

# seL4: Capabilities

廖东海

[ctrlz.donghai@gmail.com](mailto:ctrlz.donghai@gmail.com)

# What's a capability?

- ▶ *A capability is a unique, unforgeable token that gives the possessor permission to access an entity or object in system.*
- ▶ *One way to think of a capability is as a pointer with access rights.*
- ▶ Capability主要分为三种：
  - ▶ 内核对象：TCB、CNode、VSpace、Endpoint等。
  - ▶ 抽象资源（IRQControl）。
  - ▶ Untyped
- ▶ 在seL4内核初始化时，指向内核控制资源的所有的capability全部被授权给特殊的任务 **root task**。
- ▶ 用户代码向修改某个资源的状态，必须使用kernel API在指定的capability上请求操作

# What's the Root Task

- ▶ 操作系统在boot时初始化的一个用户态任务而不是内核任务，通过Boot Info将所有的权限传递给Root Task.
- ▶ 因为拥有整个系统的所有权限，所以是可信组件的一部分。
- ▶ 类似于Unix中的init任务。
- ▶ seL4中没有真正意义上的内核任务，内核被抽象为一个权限的监督层和进程交互的控制层。

```
typedef struct sel4_BootInfo {
    sel4_Word      extraLen;      /* length of any additional bootinfo information */
    sel4_NodeId    nodeID;       /* ID [0..numNodes-1] of the sel4 node (0 if uniprocessor) */
    sel4_Word      numNodes;     /* number of sel4 nodes (1 if uniprocessor) */
    sel4_Word      numIOPTLevels; /* number of IOMMU PT levels (0 if no IOMMU support) */
    sel4_IPCBuffer *ipcBuffer;   /* pointer to initial thread's IPC buffer */
    sel4_SlotRegion empty;       /* empty slots (null caps) */
    sel4_SlotRegion sharedFrames; /* shared-frame caps (shared between sel4 nodes) */
    sel4_SlotRegion userImageFrames; /* userland-image frame caps */
    sel4_SlotRegion userImagePaging; /* userland-image paging structure caps */
    sel4_SlotRegion ioSpaceCaps;  /* IOSpace caps for ARM SMMU */
    sel4_SlotRegion extraBIPages; /* caps for any pages used to back the additional bootinfo information */
    sel4_Word      initThreadCNodeSizeBits; /* initial thread's root CNode size (2^n slots) */
    sel4_Domain    initThreadDomain; /* Initial thread's domain ID */
#ifdef CONFIG_KERNEL_MCS
    sel4_SlotRegion schedcontrol; /* Caps to sched_control for each node */
#endif
    sel4_SlotRegion untyped;      /* untyped-object caps (untyped caps) */
    sel4_UntypedDesc untypedList[CONFIG_MAX_NUM_BOOTINFO_UNTYPED_CAPS]; /* information about each untyped */
    /* the untypedList should be the last entry in this struct, in order
     * to make this struct easier to represent in other languages */
} sel4_BootInfo;
```

# Example

- ▶ Root Task拥有的TCB（任务控制块）内核对象在内核Boot的时候已经被创建好了。
- ▶ 无法通过虚拟地址直接访问，只能通过预定义的capability进行访问和控制。
- ▶ 现在考虑这样一个场景，seL4预定义默认分配给Root Task的函数栈大小为4K字节，这是由这样一个需求，需要在栈上分配一个4M字节的内存变量。
- ▶ 通过TCB capability来更改当前任务的栈顶指针。

```
seL4_UserContext registers;
seL4_Word num_registers = sizeof(seL4_UserContext)/sizeof(seL4_Word);

/* Read the registers of the TCB that the capability in seL4_CapInitThreadTCB grants access to. */
seL4_Error error = seL4_TCB_ReadRegisters(seL4_CapInitThreadTCB, 0, 0, num_registers, &registers);
assert(error == seL4_NoError);

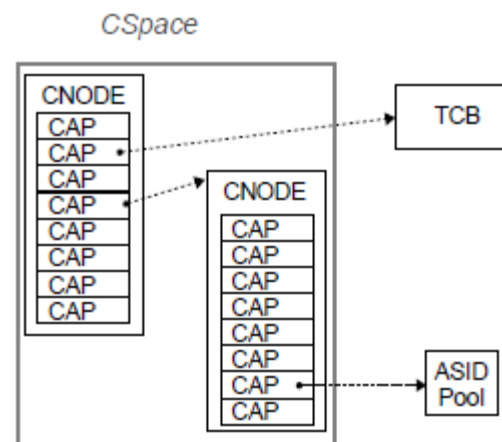
/* set new register values */
registers.sp = new_sp; // the new stack pointer, derived by prior code.

/* Write new values */
error = seL4_TCB_WriteRegisters(seL4_CapInitThreadTCB, 0, 0, num_registers, &registers);
assert(error == seL4_NoError);
```

