## Coresight ETM трассировка на dragonboard 410c

- 1. Компиляция ядра linux с поддержкой Coresight.
- 2. Создание bootable SD карты, прошивка boot раздела новым ядром.
- 3. Компиляция perf c OpenCSD.
- 4. Трассировка на плате и отображение результатов в IDA.

# Компиляция ядра linux с поддержкой Coresight

Для компиляции ядра, perf'a и OpenCSD понадобится aarch64 тулчейн. В данном случае будет использоваться linaro тулчейн:

```
mkdir build
cd build
mkdir toolchain
wget releases.linaro.org/components/toolchain/binaries/latest/aarch64-linux-
gnu/gcc-*-x86_64_aarch64-linux-gnu.tar.xz
tar -xvf gcc-*-x86_64_aarch64-linux-gnu.tar.xz -C ./toolchain
```

Скачивание исходников linux ядра для dragonboard 410c:

```
git clone http://git.linaro.org/landing-
teams/working/qualcomm/kernel.git
cd kernel
```

Конфигурация ядра и компиляция:

```
export ARCH=arm64
export CROSS_COMPILE=../toolchain/bin/aarch64-linux-gnu-
make defconfig distro.config
make menuconfig
```

```
make -j$(nproc) Image.gz dtbs
make -j$(nproc) modules
```

В итоге будут скомпилированы сжатое ядро, dtb и модули. Теперь нужно добавить dtb к ядру:

cat arch/\$ARCH/boot/Image.gz arch/\$ARCH/boot/dts/qcom/apq8016-sbc.dtb
> Image.gz+dtb

Создание bootable SD карты, прошивка boot раздела новым ядром.

Для создания boot образа требуется ramdisk, но по факту ядром используется другой ramdisk (который обычно записан в /dev/\*\*\*9), поэтому состав этого не имеет значения:

```
echo "not a ramdisk" > initrd.img
```

Теперь, используя ядро ramdisk, нужно создать boot раздел и записать его на карту. Я поступил следующим образом: скачал готовый образ bootable SD карты, а затем заменил в нем boot раздел:

#### wget

https://releases.linaro.org/96boards/dragonboard410c/linaro/debian/latest/dragonboard-410c-sdcard-developer-buster-\*.zip unzip dragonboard-410c-sdcard-developer-buster-\*.zip cd dragonboard-410c-sdcard-developer-buster-\*

Запись образа на SD карту (где /dev/sdb – SD карта):

dd if=dragonboard-410c-sdcard-developer-buster-\*.img of=/dev/sdb
status=progress

В данном образе есть девять разделов (/dev/sdb[1-9]), rootfs обычно находится на /dev/sdb9, а boot на /dev/sdb7. Лучше всего будет посмотреть параметры оригинального boot'а и собрать новый с аналогичными:

dd if=/dev/sdb7 of=img status=progress
file img

```
> sudo dd if=/dev/sdb7 of=img status=progress
58704384 bytes (59 MB, 56 MiB) copied, 3 s, 19.6 MB/s
131072+0 records in
131072+0 records out
67108864 bytes (67 MB, 64 MiB) copied, 3.75234 s, 17.9 MB/s
> file img
img: Android bootimg, kernel, ramdisk, page size: 2048, cmdline (root=/dev/mmcblk1pg rw rootwait console=ttyMSM0,115200n8)
```

Для создания образа используется программа mkbootimg:

```
mkbootimg --kernel Image.gz+dtb --ramdisk initrd.img --output boot-
db410c.img --pagesize 2048 --base 0x80000000 --cmdline
"root=/dev/mmcblk1p9 rw rootwait console=ttyMSM0,115200n8"
```

Запись нового boot'a:

```
dd if=boot-db410c.img of=/dev/sdb7 status=progress
```

Для того, чтобы загрузиться с SD карты, нужно установить свитч S6-2 в положение ON, а все остальные в положение OFF.

## Компиляция perf c OpenCSD

OpenCSD – библиотека-декодер трассы Coresight'a.

