



# 几种嵌入式操作系统简介

王辉

# 版权



- } 华清远见嵌入式培训中心版权所有；
- } 未经华清远见明确许可，不能为任何目的以任何形式复制或传播此文档的任何部分；
- } 本文档包含的信息如有更改，恕不另行通知；
- } 保留所有权利。

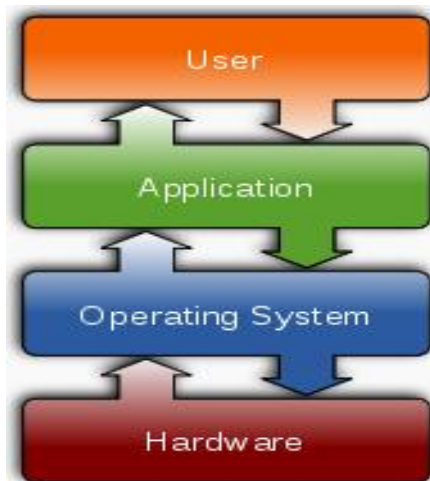
## 今日内容大纲

---

- } 形形色色的嵌入式操作系统
- } 嵌入式Linux系统简介
- } eCos操作系统简介
- } WindowsCE操作系统简介

## 形形色色的嵌入式操作系统

- } 嵌入式操作系统不下几十种
- } 众多操作系统可以按不同标准进行分类



### Embedded

- A/ROSE
- Embedded Linux
- FreeBSD
- FreeRTOS
- Inferno (distributed OS, Bell Labs)
- LynxOS
- pSOS
- Nucleus RTOS
- CMX
- uC/OS
- eCos
- RTEMS<sup>[7]</sup>
- MINIX 3
- .NET Micro Framework
- OS/RT
- Open AT OS
- polyBSD (embedded NetBSD)
- GNX
- RTXC Quadros RTOS by Quadros Systems
- ROM-DOS
- T2 SDE
- VxWorks
- RTLinux
- Windows XP Embedded
- Windows CE

## 嵌入式操作系统分类示例—产品线

---

- } PDA（个人数字助理）
  - } Palm OS
  - } Windows CE
- } Music Player（音乐播放器）
  - } iPod Linux
  - } iriver clix OS
- } Smartphone（智能手机）
  - } BlackBerry
  - } iPhone OS
  - } Windows Mobile
  - } Symbian OS

