Gestión y depuración del núcleo

Este tema es relativo al seguimiento y a la configuración dinámica del núcleo y sus módulos dinámicos. Estudiaremos diferentes comandos y herramientas que permiten listar, cargar y descargar los módulos LKM, visualizar y modificar dinámicamente los parámetros de los módulos y del núcleo, y forzar esos parámetros para aplicarlos durante el arranque del sistema.



El servicio udev y los comandos que permiten seguir el estado de los dispositivos detectados por el sistema son tratados en la sección Gestión de los discos duros locales del capítulo Administración avanzada de dispositivos de almacenamiento.

1. Gestión de los módulos de núcleo LKM

Los módulos de núcleo dinámicos (LKM, Loadable Kernel Module), definidos en la compilación del núcleo, son gestionados automáticamente. Algunos, necesarios durante la carga y la inicialización del núcleo, se cargan en memoria mediante el archivo de disco virtual initramfs. El núcleo carga también sistemáticamente durante el arranque todos los módulos específicados en un archivo de configuración.

Otros módulos se cargan en el momento que sean solicitados, la primera vez que un programa hace una llamada al sistema cuando necesita su uso. Por otro lado, se pueden descargar de la memoria los módulos que ya no estén siendo utilizados.

Si una aplicación necesita la carga de un módulo que no ha sido tomado en cuenta por el núcleo, éste generará un error en respuesta a su solicitud. Para que la aplicación pueda funcionar, habrá que copiar el archivo del módulo en el sistema (si todavía no se ha hecho), cargarlo manualmente y configurarlo en carga automática.

Distintos comandos y archivos de configuración permiten controlar el funcionamiento de los módulos, gestionar su carga y descarga, así como sus parámetros.

a. Ubicacion de los módulos

Los archivos que contienen el código ejecutable de los módulos están almacenados en la arborescencia en /lib/modules . Cada versión del núcleo instalado en el sistema tiene su propio directorio de almacenamiento de los módulos.

Ejemplo

Version del núcleo:

```
uname -r
4.18.0-147.5.1.el8_1.x86_64
```

Directorio de los módulos de esta versión del núcleo:

```
ls -l /lib/modules/4.18.0-147.5.1.el8_1.x86_64
total 15496
-rw-r--r-. 1 root root 325 5 oct 02:07 bls.conf
lrwxrwxrwx. 1 root root 44 5 oct 02:07 build ->
/usr/src/kernels/4.18.0-147.5.1.el8_1.x86_64
-rw-r--r-. 1 root root 184825 5 oct 02:07 config
drwxr-xr-x. 12 root root 128 29 oct 15:44 kernel
-rw-r--r-- 1 root root 849682 29 oct 16:00 modules.alias
-rw-r--r-. 1 root root 813918 29 oct 16:00 modules.alias.bin
-rw-r--r-. 1 root root 488 5 oct 02:07 modules.block
-rw-r--r-. 1 root root 7534 5 oct 02:07 modules.builtin
-rw-r--r-. 1 root root 9748 29 oct 16:00 modules.builtin.bin
-rw-r--r-. 1 root root 277921 29 oct 16:00 modules.dep
-rw-r--r-. 1 root root 386173 29 oct 16:00 modules.dep.bin
-rw-r--r-. 1 root root 365 29 oct 16:00 modules.devname
-rw-r--r-. 1 root root 140 5 oct 02:07 modules.drm
-rw-r--r-. 1 root root 59 5 oct 02:07 modules.modesyting
-rw-r--r-. 1 root root 1595 5 oct 02:07 modules.networking
-rw-r--r-. 1 root root 98346 5 oct 02:07 modules.order
-rw-r--r-. 1 root root 591 29 oct 16:00 modules.softdep
-rw-r--r-. 1 root root 404630 29 oct 16:00 modules.symbols
-rw-r--r-. 1 root root 494618 29 oct 16:00 modules.symbols.bin
Irwxrwxrwx. 1 root root 5 5 oct 02:07 source -> build
```

-rw-r--r--. 1 root root 339854 5 oct 02:07 symvers.gz

```
-rw-----. 1 root root 3841454 5 oct 02:07 System.map
drwxr-xr-x. 2 root root 6 5 oct 02:07 updates
drwxr-xr-x. 2 root root 40 29 oct 15:44 vdso
-rwxr-xr-x. 1 root root 8106744 5 oct 02:07 vmlinuz
drwxr-xr-x. 3 root root 23 29 oct 15:57 weak-updates
```

