# Sistemas Críticos

Tema 1:

Selección y configuración de un sistema operativo

Lección 2:

Selección y configuración de la plataforma de ejecución







### Contenidos

Tema 1: Selección y configuración de un sistema operativo

Introducción

Fundamentos de *Linux* 

Selección de la plataforma y prerrequisitos del sistema

Diseño de una plataforma de ejecución mínima

Construcción del kernel de Linux

Construcción del Device Tree Blob

Necesidad de un Root File System

Construcción de un Root File System

Generación del First Stage Boot Loader

Construcción de *U-Boot* 

Preparación de la imagen de arranque

# Plataforma

### Diligent Zybo

Placa de desarrollo basada en el SoC Zynq de Xilinx.



Fuente: Diligent. https://www.digilentinc.com/Products/Detail.cfm?Prod=ZYBO

#### Simulador

#### **QEMU**

Simulador de procesadores y sistemas completos. Soporta el SoC Zynq de Xilinx a partir de la versión 2.0

```
-redir tcp:10023::23 -redir tcp:10080::80 -red...
     2,840573] TCP: cubic registered
     2.841002] NET: Registered protocol family 17
     2.842287] zynq_pm_remap_ocm: OCM pool is not available
     2.842795] zynq_pm_late_init: Unable to map OCM.
     2.843593] Registering SWP/SWPB emulation handler
    2,853919] regulator-dummy: disabling
     2,857294] drivers/rtc/hctosys.c; unable to open rtc device (rtc0)
     2.954007] ALSA device list:
     2.954515] No soundcards found.
     2,968970] Freeing unused kernel memory: 204K (c06e4000 - c0717000)
Iniciando rcS...
loadkmap: can't open console
++ Montando los sistemas de archivos
++ Inicializando los dispositivos
++ Configurando la IP estática IP 192,168,1,10
     5.328829] xemacps e000b000.ethernet: eth0: no PHY setup
++ Iniciando el demonio telnet
++ Iniciando el demonio http
     5.879368] NET: Registered protocol family 10
++ Iniciando el demonio ftp
rcS completado
ARM-Linux desde cero xilinx_zynq_a9 /dev/ttyPS0
xilinx_zynq_a9 login:
```

### **Prerrequisitos**

#### Herramientas de Xilinx

### Descargamos Vivado and SDK Standalone Web Install Client

```
http://www.xilinx.com/support/download.html
```

#### Incluimos las herramientas de Xilinx en el PATH

```
XILINX_ROOT=/opt/Xilinx
PATH=$PATH:$XILINX_ROOT/SDK/2014.4/bin
PATH=$PATH:$XILINX_ROOT/SDK/2014.4/gnu/arm/lin/bin
PATH=$PATH:$XILINX_ROOT/Vivado/2014.4/bin
export PATH
```

#### Herramientas de control de versiones

```
Git
   sudo apt-get -y install git
```

# Configuración de git para salir a través del proxy HTTP de la UGR

```
git config --global http.proxy http://stargate.ugr.es:3128
git config --global https.proxy https://stargate.ugr.es:3128
```

### **Gmake**

```
sudo ln -s /usr/bin/make /usr/bin/gmake
```

### **Prerrequisitos**

### Paquetes necesarios (*Ubuntu*, ya instalados en las aulas)

Para poder construir el RootFS del sistema con permisos de *root* sudo apt-get -y install fakeroot

# Para poder simular nuestro sistema empotrado

```
sudo apt-get -y install qemu-user qemu-system-arm
La versión 2.0 de Qemu se integra a partir de Ubuntu 14.04 (trusty)
```

## Configuración de wget para salir a través del proxy HTTP de la UGR

Crear el fichero \${HOME}/.wgetrc con el siguiente contenido

```
use_proxy = on
http_proxy = http://stargate.ugr.es:3128/
https_proxy = http://stargate.ugr.es:3128/
ftp_proxy = http://stargate.ugr.es:3128/
```

