de Botella Von Neumann
 - Memoria es más lenta que el CPU
 - Ejemplo: sumas dos variables (memoria 100 ciclos, ADD 1 ciclo)

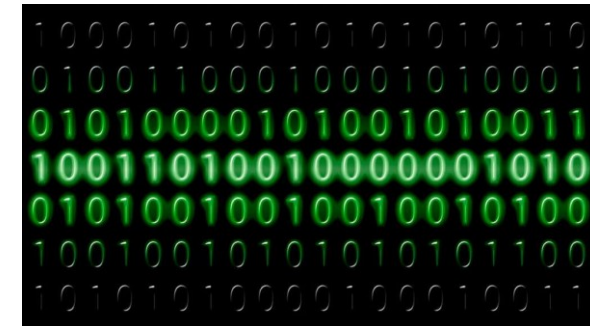




Componentes Software

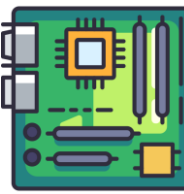
Traducción del SW

- Lenguaje de Máquina (Machine Language)
 - Conjunto de instrucciones simples en binario (1 y 0)
 - Microcontrolador no entiende directamente C, C++, JAVA
 - Ejemplo: procesador Intel entiende lenguaje de máquina Intel x86
 - No se puede leer (fácilmente)
- Lenguaje Ensamblador (Assembly Language)
 - Se puede leer (entender)
 - Instrucciones básicas como ADD, R1, R2
 - No instrucciones complejas (e.g. for loops)
 - Una instrucción de ensamblador es una instrucción de máquina (mapeados)
- Lenguajes de Alto Nivel
 - C/C++, JAVA, etc.
 - Fácil de usar, leer y entender



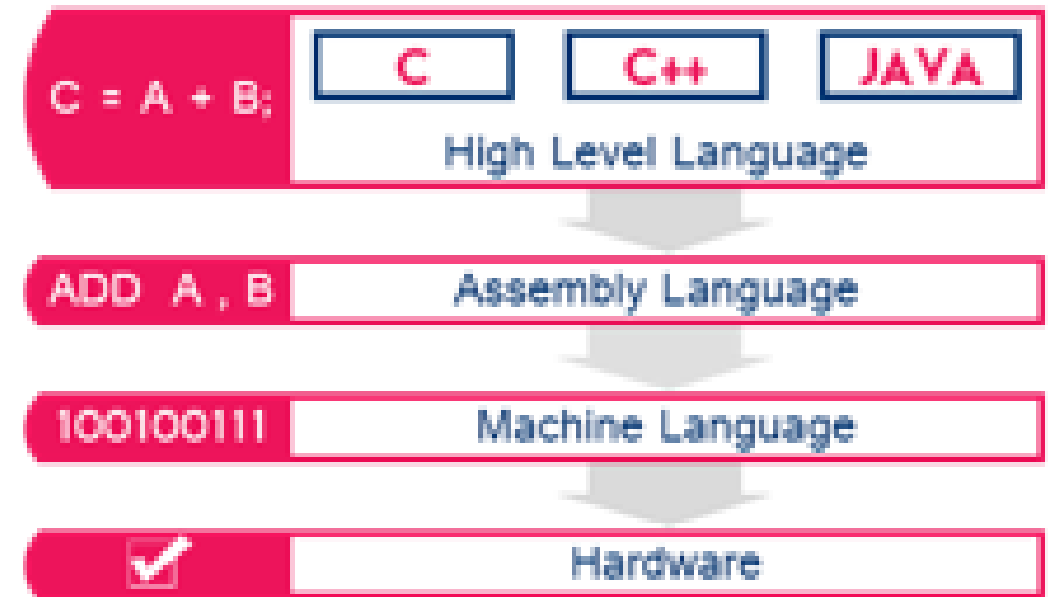
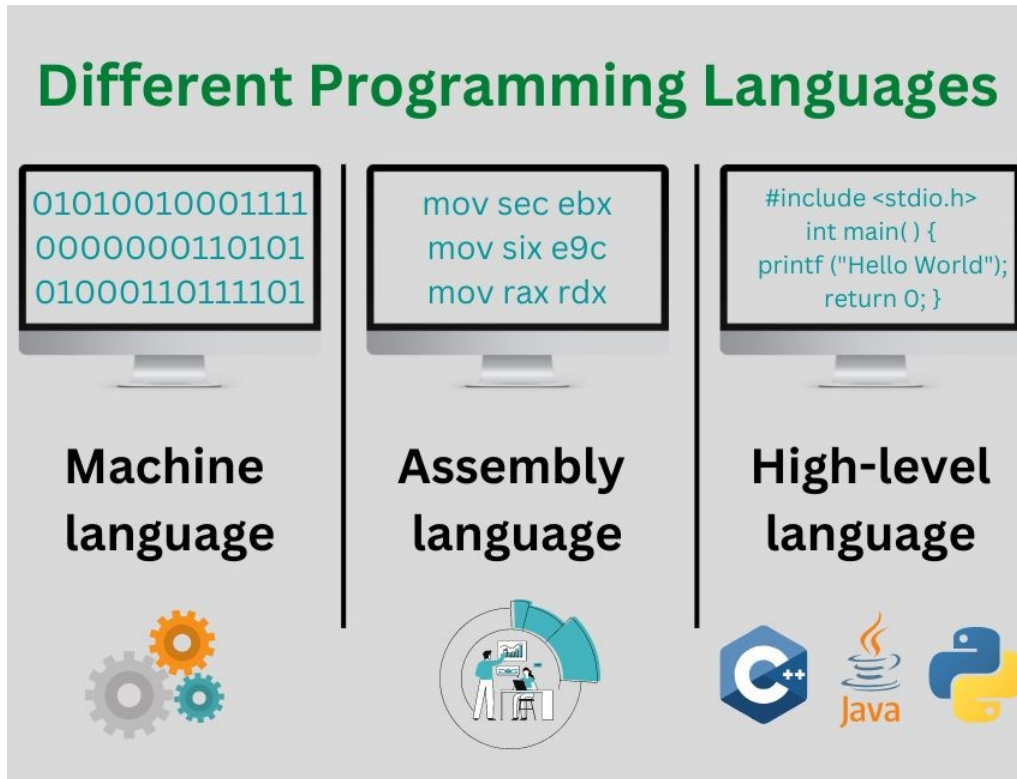
```
1 section .text
2     global _start
3
4 _start:
5     mov     edx,len
6     mov     ecx,msg
7     mov     ebx,1
8     mov     eax,4
9     int     0x80
10
11     mov     eax,1
12     int     0x80
13
14 section .data
15 msg db 'Hola, mundo!', 0xa
16 len equ $ - msg
```

