

Чеклист 04.06.

04.06. (1)

5 позиций, встречающихся в совр. системах по отношению к очереди работ:

1. Work-ребота
2. Workqueue - очередь работ
3. Worker или work-thread
4. Worker-pool (worker-pool и worker 1:N)
5. pool (pool-workqueue)
workqueue \leftarrow worker-pool

{ worker-об
в worker-pool
ш.б. много

в эфе-
мально-
саме
Тасклет быстрее выполняет необходимость. (prio=120, policy=0)
Тасклет планируется на том пр-соре, на кот. выполняется
обработка, а не прер-инг и, как правило, по завершении
аппар. прер-се тасклет выполняется сразу.

! Функция ядра не ш.б. сам. вызываем; ф-ция ядра не ш.б. арг;

В ф-ции alloc-workqueue есть флаги.

Это сделано, чтобы освободить разработчика от необходимости указывать
каждому флагу \rightarrow #define create_freeable_workqueue(name) alloc_workqueue

("%s", WQ_LEGACY | WQ_FREEABLE | WQ_UNBOUND)

WQ_MEM_RECLAIM, 1, (name))

- WQ_UNBOUND - отключает привязку к сри (когда нужна "эфре")
- WQ_FREEABLE - ш.б. освобожден, приотмечен
- WQ_MEM_RECLAIM - may be used for memory reclaim восстановление памяти?

Управление внешне. устр-вами

Говорят о внешне. устройствах в Unix, на эту позицию выступает
понятие "спец. файл устройств"

буква "c" - спец. файл символического устр-ва

буква "b" - спец. файл двоичного устр-ва

Сделано это чтобы обеспечить работу с внешне. устр-вами
как с файлами (обычными)

✓ Benefit от этого: когда мы имеем/имеем интерфейс, об-
ращаясь к внешне. устр-ву, мы используем сим. вызовы дис-
петчеру и ждем в файле read(), write()

Файл устройства, так же как обычный файл, (условно) и.б. открыть, закрыть, в него можно писать и из него читать.

Как правило, ОС Unix/Linux каждому внеш. устрой-ву ставит в соответствие один спец. файл. Обычно их можно увидеть в каталоге /dev.

Если посмотреть инф-ию через ls -l в каталоге /dev, то можно увидеть: `crw-rw-rw- 1 root root 1, 3 April 11 2002 mkn`

это тип устройства
куда отправляются
данные в
демонке (0, 1, 2
отправляются в
демонке, тогда они
не возмущают)

— " — 1, 5 — " — 2, 10

Каждое устрой-во имеет свой id — это 2 числа, кот. определяют идентификацию устройства в системе. Эти идентификации устройства в системе принята принята система старшего и младшего номеров (major и minor)

Традиционно, старший и младший номер идентифицируют драйвер, связанный с устрой-вом. Например /dev/tty и /dev/zero управляют драйверами 1 (стар. номер), а виртуал. консоль и последовательные терминалы управляют старшими номерами 4. (это tty). Младший номер позволяет различать эти устройства (tty и zero) (также как и младший номер tty позволяет различать консоли).

Яркий пример: жесткий диск (он имеет старший номер, а partitions — младшие номера)

В ядре определен тип `dev_t` в `<linux/types.h>`
`typedef __kernel_dev_t dev_t;`

Начиная с версии 2.6.0 это 32 разрядное число. Формат типа неограничивается. Стандарт POSIX определяет существующие типы, но не оговаривает формат хранения

32-разрядное число в Linux форматруется так:
12 бит отведено для старшего номера
20 бит — для младшего

В ядре делается предупреждение:

04.06

③

Ваше код не должен делать искусственно предположение о внутр. организации номеров устройств.
(Принимайте как данность) В ядре просто используются макросы из библиотеки `linux kernel.h`? (`conf.h`)

Чтобы получить старший и младший газы типа `dev_t`, есть макросы:

• `MAJOR(dev_t dev)`

• `MINOR(dev_t dev)`

Есть обратное преобразование.

Т.е. если у нас есть старший и младший номера, то нужно преобразовать в этот тип `dev_t` (... что?)

макрос

`MKDEV(int major, int minor)`

— обвернет старш. и младш. номера в отношение типа `dev_t`

Начиная с 2.6. ядро Linux может поддерживать огромное число номеров устройств: 255 младш. номеров, 255 старших

Самый частый пример, где приходится раскрыть тип старших и младш. номера устройств — `char device`

Старший и младш. номера характеризуют драйвер, а не устр-во. (устр-во и.д. 1, а драйверов, написанных несколько, много)

(*) `int alloc_chrdev_region(dev_t *dev, unsigned baseminor, unsigned count, const char *name);`

Ф-ция выделяет диапазон номеров символьных устройств. Старший номер кодируется динамически и ф-ция возвращает его одновременно с младшим номером в `dev`. Если необходимо получить старший диапазон младш. номеров, то ф-ция возвр. 0, иначе возвр. отриц. кэф.