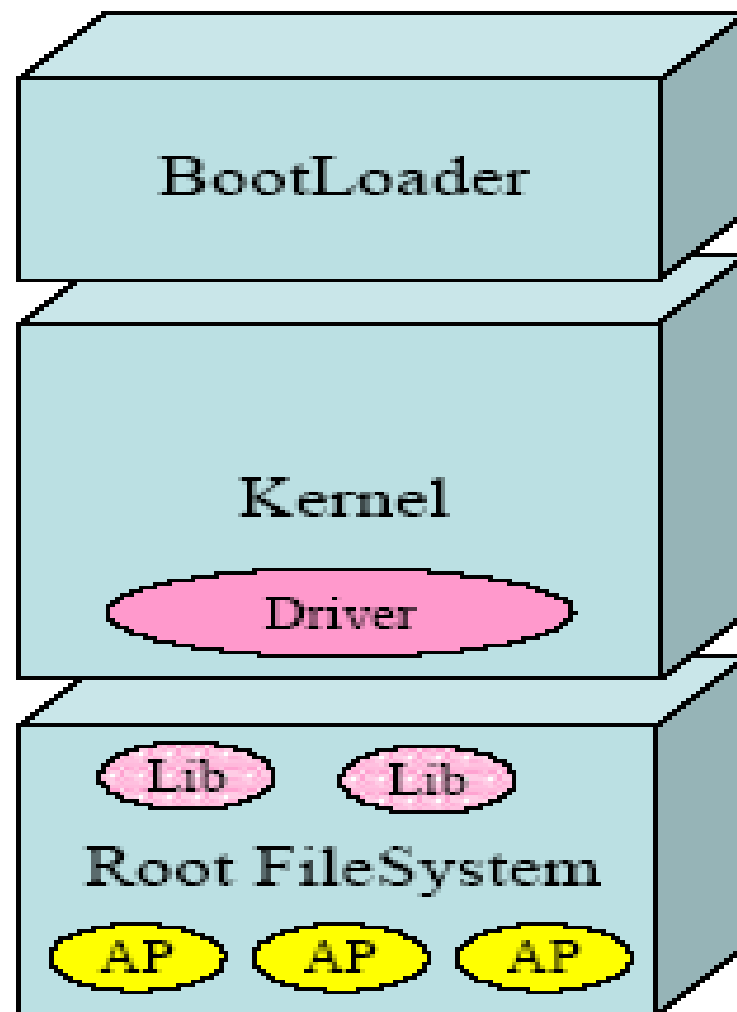
## 如何选择嵌入式操作系统

---

- } 许可证
  - } 私有版权
  - } 公共许可证
- } 硬件支持
  - } 体系结构的支持
- } 代码体积
  - } 存储器容量限制
- } 成功案例
- } 功能模块多寡
  - } 文件系统
  - } 图形界面
- } 移植的难度
- } 驱动开发难度
  - } 驱动架构是否清晰
- } 调试手段
  - } 操作系统（核心）
  - } 应用程序

## 嵌入式Linux结构及大小

- } Linux为多进程操作系统
- } 分为内核与根文件系统（用户空间的文件）
- } 一般情况下，内核大小为几百k到几M之间；文件系统为几M到十几G



## 嵌入式Linux版权与硬件支持

---

- } Linux遵守GPLv2 (1991)
- } 32 位体系架构:
  - } alpha, arm, cris, frv, x86, m68k, mips, parisc, ppc, sh, sparc.....
- } 64 位体系架构:
  - } mips64, ppc64, sh64, sparc64, x86\_64



## 嵌入式Linux驱动分析—串口驱动

---

- } 完备的逻辑层代码serial\_core
  - } uart\_register\_driver
  - } uart\_add\_one\_port
  - } tty\_insert\_flip\_char
  - } uart\_port->uart\_info->tty\_struct/circ\_buf
- } 物理层驱动
  - } 实现uart\_driver结构变量
  - } 实现uart\_port结构变量
  - } 实现uart\_ops结构变量

## 嵌入式Linux驱动分析—串口驱动

---

```
static struct uart_ops serial8250_ops = {  
    .tx_empty          = serial8250_tx_empty,  
    .set_mctrl        = serial8250_set_mctrl,  
    .get_mctrl        = serial8250_get_mctrl,  
    .stop_tx          = serial8250_stop_tx,  
    .start_tx         = serial8250_start_tx,  
    .stop_rx          = serial8250_stop_rx,  
    .enable_ms        = serial8250_enable_ms,  
    .break_ctl        = serial8250_break_ctl,  
    .startup          = serial8250_startup,  
    .shutdown         = serial8250_shutdown,  
    .set_termios      = serial8250_set_termios,  
    .pm               = serial8250_pm,  
    .type             = serial8250_type,  
    .release_port     = serial8250_release_port,  
    .request_port     = serial8250_request_port,  
    .config_port      = serial8250_config_port,  
    .verify_port      = serial8250_verify_port,  
};
```

