



POLITÉCNICA

CAMPUS
DE EXCELENCIA
INTERNACIONAL

PROCESO DE
COORDINACIÓN DE LAS
ENSEÑANZAS PR/CL/001



E.T.S. de Ingenieros de
Telecomunicacion

ANX-PR/CL/001-01

GUÍA DE APRENDIZAJE

ASIGNATURA

93001021 - Sistemas empotrados

PLAN DE ESTUDIOS

09AZ - Master Universitario En Ingenieria De Sistemas Electronicos

CURSO ACADÉMICO Y SEMESTRE

2018/19 - Primer semestre

Índice

Guía de Aprendizaje

1. Datos descriptivos.....	1
2. Profesorado.....	1
3. Conocimientos previos recomendados.....	2
4. Competencias y resultados de aprendizaje.....	2
5. Descripción de la asignatura y temario.....	3
6. Cronograma.....	6
7. Actividades y criterios de evaluación.....	8
8. Recursos didácticos.....	10

1. Datos descriptivos

1.1. Datos de la asignatura

Nombre de la asignatura	93001021 - Sistemas empotrados
No de créditos	4 ECTS
Carácter	Obligatoria
Curso	Primer curso
Semestre	Primer semestre
Período de impartición	Septiembre-Enero
Idioma de impartición	Castellano
Titulación	09AZ - Master universitario en ingeniería de sistemas electronicos
Centro en el que se imparte	09 - Escuela Tecnica Superior de Ingenieros de Telecomunicacion
Curso académico	2018-19

2. Profesorado

2.1. Profesorado implicado en la docencia

Nombre	Despacho	Correo electrónico	Horario de tutorías *
Alvaro Araujo Pinto (Coordinador/a)	B-104.1b	alvaro.araujo@upm.es	L - 16:00 - 18:00 M - 16:00 - 18:00 X - 16:00 - 18:00 Hora preferente: L 16:00 a 17:00. Para cualquier otra hora, concertar cita por e-mail.

* Las horas de tutoría son orientativas y pueden sufrir modificaciones. Se deberá confirmar los horarios de tutorías con el profesorado.

3. Conocimientos previos recomendados

3.1. Asignaturas previas que se recomienda haber cursado

El plan de estudios Master Universitario en Ingeniería de Sistemas Electronicos no tiene definidas asignaturas previas recomendadas para esta asignatura.

3.2. Otros conocimientos previos recomendados para cursar la asignatura

- Lenguaje de programación C: 11 primeros temas del tutorial [<https://ocw.mit.edu/courses/electrical-engineering-and-computer-science/6-087-practical-programming-in-c-january-iap-2010/>]
- Electrónica digital básica
- Programación en entorno Linux

4. Competencias y resultados de aprendizaje

4.1. Competencias

CE01 - Capacidad para evaluar las ventajas e inconvenientes de las alternativas tecnológicas en el diseño o fabricación de sistemas electrónicos analógicos, digitales, centrales o distribuidos.

CE04 - Capacidad para diseñar un dispositivo, sistema, aplicación o servicio que cumpla unas especificaciones dadas, empleando un enfoque sistémico y multidisciplinar e integrando los módulos y herramientas avanzadas disponibles en el campo de la Ingeniería Electrónica.

CE06 - Capacidad para diseñar un sistema electrónico digital de complejidad media-alta empleando una plataforma basada en dispositivos programables, empleando un lenguaje de programación o aplicando metodologías, estrategias y herramientas CAD para la integración o el codiseño de componentes hardware y software.

