

实验 16 驱动模块传参数

16.1 本章导读

加载模块的时候还可以通过 insmod 命令传参数,掌握了这个知识点之后调试起来会方便很多。

16.1.1 工具

16.1.1.1 硬件工具

- 1) iTOP4412 开发板
- 2) U 盘或者 TF 卡
- 3)PC机
- 4) 串口

16.1.1.2 软件工具

- 1)虚拟机 Vmware
- 2) Ubuntu12.04.2
- 3)超级终端(串口助手)
- 4)源码文件夹 "module_param"

16.1.2 预备课程

无

- 206 -

版本号: V1.2 日期: 2017-01-04 www.topeetboard.com



16.1.3 视频资源

本节配套视频为"视频 16_驱动模块传参数"

16.2 学习目标

本章需要学习以下内容:

加载模块的时候,向驱动模块传参数

16.3 实验操作

在应用程序中,可以通过 main 函数向其中传参数,这个功能大家用起来已经很熟练了。 实际上在加载模块的时候也是可以向其中传参数的。

在头文件 "include/linux/moduleparam.h" 中包含了向模块传参数的函数。这个功能是集成的,在任何 linux 系统之中都可以使用。

参数传递有两个函数,分别是函数 module_param 和函数 module_param_array。

函数 module_param 支持单个参数传递,在头文件中,如下图所示。



```
* The @type is simply pasted to refer to a param_ops_##type and a
* param_check_##type: for convenience many standard types are provided but
* you can create your own by defining those variables.

* Standard types are:

* byte, short, ushort, int, uint, long, ulong
* charp: a character pointer

* bool: a bool, values 0/1, y/n, Y/N.

* invbool: the above, only sense-reversed (N = true).

*/
#define module_param_named(name, type, perm)

module_param_named - typesafe helper for a renamed module/cmdline parameter

* @name: a valid C identifier which is the parameter name.

* @value: the actual lvalue to alter.

* @type: the type of the parameter

* @perm: visibility in sysfs.

*
* Usually it's a good idea to have variable names and user-exposed names the
* same, but that's harder if the variable must be non-static or is inside a

101,9 22%
```

如上图所示,这个宏定义函数有三个参数分别如下。

参数 name,模块参数的名称;

参数 type,模块参数的数据类型(支持 int long short uint ulong ushort 类型);

参数 perm,模块参数的访问权限(S_IRUSR参数表示所有文件所有者可读)。

函数 module_param_array 支持多个参数传递,在头文件中,如下图所示。

```
extern int param_get_invbool(char *buffer, const struct kernel_param *kp);

#define param_check_invbool(name, p) __param_check(name, p, bool)

/**

* module_param_array - a parameter which is an array of some type

* @name: the name of the array variable

* @type: the type, as per module_param()

* @nump: optional pointer filled in with the number written

* @perm: visibility in sysfs

*

* Input and output are as comma-separated values. Commas inside values

* don't work properly (eg. an array of charp).

*

* ARRAY_SIZE(@name) is used to determine the number of elements in the

* array, so the definition must be visible.

*/

#define module_param_array(name, type, nump, perm)

module_param_array_named(name, name, type, nump, perm)

/**

* module_param_array_named - renamed parameter which is an array of some type

* @name: a valid C identifier which is the parameter name

* @array: the name of the array variable

364,4

87%
```

如上图所示,如上图所示,这个宏定义函数有四个参数分别如下。

参数 name,模块参数的名称;

参数 type,模块参数的数据类型(支持 int long short uint ulong ushort 类型);

参数 nump,保存参数的数量;

参数 perm,模块参数的访问权限(S_IRUSR 参数表示所有文件所有者可读)。

这里再介绍一下参数 perm ,参数 perm 表示此参数在 sysfs 文件系统中所对应的文件节点的属性 , 其权限在 "include/linux/stat.h" 中有定义 , 如下图所示。

```
#define S_ISDIR(m) (((m) & S_IFMT) == S_IFDIR)

#define S_ISDIR(m) (((m) & S_IFMT) == S_IFDIR)

#define S_ISBLK(m) (((m) & S_IFMT) == S_IFCHR)

#define S_ISBLK(m) (((m) & S_IFMT) == S_IFBLK)

#define S_ISSIR(m) (((m) & S_IFMT) == S_IFBLK)

#define S_ISSIR(m) (((m) & S_IFMT) == S_IFIFO)

#define S_IRWI 09709

#define S_IRWISR 09400

#define S_IRWISR 09200

#define S_IRWISR 09040

#define S_IRWISR 09040

#define S_IRWISR 09040

#define S_IRWISR 09040

#define S_IKORP 09040

#define S_IKORP 09040

#define S_IRWIN 09001

#define S_IRWIN 09001
```



部分常用参数权限解释如下。

- #defineS_IRUSR 00400 文件所有者可读
- #defineS IWUSR00200 文件所有者可写
- #defineS IXUSR 00100 文件所有者可执行
- #defineS IRGRP00040 与文件所有者同组的用户可读
- #defineS_IWGRP00020
- #defineS IXGRP 00010
- #defineS IROTH 00004 与文件所有者不同组的用户可读
- #defineS IWOTH00002
- #defineS IXOTH 00001

其它的可以使用下面的方法来判断:

可以将数字最后三位转化为二进制:xxx xxx xxx,高位往低位依次看,第一位为 1 表示文件所有者可读,第二位为 1 表示文件所有者可写,第三位为 1 表示文件所有者可执行;接下来三位表示文件所有者同组成员的权限;再下来三位为不同组用户权限。