# Directorio de nuestro proyecto

```
export PRJ_ROOT="${HOME}/zynq-linux"
```

### Contenidos

Tema 1: Selección y configuración de un sistema operativo

Introducción

Fundamentos de *Linux* 

Selección de la plataforma y prerrequisitos del sistema

Diseño de una plataforma de ejecución mínima

Construcción del kernel de Linux

Construcción del Device Tree Blob

Necesidad de un Root File System

Construcción de un Root File System

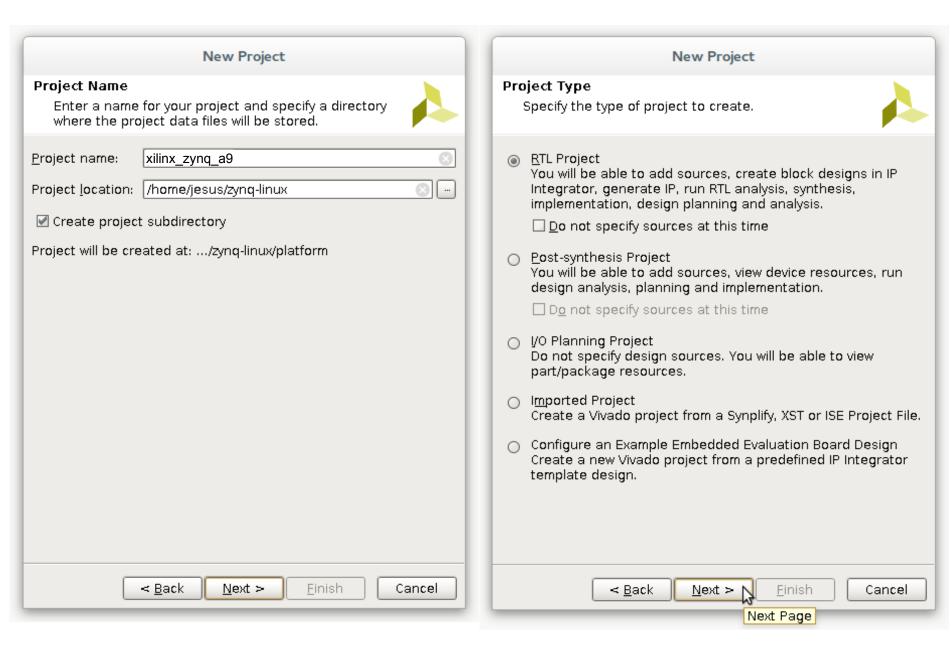
Generación del First Stage Boot Loader

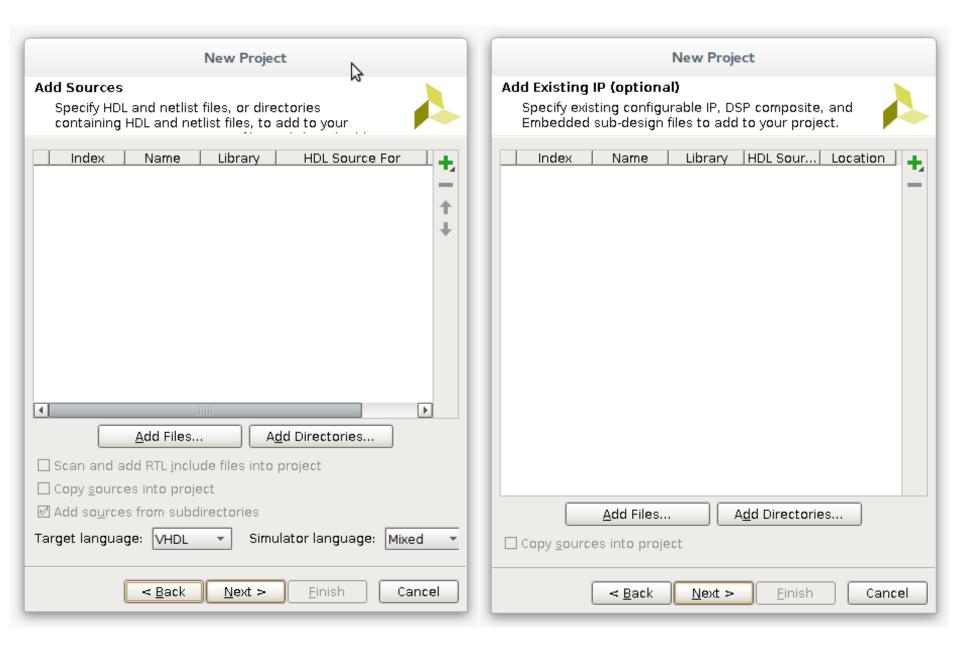
Construcción de *U-Boot* 