4.2. Resultados del aprendizaje

RA13 - Capacidad de aplicar avances a la investigación e innovación en sistemas electrónicos

RA17 - Conocimiento de la normativa aplicable al diseño y uso de sistemas electrónicos

RA20 - Conocimientos avanzados de los aspectos relacionados con restricciones en los sistemas electrónicos

RA19 - Comprender las implicaciones del diseño conjunto con elementos hardware y software

RA38 - Capacidad de analizar sistemas basados en procesadores

RA39 - Capacidad de analizar y diseñar sistemas empotrados distribuidos

RA14 - Conocimientos cualitativos y cuantitativos del diseño de sistemas electrónicos

RA2 - Capacidad para diseñar, implementar y probar sistemas electrónicos avanzados, analógicos o digitales, de acuerdo con unas especificaciones imperfectas de carácter multidisciplinar.

5. Descripción de la asignatura y temario

5.1. Descripción de la asignatura

Este curso contempla dos aspectos de manera simultánea: computación y restricciones. Está claro que los sistemas de computación tienen un impacto muy importante en nuestras vidas, y está claro que todo ingeniero o científico debe tener unos conocimientos básicos sobre su funcionamiento interno. Pero, ¿por qué deberíamos preocuparnos de las restricciones?

Los sistemas empotrados, como cualquier sistema de computación, tienen que realizar una funcionalidad. Pero también tienen que cumplir unas restricciones a menudo muy estrictas:

- Restricciones de tiempo: El ABS de un coche tiene que activar los frenos en un tiempo muy corto para evitar accidentes.
- Una reducción en los requisitos de memoria y tamaño implica dispositivos más ligeros, más portables y más baratos.
- Los teléfonos móviles, los dispositivos multimedia portátiles y las redes de sensores inalámbricas suelen tener restricciones muy fuertes de consumo de energía.
- Por último, con tan escasos recursos, la seguridad se convierte en un reto muy difícil.

Además, un sistema empotrado tiene que funcionar en el peor escenario posible, debe ser diseñado para cumplir las restricciones incluso en el caso peor.

En este curso los alumnos aprenderán a programar sistemas empotrados basados en microprocesador y diseñar extensiones hardware para funcionar en el caso peor, considerando todas las restricciones durante el diseño y la implementación. Empezaremos por los conceptos más básicos para pronto avanzar a las técnicas más avanzadas.

Esta asignatura aporta el contenido teórico necesario para la asignatura **Laboratorio de Sistemas Electrónicos**, que se imparte en el segundo semestre. El entorno de desarrollo y las herramientas que se presentan en esta asignatura se utilizarán también en el laboratorio. Y las prácticas de este laboratorio están diseñadas para complementar el enfoque dado en esta asignatura.

El curso está organizado en torno a varias prácticas, con nivel creciente de dificultad que se realizan tanto en casa como en el laboratorio..

Al final del curso, el alumno:

- Utilizará de forma eficiente las herramientas de desarrollo más ampliamente utilizadas (las herramientas de desarrollo del proyecto GNU): compilador GCC, GNU make, binutils, profilers y depuradores, así como un entorno integrado
- Utilizará de forma eficiente sistemas operativos de tiempo real, y será capaz de describir su funcionamiento interno.
- Será capaz de escribir programas en C bien estructurados, formalmente correctos y eficientes, teniendo en cuenta restricciones de tiempo real estricto, restricciones de memoria, restricciones de consumo y restricciones de seguridad física.
- Será capaz de diseñar e implementar sistemas empuotrados completos basados en microcontroladores, conectando otros componentes hardware.

5.2. Temario de la asignatura

1. Introducción a los sistemas empuotrados

- 1.1. Aplicaciones
- 1.2. Ejemplo motivante
- 1.3. Proceso de diseño

2. Modelado de comportamientos dinámicos

- 2.1. Sistemas contínuos
- 2.2. Sistemas discretos
- 2.3. Máquinas de estados finitos
- 2.4. Modelos de computación concurrentes

3. Diseño de sistemas empuotrados

- 3.1. Microcontroladores para sistemas empuotrados
- 3.2. Arquitectura de memoria
- 3.3. Entrada/Salida
- 3.4. Multitarea
- 3.5. Planificación

4. Análisis y verificación

- 4.1. Invariantes y lógica temporal
- 4.2. Equivalencia y refinamiento

4.3. Model checking

6. Cronograma

6.1. Cronograma de la asignatura *

Sem	Actividad presencial en aula	Actividad presencial en laboratorio	Otra actividad presencial	Actividades de evaluación
1	1.1. Introducción y conceptos básicos. Sistemas empotrados. Sistemas ciberfísicos. Restricciones. Desarrollo cruzado. 1.3. Proceso de diseño Duración: 02:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral		1.2. Ejemplo motivador. Duración: 01:00 AC: Actividad del tipo Acciones Cooperativas	
2	2.1 Modelado de sistemas dinámicos continuos Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
3	2.2. Modelado de sistemas dinámicos discretos. 2.3. Máquinas de estados finitos Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
4	2.3. Máquinas de estados finitos Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			Práctica 1: Diseño de Máquinas de estados finitos ET: Técnica del tipo Prueba Telemática Evaluación continua Duración: 00:00
5	3.1. Diseño de sistemas empotrados. Procesadores para sistemas empotrados Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
6	3.1. Diseño para sistemas empotrados. Procesadores para sistemas empotrados Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral		Panel sobre diseño de procesadores para sistema empotrados Duración: 02:00 AC: Actividad del tipo Acciones Cooperativas	Práctica 2: Introducción al entorno de desarrollo y placa de diseño ET: Técnica del tipo Prueba Telemática Evaluación continua Duración: 04:00
7	3.2. Diseño de sistemas empotrados. Arquitectura de memoria Duración: 01:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
8	3.3. Diseño de sistemas empotrados. Entrada/salida Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			Práctica 3: Programación de máquina desnuda ET: Técnica del tipo Prueba Telemática Evaluación continua y sólo prueba final Duración: 04:00
9	3.4. Diseño de sistemas empotrados. Multitarea. Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			

10	3.5. Diseño de sistemas empujados. Planificación Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			Práctica 4: Programación con sistema operativo ET: Técnica del tipo Prueba Telemática Evaluación continua Duración: 03:00
11	3.2. Modelos concurrentes síncronos. Máquinas de estados finitos. Equivalencia y refinamiento. Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
12	4.1. Análisis y verificación. Invariantes y lógica temporal Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			
13	4.2. Fiabilidad y técnicas de análisis formal. Reachability Analysis & Model Checking Duración: 03:00 LM: Actividad del tipo Lección Magistral			Práctica 5: Pruebas de software ET: Técnica del tipo Prueba Telemática Evaluación continua y sólo prueba final Duración: 03:00
14	Ejercicios y ejemplos. Duración: 03:00 PR: Actividad del tipo Clase de Problemas			
15				Examen para evaluación continua EX: Técnica del tipo Examen Escrito Evaluación continua Duración: 02:00 Examen final EX: Técnica del tipo Examen Escrito Evaluación sólo prueba final Duración: 02:00
16				
17				

Las horas de actividades formativas no presenciales son aquellas que el estudiante debe dedicar al estudio o al trabajo personal.

Para el cálculo de los valores totales, se estima que por cada crédito ECTS el alumno dedicará dependiendo del plan de estudios, entre 26 y 27 horas de trabajo presencial y no presencial.

* El cronograma sigue una planificación teórica de la asignatura y puede sufrir modificaciones durante el curso.

7. Actividades y criterios de evaluación

7.1. Actividades de evaluación de la asignatura

7.1.1. Evaluación continua

Sem.	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
4	Práctica 1: Diseño de Máquinas de estados finidos	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	No Presencial	00:00	10%	5 / 10	
6	Práctica 2: Introducción al entorno de desarrollo y placa de diseño	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	04:00	10%	5 / 10	
8	Práctica 3: Programación de máquina desnuda	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	04:00	10%	5 / 10	
10	Práctica 4: Programación con sistema operativo	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	03:00	10%	5 / 10	
13	Práctica 5: Pruebas de software	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	03:00	10%	4 / 10	
15	Examen para evaluación continua	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	02:00	50%	4 / 10	CE06 CE01 CE04

7.1.2. Evaluación sólo prueba final

Sem	Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
8	Práctica 3: Programación de máquina desnuda	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	04:00	10%	5 / 10	

13	Práctica 5: Pruebas de software	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	03:00	10%	4 / 10	
15	Examen final	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	02:00	80%	5 / 10	

7.1.3. Evaluación convocatoria extraordinaria

Descripción	Modalidad	Tipo	Duración	Peso en la nota	Nota mínima	Competencias evaluadas
Práctica 3: Programación de máquina desnuda	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	00:00	10%	4 / 10	CE06
Práctica 5: Pruebas de software	ET: Técnica del tipo Prueba Telemática	Presencial	00:00	10%	4 / 10	CE06
Examen final	EX: Técnica del tipo Examen Escrito	Presencial	00:00	80%	5 / 10	CE01 CE04

7.2. Criterios de evaluación

Los alumnos serán evaluados, por defecto, mediante evaluación continua. No obstante, los alumnos que lo deseen podrán ser evaluados mediante una única prueba final siempre y cuando así lo expresen por escrito al coordinador durante los dos primeros meses del curso. La presentación de este escrito supondrá la renuncia automática a la evaluación continua.

CONVOCATORIA ORDINARIA: MODALIDAD EVALUACIÓN CONTINUA: La asignatura se aprobará cuando se obtenga una calificación mayor o igual a 5 puntos sobre un total de 10. Dicha calificación es la suma de las calificaciones correspondientes a las diferentes actividades de evaluación (5 entregas prácticas y examen final teórico-práctico por escrito). Además, para poder aprobar en la modalidad de evaluación continua, es necesario obtener una nota mínima de 5 puntos (sobre 10) en todas las pruebas de evaluación, incluido el examen escrito

que se realizará en la convocatoria oficial.

CONVOCATORIA ORDINARIA: EVALUACIÓN MEDIANTE UNA ÚNICA PRUEBA FINAL: el 80% de la calificación de los alumnos que presenten el escrito arriba referido se otorgará en función de una única prueba final a celebrar en la convocatoria oficial. Además, es necesario presentar el día del examen las prácticas 3 y 5, sobre las que se realizarán algunas preguntas de control en el examen. Estas prácticas suponen un 10%, cada una, de la nota final. La contestación incorrecta de las preguntas de control en el examen supone la anulación de la práctica.

CONVOCATORIA EXTRAORDINARIA: la evaluación de la asignatura en su convocatoria extraordinaria se realizará de la misma forma que la modalidad de evaluación mediante una única prueba final, anteriormente descrita.

8. Recursos didácticos

8.1. Recursos didácticos de la asignatura

Nombre	Tipo	Observaciones
Moodle de la asignatura	Recursos web	
Edward A. Lee and Sanjit A. Seshia, Introduction to Embedded Systems, A Cyber-Physical Systems Approach, http://LeeSeshia.org , ISBN 978-0-557-70857-4, 2011.	Bibliografía	
Christopher Hallinan, Embedded Linux Primer: A Practical, Real-World Approach, Second Edition, Prentice Hall, ISBN-13: 978-0-13-701783-6, 2010	Bibliografía	

Marilyn Wolf, Computers as Components: Principles of Embedded Computing System Design, 3rd edition, Morgan Kaufmann, ISBN 978-0-12-388436-7, 2012.	Bibliografía	Complementario, nivel básico.
Jane W. S. Liu, Real-Time Systems, Prentice Hall, ISBN 0-13-099651-3, 2000	Bibliografía	Complementario, planificación de sistemas de tiempo real.
Karim Yaghmour, Jon Masters, Gilad Ben-Yossef, and Philippe Gerum, Building Embedded Linux Systems, 2nd edition, O'Reilly, ISBN 978-0-596-52968-0, 2008.	Bibliografía	Complementario