

<i><b>Ventajas</b></i>	<i><b>Desventajas</b></i>
Cambios de contexto y latencia de interrupciones muy bajo (5 - 10 microsegundos)	Todas las características de tiempo real deben ser implementadas como módulos
El kernel estándar de Linux ejecuta como una tarea de baja prioridad del microkernel	El desarrollo de aplicaciones de tiempo real es mucho más complicado
Capa de abstracción hardware e interrupciones	Se debe ser conocedor de Linux en profundidad
Garantizada una planificación determinística	Interacción entre el kernel y los drivers de los dispositivos
	Código incorrecto puede provocar el fallo del kernel
	Más difícil depurar el código
	Las llamadas al sistemas de Linux no pueden tomar el control y el rendimiento no puede ser garantizado