Los archivos objeto de los módulos se encuentran en el subdirectorio kernel, estructurado en subdirectorios que corresponden al tipo de módulo:

ls -l /lib/modules/4.18.0-147.5.1.el8_1.x86_64/kernel

```
total 16
drwxr-xr-x. 3 root root 17 29 oct 15:44 arch
drwxr-xr-x. 3 root root 4096 29 oct 15:44 crypto
drwxr-xr-x. 66 root root 4096 29 oct 15:44 drivers
drwxr-xr-x. 24 root root 4096 29 oct 15:44 fs
drwxr-xr-x. 3 root root 19 29 oct 15:44 kernel
drwxr-xr-x. 4 root root 240 29 oct 15:44 lib
drwxr-xr-x. 2 root root 35 29 oct 15:45 mm
drwxr-xr-x. 36 root root 4096 29 oct 15:44 net
drwxr-xr-x. 13 root root 184 29 oct 15:45 sound
drwxr-xr-x. 3 root root 17 29 oct 15:44 virt
```

Los módulos son archivos que presentan una extensión $_{.ko}$ ($_{.o}$ en las antiguas versiones del núcleo), eventualmente comprimidos en formato $_{xz}$.

<u>Ejemplo</u>

Módulo LKM del driver del sistema de archivos de tipo ext4.

En una distribución Debian 10:

Is -I /lib/modules/4.19.0-8-amd64/kernel/fs/ext4 total 1416 -rw-r--r-- 1 root root 1448540 oct. 26 21:01 ext4.ko

En una distribución CentOS 8:

Is -I /lib/modules/4.18.0-147.5.1.el8_1.x86_64/kernel/fs/ext4 total 256 -rw-r--r--. 1 root root 259992 5 oct 02:16 ext4.ko.xz

b. Lista de los módulos LKM cargados en memoria

El comando 1 smod muestra la lista de los módulos cargados en memoria. Este comando no presenta ninguna opción.

La primera columna indica el nombre del módulo, la segunda su tamaño en bytes.

La última columna indica el número de elementos que utilizan este módulo. Puede tratarse de procesos, del núcleo o de otros módulos. En el último caso, el nombre de los módulos dependientes está indicado. Un módulo no puede ser descargado de la memoria si su número es igual a cero.

<u>Ejemplo</u>

Ismod Module Size Used by wl 6463488 0 powernow_k8 36864 0 uvcvideo 118784 0 edac_mce_amd 28672 0 [...] ext4 741376 5 [...]

También se puede obtener la lista de los módulos del núcleo cargados actualmente en memoria, usando el pseudoarchivo /proc/modules .

Ejemplo

more /proc/modules

```
ath3k 20480 0 - Live 0xfffffffc0764000
sr_mod 28672 0 - Live 0xffffffffc0f6b000
```

```
cdrom 65536 1 sr_mod, Live 0xfffffffc0753000 binfmt_misc 20480 1 - Live 0xfffffffc0f65000 joydev 24576 0 - Live 0xfffffffc0723000 uas 28672 0 - Live 0xfffffffc1114000 usb_storage 73728 1 uas, Live 0xfffffffc10ee000 [...]
```

c. Descarga de un módulo

El comando rmmod NombreMódulo descarga el módulo LKM NombreMódulo de la memoria, siempre y cuando no sea necesario para un proceso o para el núcleo, y que no esté vinculado a otro módulo.

El comando modprobe -r NombreMódulo descarga el módulo LKM NombreMódulo de la memoria así como los módulos de los que depende, siempre y cuando ninguno esté siendo usado por un proceso o por el núcleo.

<u>Ejemplo</u>

Buscamos los módulos cargados y no usados:

Ismod | grep '0\$' 28672 0 uas nf_conntrack_ipv6 20480 10 nf_conntrack_ipv4 16384 10 iscsi_tcp 20480 0 ip6_tables 32768 0 28672 0 ip_tables nft_compat 20480 0 49152 0 ip_sy 155648 0 ath9k 16384 0 hp_wmi [...] joydev 24576 0 [...]

El módulo joydev (driver de joystick) no parece que sea indispensable por el momento, lo

descargaremos de la memoria viva:

rmmod joydev Ismod | grep joydev

El módulo se ha descargado.

Intentamos descargar el módulo cdrom:

rmmod cdrom

rmmod: ERROR: Module cdrom is in use by: sr_mod

El módulo es una dependencia de otro módulo, el comando falla.

