



DATOS IDENTIFICATIVOS

Programación de Sistemas Embebidos

Materia	Programación de Sistemas Embebidos			
Código	V04M093V01110			
Titulación	Máster Universitario en Mecatrónica			
Descriptores	Creditos ECTS	Sinale	Curso	Cuadrimestre
	3	OP	1	1c
Lingua de impartición	Castelán			
Departamento				
Coordinador/a	Camaño Portela, José Luís			
Profesorado	Camaño Portela, José Luís			
Correo-e	cama@uvigo.es			
Web	http://cama.webs.uvigo.es/pse			
Descrición xeral	Trataranse conceptos sobre sistemas en tempo real, automatización de máquinas con sistemas embebidos, implantación de *interfaces home/máquina e implantación de *algoritmos de control			

Competencias

Código	
B1	Capacidad para proyectar, calcular y diseñar productos y sistemas mecatrónicos
B2	Capacidad para integrar las tecnologías de control, electrónica e informática en el diseño de un componente o de un sistemas mecánico
B3	Realizar investigación, desarrollo e innovación en productos, procesos y metodologías en el ámbito de la mecatrónica
B5	Capacidad de análisis y síntesis y de resolver problemas y tomar decisiones con iniciativa, creatividad y razonamiento crítico
B6	Destreza en la aplicación de herramientas informáticas en el ámbito de la ingeniería
B10	Capacidad para comunicarse con personas no expertas en la materia y transmitir conceptos, especificaciones y funcionalidades en el campo de la ingeniería, tanto oralmente como de manera escrita
B11	Trabajo en equipo
C4	CE4 Capacidad para especificar e implementar técnicas de control
C6	CE6 Capacidad para especificar, seleccionar e integrar dispositivos eléctricos y electrónicos en sistemas mecatrónicos
C8	CE8 Destreza en el manejo de herramientas de software aplicables en el diseño, desarrollo y simulación de los sistemas electrónicos de control de un sistema mecatrónico.

Resultados de aprendizaxe

Resultados previstos na materia	Resultados de Formación e Aprendizaxe
Sistemas operativos en tempo real: Concorrenia e sincronización de operacións de control de dispositivos.	B2 B3
Análise de sistemas operativos en tempo real. Aplicacións en mecatrónica.	B5 B6 B10 B11 C4 C6 C8

(*)Análisis de las principales causas de no linealidad presentes en la mecánica, micromecánica y electrónica.

Sistemas embebidos. Ferramentas de desenvolvemento. Dispositivos de E/S. Interfaz home/máquina.	B1 B2 B3 B5 B6 B10 B11 C4 C6 C8
Deseño e implantación de aplicacións para o control en tempo real en mecatrónica.	B1 B2 B3 B5 B6 B10 B11 C4 C6 C8

Contidos

Tema	
Sistemas operativos en tempo real	Análise de sistemas operativos en tempo real
Sistemas operativos en tempo real	Aplicacións en mecatrónica
Sistemas embebidos	Ferramentas de desenvolvemento
Sistemas embebidos	Dispositivos de E/
Sistemas embebidos	Interfaz home/máquina
Aplicacións	Deseño e implantación de aplicacións para o control en tempo real en mecatrónica

Planificación

	Horas na aula	Horas fóra da aula	Horas totais
Sesión maxistral	10	20	30
Prácticas de laboratorio	12	24	36
Resolución de problemas e/ou exercicios	7	0	7
Probas de resposta curta	2	0	2

*Os datos que aparecen na táboa de planificación son de carácter orientador, considerando a heteroxeneidade do alumnado.

Metodoloxía docente

	Descrición
Sesión maxistral	Introdución dos conceptos e tecnoloxías fundamentais para o desenvolvemento da materia
Prácticas de laboratorio	Aplicación práctica dos conceptos e tecnoloxías da materia
Resolución de problemas e/ou exercicios	Formulación de casos prácticos e resolución

Atención personalizada

Metodoloxías	Descrición
Prácticas de laboratorio	Atenderase a cada alumno, aclarando personalizadamente dúbidas e propondo solucións que deberán aplicarse en casos prácticos

Avaliación

	Descrición	Cualificación	Resultados de Formación e Aprendizaxe	
Sesión maxistral	Participación nas actividades formativas fundamentais na materia	10	B1 B2 B3 B5 B6 B10 B11	C4 C6 C8

Prácticas de laboratorio	Desenvolvemento de aplicacións prácticas con material de laboratorio	40	B1 B2 B3 B5 B6 B10 B11	C4 C6 C8
Resolución de problemas e/ou exercicios	Proposta de solucións para casos prácticos	30	B1 B2 B3 B5 B6 B10 B11	C4 C6 C8
Probas de resposta curta	Exame escrito	20	B1 B2 B3 B5 B6 B10 B11	C4 C6 C8

Outros comentarios sobre a Avaliación

Bibliografía. Fontes de información

José Luis Camaño, **Presentaciones utilizadas en la asignatura**,
R. Krtén, **The QNX Cookbook - Recipes for programmers**, 2003,
B. Gallmeister, **POSIX.4**, 1994,
Q. Li, C. Yao, **Real-time concepts for embedded systems**, 2003,
T. Wilmshurst, R. Toulson, **Fast and effective embedded systems design: applying the ARM mbed**, 2012,
C. Hallinan, **Practical embedded linux systems programming: a practical real-world approach**, 2006,
W. Bolton, **Mechatronics: a multidisciplinary approach: electronic control systems in mechanical and electrical engineering**, 2008,
A. Forrai, **Embedded Control System Design: A Model Based Approach**, 2012,
M. Short, **A Practitioner's Guide to Real Time and Embedded Control**, 2014,
J. Valvano, **Embedded Microcomputer Systems: Real Time Interfacing**, 2011,
M Barr, **Programming embedded systems in C and C++**, 1999,
I.C. Bertolotti, G. Manduchi, **Real-Time embedded systems**, 2012,
V. Giurgiutiu, S.E. Lyshevski, **Micromechatronics: Modeling, Analysis, and Design with MATLAB**, 2011,
J.W. Grenning, **Test driven development for embedded C**, 2011,
M. Jiménez, R. Palomera, I. Couvertier, **Introduction to embedded systems using microcontrollers and the MSP430**, 2014,
R. Toulson, T. Wilmshurst, **Fast and effective embedded systems design applying the ARM mbed**, 2012,
J. Valvano, **Embedded Systems: Real-Time Interfacing to the Arm Cortex-M Microcontrollers**, 2011,
J. Valvano, **Real-time operating systems for ARM Cortex-M microcontrollers**, 2012,
J. Valvano, **Embedded Microcomputer Systems: Real Time Interfacing**, 2011,
M.A. Yoder, J. Kridner, **BeagleBone cookcook**, 2015,

Recomendacións