

第6章 调试

本章主要是介绍一些内核调试的工具和技巧。对于初学者来说，单步调试 Linux 内核应该还是比较酷的一件事情，特别是有类似 Virtual C++ 的图形化调试环境。另外还要介绍内核开发者常用的调试工具，比如 ftrace 和 systemtap 等，它们都是内核开发者的最爱。对于编写内核代码和驱动的读者来说，内存检测和死锁检测也是不可避免的，特别是做产品开发，这就像飞机起飞前都要做例行安全检测一样，产品最终发布时不能有越界访问等内存问题。最后介绍一些内核调试的小技巧。本章介绍的调试工具和方法大部分都在 Ubuntu 16.04 + QEMU + ARM Vexpress 平台上实验过。

6.1 QEMU 调试 Linux 内核

ARM 公司为了加速开发过程提供了 Versatile Express 开发平台，客户可以基于 Versatile Express 平台进行产品原型开发。做为个人学习者，没有必要浪费金钱去购买 Versatile Express 开发平台或者其他 ARM 开发板，完全可以通过 QEMU 来模拟这个开发平台，同样可以达到学习的效果。

6.1.1 QEMU 运行 ARM Linux 内核

1 准备工具

首先在 Ubuntu 16.04 中安装如下工具。

```
$ sudo apt-get install qemu libncurses5-dev gcc-arm-linux-gnueabi build-essential
```

下载如下代码包

- ✧ linux-4.0 内核。 <https://www.kernel.org/pub/linux/kernel/v4.x/linux-4.0.tar.gz>
- ✧ busybox 工具包。 <https://busybox.net/downloads/busybox-1.24.0.tar.bz2>

2 编译最小文件系统

首先利用 busybox 手工编译一个最小文件系统。

```
$ cd busybox
$ export ARCH=arm
$ export CROSS_COMPILE= arm-linux-gnueabi-
$ make menuconfig
```

进入 menuconfig 之后，配置成静态编译。

```
Busybox Settings --->
Build Options --->
[*] Build BusyBox as a static binary (no shared libs)
```

然后 make install 就可以编译完成了。编译完成之后，在 busybox 根目录下面会有一个 “_install” 的目录，这个目录就是编译好的文件系统需要的一些命令集合。

把 _install 目录拷贝到 linux-4.0 目录下。进入 _install 目录，先创建 etc、dev 等目录。

```
#mkdir etc
```

```
#mkdir dev
#mkdir mnt
#mkdir -p etc/init.d/
```

在_install/etc/init.d/目录下新建一个叫 rcS 的文件，并且写入如下内容：

```
mkdir -p /proc
mkdir -p /tmp
mkdir -p /sys
mkdir -p /mnt
/bin/mount -a
mkdir -p /dev/pts
mount -t devpts devpts /dev/pts
echo /sbin/mdev > /proc/sys/kernel/hotplug
mdev -s
```

在_install/etc 目录新建一个叫 fstab 的文件，并写入如下内容。

```
proc /proc proc defaults 0 0
tmpfs /tmp tmpfs defaults 0 0
sysfs /sys sysfs defaults 0 0
tmpfs /dev tmpfs defaults 0 0
debugfs /sys/kernel/debug debugfs defaults 0 0
```

在_install/etc 目录新建一个叫 inittab 的文件，并写入如下内容。

```
::sysinit:/etc/init.d/rcS
::respawn:-/bin/sh
::askfirst:-/bin/sh
::ctrlaltdel:/bin/umount -a -r
```

在_install/dev 目录下创建如下设备节点，需要 root 权限。

```
$ cd _install/dev/
$ sudo mknod console c 5 1
$ sudo mknod null c 1 3
```

3 编译内核

```
$ cd linux-4.0
$ export ARCH=arm
$ export CROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabi-
$ make vexpress_defconfig
$ make menuconfig
```

配置 initramfs，在 initramfs source file 中填入_install。另外需要把 Default kernel command string 清空。

```
General setup --->
[*] Initial RAM filesystem and RAM disk (initramfs/initrd) support
    (_install) Initramfs source file(s)

Boot options -->
    ()Default kernel command string
```

配置 memory split 为“3G/1G user/kernel split”以及打开高端内存。

```
Kernel Features --->
Memory split (3G/1G user/kernel split) --->
[*] High Memory Support
```

开始编译 kernel。

```
$ make bzImage -j4 ARCH=arm CROSS_COMPILE=arm-linux-gnueabi-
$ make dtbs
```

运行 QEMU 来模拟 4 核 Cortex-A9 的 Versatile Express 开发平台。

```
$ qemu-system-arm -M vexpress-a9 -smp 4 -m 1024M -kernel arch/arm/boot/zImage
-append "rdinit=/linuxrc console=ttyAMA0 loglevel=8" -dtb
arch/arm/boot/dts/vexpress-v2p-ca9.dtb -nographic
```

运行结果如下：

```
figo@figo-OptiPlex-9020:~/work/linux-4.0$ qemu-system-arm -M vexpress-a9 -smp 4 -
m 1024M -kernel arch/arm/boot/zImage -append "rdinit=/linuxrc console=ttyAMA0
loglevel=8" -dtb arch/arm/boot/dts/vexpress-v2p-ca9.dtb -nographic
Booting Linux on physical CPU 0x0
Initializing cgroup subsys cpuset
Linux version 4.0.0 (figo@figo-OptiPlex-9020) (gcc version 4.6.3 (Ubuntu/Linaro 4.6.3-
1ubuntu5) ) #9 SMP Wed Jun 22 04:23:19 CST 2016
CPU: ARMv7 Processor [410fc090] revision 0 (ARMv7), cr=10c5387d
CPU: PIPT / VIPT nonaliasing data cache, VIPT nonaliasing instruction cache
Machine model: V2P-CA9
Memory policy: Data cache writealloc
On node 0 totalpages: 262144
free_area_init_node: node 0, pgdat c074c600, node_mem_map eeffa000
Normal zone: 1520 pages used for memmap
Normal zone: 0 pages reserved
Normal zone: 194560 pages, LIFO batch:31
HighMem zone: 67584 pages, LIFO batch:15
PERCPU: Embedded 10 pages/cpu @eefc1000 s11712 r8192 d21056 u40960
pcpu-alloc: s11712 r8192 d21056 u40960 alloc=10*4096
pcpu-alloc: [0] 0 [0] 1 [0] 2 [0] 3
Built 1 zonelists in Zone order, mobility grouping on. Total pages: 260624
Kernel command line: rdinit=/linuxrc console=ttyAMA0 loglevel=8
log_buf_len individual max cpu contribution: 4096 bytes
log_buf_len total cpu_extra contributions: 12288 bytes
log_buf_len min size: 16384 bytes
log_buf_len: 32768 bytes
early log buf free: 14908(90%)
PID hash table entries: 4096 (order: 2, 16384 bytes)
Dentry cache hash table entries: 131072 (order: 7, 524288 bytes)
Inode-cache hash table entries: 65536 (order: 6, 262144 bytes)
Memory: 1031644K/1048576K available (4745K kernel code, 157K rwddata, 1364K
rodata, 1176K init, 166K bss, 16932K reserved, 0K cma-reserved, 270336K highmem)
Virtual kernel memory layout:
vector : 0xffff0000 - 0xffff1000 ( 4 kB)
fixmap : 0xffc00000 - 0xffff0000 (3072 kB)
vmalloc : 0xf0000000 - 0xff000000 ( 240 MB)
lowmem : 0xc0000000 - 0xef800000 ( 760 MB)
pkmap : 0xbfe00000 - 0xc0000000 ( 2 MB)
modules : 0xbf000000 - 0xbfe00000 ( 14 MB)
.text : 0xc0008000 - 0xc05ff80c (6111 kB)
.init : 0xc0600000 - 0xc0726000 (1176 kB)
.data : 0xc0726000 - 0xc074d540 ( 158 kB)
.bss : 0xc074d540 - 0xc0776f38 ( 167 kB)
SLUB: HWalign=64, Order=0-3, MinObjects=0, CPUs=4, Nodes=1
Hierarchical RCU implementation.
Additional per-CPU info printed with stalls.
RCU restricting CPUs from NR_CPUS=8 to nr_cpu_ids=4.
RCU: Adjusting geometry for rcu_fanout_leaf=16, nr_cpu_ids=4
NR_IRQS:16 nr_irqs:16 16
smp_twd: clock not found -2
sched_clock: 32 bits at 24MHz, resolution 41ns, wraps every 178956969942ns
```

```
CPU: Testing write buffer coherency: ok
CPU0: thread -1, cpu 0, socket 0, mpidr 80000000
Setting up static identity map for 0x604804f8 - 0x60480550
CPU1: thread -1, cpu 1, socket 0, mpidr 80000001
CPU2: thread -1, cpu 2, socket 0, mpidr 80000002
CPU3: thread -1, cpu 3, socket 0, mpidr 80000003
Brought up 4 CPUs
SMP: Total of 4 processors activated (1648.43 BogoMIPS).
Advanced Linux Sound Architecture Driver Initialized.
Switched to clocksource arm,sp804
Freeing unused kernel memory: 1176K (c0600000 - c0726000)

Please press Enter to activate this console.
/ # ls
bin      dev      etc      linuxrc  proc     sbin     sys      tmp      usr
/ #
```

在 Ubuntu 另外一个超级终端中输入 `killall qemu-system-arm` 就可以关闭 QEMU 平台。

6.1.2 QEMU 调试 ARM-Linux 内核

安装 ARM GDB 工具。

```
$ sudo apt-get install gdb-arm-none-eabi
```

首先要确保编译的内核包含调试信息。

```
Kernel hacking --->
Compile-time checks and compiler options --->
[*] Compile the kernel with debug info
```

重新编译内核。在超级终端中输入：

```
$ qemu-system-arm -nographic -M vxpress-a9 -m 1024M -kernel
arch/arm/boot/zImage -append "rdinit=/linuxrc console=ttyAMA0 loglevel=8" -dtb
arch/arm/boot/dts/vxpress-v2p-ca9.dtb -S -s
```

-S: 表示 QEMU 虚拟机会冻结 CPU 直到远程的 GDB 输入相应控制命令

-s: 表示在 1234 端口接受 GDB 的调试连接

```

init/main.c
480      */
481      page_ext_init_flatmem();
482      mem_init();
483      kmem_cache_init();
484      percpu_init_late();
485      pgtable_init();
486      vmalloc_init();
487  }
488
489  asmlinkage __visible void __init start_kernel(void)
B+> 490  {
491      char *command_line;
492      char *after_dashes;
493
494      /*
495       * Need to run as early as possible, to initialize the
496       * lockdep hash:
497       */
498      lockdep_init();
499      set_task_stack_end_magic(&init_task);
500      smp_setup_processor_id();
501      debug_objects_early_init();

remote Thread 1 In: start kernel
Type "apropos word" to search for commands related to "word"...
Reading symbols from vmlinux...done.
(gdb) target remote localhost:1234
Remote debugging using localhost:1234
0x60000000 in ?? ()
(gdb) b start_kernel
Breakpoint 1 at 0xc065b8d8: file init/main.c, line 490.
(gdb) c
Continuing.

Breakpoint 1, start_kernel () at init/main.c:490
(gdb)
  
```

图 6.1 gdb 调试内核

然后在另外一个超级终端中启动 ARM GDB

```

$ cd linux-4.0
$ arm-none-eabi-gdb --tui vmlinux
(gdb) target remote localhost:1234
(gdb) b start_kernel
(gdb) c
  
```

<= 通过 1234 端口远程连接到 QEMU 平台
<= 在内核的 start_kernel 处设置断点

如上图所示，GDB 开始接管 ARM-Linux 内核运行，并且到断点中暂停，这时候就可以使用 GDB 命令来调试内核了。

6.1.3 QEMU 运行 ARMv8 开发平台

Ubuntu16.04 版本的 qemu 包含了 qemu-system-aarch64 工具，但是 Ubuntu14.04 版本则需要自己编译了。下载 qemu2.6 软件包^①，按照如下步骤编译 qemu。

```

$ sudo apt-get build-dep qemu
$ tar -jxf qemu-2.6.0.tar.bz2
$ cd qemu-2.6.0
$ ./configure --target-list=aarch64-softmmu
$ make
$ sudo make install
  
```

安装如下工具包。

```
$sudo apt-get install gcc-aarch64-linux-gnu
```

^① <http://wiki.qemu-project.org/download/qemu-2.6.0.tar.bz2>

同样需要编译和制作一个基于 aarch64 架构的最小文件系统。可以参照之前的做法，只是编译环境变量不一样了。

```
$ export ARCH=arm64
$ export CROSS_COMPILE=aarch64-linux-gnu-
```

下面开始编译内核，我们依然采用 linux-4.0 内核。

```
$ cd linux-4.0
$ export ARCH=arm64
$ export CROSS_COMPILE= aarch64-linux-gnu-
$ make menuconfig
```

依然采用 initramfs 方式来加载最小文件系统，假设编译的最小文件系统放在 linux-4.0 根目录下，文件目录叫 _install_arm64，以区别之前编译的 arm32 的最小文件系统。另外设置页的大小为 4KB，系统的总线位宽为 48 位。

```
General setup --->
[*] Initial RAM filesystem and RAM disk (initramfs/initrd) support
    (_install_arm64) Initramfs source file(s)

Boot options -->
    ()Default kernel command string

Kernel Features --->
    Page size (4KB) --->
        Virtual address space size (48-bit) --->
```

输入 make -j4 开始编译内核。

运行 QEMU 来模拟 2 核 Cortex-A57 开发平台。

```
$ qemu-system-aarch64 -machine virt -cpu cortex-a57 -machine type=virt -nographic -
m 2048 -smp 2 -kernel arch/arm64/boot/Image --append "rdinit=/linuxrc
console=ttyAMA0"
```

运行结果如下（删掉部分信息）

```
Booting Linux on physical CPU 0x0
Initializing cgroup subsys cpu
Linux version 4.0.0 (figo@figo-OptiPlex-9020) (gcc version 4.9.1 20140529 (prerelease)
(crosstool-MG linaro-1.13.1-4.9-2014.08 - Linaro GCC 4.9-2014.08) ) #3 SMP PREEMPT
Mon Jun 27 02:44:27 CST 2016
CPU: AArch64 Processor [411fd070] revision 0
Detected PIPT I-cache on CPU0
efi: Getting EFI parameters from FDT:
efi: UEFI not found.
cma: Reserved 16 MiB at 0x00000000bf000000
On node 0 totalpages: 524288
  DMA zone: 8192 pages used for memmap
  DMA zone: 0 pages reserved
  DMA zone: 524288 pages, LIFO batch:31
psci: probing for conduit method from DT.
psci: PSCIv0.2 detected in firmware.
psci: Using standard PSCI v0.2 function IDs
PERCPU: Embedded 14 pages/cpu @ffff80007efcb000 s19456 r8192 d29696 u57344
pcpu-alloc: s19456 r8192 d29696 u57344 alloc=14*4096
pcpu-alloc: [0] 0 [0] 1
Built 1 zonelists in Zone order, mobility grouping on. Total pages: 516096
Kernel command line: rdinit=/linuxrc console=ttyAMA0 debug
PID hash table entries: 4096 (order: 3, 32768 bytes)
Dentry cache hash table entries: 262144 (order: 9, 2097152 bytes)
```



```

Inode-cache hash table entries: 131072 (order: 8, 1048576 bytes)
software IO TLB [mem 0xb8a00000-0xbca00000] (64MB) mapped at
[ffff800078a00000-ffff80007c9fffff]
Memory: 1969604K/2097152K available (5125K kernel code, 381K rwddata, 1984K
rodata, 1312K init, 205K bss, 111164K reserved, 16384K cma-reserved)
Virtual kernel memory layout:
  vmalloc : 0xffff000000000000 - 0xffff7bffbfff0000 (126974 GB)
  vmemmap : 0xffff7bffc0000000 - 0xffff7fffc0000000 ( 4096 GB maximum)
            0xffff7bffc1000000 - 0xffff7bffc3000000 ( 32 MB actual)
  fixed    : 0xffff7fffbfbfe000 - 0xffff7fffbfac00000 ( 8 KB)
  PCI I/O : 0xffff7fffbfae0000 - 0xffff7fffbbe00000 ( 16 MB)
  modules  : 0xffff7fffbfc00000 - 0xffff800000000000 ( 64 MB)
  memory   : 0xffff800000000000 - 0xffff800080000000 ( 2048 MB)
    .init   : 0xffff800000774000 - 0xffff8000008bc000 ( 1312 KB)
    .text   : 0xffff800000080000 - 0xffff8000007734e4 ( 7118 KB)
    .data   : 0xffff8000008c0000 - 0xffff80000091f400 ( 381 KB)
SLUB: HWalign=64, Order=0-3, MinObjects=0, CPUs=2, Nodes=1
Preemptible hierarchical RCU implementation.
  Additional per-CPU info printed with stalls.
  RCU restricting CPUs from NR_CPUS=64 to nr_cpu_ids=2.
RCU: Adjusting geometry for rcu_fanout_leaf=16, nr_cpu_ids=2
NR_IRQS:64 nr_irqs:64 0
GICv2m: Node v2m: range[0x8020000:0x8020fff], SPI[80:144]
Architected cp15 timer(s) running at 62.50MHz (virt).
sched_clock: 56 bits at 62MHz, resolution 16ns, wraps every 2199023255552ns
Console: colour dummy device 80x25
Calibrating delay loop (skipped), value calculated using timer frequency.. 125.00
BogoMIPS (lpj=625000)
pid_max: default: 32768 minimum: 301
Security Framework initialized
Mount-cache hash table entries: 4096 (order: 3, 32768 bytes)
Mountpoint-cache hash table entries: 4096 (order: 3, 32768 bytes)
Initializing cgroup subsys memory
Initializing cgroup subsys hugetlb
hw perfevents: no hardware support available
EFI services will not be available.
CPU1: Booted secondary processor
Detected PIPT I-cache on CPU1
Brought up 2 CPUs
SMP: Total of 2 processors activated.
devtmpfs: initialized
DMI not present or invalid.
NET: Registered protocol family 16
cpuidle: using governor ladder
cpuidle: using governor menu
vdso: 2 pages (1 code @ ffff8000008c5000, 1 data @ ffff8000008c4000)
hw-breakpoint: found 6 breakpoint and 4 watchpoint registers.
DMA: preallocated 256 KiB pool for atomic allocations
Freeing unused kernel memory: 1312K (ffff800000774000 - ffff8000008bc000)
Freeing alternatives memory: 8K (ffff8000008bc000 - ffff8000008be000)

Please press Enter to activate this console.
/ #