Y, sin embargo, el módulo <code>sr_mod</code> no está siendo usado:

Ismod | grep sr_mod

sr_mod 28672 0 cdrom 65536 1 sr_mod

Usamos el comando modprobe -r para descargar el módulo sr_mod:

```
modprobe -r sr_mod
Ismod | grep sr_mod
Ismod | grep cdrom
```

El comando ha descargado de la memoria los dos módulos.

d. Carga de un módulo

El comando insmod ArchivoMód carga en memoria el módulo LKM cuyo camino de acceso es ArchivoMód, siempre y cuando los módulos de los que depende estén cargados.

Hay que cargar sucesivamente los módulos que tengan una relación de dependencia con otros módulos, esto puede ser difícil de gestionar.

El comando modprobe NombreMódulo carga en memoria el módulo LKM NombreMódulo así como los módulos de los que depende, si no han sido cargados todavía. Este comando tiene un uso más fácil que el anterior.

<u>Ejemplo</u>

Para comprobar una nueva versión del juegos desarrollado por la empresa, necesitamos recargar el driver joydev descargado anteriormente de la memoria.

Primero lo intentamos con el comando insmod:

insmod joydev

insmod: ERROR: could not load module joydev: No such file or directory

El comando falla porque necesita el camino de acceso al archivo del módulo:

find /lib/modules -name 'joydev*'
/lib/modules/4.18.0-147.5.1.el8_1.x86_64/kernel/drivers/input/joydev.ko.xz
insmod /lib/modules/4.18.0-147.5.1.el8_1.x86_64/kernel/drivers/input/joydev.ko.xz
lsmod | grep joydev
joydev 24576 0

La carga ha funcionado correctamente.

Se carga el módulo sr_{mod} , que depende del módulo cdrom.

Comprobamos que no estén cargados:

Ismod | grep sr_mod Ismod | grep cdrom

Usamos el comando modprobe para cargar el módulo sr_mod:

modprobe sr_mod

Ismod | grep sr_mod

sr_mod 28672 0

cdrom 65536 1 sr_mod

El comando ha cargado los dos módulos.

e. Carga de los módulos durante el arranque del sistema

La mayoría de los módulos LKM se cargan durante el arranque del sistema, vinculados a la detección del hardware.

Se puede forzar la carga de un módulo durante el arranque del sistema, declarándolo en el archivo /etc/modules .

Ejemplo

En una distribución Debian 10:

cat /etc/modules

/etc/modules: kernel modules to load at boot time.

#

This file contains the names of kernel modules that should be loaded

at boot time, one per line. Lines beginning with "#" are ignored.

firewire-sbp2

En una distribución CentOS 8, ese archivo no existe.

f. Configuración de la carga de los módulos

Los archivos que se encuentran en el directorio /etc/modprobe.d definen las características de carga/descarga de los módulos.

También permiten definir **alias** para los nombres de los módulos, alias que pueden ser utilizados por los comandos de carga/descarga de los módulos (ver man modprobe.d).

La sintaxis de declaración de un alias es la siguiente:

alias NombreAlias NombreMódulo

Donde:

NombreAlias: alias que se puede usar en los comandos de gestión de módulos.

NombreMódulo: nombre del módulo.

g. Instalación manual de un módulo LKM

La mayor parte de las veces, los módulos nuevos se instalan y se configuran automáticamente gracias al paquete de software de una aplicación o de un driver de dispositivo.

Si fuera necesario hacer una instalación manual, habría que copiar el archivo que contiene el código ejecutable del módulo en uno de los directorios del directorio /lib/modules/VersionNœcleo /kernel/ de la versión actual del núcleo.

Después habría que ejecutar el comando depmod, que va a controlar las dependencias entre todos los módulos y actualizar el archivo de gestión de esas dependencias, modules.dep, y su versión binaria modules.dep.bin.

h. Configuración de los módulos: modinfo, modprobe

El comando modinfo NombreMódulo muestra la información y la configuración autorizadas para el módulo NombreMódulo.

<u>Ejemplo</u>

Características y parámetros del módulo cdrom:

modinfo cdrom

filename: /lib/modules/4.18.0-147.5.1.el8_1.x86_64/kernel/drivers/cdrom/cdrom.ko.xz

```
license: GPL
rhelversion: 8.1
srcversion: E5A
```

srcversion: E5A2049F635B552113240F5

depends: intree: Y name: cdrom

vermagic: 4.18.0-147.5.1.el8_1.x86_64 SMP mod_unload modversions

sig_id: PKCS#7

signer: CentOS Linux kernel signing key

sig_key: 6C:E4:44:06:AD:56:56:1C:FE:E9:7E:99:45:F8:69:0F:DF:1E:EA:FA

sig_hashalgo: sha256

signature: D2:28:97:3F:8D:4D:68:43:40:BD:EA:6B:D3:26:1C:C8:FC:90:E1:77: 74:12:3D:9D:55:9B:73:AB:7C:2D:A9:FE:53:05:C8:16:CA:FA:86:4C:

[...]

parm: debug:bool
parm: autoclose:bool
parm: autoeject:bool
parm: lockdoor:bool

parm: check_media_type:bool parm: mrw_format_restart:bool

El módulo acepta seis parámetros, todos ellos de tipo booleano (0 o 1).

Se pueden modificar dinámicamente los parámetros de un módulo LKM, usando el comando modprobe. Para ello es necesario descargarlo antes, y cargarlo de nuevo con el comando modprobe pasándole como argumentos los parámetros con su valor, según la sintaxis siguiente:

modprobe NombreMódulo parám1=Val1 ... parámN=ValN

Esta configuración es temporal, y será conservada hasta la siguiente carga del módulo.

2. Configuración dinámica usando /proc/sys

El sistema de archivos virtual proc, normalmente montado en el directorio /proc, permite comunicar dinámicamente con el núcleo y con los módulos de núcleo.

El directorio /proc/sys presenta una arborescencia de gestión de los parámetros del núcleo y de los módulos cargados en memoria. A través de diferentes pseudoarchivos, podemos leer o modificar estos parámetros dinámicamente. Estas modificaciones se hacen efectivas inmediatamente y son conservadas hasta la próxima modificación o hasta la próxima carga de los módulos y/o del núcleo.



Hay que ser prudente en caso de modificación, ya que un valor incorrecto puede comprometer el buen funcionamiento del núcleo o de los módulos que se estén utilizando actualmente.

Ejemplos

En una distribución CentOS 8, vamos a explorar el directorio /proc/sys y modificar algunos parámetros.

Directorio presentes en /proc/sys:

cd /proc/sys

```
Is -I
total 0
dr-xr-xr-x. 1 root root 0 23 oct 11:34 abi
dr-xr-xr-x. 1 root root 0 22 oct 17:51 crypto
dr-xr-xr-x. 1 root root 0 23 oct 11:34 debug
dr-xr-xr-x. 1 root root 0 23 oct 11:34 dev
dr-xr-xr-x. 1 root root 0 22 oct 17:51 fs
dr-xr-xr-x. 1 root root 0 22 oct 17:51 kernel
dr-xr-xr-x. 1 root root 0 22 oct 17:51 net
dr-xr-xr-x. 1 root root 0 23 oct 11:34 sunrpc
dr-xr-xr-x. 1 root root 0 23 oct 11:34 user
dr-xr-xr-x. 1 root root 0 23 oct 11:34 user
```

El directorio

/proc/sys/kernel da acceso a la configuración de diferentes parámetros del núcleo:

cd kernel

ls

acct modprobe

perf_event_max_stack sched_wakeup_granularity_ns

acpi_video_flags modules_disabled

perf_event_mlock_kb seccomp auto_msgmni msgmax perf_event_paranoid sem bootloader_type msgmnb pid_max sem_next_id bootloader_version msgmni poweroff_cmd shmall cad_pid msg_next_id print-fatal-signals shmmax cap_last_cap ngroups_max

printk shmmni

core_pattern nmi_watchdog
printk_delay shm_next_id
core_pipe_limit ns_last_pid

printk_devkmsg shm_rmid_forced core_uses_pid numa_balancing

printk_ratelimit softlockup_all_cpu_backtrace ctrl-alt-del numa_balancing_scan_delay_ms

printk_ratelimit_burst softlockup_panic

dmesg_restrict numa_balancing_scan_period_max_ms

pty soft_watchdog

domainname numa_balancing_scan_period_min_ms

random stack_tracer_enabled

firmware_config numa_balancing_scan_size_mb

randomize_va_space sysctl_writes_strict

ftrace_dump_on_oops osrelease

real-root-dev sysrq
ftrace_enabled ostype
sched_autogroup_enabled tainted
hardlockup_all_cpu_backtrace overflowgid
sched_cfs_bandwidth_slice_us threads-max

hardlockup_panic overflowuid sched_child_runs_first timer_migration

hostname panic

sched_domain traceoff_on_warning
hung_task_check_count panic_on_io_nmi
sched_latency_ns tracepoint_printk
hung_task_panic panic_on_oops

sched_migration_cost_ns unknown_nmi_panic hung_task_timeout_secs panic_on_rcu_stall

sched_min_granularity_ns unprivileged_bpf_disabled hung_task_warnings panic_on_stackoverflow

sched_nr_migrate usermodehelper

io_delay_type panic_on_unrecovered_nmi

sched_rr_timeslice_ms version kexec_load_disabled panic_on_warn sched_rt_period_us watchdog

keys perf_cpu_time_max_percent sched_rt_runtime_us watchdog_cpumask

kptr_restrict perf_event_max_contexts_per_stack

sched_schedstats watchdog_thresh

max_lock_depth perf_event_max_sample_rate

sched_tunable_scaling yama

La mayoría de estos elementos son pseudoarchivos, accesibles para lectura y escritura.