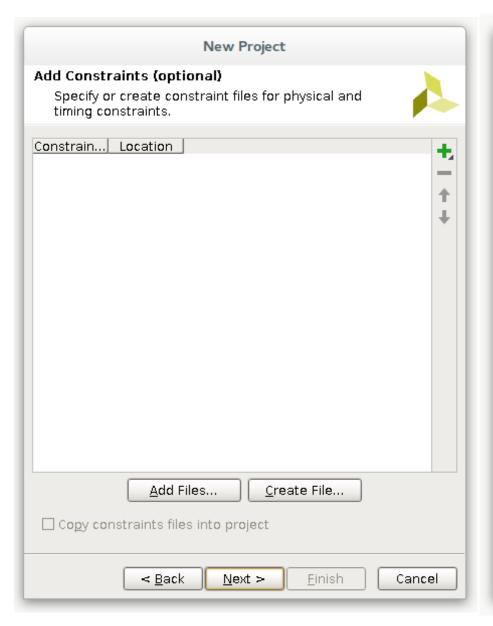
Preparación de la imagen de arranque

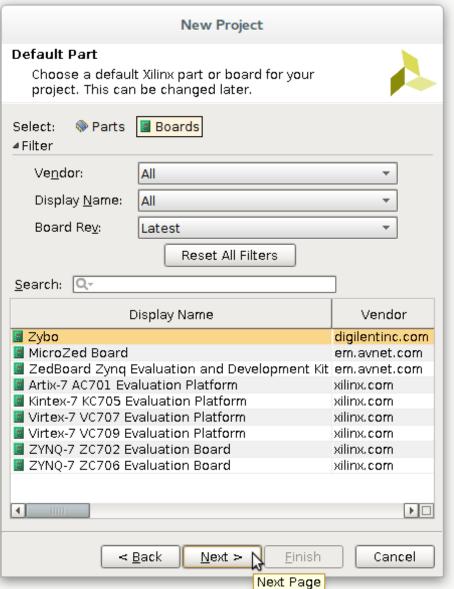




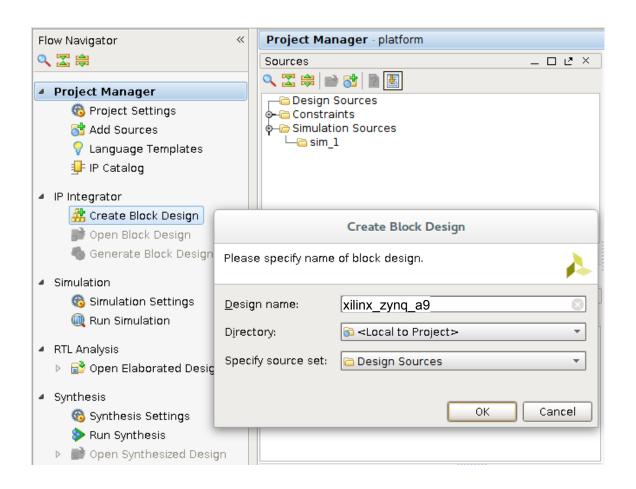




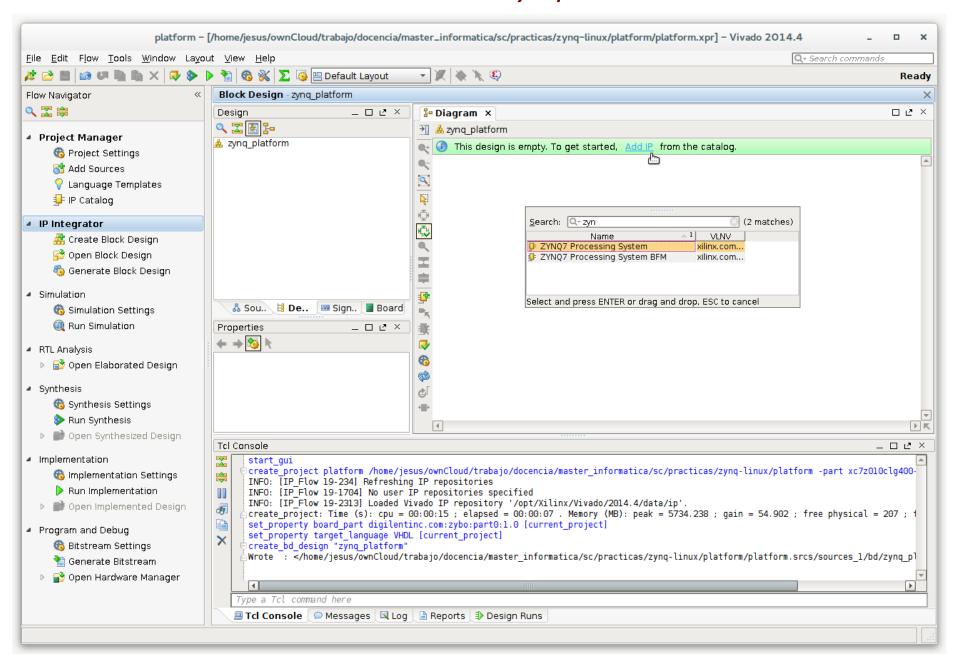


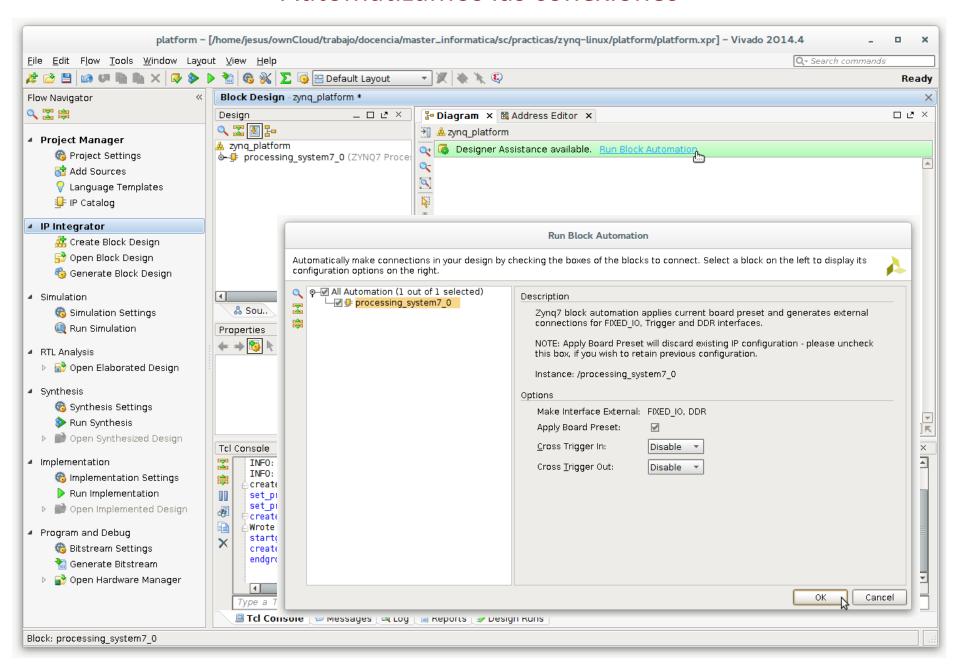