`char device` — зареж. идентификатор, оформленный в виде драйвера `char` устройства. Его можно использовать для передачи данных, как-то действо в ядре.

Вызов ф-ции (*) заменит ряд действий. Её код →


```

int alloc_chrdev_region(dev_t *dev, unsigned baseminor,
    unsigned count, const char *name)
{
    struct char_device_struct *cd;
    cd = register_chrdev_region(0, baseminor, count, name);
    if (IS_ERR(cd)) return PTR_ERR(cd);
    *dev = MKDEV(cd->major, cd->baseminor);
    return 0;
}

```

// в dev будет занесен то
номер устройства
названия

null-символ - это символьное выражение

• Пример объявления, которое используется:

```
#define IRQ_NO 11
```

```
static DECLARE_WORK(work, workqueue-fn);
```

{ Примеры моментов, которые используются в работе драйвера
(read, write, open, release)

```
static struct file_operations fops =
```

```

{
    .owner = THIS_MODULE,
    .read = etx_read,
    .write = etx_write,
    .open = etx_open,
    .release = etx_release
};

```

```
static int __init etx_driver_init(void)
```

```
{ /* Allocating major number */
```

```
if (alloc_chrdev_region(&dev, 0, 1, "etx-dev") < 0)
```

```
{
    printk(KERN_INFO "can't");
    return -1;
}
```

```
printk(KERN_INFO "major=%d, minor=%d\n", MAJOR(dev), MINOR(dev));
```

```
/* creating cdev structure */
```

```
cdev_init(&etx_cdev, &fops);
```

```
if (cdev_add(&etx_cdev, dev, 1) < 0)
```

```

{
    printk(...);
    unregister_chrdev_region(dev, 1);
    cdev_del(&etx_cdev);
    return -1;
}

```

добавление char-device в систему

Создаем класс

/* creating struct class */

if (!dev_class = class_create(this_module, "etx_devs")) == null

...

/* creating device */

if (!device_create(dev_class, NULL, dev, NULL, "etx_device"))

...

if (request_irq(IPQ_NO irq_handler, IRQF_SHARED, "etx_device",
(void *) (irq_handler)))

/* creating workqueue */

+ free_irq()?

если не удалось установить драйвер-и
прекратить

3 типа драйверов устройств:

① Драйверы, встроенные в ядро:
Самые старые устройства, автоматическая обнаружен-
ность системы и драйверов доступны при загрузке
(напр. контроллер IDE?)

② Драйверы, реализованные как загл. модуль ядра:

Часть таких драйверов уже драйвер для
управления такими устр-вами, как звуковые/сетевые
карты, SCSI-адаптеры.

Драйвер модулей ядра располагается в подкаталогах
каталога /lib/modules.

Важно при установке системы заранее переписать
модулей, кот. будут автоматически загружаться на
этапе загрузки. Такие загл. модули хранятся в файле
/etc/modules.

Для переключения/отключения модулей в работающей
системе спец. утилиты: insmod, rmmod, lsmod, modprobe
Чтобы отобразить текущ. конфигурацию всех модулей,
можно использовать modprobe -c

③ Как драйверы этого типа загружен модуль ядра и утилиты

Напр., драйвер принтера: ядро отвечает за базовые
соединения, а фирменное управление си-
стемой для принтера обеспечивает демон печати lpr.

Часть устройств, представляющих работу с внеш. уст-
вами, могут находиться в/за бортом. Информация о них
реализована в ядре.

04.06

⑥

В системе определено устройство и-бо символ, что работает
с внеш. уст-вами.

Самая реализованная структура Linux - struct device

struct device

```
struct kobject kobj;  
struct device *parent;  
const char *init_name;  
const struct device_type *type;  
struct bus_type *bus;  
struct device_driver *driver;  
#ifdef CONFIG_GENERIC_MSI_IRQ  
struct list_head msi_list;  
#endif  
const struct dma_map_ops *dma_ops;  
struct list_head dma_pools;  
#ifdef CONFIG_NUMA  
int numa_node;  
#endif  
dev_t devt;  
u32 id;  
...
```

struct device_driver — the driver core (из ядра)

в ядре системы

• MSI — способ доставки
к процессору ин-
формации об асинхр.
прерываниях (message
signal interrupts)
proc/interrupts

• Numa — соф. архитектура
для процессоров