```

6.1.4 文件系统支持

本书内存管理中会讲述页面回收相关内容，页面回收代码相当复杂，在 QEMU 上建立一个

可以调试的环境显得相当必要了。这里介绍如何添加了一个 swap 分区。

在 Ubuntu 中创建一个 64MB 的 image。

```
$ dd if=/dev/zero of=swap.img bs=512 count=131072 <=这里使用 DD 命令
```

然后通过 SD 卡的方式加载 swap.img 到 QEMU 中。

```
$ qemu-system-arm -nographic -M vexpress-a9 -m 64M -kernel
arch/arm/boot/zImage -append "rdinit=/linuxrc console=ttyAMA0 loglevel=8" -dtb
arch/arm/boot/dts/vexpress-v2p-ca9.dtb -sd swap.img
[...]
```

	total	used	free	shared	buffers
Mem:	1026368	9844	1016524	1360	4
-/+ buffers:		9840	1016528		
Swap:	65532	0	65532		

<= 第一次需要格式化 swap 分区
<= 使能 swap 分区
可以看到 swap 分区已经工作了

如果需要调试页面回收方面的代码，那可以在 kswapd() 函数里设置断点，但是需要在编写一个应用程序模拟吃掉内存来触发 kswapd 内核线程工作。QEMU 里的 “-m 64M” 设置了 64MB 内存是为了方便触发 kswapd 内核线程工作。

下面创建一个 ext4 文件系统分区。还是同样的方法先在 Ubuntu 中创建一个 64MB 大小的 image。

```
$ dd if=/dev/zero of=ext4.img bs=512 count=131072 <=创建一个 img 镜像
$ mkfs.ext4 ext4.img <=格式化 ext4.img 成 ext4 格式
```

另外挂载 ext4 文件系统需要打开如下配置选项。

```
[arch/arm/configs/vexpress_defconfig]
CONFIG_LBDAB=y
CONFIG_EXT4_FS=y
```

重新编译内核，make vexpress_defconfig && make。

```
$ qemu-system-arm -nographic -M vexpress-a9 -m 1024M -kernel
arch/arm/boot/zImage -append "rdinit=/linuxrc console=ttyAMA0 loglevel=8" -dtb
arch/arm/boot/dts/vexpress-v2p-ca9.dtb -sd ext4.img
[...]
```

mount -t ext4 /dev/mmcblk0 /mnt/ <=挂载 SD 卡到/mnt 目录

6.1.5 图形化调试

之前介绍了如何使用 gdb 和 QEMU 来调试 Linux 内核源代码。由于 gdb 是命令行的方式，可能有不少读者希望在 Linux 中能有类似 Virtual C++ 这样的图形化的开发工具。这里介绍使用 Eclipse 这个工具来调试内核。Eclipse 是著名的跨平台的开源集成开发环境（IDE），最初主要用于 JAVA 语言开发，目前可以支持 C/C++、Python 等多种开发语言。Eclipse 最初由 IBM 公司开发，2001 年贡献给开源社区，有很多开发环境都基于 Eclipse 来完成。

首先安装 Eclipse-CDT 这个软件。Eclipse-CDT 是 Eclipse 的一个插件，提供强大的 C/C++ 编译和编辑功能。

```
$ sudo apt-get install eclipse-cdt
```

打开 Eclipse 菜单选择 “Window->Open Perspective->C/C++”。新创建一个 C/C++ 的 Makefile 工程，在 “File->New->Project” 中选择 “Makefile Project with Existing Code” 来创建一个新的工程。

接下来配置 Debug 选项。打开 Eclipse 菜单的“Run->Debug Configurations...”选项，创建一个“C/C++ Attach to Application”调试选项。

- Project: 选择刚才创建的工程。
- C/C++ Application: 选择编译 Linux 内核带符号表信息的 vmlinux。
- Debugger: 选择 gdbserver
- GDB debugger: 填入 arm-none-eabi-gdb
- Host name or IP address: 填入 localhost
- Port number: 填入 1234

调试选项设置完成之后，点击“Debug”按钮。

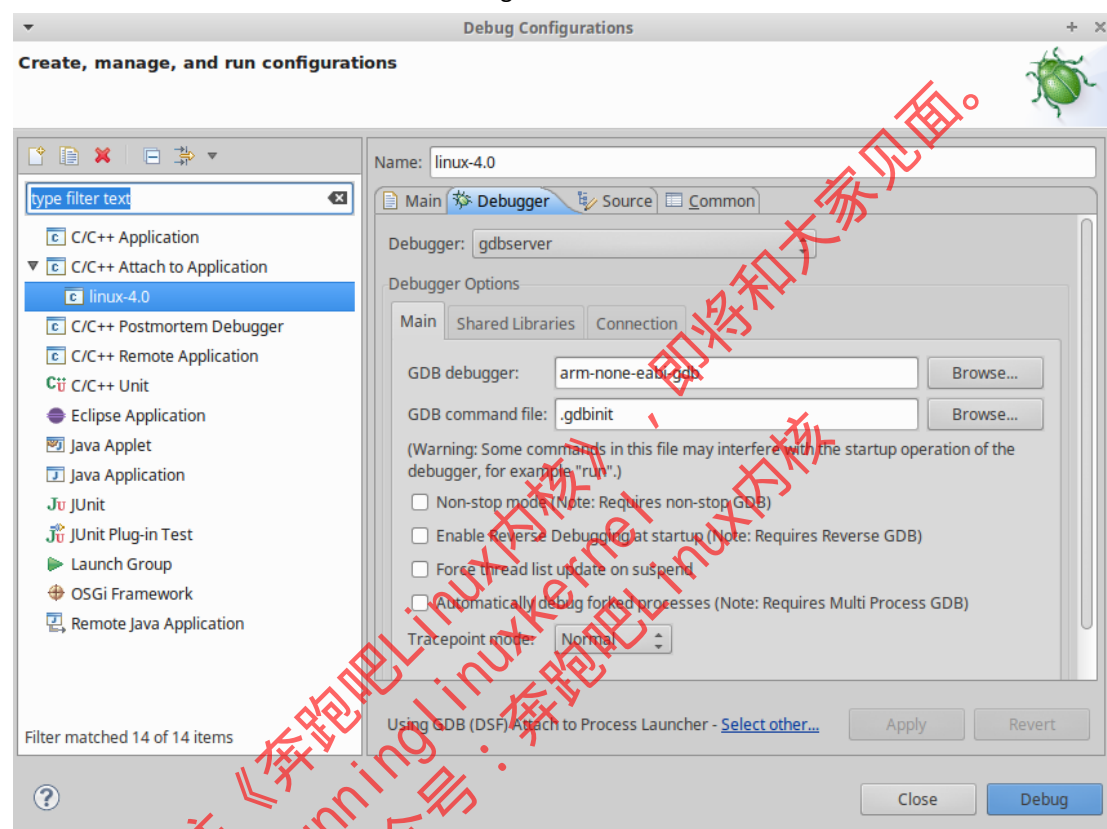


图 6.2 eclipse 调试选项设置

在 Ubuntu 的一个终端中先打开 QEMU。为了调试方便，这里没有指定多个 CPU 只是单个 CPU。

```
$ qemu-system-arm -nographic -M vexpress-a9 -m 1024M -kernel
arch/arm/boot/zImage -append "rdinit=/linuxrc console=ttyAMA0 loglevel=8" -dtb
arch/arm/boot/dts/vexpress-v2p-ca9.dtb -S -s
```

在 Eclipse 菜单中选择“Run->Debug History”中选择刚才创建的调试选项，或者在快捷菜单中点击“小昆虫”图标。



在 Eclipse 的 Console 控制台里，输入“file vmlinux”命令来导入调试文件的符号表。

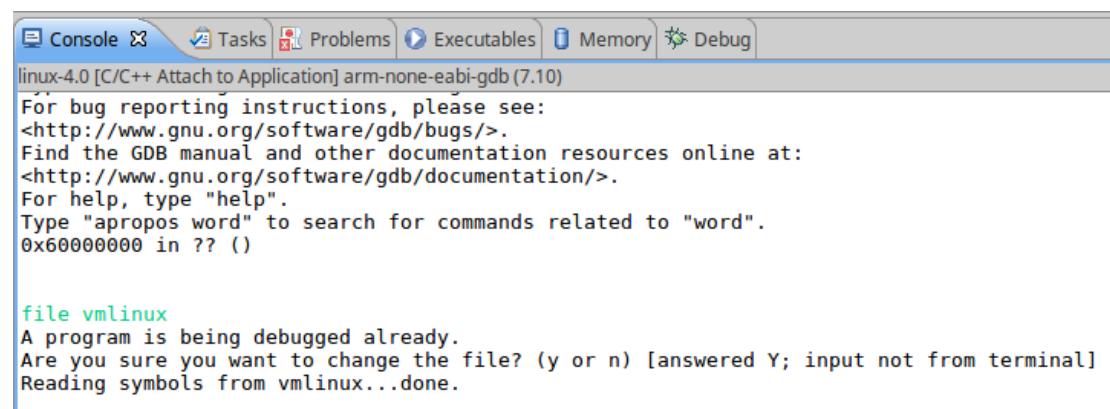


图 6.3 console 控制台

输入“b do_fork”在 do_fork 函数里设置一个断点了。输入“c”命令就可以开始运行 QEMU 里的 Linux 内核了，它会停在 do_fork 函数里。

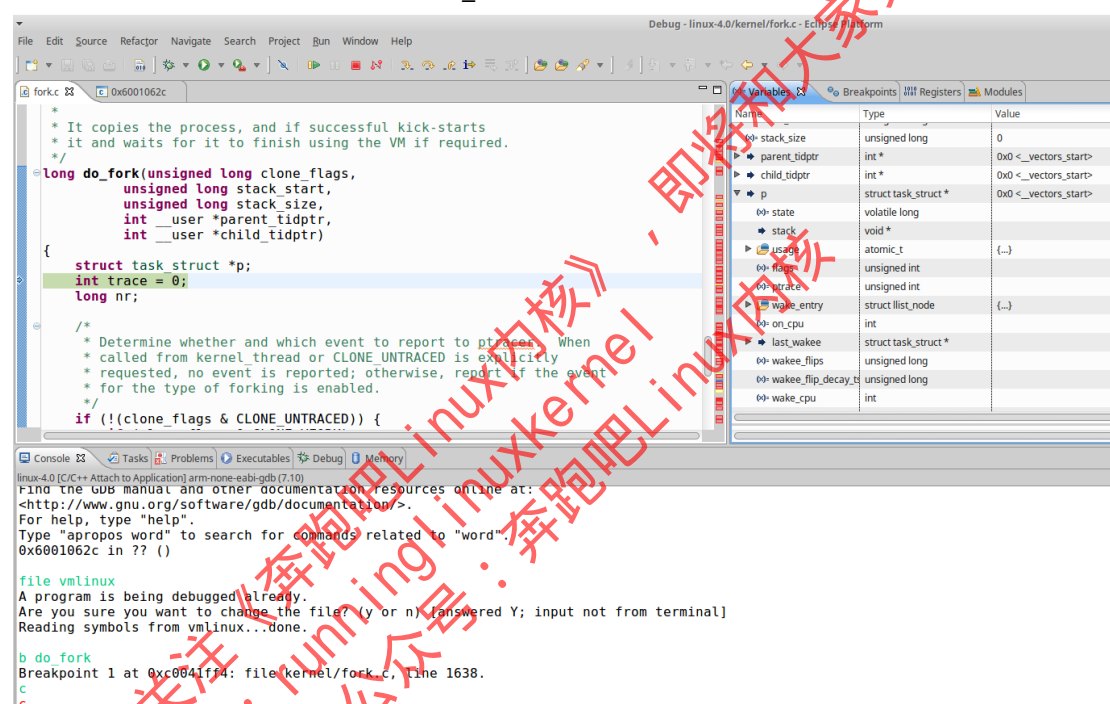


图 6.4 Eclipse 调试内核

Eclipse 调试内核比使用 gdb 命令要直观很多，比如参数、局部变量以及数据结构的值都会自动显示在“Variables”标签卡上，不需要每次都使用 gdb 的打印命令才能看到变量的值。读者可以单步调试并且直观的调试内核了。

最后说明一点，读者可能发现 gdb 在单步调试内核时会出现光标乱跳以及无法打印有些变量的值等问题，其实这个不能怪罪 gdb 或者 QEMU。那是因为内核编译的默认优化选项是 O2，因此如果希望光标不会乱跳，那可以尝试把 Linux-4.0 根目录的 Makefile 中 O2 改成 O0，但是这样会编译有问题，所以希望读者自行修改。

6.1.6 实验进阶

上述的实验是利用 QEMU 和 Initramfs 来搭建一个简单实用的内核调试环境，但是依然存在一些缺点，比如所有的步骤都需要手工输入和制作，对于有些刚接触 Linux 的同学来说可能会产生各种各样的问题，另外有很多热门的开源组件也没包括进来比如 u-boot、Buildroot 等。为此，社区大牛吴章金同学非常热心中国高校的嵌入式系统的教学工作，利用业余时间搭建了一个非常好用的实验平台 – Cloud Lab^①。Cloud Lab 利用 Docker 容器化技术可以快速创建好多好用的实验环境：

- CS630 Qemu Lab: x86 Linux 汇编语言实验
- Linux 0.11 Lab: Linux 0.11 内核实验
- Linux lab: Linux 内核和嵌入式 Linux 实验

Cloud Lab 具有以下几个新特性：

- 通过 Docker 加速环境的安装和重复构建。
- 提供 Docker 镜像库，方便直接下载实验环境。
- 便利化的脚本管理，方便环境使用和部署。

因此有精力同学可以尝试利用 Cloud Lab 来进一步学习和研究。

^① <http://tinylab.org/how-to-deploy-cloud-labs/>

<http://tinylab.org/docker-qemu-linux-lab/>

<http://tinylab.org/using-linux-lab-to-do-embedded-linux-development/>