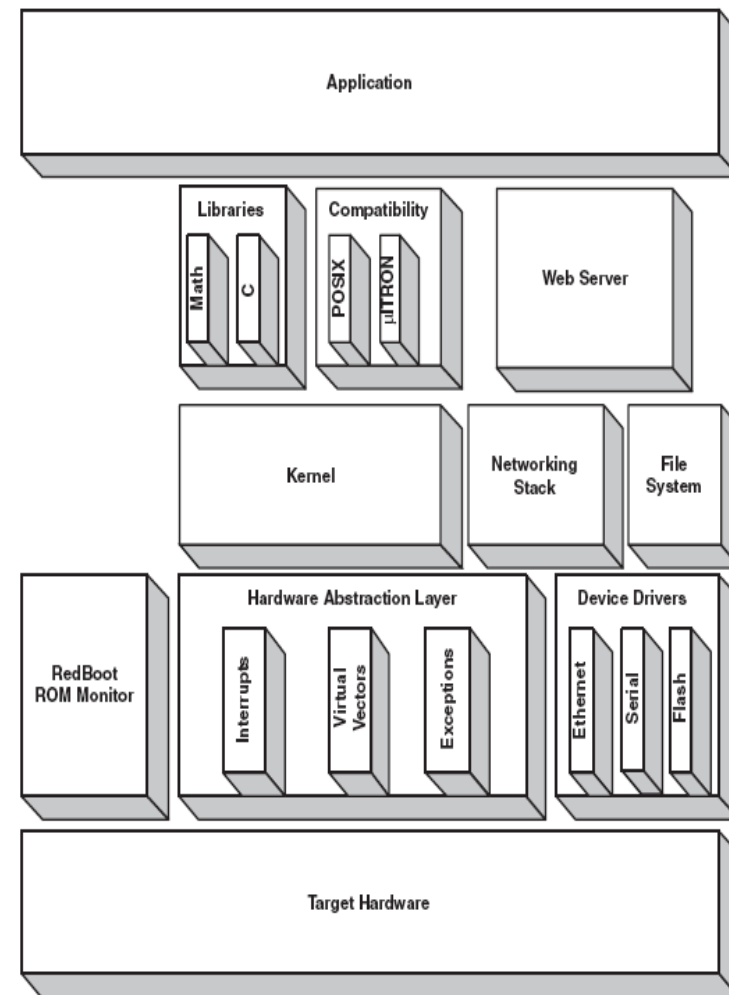
# 嵌入式Linux调试与测试

---

- } 调试技术
  - } 核心态的调试
    - } Printk
    - } Kgdb
    - } Ftrace
  - } 用户态的调试
    - } Gdb server
    - } Gprof
- } Linux的测试
  - } LTP
  - } Posixtest

## eCos结构与大小

- } eCos操作系统是多线程操作系统
- } 内核与应用共同组成一个可执行文件
- } 一般情况下，项目可执行文件几百k到几M



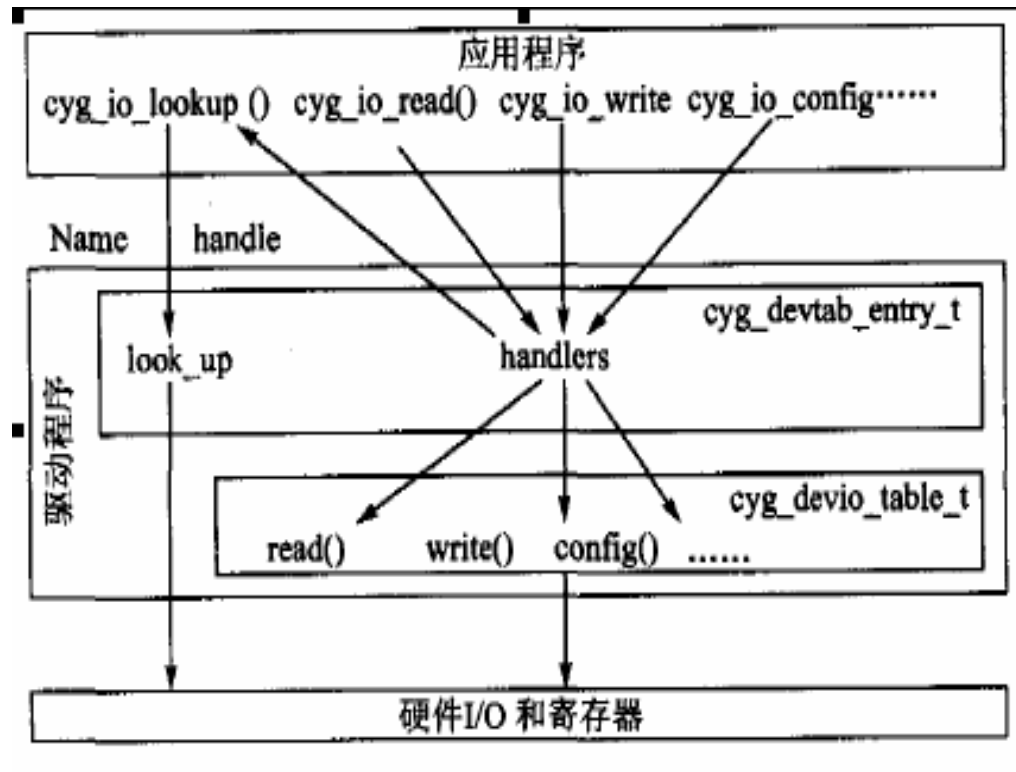
## eCos版权与硬件支持

---

- } eCos遵守GPLv2 like
- } eCos支持常见的体系结构
  - } Arm
  - } Mips
  - } Powerpc
  - } I586
  - } M68k
  - } Sparc
  - } SuperH
  - } .....