### Creamos un diseño mínimo

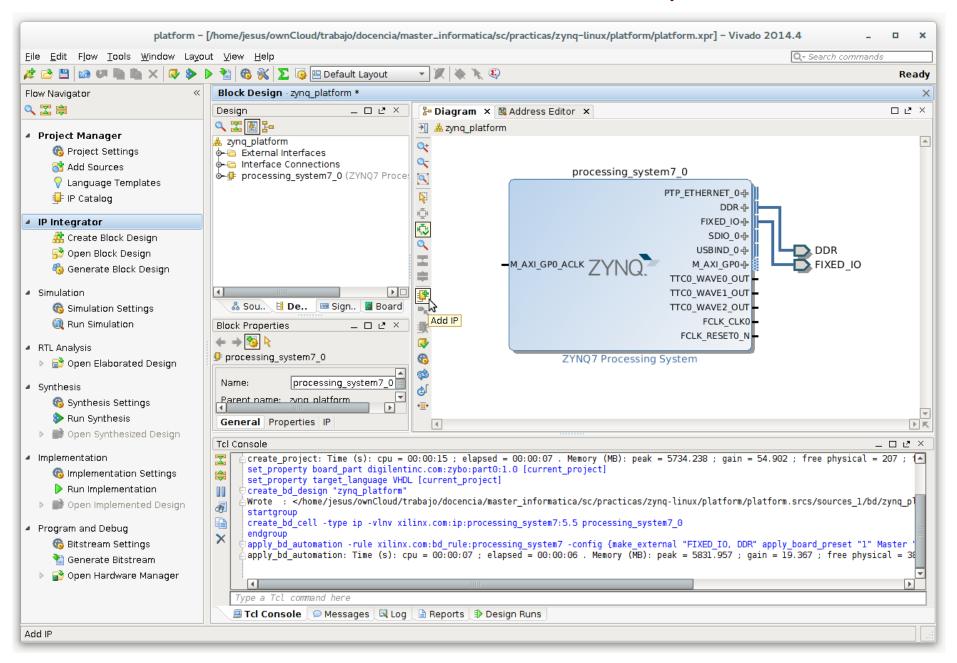


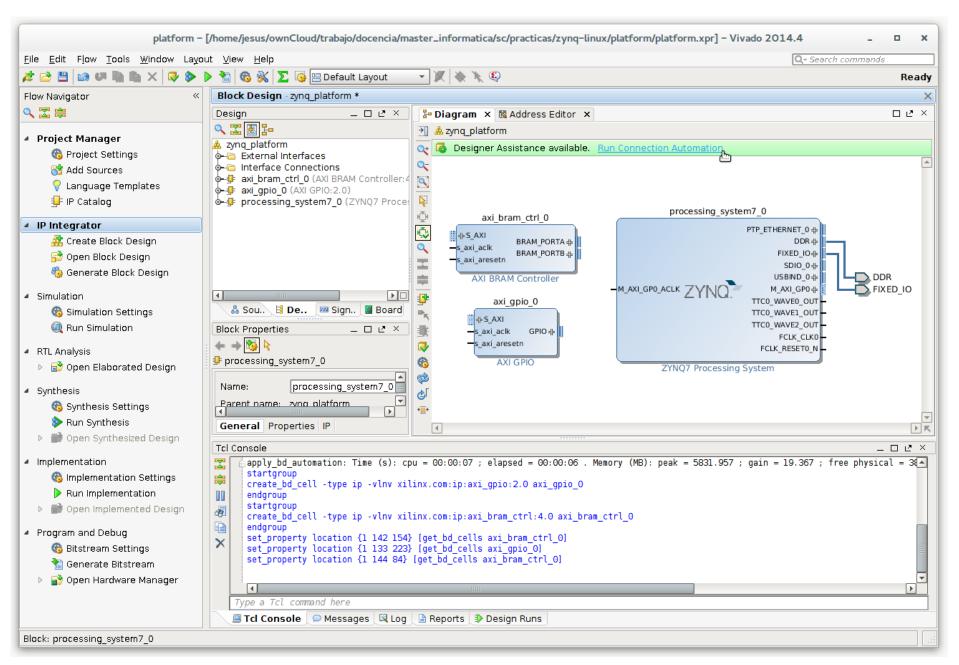
# Añadimos el SoC Zynq de Xilinx

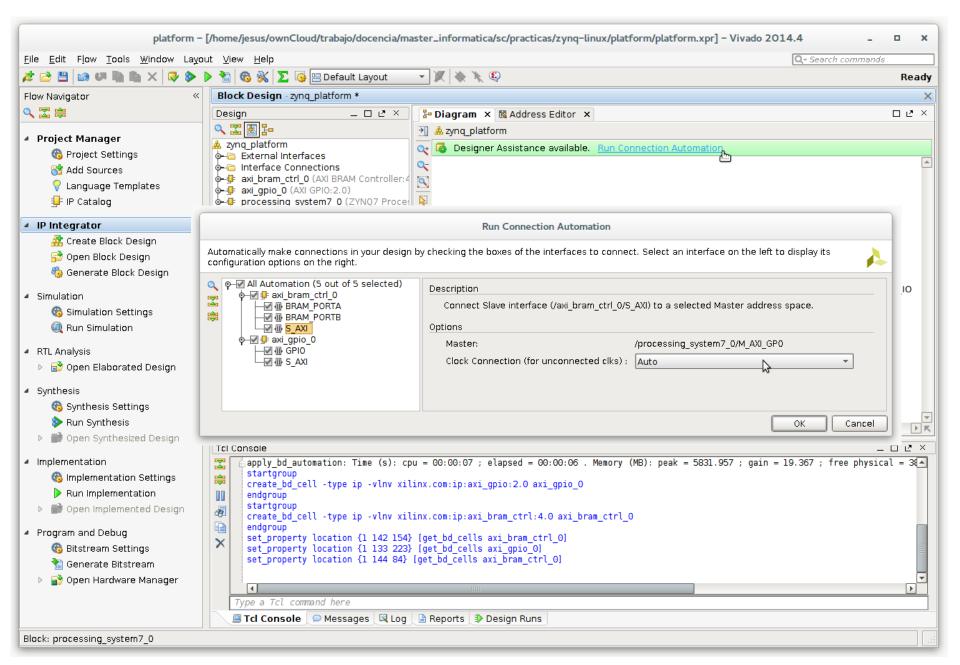


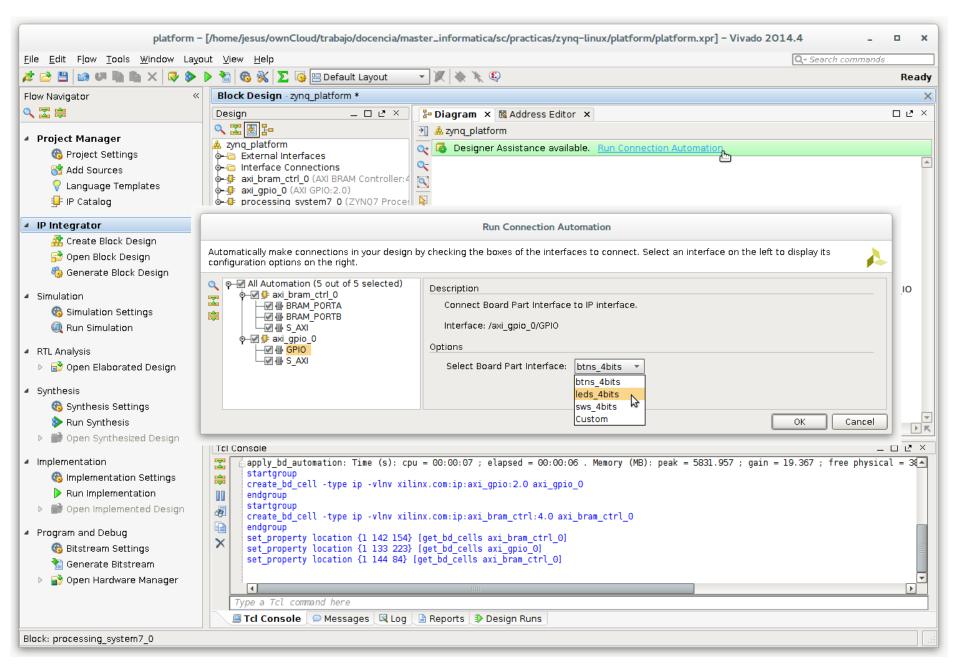


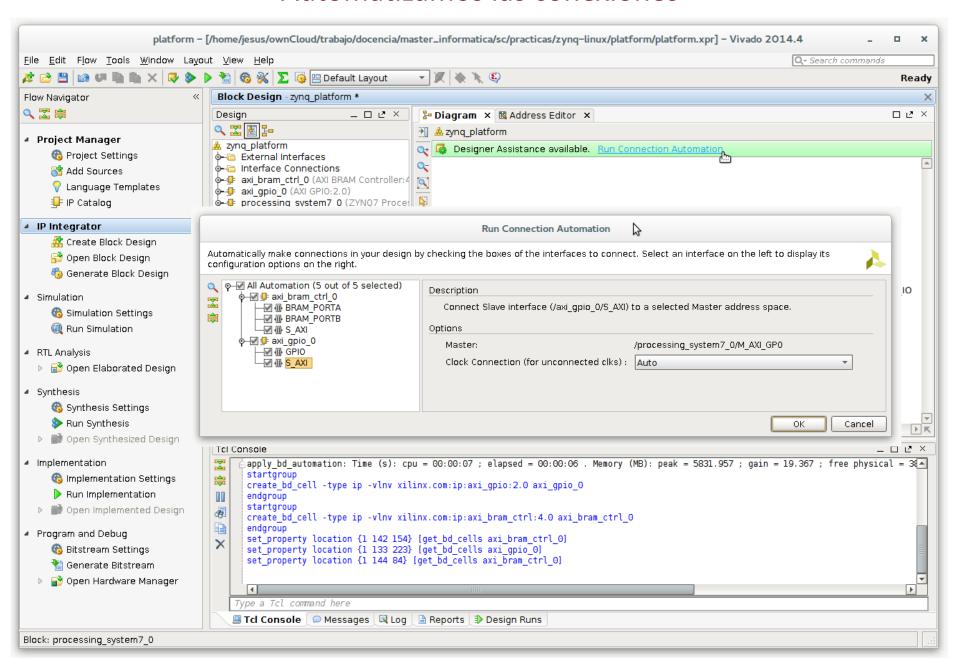
# Añadimos el controlador de memoria y el GPIO



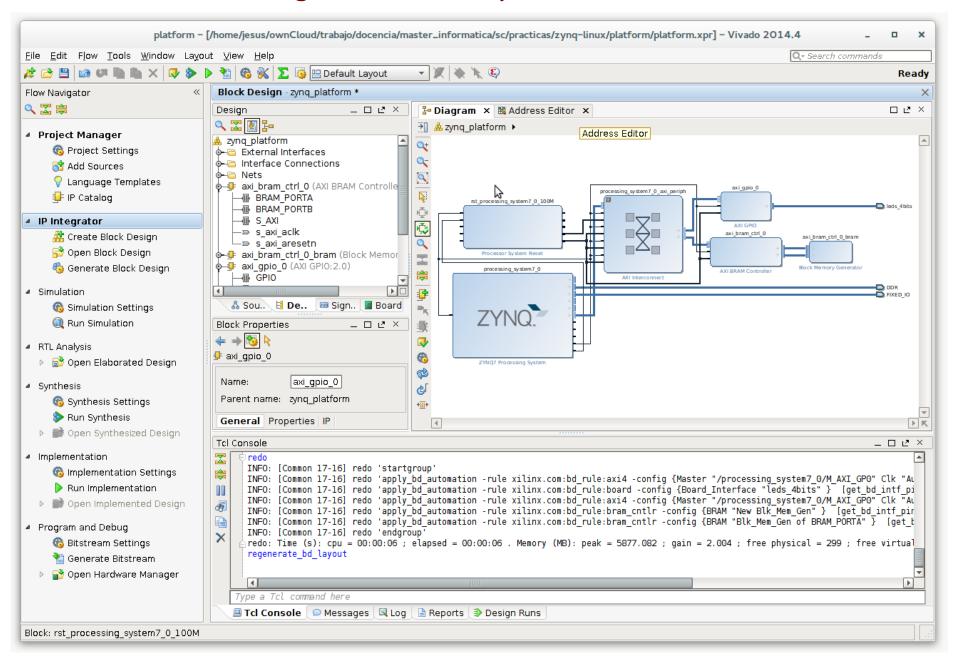




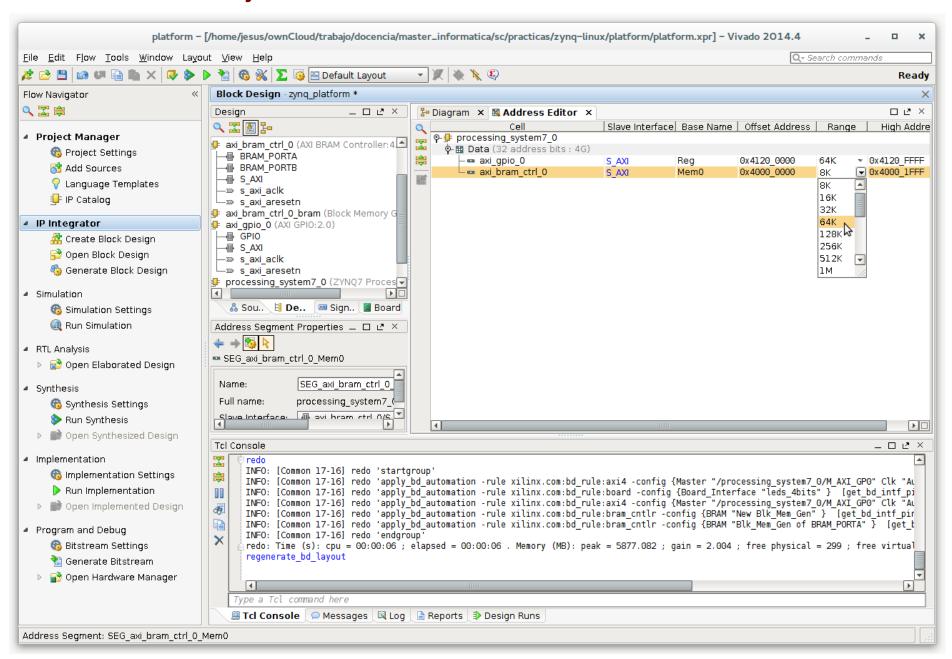




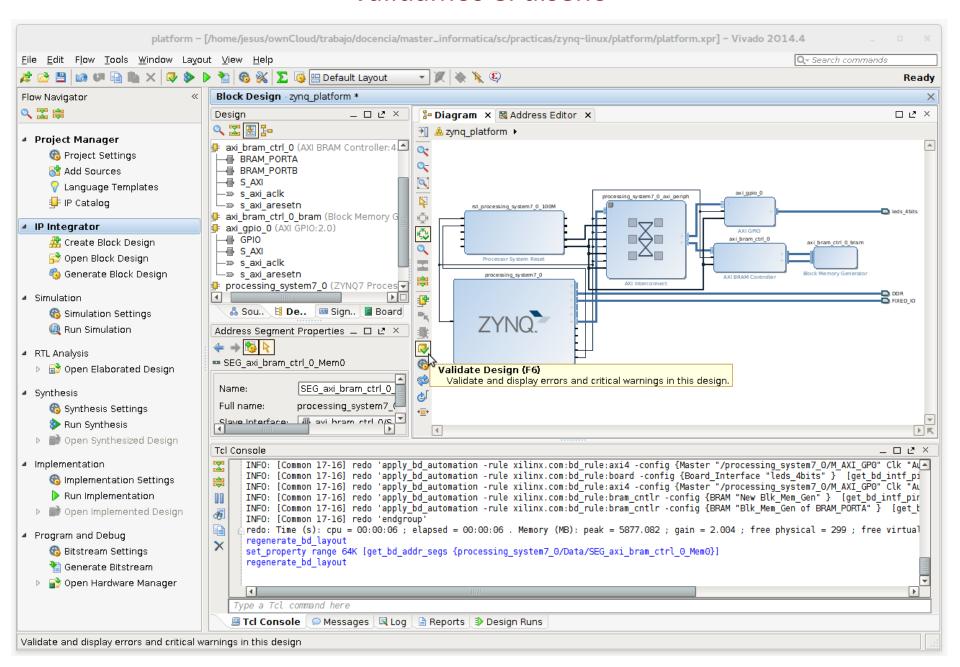
# Regeneramos el layout del diseño



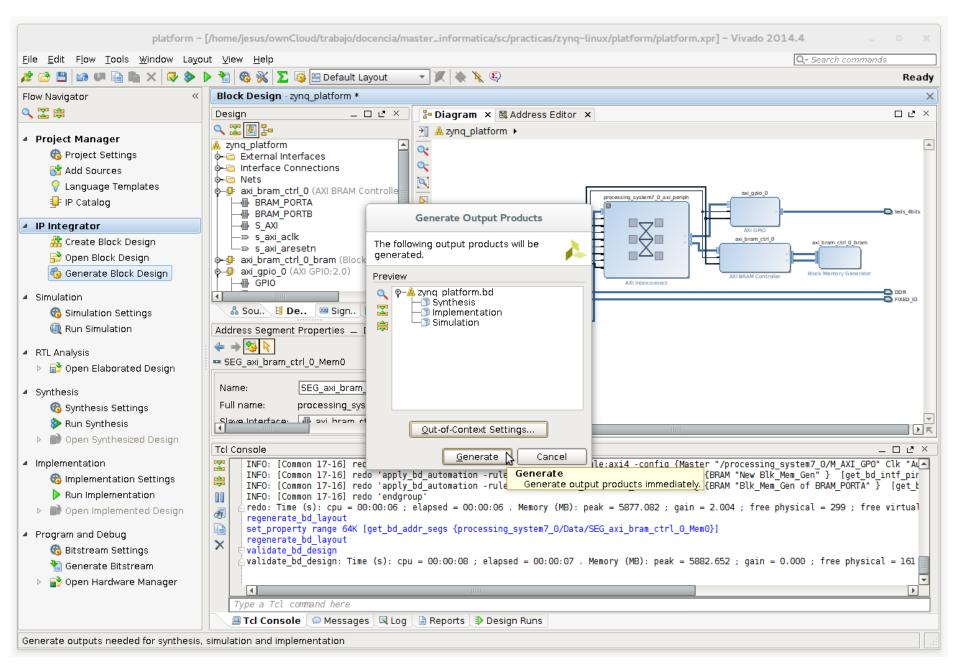
# Fijamos el tamaño máximo de la BRAM



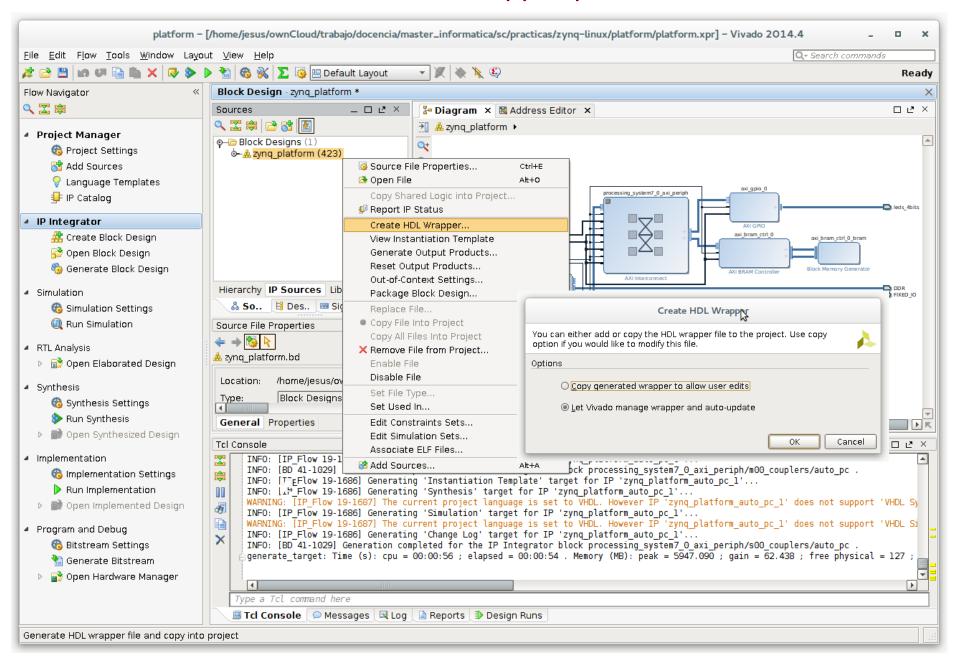
### Validamos el diseño



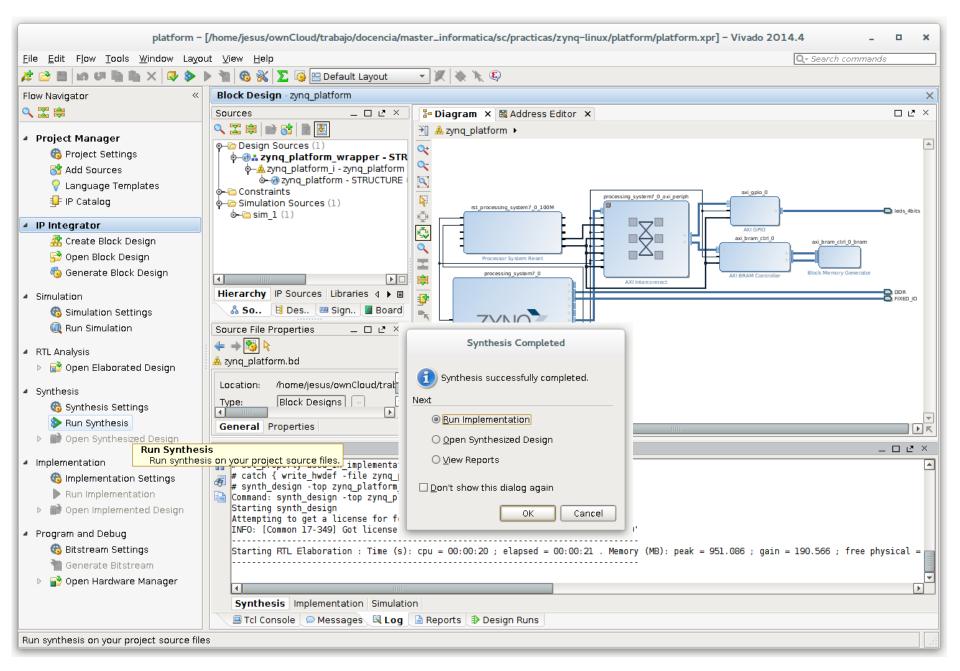
### Generación de los ficheros HDL



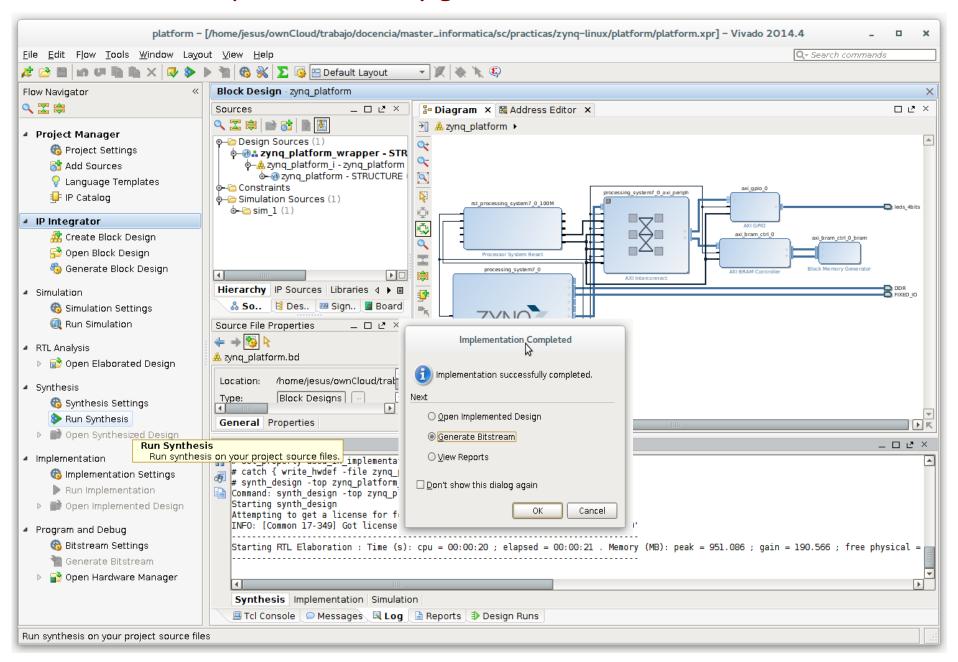
# Creamos el HDL Wrapper para el SDK



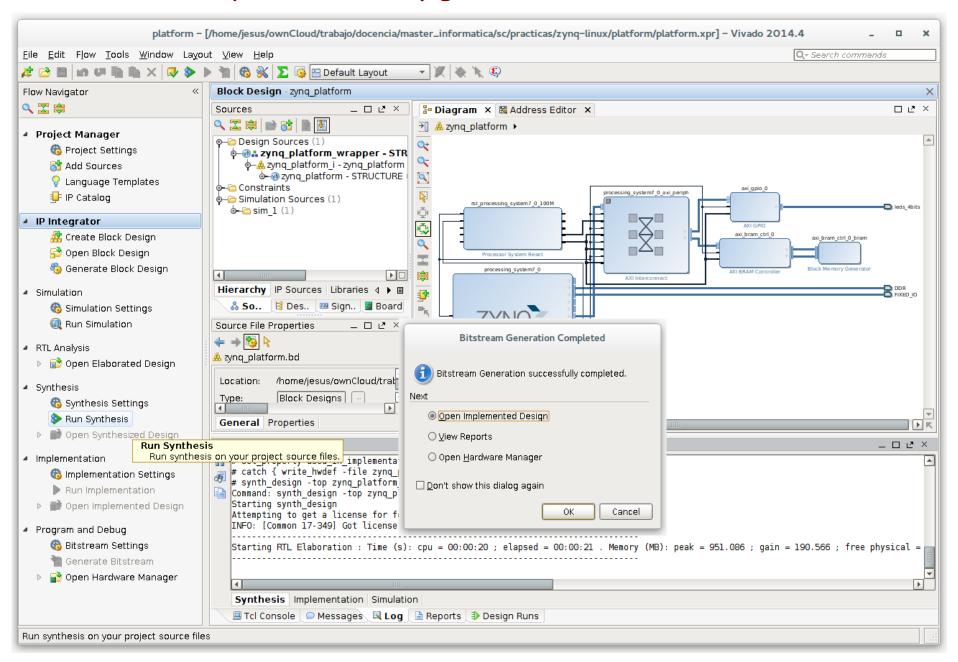
### Síntesis del diseño



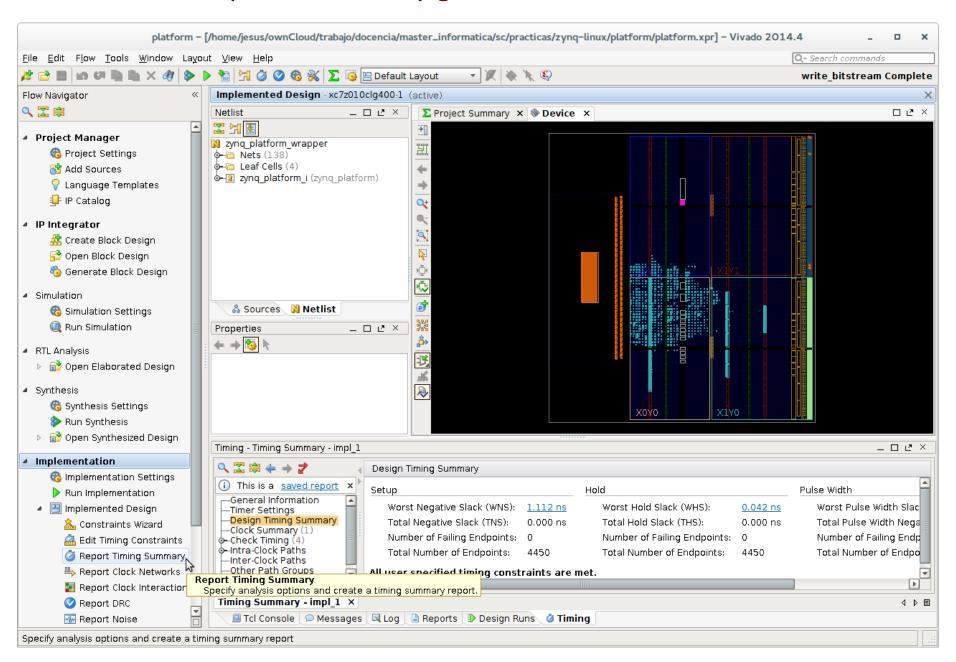
# Implementación y generación del bitstream



# Implementación y generación del bitstream



# Implementación y generación del bitstream



## Automatización del diseño mediante scripts

### Creación de un fichero tcl para nuestro diseño

```
Editar el fichero vivado.jou (generado por Vivado al hacer el diseño anterior)

Quitar los comentarios del principio (lineas comenzando con el carácter #)

Quitar (si existe) la ejecución del script init.tcl (se ejecuta al iniciar Vivado)

Quitar la orden start_gui (no vamos a usar el IDE de Vivado)

Reemplazar todas las ocurrencias de la ruta absoluta del proyecto por $env(PLATFORM_DIR)

(Ej. /home/jesus/zynq-linux/my_platform → $env(PLATFORM_DIR))

Reemplazar todas las ocurrencias del nombre del proyecto por $env(PLATFORM)

(Ej. my_platform → $env(PLATFORM))
```

Guardar el fichero resultante con extensión .tcl (ej. platform.tcl)

#### Variables de entorno

```
export PLATFORM="xilinx_zynq_a9"
export PLATFORM_DIR="${PRJ_ROOT}/${PLATFORM}"
```

### Generación automática de la plataforma

```
vivado -mode batch -source platform.tcl
```

### Lecturas recomendadas

#### Vivado:

Xilinx. *Vivado Design Suite Tutorial. Design Flows Overview*. UG888 (v 2014.3) http://www.xilinx.com/support/documentation/sw\_manuals/xilinx2014\_4/ug888-vivadodesign-flows-overview-tutorial.pdf

Xilinx. *Vivado Design Suite User Guide. Using TCL Scripting*. UG894 (v 2014.4) http://www.xilinx.com/support/documentation/sw\_manuals/xilinx2014\_1/ug894-vivado-tcl-scripting.pdf

### Zynq:

L. H. Crockett, R. A. Elliot, M. A. Enderwitz y R. W. Stewart. *The Zynq Book. Embedded Processing with the ARM Cortex-A9 on the Xilinx Zynq-7000 All Programmable SoC*.Strathclyde Academic Media. http://www.zynqbook.com/

Xilinx. *Vivado Design Suite Tutorial. Embedded Processor Hardware Design*. UG940 (v 2014.4)

http://www.xilinx.com/support/documentation/sw\_manuals/xilinx2014\_4/ug940-vivad o-tutorial-embedded-design.pdf

# Zybo:

Diligent. Zybo Reference Manual.

http://www.digilentinc.com/data/products/zybo/zybo\_rm\_b\_v6.pdf