# CSpace, CNode & CSlot

- ▶ A CSpace (capability-space) is the full range of capabilities accessible to a **thread**, which may be formed of one or more CNodes.
- ▶ A CNode (capability-node) is an object full of capabilities: you can think of a CNode as an array of capabilities.
- ▶ The positions in the array we call CSlots.
- ▶ 这里只讨论一个CSpace中只有一个CNode的情况。
- ▶ Root Task的CSpace被内核在boot阶段设置，主要情况如下：

```
/* caps with fixed slot positions in the root CNode */
enum {
    seL4_CapNull          = 0, /* null cap */
    seL4_CapInitThreadTCB = 1, /* initial thread's TCB cap */
    seL4_CapInitThreadCNode = 2, /* initial thread's root CNode cap */
    seL4_CapInitThreadVSpace = 3, /* initial thread's VSpace cap */
    seL4_CapIRQControl     = 4, /* global IRQ controller cap */
    seL4_CapASIDControl    = 5, /* global ASID controller cap */
    seL4_CapInitThreadASIDPool = 6, /* initial thread's ASID pool cap */
    seL4_CapIOPortControl  = 7, /* global IO port control cap (null cap if not supported) */
    seL4_CapIOSpace       = 8, /* global IO space cap (null cap if no IOMMU support) */
    seL4_CapBootInfoFrame = 9, /* bootinfo frame cap */
    seL4_CapInitThreadIPCBuffer = 10, /* initial thread's IPC buffer frame cap */
    seL4_CapDomain        = 11, /* global domain controller cap */
    seL4_CapSMMUSIDControl = 12, /* global SMMU SID controller cap, null cap if not supported */
    seL4_CapSMMUCBControl  = 13, /* global SMMU CB controller cap, null cap if not supported */
#ifdef CONFIG_KERNEL_MCS
    seL4_CapInitThreadSC   = 14, /* initial thread's scheduling context cap */
    seL4_NumInitialCaps    = 15
#else
    seL4_NumInitialCaps    = 14
#endif /* !CONFIG_KERNEL_MCS */
};
```



# CSpace Addressing

## ► Invocation

- 每个线程有在 TCB 中装载了一个特殊的 CNode 作为它 CSpace 的 root。这个 root 可以为空（代表这个线程没有被赋予任何 capability）
- 在 Invocation 方式中，我们通过隐式地调用线程的 CSpace root 来寻址 CSlot。例如：我们使用对 seL4\_CapInitThreadTCB CSlot 的调用来读取和写入由该特定 CSlot 中的功能表示的 TCB 的寄存器。

```
seL4_TCB_WriteRegisters(seL4_CapInitThreadTCB, 0, 0, num_registers, &registers);
```

## ► Direct CSpace address

- 与 Invocation 默认在 CSpace root 中查找不同，你可以指定你要在哪个 CNode 中查找。这种操作主要用于构建和操作 CSpace 的形状（可能是另一个线程的 CSpace）
- Direct Addressing 一般需要以下几个参数：
  - \_server/root 需要操作的 capability 所在的 CNode。
  - index 需要操作的 Slot 在 CNode 中的序号。
  - depth 在定位到 Slot 之前遍历 CNode 的距离。
- 下面的例子中直接定位了 root task 的 TCB，然后在 CSpace root 的第 0 个 Slot 中复制它

# CSpace Addressing

## ► Invocation

- 每个线程有在 TCB 中装载了一个特殊的 CNode 作为它 CSpace 的 root。这个 root 可以为空（代表这个线程没有被赋予任何 capability）
- 在 Invocation 方式中，我们通过隐式地调用线程的 CSpace root 来寻址 CSlot。例如：我们

```
sel4_Error error = sel4_CNode_Copy(  
    sel4_CapInitThreadCNode, 0, sel4_WordBits, // destination root, slot, and depth  
    sel4_CapInitThreadTCB, sel4_WordBits, // source root, slot, and depth  
    sel4_AllRights);  
assert(error == sel4_NoError);
```

## ► Direct CSpace address

- 与 Invocation 默认在 CSpace root 中查找不同，你可以指定你要在哪个 CNode 中查找。这种操作主要用于构建和操作 CSpace 的形状（可能是另一个线程的 CSpace）
- Direct Addressing 一般需要以下几个参数：
  - `_server/root` 需要操作的 capability 所在的 CNode。
  - `index` 需要操作的 Slot 在 CNode 中的序号。
  - `depth` 在定位到 Slot 之前遍历 CNode 的距离。
- 下面的例子中直接定位了 root task 的 TCB，然后在 CSpace root 的第 0 个 Slot 中复制它

# Example

- ▶ Copy

- ▶ `seL4_CNode_Copy`

- ▶ Delete

- ▶ `seL4_CNode_Revoke(seL4_CNode _service, seL4_Word index, seL4_Uint8 depth)`

- ▶ `seL4_CNode_Delete(seL4_CNode _service, seL4_Word index, seL4_Uint8 depth)`

- ▶ Move.

- ▶ `seL4_CNode_Move`



问答