# eCos驱动开发—串口

## } eCos中驱动层次结构



## eCos驱动开发—串口

---

} 串口驱动逻辑层提供上层接口

```
DEVIO_TABLE(cyg_io_serial_devio,  
            serial_write,  
            serial_read,  
            serial_select,  
            serial_get_config,  
            serial_set_config  
);
```

} 串口物理层定义串口设备，定义serial\_channel并实现serial\_funs函数

```
static SERIAL_FUNS(pc_serial_funs,  
                  pc_serial_putc,  
                  pc_serial_getc,  
                  pc_serial_set_config,  
                  pc_serial_start_xmit,  
                  pc_serial_stop_xmit  
);
```

---

## eCos调试与测试

---

### } 调试技术

} Printf

} 普通的硬件调试器

} Gdb stub + gdb

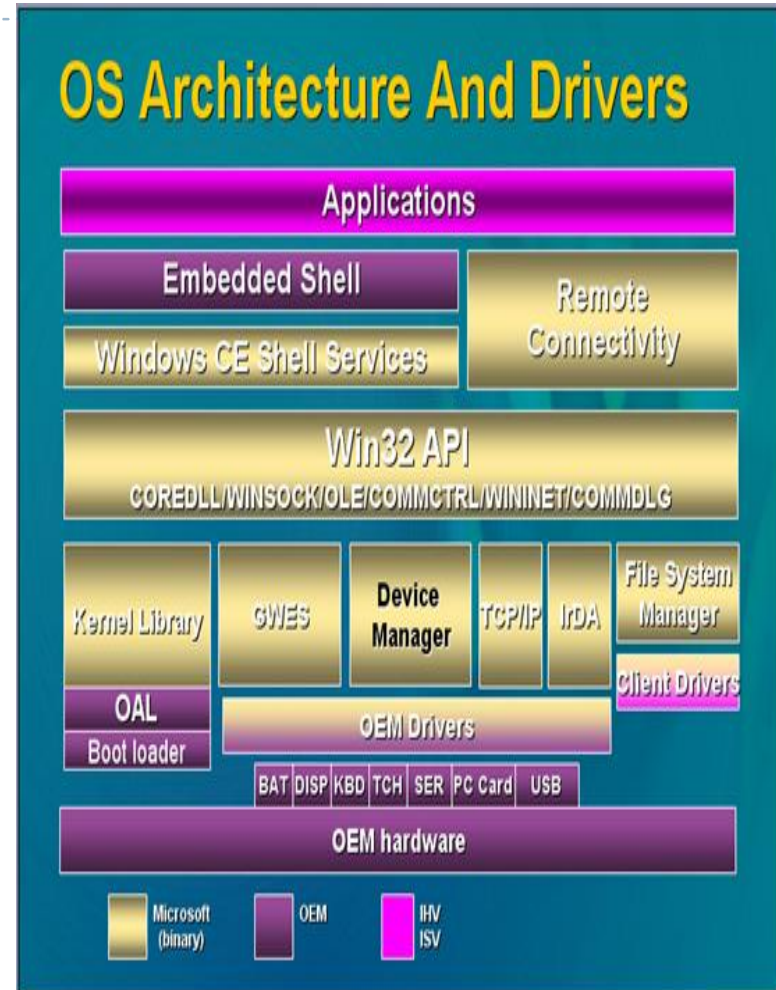
### } eCos测试

} eCos模块自带的单元测试用例



## WindowsCE结构与大小

- } WindowsCE操作系统是多线程操作系统
- } 内核、系统模块、应用程序各为独立文件，共同组成rom image部署
- } 一般情况下，rom image几M到几十M



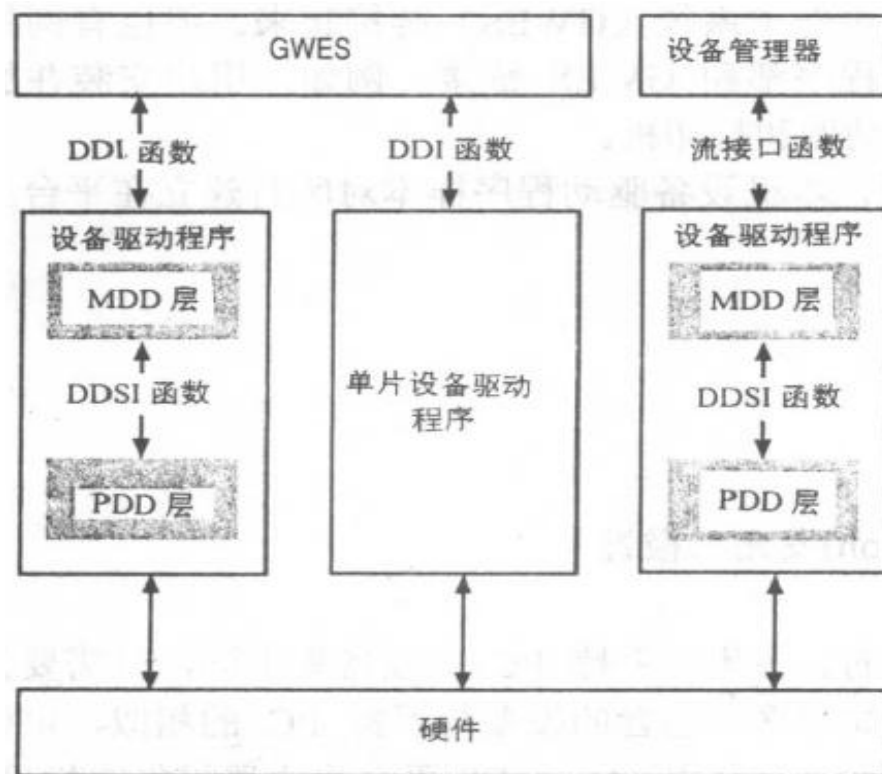
## WindowsCE版权与硬件支持

---

- } WindowsCE遵守微软私有版权
  - } Run-time license
- } WinCE支持的体系结构
  - } Arm
  - } Mips
  - } X86
  - } SuperH

# WindowsCE 驱动开发—串口

## } 驱动层次结构



## WindowsCE 驱动开发—串口

---

### } 实现串口MDD与PDD接口DDSI

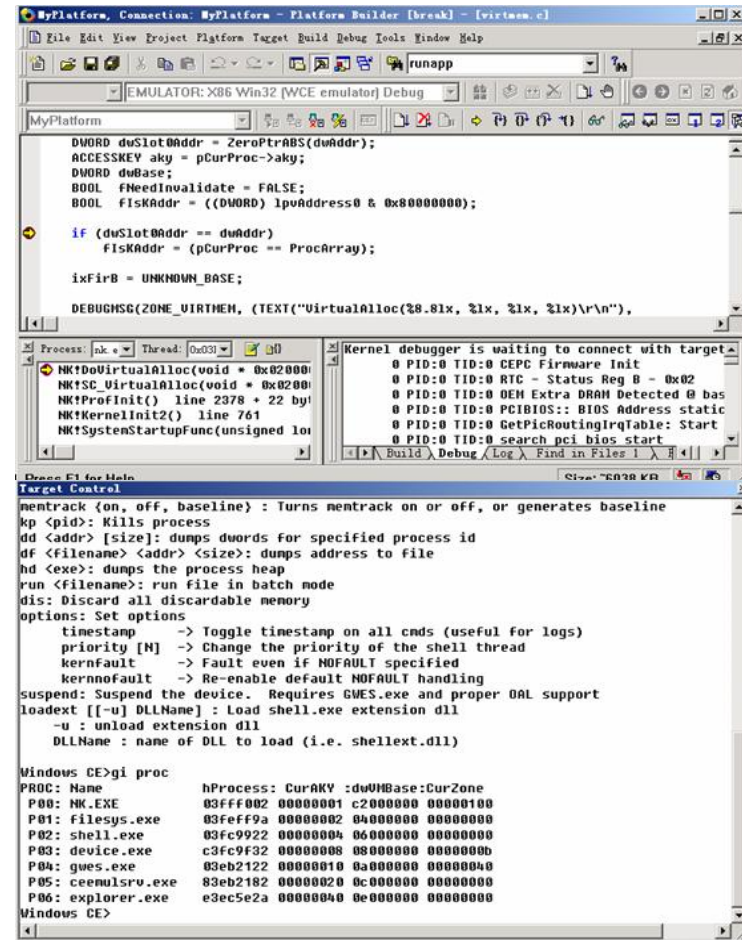
```
typedef struct __HWOBJ {  
    ULONG BindFlags; // Flags controlling MDD behaviour. Se above.  
    DWORD dwIntID; // Interrupt Identifier used if THREAD_AT_INIT or THREAD_AT_OPEN  
    PHW_VTBL pFuncTbl;  
} HWOBJ, *PHWOBJ;
```

HW\_VTBL则是代表具体硬件操作函数指针的集合

```
typedef struct __HW_VTBL {  
    PVOID (*HWInit)(ULONG Identifier, PVOID pMDDContext, PHWOBJ pHWObj);  
    BOOL (*HWPostInit)(PVOID pHead);  
    ULONG (*HWDeinit)(PVOID pHead);  
    BOOL (*HWOpen)(PVOID pHead);  
    ULONG (*HWCclose)(PVOID pHead);  
    .....
```

# WindowsCE调试与测试

- } 调试技术
  - } RetailMsg、DebugMsg
  - } KITL Debugger
  - } KITL remote tools
  - } CE target control
- } WindowsCE测试
  - } CETK C/S mode
  - } CETK stand-alone mode



# Q&A



谢谢!

