
CSEL

Rapports des TP

Fribourg, March 30, 2022

Auteurs

Macherel Rémy

remy.macherel@master.hes-so.ch

Raemy Mathis

mathis.raemy@master.hes-so.ch

Contents

1	TP 1	1
1.1	Résumé du travail pratique 1	1
1.2	Réponses aux questions	1
1.2.1	Comment faut-il procéder pour générer le U-Boot ?	1
1.2.2	Comment peut-on ajouter et générer un package supplémentaire dans le Buildroot ?	1
1.2.3	Comment doit-on procéder pour modifier la configuration du noyau Linux ?	1
1.2.4	Comment faut-il faire pour générer son propre rootfs ?	1
1.2.5	Comment faudrait-il procéder pour utiliser la carte eMMC en lieu et place de la carte SD ?	2
1.2.6	Dans le support de cours, on trouve différentes configurations de l'environnement de développement. Qu'elle serait la configuration optimale pour le développement uniquement d'applications en espace utilisateur ?	2
1.3	Synthèse des connaissances acquises	2
1.3.1	Non acquis	2
1.3.2	Acquis, mais à exercer	2
1.3.3	Parfaitement acquis	2
1.4	Infos utiles à retenir	3
1.5	Feedback global	3
2	TP 2	4
2.1	Réponses aux questions	4
2.1.1	Trouvez la signification des 4 valeurs affichées lorsque l'on tape la commande <code>cat /proc/sys/kernel/printk</code>	4
2.2	Feedback global	4
3	TP 3	5

Chapter 1

TP 1

1.1 Résumé du travail pratique 1

Dans ce TP, nous allons mettre en place un environnement de développement afin de faciliter les développements futures. Cet environnement utilise des container Docker (Docker-compose) pour assurer la compatibilité entre les différentes machines. Un container est composé de tous les outils nécessaire à la cross-compilation et l'autre pour la mise en place d'une partition réseau SAMBA afin de partager facilement les programmes cross-compilés avec le NanoPi.

1.2 Réponses aux questions

1.2.1 Comment faut-il procéder pour générer le U-Boot ?

On peut régénérer le u-boot uniquement avec la commande : `make uboot-rebuild`
See : <https://github.com/ARM-software/u-boot/blob/master/Makefile>
-> TODO : Ajouter 5-6 lignes qui expliquent ce que fais le make de U-Boot

1.2.2 Comment peut-on ajouter et générer un package supplémentaire dans le Buildroot ?

e ne comprends pas trop le sens de la question mais au sens général, il faut ajouter le binaire ainsi que des fichiers de configurations (qui définissent par exemple les dépendances). On peut par exemple importer depuis GitLab automatiquement un packet, ou encore ajouter des paquet pour le user space ou le kernel space et tout cela change les étapes a effectuer. Pour plus d'informations, la section 18 de la [documentation](#).

1.2.3 Comment doit-on procéder pour modifier la configuration du noyau Linux ?

La commande `make linux-menuconfig` permet de configurer le noyau et on peut ensuite ajouter/enlever des modules du noyaux et finalement faire `make linux-rebuild` afin de reconstruire le noyau.

1.2.4 Comment faut-il faire pour générer son propre rootfs ?

Comme c'est Buildroot qui s'occupe de générer le Rootfs, c'est lui qu'il faut configurer
`cd /buildroot`

make menuconfig

On peut aussi par exemple modifier le squelette utilisé pour modifier la structure des dossiers du rootfs. On peut aussi ajouter des fichiers/scripts/dossiers par défaut dans le rootfs en ajoutant un rootfs_overlay `/buildroot/board/friendlyarm/nanopi-neo-plus2/rootfs_overlay/`. Ils seront automatiquement insérés dans le rootfs après chaque génération.

1.2.5 Comment faudrait-il procéder pour utiliser la carte eMMC en lieu et place de la carte SD ?

Il faut commencer par modifier le script de démarrage en modifiant les deux lignes suivantes. Il faut remplacer le 0 par le numéro de MMC que l'on veut :

```
fatload mmc 0 $kernel_addr_r Image
```

```
fatload mmc 0 $fdt_addr_r nanopi-neo-plus2.dtb
```

On peut avoir des informations sur les mmc disponibles en interrompant le U-Boot et en tapant la commande :

```
=> mmc list
```

```
mmc@1c0f000: 0 (SD)
```

```
mmc@1c10000: 2
```

```
mmc@1c11000: 1
```

Il faut ensuite recompiler le script avec la commande `make` et reflasher la carte. Enfin il ne faut pas oublier également de charger l'Image et le device tree depuis la carte SD vers la mmc interne (à faire une seule fois) ainsi que de modifier le script de démarrage pour utiliser celui que l'on vient de compiler avec la commande :

```
setenv boot_scripts boot.cifs
```

Finalement, on peut sauvegarder les modifications avec la commande :

```
saveenv
```

1.2.6 Dans le support de cours, on trouve différentes configurations de l'environnement de développement. Qu'elle serait la configuration optimale pour le développement uniquement d'applications en espace utilisateur ?

Si on développe uniquement dans l'userspace, on pourrait imaginer que l'on flash la eMMC comme décrit à la question précédente pour s'affranchir de la carte SD et qu'on développe sur notre ordinateur. Pour le partage des programmes une partition NFS ou la partition CIFS sont très bien et permettent de rendre transparent le transfert des programmes.

1.3 Synthèse des connaissances acquises

1.3.1 Non acquis

Aucune

1.3.2 Acquis, mais à exercer

Les Makefile

1.3.3 Parfaitement acquis

Tout le reste (déjà globalement vu dans un cours précédent)

1.4 Infos utiles à retenir

Pour monter automatiquement un disque réseau cifs :

```
echo "//<server_ip>/workspace /workspace cifs username=<username>,  
password=<password>,port=1445,noserverino" » /etc/fstab
```

Lorsqu'on créer une nouvelle partition, il faut l'aligner sur 2048 bits. On peut calculer le début de la prochaine partition par rapport à la précédente comme ceci :

```
<prev_end_sector> + (2048 - <prev_end_sector> % 2048)
```

1.5 Feedback global

Dans l'ensemble laboratoire très intéressant. Assez dirigé pour nous indiquer la bonne voie mais pas trop pour qu'on puisse tester des choses. Nous aurions bien souhaité un peu plus de maitère sur les Makefiles.

Chapter 2

TP 2

2.1 Réponses aux questions

2.1.1 Trouvez la signification des 4 valeurs affichées lorsque l'on tape la commande `cat /proc/sys/kernel/printk`

Cela affiche les `console_loglevel` (niveaux de logs de la console) actuels, dans notre cas sur le nanopi les valeurs affichées sont 7 4 1 7, comme le montre la [documentation](#) l'ordre des chiffres correspond à :

1. current
2. default
3. minimum
4. boot-time default

Name	String	Alias function
KERN_EMERG	"0"	<code>pr_emerg()</code>
KERN_ALERT	"1"	<code>pr_alert()</code>
KERN_CRIT	"2"	<code>pr_crit()</code>
KERN_ERR	"3"	<code>pr_err()</code>
KERN_WARNING	"4"	<code>pr_warn()</code>
KERN_NOTICE	"5"	<code>pr_notice()</code>
KERN_INFO	"6"	<code>pr_info()</code>
KERN_DEBUG	"7"	<code>pr_debug()</code> and <code>pr_devel()</code> if DEBUG is defined
KERN_DEFAULT	""	
KERN_CONT	"c"	<code>pr_cont()</code>

Figure 2.1: Console log levels correspondance

2.2 Feedback global

Chapter 3

TP 3