# Sprawozdanie z ćwiczenia nr 1

### Przygotowanie stanowiska laboratoryjnego

Stanowisko składamy zgodnie z instrukcją laboratoryjną. Po sprawdzeniu poprawności połączenia przez prowadzącego uruchamiamy urządzenie.

Łączymy się za pomocą tio poleceniem tio /dev/ttyUSBO. Weryfikujemy, że system ratunkowy Buildroot uruchamia się.

Uruchamiamy udhcpc. Połączenie internetowe posłuży do przesyłania plików. Sprawdzamy i zapisujemy numer IP hosta za pomocą ifconfig.

## Konfiguracja z initramfs

Rozpakowujemy pobrany buildroot-2022.11.2.tar.gz. Wykonujemy make raspberrypi4 64 defconfig dla bazowej konfiguracji. Kolejno w make menuconfig ustawiamy toolchain Toolchain -> Toolchain type (External toolchain), dodajemy System configuration ->  $\operatorname{tmux}$ Generate locale data (en\_US.UTF-8) (potrzebne do działania tmux'a) i Target packages -> Shell and utilities -> tmux. Ustawiamy host-System configuration -> System hostname (Okulus\_Pakulski). name W Filesystem images wybieramy cpio the root filesystem z opcja kompresji gzip oraz initial RAM filesystem linked into linux kernel. Odznaczamy ext2/3/4 root filesystem.

Wszystko kompilujemy za pomocą make. Możemy otrzymać błąd, że przykładowy skrypt post-image.sh nie może znaleźć rootfs.ext4, jednak możemy go zignorować, ponieważ skrypt ten tworzy sdcard.img, którego nie używamy. Skrypt ten można wyłączyć w System configuration -> Custom scripts to run after creating filesystem.

Przechodzimy do output/images i uruchamiamy serwer http python3 -m http.server. W systemie ratunkowym pobieramy Image, bcm2711-rpi-4-b.dtb oraz rpi-firmware/cmdline.txt za pomocą komendy wget http://<ip z ifconfig>:8000/<nazwa>. Montujemy partycję boot mount /dev/mmcblk0p1 /mnt i przenosimy pliki bcm2711-rpi-4-b.dtb oraz cmdline.txt. Plik Image przenosimy jako kernel8.img. Restartujemy RP przytrzymując przycisk SW4, system z initramfs bootuje się poprawnie.

```
# uname -a
Linux buildroot 5.10.92-v8 #2 SMP PREEMPT Thu Mar 9 17:15:32 CET 2023 aarch64 GNU/Linux
# ■
```

Figure 1: initramfs

Ponieważ jak nazwa wskazuje ten system plików jest w pamięci RAM pliki tworzone nie istnieją po ponownym uruchomieniu, co weryfikujemy eksperymentalnie i konsultujemy z prowadzącym.

## Konfiguracja z rootfs

Wykorzystujemy większość konfiguracji z initramfs. Wybieramy Filesystem images -> ext2/3/4 root filesystem. Odznaczamy cpio the root filesystem... oraz initial RAM filesystem... Dodatkowo zwiększmy rozmiar rootfs do 128M (opcja exact size. W przypadku mniejszych wartości następuje błąd kompilacji.

Usuwamy poprzednie jądro poleceniem make linux-dirclean. Dzięki temu kompilacja będzie trochę szybsza, bo na przykład nie będzie trzeba ponownie kompilować tmux'a. Kompilujemy jądro za pomocą make. Tak jak poprzednio może pojawić się błąd związany z post-image.sh, który możemy ignorować. Wygenerowany plik Image jest mniejszy niż w poprzednim przypadku co wynika z tego, że system plików jest teraz oddzielnie, w rootfs.ext2.

Ponownie uruchamiamy system ratunkowy za pomocą reboot. Znowu pobieramy pliki Image, bcm2711-rpi-4-b.dtb, rpi-firmware/cmdline.txt, ale teraz również rootfs.ext2. Montujemy partycję boot i przesyłamy pliki do /mnt/user tak jak poprzednio. Dodatkowo kopiujemy system plików na partycję rootfs za pomocą dd if=rootfs.ext2 of=/dev/mmcblk0p2 bs=4096. Pliku rootfs.ext2 nie musimy usuwać bo sam system ratunkowy jest w postaci initramfs, nie zostaje on zatem zapisany na kartę SD. Ponownie wywołujemy reboot z przytrzymaniem przycisku. W systemie z rootfs tworzymy plik file.txt z tekstem Example file. Po kolejnym reboot z przytrzymaniem przycisku plik ten nadal znajduje się na karcie, co weryfikuje prowadzący. Jest to już zwykły system plików znajdujący się na karcie SD, która jest pamięcią nieulotna.

```
Welcome to Buildroot
Okulus_Pakulski login: root
# ls
file.txt
# cat file.txt
Example file
#
```

Figure 2: rootfs

#### Podsumowanie

Udało nam się utworzyć i uruchomić obydwie wersje systemu. Za pomocą buildroot'a można wygodnie tworzyć klasyczne obrazy z systemem plików oraz te z initramfs, który jest bardzo przydatny np. dla systemu ratunkowego -

ewentualne zmiany są wykonywane tylko w pamięci RAM, więc po każdym uruchomieniu zaczynamy w tym samym środowisku, co znacząco zmniejsza szanse na konieczność ponownego wgrywania całego obrazy karty SD.