接着在 02_DriverModule_01 例程中基础上做本实验。

先修改一下 Makefile。

将原来的 "rm -rf *.o" 改为 "rm -rf *.mod.c *.o *.order *.ko *.mod.o *.symvers"。

将 "mini_linux_module" 改为 "module_param"。

如下图所示。



```
#!/bin/bash
#通知编译器我们要编译模块的哪些源码
#这里是编译itop4412 hello.c这个文件编译成中间文件mini linux module.o
obj-m += module param.o
#源码目录变量,这里用户需要根据实际情况选择路径
#作者是将Linux的源码拷贝到目录/home/topeet/android4.0下并解压的
KDIR := /home/topeet/android4.0/iTop4412 Kernel 3.0
#当前目录变量
PWD ?= $ (shell pwd)
#make命名默认寻找第一个目标
#make -C就是指调用执行的路径
#$(KDIR)Linux源码目录,作者这里指的是/home/topeet/android4.0/iTop4412 Kernel 3.0
#$ (PWD) 当前目录变量
#modules要执行的操作
   make -C $ (KDIR) M=$ (PWD) modules
#make clean执行的操作是删除后缀为o的文件
  rm -ri *.mod.c *.o *.order *.ko *.mod.o *.symvers
```

接着将 02_DriverModule_01 的例程改为 module_param.c。

如下图所示,添加传参数功能的头文件 "linux/moduleparam.h" 和 "linux/stat.h"。

```
#include #include /*包含初始化宏定义的头文件,代码中的module_init和module_exit在此文件中*/#include #include.h>
/*包含初始化加载模块的头文件,代码中的MODULE_LICENSE在此头文件中*/

/*定义module_param module_param_array的头文件*/
#include #include
```

如下图所示, 然后调用函数 module_param 和 module_param_array 接收参数。



```
MODULE_LICENSE("Dual BSD/GPL");
/*声明是开源的,没有内核版本限制*/
MODULE_AUTHOR("iTOPEET_dz");
/*声明作者*/

static int module_arg1,module_arg2;
static int int_array[50];
static int int_num;

module_param(module_arg1,int,S_IRUSR);

module_param(module_arg2,int,S_IRUSR);

module_param_array(int_array,int,&int_num,S_IRUSR);
```

接着添加代码在初始化的时候将数据打印出去,如下图所示。

```
static int hello_init(void)
{
   int i;

printk(KERN_EMERG "module_arg1 is %d!\n",module_arg1);
printk(KERN_EMERG "module_arg2 is %d!\n",module_arg2);

for(i=0;i<int_num;i++) {
   printk(KERN_EMERG "int_array[%d] is %d!\n",i,int_array[i]);
}

printk(KERN_EMERG "Hello World enter!\n");
/*打印信息,KERN_EMERG表示紧急信息*/
return 0;
}</pre>
```

在 Ubuntu 系统下新建 module_param 文件夹,将写好的 module_param.c、编译脚本以及应用拷贝到 module_param 文件夹下,如下图所示。

```
© □ root@ubuntu:/home/topeet/module_param
root@ubuntu:/home/topeet# mkdir module_param
root@ubuntu:/home/topeet# cd module_param/
root@ubuntu:/home/topeet/module_param# ls
Makefile module_param.c
root@ubuntu:/home/topeet/module_param# ■
```

使用 Makefile 命令编译驱动命令 "Make"编译应用,如下图所示。

将上图中的文件 module_param.ko 拷贝到 U 盘。

盘。

启动开发板,将 U 盘插入开发板,使用命令 "mount /dev/sda1 /mnt/udisk/" 加载 U



使用命令 "insmod /mnt/udisk/module_param.ko module_arg1=10 module_arg2=20 int_array=11,12,13,14,15,16,17,18" 加载驱动 module_param.ko , 如下图所示。

```
[root@iTOP-4412]#
[root@iTOP-4412] # mount /dev/sda1 /mnt/udisk/
[root@iTOP-4412]# [
                       44.401868] CPU3: shutdown
[root@iTOP-4412]# insmod /mnt/udisk/module param.ko module arg1=10 module arg2=2
0 int_array=11,12,13,14,15,16,17,18
    63.510332] module argl is 10!
    63.511906] module arg2 is 20!
    63.514944] int array[0] is 11!
   63.519408] int_array[1] is 12!
63.521238] int_array[2] is 13!
    63.524318] int array[3] is 14!
   63.527482] int_array[4] is 15!
63.530604] int_array[5] is 16!
    63.533693] int array[6] is 17!
    63.536830] int_array[7] is 18!
    63.539941] Hello World enter!
[root@iTOP-4412]#
```

另外还可以使用 cat 命令在系统的 module 下查参数。

使用命令 "cat /sys/module/module_param/parameters/xxx" ,如下图所示。

```
[root@iTOP-4412]# cat /sys/module/module_param/parameters
cat: read error: Is a directory
[root@iTOP-4412]# cat /sys/module/module_param/parameters/
int_array module_arg1 module_arg2
[root@iTOP-4412]# cat /sys/module/module param/parameters/int array
11,12,13,14,15,16,17,18
[root@iTOP-4412]# cat /sys/module/module_param/parameters/module_arg1

[root@iTOP-4412]# cat /sys/module/module_param/parameters/module_arg1

[root@iTOP-4412]# cat /sys/module/module_param/parameters/module_arg2

[root@iTOP-4412]# cat /sys/module/module_param/parameters/module_arg2
```

另外在 Ubuntu 的 module_param 文件夹下可以使用以下清除命令 "make clean" ,可以看到除了 Makefile 文件和*.c 文件其它都被清除了。如下图所示。