Компиляция OpenCSD:

git clone -b master https://github.com/Linaro/OpenCSD.git
cd OpenCSD/decoder/build/linux
make LINUX64=1 DEBUG=0

Компиляция perf'a (P.S. Для хоста я использовал perf версии 4.17, а для таргета 4.8): git clone -b perf-opencsd-4.8 https://github.com/Linaro/perf-opencsd export CSTRACE\_PATH=path/to/OpenCSD/decoder

Компиляция для хоста:

make

Также для того, чтобы иметь возможность декодировать трассу, понадобится установить пакет libpython/libpython-dev до компиляции (для хоста).

Компиляция для таргета:

make ARCH=arm64 CROSS\_COMPILE=path/to/aarch64/toolchain/bin/aarch64linux-gnu-

Для статической компиляции нужно дописать в Makefile.perf строчку LDFLAGS=-static

В зависимости от версии perf'a и тулчейна, возможно, понадобится скомпилировать под ARM64 дополнительные библиотеки и добавить их в тулчейн, например, libelf.

# Трассировка на плате и отображение результатов в IDA

При правильной компиляции и установки ядра появятся следующие устройства:

> ls /sys/bus/coresight/devices

820000.tpiu 821000.funnel 824000.replicator 825000.etf 826000.etr 841000.funnel 85c000.etm 85d000.etm 85e000.etm 85f000.etm

dragonboard 410с поддерживает ETM трассировку. Трассировка выполняется следующей командой:

perf record -e cs\_etm/@825000.etf/u --per-thread ./elf\_name где cs\_etm — тип события 825000.etf — имя устройства

u (k) – пространство пользователя (пространство ядра)

Также возможно установить фильтр, указав либо стартовый и конечный адрес трассировки, либо address range:

```
--filter 'start 0x4003e0@elf_name, stop 0x4014d3@elf_name' perf output:
```

```
path: /sys/bus/coresight/devices/825000.etf/enable_sink
```

[ perf record: Woken up 1 times to write data ]

Warning:

AUX data lost 1 times out of 4!

[ perf record: Captured and wrote 0.015 MB perf.data ]

Закодированная трасса сохраняется под имени perf.data, необходимые для декодирования файлы сохраняются ~/.debug.

Сбор данных для последующего декодирования на хосте:

```
tar -cvzf cs_trace.tar.gz perf.data ~/.debug
```

### Декодирование:

```
tar -xvf cs_trace.tar.gz
mv perf.data path/to/host/perf
mv .debug ~/.debug
```

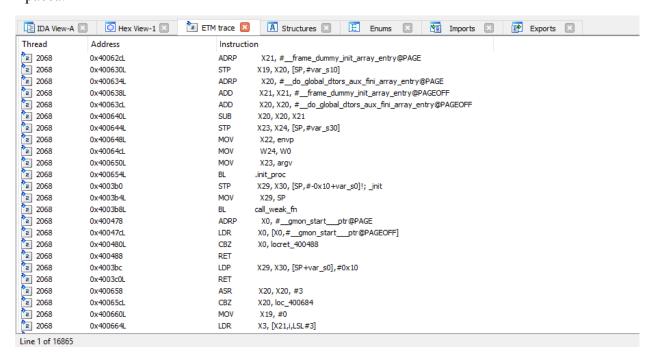
cd path/to/host/perf

./perf script > trace.txt

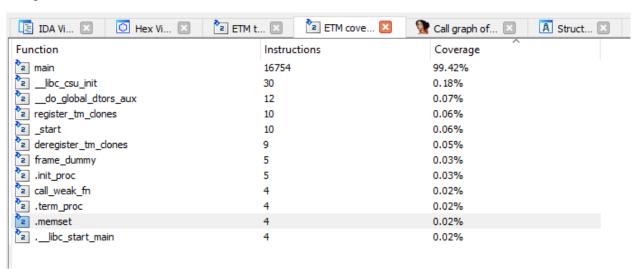
Декодированная трасса содержит записи о всех переходах, нарушающих последовательное исполнение программы.

Имя трассируемый образ и декодированную трассу, можно отобразить все в IDA с помощью плагина.

### Tpacca:



### Покрытие кода:



Последовательность вызовов функций:

