

NR3 - NXP + FreeRTOS + West

FreeRTOS with NXP MCUXpresso

Objectives

- Understand MCUXpresso SDK (MCUXSDK) structure
- Manage multi-repository projects using Zephyr West
- Use Kconfig and prj.conf for configuration
- Create and integrate custom boards
- Extend projects with FreeRTOS
- Get an overview of Cortex-M architecture
 - Discover the concepts of real time multitasking
 - Understand Real Time constraints
 - Understand the FreeRTOS architecture
 - Discover the various FreeRTOS services and APIs
 - Learn how to develop, debug and trace FreeRTOS applications
- Best practices for large MCUXpresso/FreeRTOS projects

Prerequisite

- C Language knowledge (see for example our L2 training course)
- Familiarity with Git and command-line tools

Course environment

- Theoretical course
 - PDF course material (in English)
 - The trainer to answer trainees' questions during the training and provide technical and pedagogical assistance
- Practical activities
 - Practical activities represent from 40% to 50% of course duration
 - Example code, labs and solutions
 - NXP MCUX or simulated IMXRT board using Zazu Simulator

Environnement du cours

- Cours théorique
 - Support de cours au format PDF (en anglais) et une version imprimée lors des sessions en présentiel
 - Cours dispensé via le système de visioconférence Teams (si à distance)
 - Le formateur répond aux questions des stagiaires en direct pendant la formation et fournit une assistance technique et pédagogique
- Activités pratiques
 - Les activités pratiques représentent de 40% à 50% de la durée du cours
 - Elles permettent de valider ou compléter les connaissances acquises pendant le cours théorique.
 - Exemples de code, exercices et solutions
 - Pour les formations à distance:
 - ▶ Un PC Linux en ligne par stagiaire pour les activités pratiques, avec tous les logiciels nécessaires préinstallés.
 - ▶ Le formateur a accès aux PC en ligne des stagiaires pour l'assistance technique et pédagogique
 - ▶ Certains travaux pratiques peuvent être réalisés entre les sessions et sont vérifiés par le formateur lors de la session suivante.

- Pour les formations en présentiel::
 - ▶ Un PC (Linux ou Windows) pour les activités pratiques avec, si approprié, une carte cible embarquée.
 - ▶ Un PC par binôme de stagiaires s'il y a plus de 6 stagiaires.
- Pour les formations sur site:
 - ▶ Un manuel d'installation est fourni pour permettre de préinstaller les logiciels nécessaires.
 - ▶ Le formateur vient avec les cartes cible nécessaires (et les remporte à la fin de la formation).
- Une machine virtuelle préconfigurée téléchargeable pour refaire les activités pratiques après le cours
- Au début de chaque session (demi-journée en présentiel) une période est réservée à une interaction avec les stagiaires pour s'assurer que le cours répond à leurs attentes et l'adapter si nécessaire

Audience visée

- Tout ingénieur ou technicien en systèmes embarqués possédant les prérequis ci-dessus.

Modalités d'évaluation

- Les prérequis indiqués ci-dessus sont évalués avant la formation par l'encadrement technique du stagiaire dans son entreprise, ou par le stagiaire lui-même dans le cas exceptionnel d'un stagiaire individuel.
- Les progrès des stagiaires sont évalués de deux façons différentes, suivant le cours:
 - Pour les cours se prêtant à des exercices pratiques, les résultats des exercices sont vérifiés par le formateur, qui aide si nécessaire les stagiaires à les réaliser en apportant des précisions supplémentaires.
 - Des quizz sont proposés en fin des sections ne comportant pas d'exercices pratiques pour vérifier que les stagiaires ont assimilé les points présentés
- En fin de formation, chaque stagiaire reçoit une attestation et un certificat attestant qu'il a suivi le cours avec succès.
 - En cas de problème dû à un manque de prérequis de la part du stagiaire, constaté lors de la formation, une formation différente ou complémentaire lui est proposée, en général pour conforter ses prérequis, en accord avec son responsable en entreprise le cas échéant.

Plan

First day

Introduction to MCUXpresso SDK

- SDK structure and components
- Toolchains, CMake and Ninja integration
- Application structure and examples

West Tool

- Overview
- Application components and structure
 - Application
 - Modules
 - West workspace
- Why West? Problems solved
- West as a meta-tool: repository + commands
- Alternatives (git submodules, repo) and limitations
- West
 - West structure
 - Using west
 - West manifest
 - West commands
- West topologies
- Anatomy of west.yml
- Specific commands and common extensions
 - Init, update, list, config

- Build, debug, attach, flash
- Other common commands
- Extending West with custom commands

Exercise : Getting started with West and MCUXpresso SDK

Exercise : Create a custom workspace manifest while importing only required projects

Development Environment

- Setting up host tools (Git, Python, CMake, Ninja)
- Integrating LinkServer, Jlink and other debuggers
- Debugging workflow with GDB
- VSCode integration (tasks, debug sessions)
- MCUXpresso for VSCode

Exercise : Build, flash and debug using command line and customize IDE

MCUXpresso Config Tools

- Overview of the configuration tool suite (Pins, Clocks, Peripherals, Device settings)
- How Config Tools integrate with MCUXpresso SDK and West builds
- Generating initialization code (pin_mux.c/h, clock_config.c/h, peripheral setup)
- Using the graphical interface to configure GPIO, UART, and system clocks
- Exporting configuration files and re-integrating them into applications
- Limitations and best practices when combining with Kconfig/prj.conf

Exercise : Customize existing boards

Customization and Extensions

- Custom manifests for minimal projects
- Writing custom West commands
- Modifying in-tree applications (LED blinky)
- Freestanding applications outside the SDK

Exercise : Extend west commands

Exercise : Create a custom freestanding application

Second day

Integration and Analysis

- Adding FreeRTOS using West
- Multicore projects with Sysbuild
- SPDX analysis and compliance check
- Memory footprint and Puncover analysis

Exercise : Extend the workflow with FreeRTOS and advanced tools

Exercise : Using west memory analysis features

Kconfig and Project Configuration

- Configuration phase in West/CMake
- Kconfig framework:
 - Enabling/disabling global features
 - Tuning and conditional compilation
 - Default values and symbol dependencies
- Role of prj.conf and fragments
- Interactive configuration (menuconfig, guiconfig)
- Generated config files: .config, mcux_config.h
- Writing new Kconfig entries (symbols, menus, defaults)
- Limitations and best practices
- MCUXpresso SDK specifics (custom prefixes, no CONFIG_ macros)

Exercise : Customize prj.conf

Exercise : Create and use custom kconfig options

Developing Custom Boards

- Board Architecture Overview
- Structure and components of a board port
- Creating a New Board Definition
- Configuring custom boards
- Board debuggers
- Linker Script
- Integrating the custom Board into the SDK

Exercise : Write a custom board

External MCUX Modules

- Why to use modules?
- Module structure
- Out-of-tree module
- Module's YAML
- Module CMakeLists.txt

Exercise : Create a custom library module

Cortex-M resources used by FreeRTOS

- Cortex-M Architecture Overview
 - Two stacks pointers
 - Different Running-modes and Privileged Levels
 - MPU Overview
 - SysTick Timer Description
 - ARMv8-M evolutions
- Exception / Interrupt Mechanism Overview
 - Interrupt entry and return Overview
 - SVC / PendSV / SysTick Interrupt Presentation
- Developing with the IDE

Exercise : Interrupt Management on Cortex-M

Third day

Introduction to Real Time

- Base real time concepts
- The Real Time constraints
- Multi-task and real time

Element of a real time system

- Tasks and Task Descriptors
- Context Switch
- Task Scheduling and Preemption
 - Tick based or tickless scheduling
- Scheduling systems and schedulability proof
- Scheduling through FreeRTOS

Exercise : Implement a Context Switch routine

FreeRTOS Task Management

- The Task life-cycle
- Creating Tasks
- Task Priorities
- Task States

- The idle task
- Delays
- Changing Task Priority
- Deleting Tasks
- Suspending Tasks
- Kernel Structures
- Thread Local Storage
- Kernel Interrupts on Cortex-M
- Scheduling Traces
- Visual trace diagnostics using Tracealyzer

Exercise : Managing tasks

Fourth day

Memory Management in FreeRTOS

- Memory management algorithms
- FreeRTOS-provided memory allocation schemes
 - Allocate-only scheme
 - Best-fit without coalescing
 - Thread-safe default malloc
- Checking remaining free memory
- Adding an application-specific memory allocator
- Memory management errors
- Stack monitoring

Exercise : Enhance the memory manager for memory error detection

Exercise : Detect stack overflow

Resource Management with FreeRTOS

- Critical sections
 - Critical sections
 - Suspending (locking) the scheduler
- Mutual Exclusion
 - Spinlocks and interrupt masking
 - Mutex or Semaphore
 - Recursive or not recursive mutexes
 - Priority inversion problem
 - Priority inheritance (the automatic answer)
 - Priority ceiling (the design centric answer)
- Gatekeeper tasks

Exercise : Implement mutual exclusion between two tasks

Synchronization Primitives

- Introduction
 - Waiting and waking up tasks
 - Semaphores
 - Events
 - Mailboxes
- FreeRTOS Binary Semaphores
- FreeRTOS Queue Management
 - Creation
 - Sending on a queue
 - Receiving from a queue
 - Data management
 - Sending compound types
 - Transferring large data
- Queue sets

- Event Groups
- Task Notifications

Exercise : Synchronizing a task with another one through queues

Exercise : Synchronizing a task with another one through binary semaphores

Fifth day

Parallelism Problems Solutions

- Parallel programming problems
 - Uncontrolled parallel access
 - Deadlocks
 - Livelocks
 - Starvation

Exercise : The producer-consumer problem, illustrating (and avoiding) concurrent access problems

Exercise : The philosophers' dinner problem, illustrating (and avoiding) deadlock, livelock and starvation

Exercise : The readers-writer problem, illustrating complex concurrent access solving

Interrupt Management

- Need for interrupts in a real time system
 - Software Interrupt
 - Time Interrupts
 - Device Interrupts
- Level or Edge interrupts
- Hardware and Software acknowledge
- Interrupt vectoring
- Interrupts and scheduling
- Deferred interrupt processing through FreeRTOS
 - Tasks with interrupt synchronization
 - Using semaphores within an ISR
 - Counting semaphores
 - Using queues within an ISR
- FreeRTOS interrupt processing
 - Writing ISRs in C
 - Interrupt safe functions
 - Interrupt nesting

Exercise : Synchronize Interrupts with tasks

Software Timer

- The Timer Daemon Task
- Timer Configuration
- One-shot / Auto-reload Timer
- Software Timer API

Exercise : Use Software Timers

Renseignements pratiques

Renseignements : 5 jours