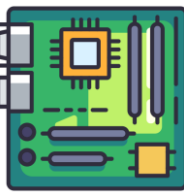




Componentes Software

Traducción del SW

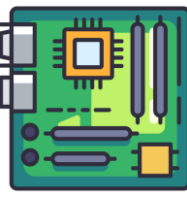




Componentes Software

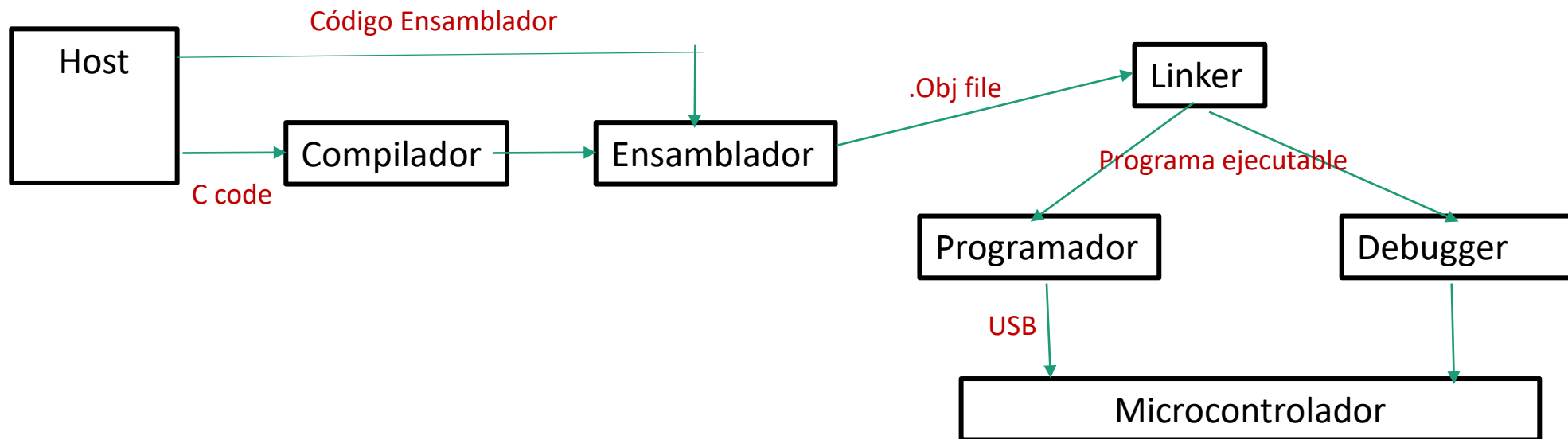
Dos formas de traducción: Compilación vs Interpretación

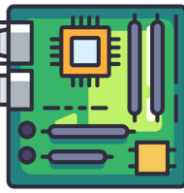
- Compilación (C/C++) (Arduino)
 - Traduce las instrucciones una vez antes de correr el código (ahorra tiempo)
 - El resultado es un ejecutable (,.exe) --> lenguaje de máquina
 - No hay necesidad de compilar de nuevo
 - El programador se encarga de los detalles
- Interpretación (Python)
 - Traducción ocurre en cada ejecución (lento)
 - Más amigable con el programador
 - El interpretador no es perfecto
- Ejemplo
 - En C se debe declarar variables para que el compilador entienda que tipo de variable está usando, en Python no se necesita, el Interpretador se encarga de averiguar a que tipo de variable se refiere el programador



Componentes Software

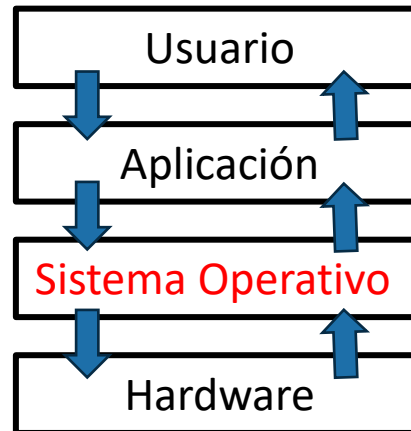
Cadena de herramientas SW (toolchain)



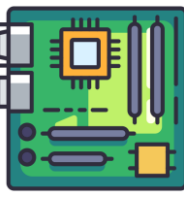


Sistemas Operativos

- Es una capa extra entre el programa y el HW



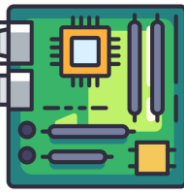
- No siempre presentes en los dispositivos IoT.
 - Arduino no tiene OS



Sistemas Operativos

- Se encarga de los detalles de interactuar con el hardware, maneja otros programas
- Permite correr muchas aplicaciones al mismo tiempo
 - En realidad, no están corriendo al mismo tiempo, están alternando muy rápido
- En su mayoría tienen una interface amigable
 - Ejemplos: Windows, iOS
- Los OS del IoT no tienen interfaz amigable
 - Línea de comandos





Sistemas Operativos

- Ejemplo:
 - Video streaming
 - Joystick
 - Detección de obstáculos
 - Frenado automático

