

<i>Ventajas</i>	<i>Desventajas</i>
Desarrollo de aplicaciones de tiempo real más fácil	El rendimiento no es lo suficientemente bueno para los requerimientos de baja latencia en el rango de microsegundos
Protección de memoria disponible	El peor caso de latencia de una interrupción es desconocido ya que no es posible testearlo
Los programas de tiempo real no pueden quebrar el kernel	Cambio fuerte en el código fuente del kernel
Acceso completo a los servicios del sistema (TCP/IP, I/O)	Cada vez que sale una nueva versión del kernel es necesario un test profundo
Threads de POSIX disponibles para las funciones de tiempo real	Para realizar el análisis de funcionamiento son necesarios todos los drivers de dispositivos y módulos
Soporte de herramientas para facilitar la depuración	Rendimiento global del sistema reducido