Nombre de red del sistema local:

cat hostname

centos8

Versión del núcleo:

cat osrelease

4.18.0-147.5.1.el8_1.x86_64

Valor máximo de una identificador de proceso:

cat pid_max

32768

El directorio /proc/sys/net/ da acceso a numerosos parámetros de la gestión de red.

Por defecto, el sistema no responde a las solicitudes ICMP en broadcast, solicitadas por el comando ping -b:

ping -b -c1 127.0.0.0

WARNING: pinging broadcast address
PING 127.0.0.0 (127.0.0.0) 56(84) bytes of data.
--- 127.0.0.0 ping statistics --1 packets transmitted, 0 received, 100% packet loss, time 0ms

El sistema no responde, aunque su dirección de loopback, 127.0.0.1, pertenezca a la red solicitada.

Efectivamente, el parámetro icmp_echo_ignore_broadcasts está posicionado a 1:

cat /proc/sys/net/ipv4/icmp_echo_ignore_broadcasts 1

Si pasamos este parámetro a o y volvemos a lanzar el comando:

echo 0 > /proc/sys/net/ipv4/icmp_echo_ignore_broadcasts ping -b -c1 127.0.0.0

WARNING: pinging broadcast address
PING 127.0.0.0 (127.0.0.0) 56(84) bytes of data.
64 bytes from 127.0.0.1: icmp_seq=1 ttl=64 time=0.073 ms
--- 127.0.0.0 ping statistics --1 packets transmitted, 1 received, 0% packet loss, time 0ms
rtt min/avg/max/mdev = 0.073/0.073/0.073/0.000 ms

El sistema responde ahora a las solicitudes ICMP en broadcast.

3. El comando sysctl

Un método más seguro para gestionar la configuración dinámica del núcleo y de los módulos consiste en usar el comando <code>sysct1</code>. Este controla los parámetros antes de modificarlos a través del sistema de archivos virtual proc.

a. Visualización de los parámetros del núcleo y de los módulos

La opción -a del comando sysct1 muestra el conjunto de los parámetros del núcleo y de los módulos LKM cargados. Muestra un camino de acceso para cada elemento en la raíz /proc/sys, reemplazando el / separador por un punto.

Ejemplo

```
sysctl -a | head
abi.vsyscall32 = 1
crypto.fips_enabled = 0
debug.exception-trace = 1
debug.kprobes-optimization = 1
dev.cdrom.autoclose = 1
dev.cdrom.autoeject = 0
```

El elemento dev.cdrom.autoeject corresponde al archivo /proc/sys/dev/cdrom /autoeject:

```
cat /proc/sys/dev/cdrom/autoeject
```

El comando sysctl CaminoParÆm muestra la información con respecto al objeto cuyo camino se ha pasado como argumento. Si se trata de un parámetro, mostrará su valor; si se trata de un módulo, mostrará todos sus parámetros y sus valores. El camino usa el formato presentado más adelante.

<u>Ejemplo</u>

Un parámetro del driver de CD-ROM:

```
sysctl dev.cdrom.autoclose
dev.cdrom.autoclose = 1
```

Parámetros de red:

```
sysctl net
net.core.bpf_jit_enable = 1
net.core.bpf_jit_harden = 1
net.core.bpf_jit_kallsyms = 1
net.core.bpf_jit_limit = 264241152
net.core.busy_poll = 0
net.core.busy_read = 0
net.core.default_qdisc = fq_codel
net.core.dev_weight = 64
net.core.dev_weight_rx_bias = 1
net.core.dev_weight_tx_bias = 1
net.core.fb_tunnels_only_for_init_net = 0
[...]
net.ipv4.icmp_echo_ignore_broadcasts = 0
[...]
```

b. Modificación de los parámetros del núcleo y de los módulos

La sintaxis siguiente permite asignar dinámicamente un nuevo valor a uno o distintos parámetros:

```
sysctl CaminoParám1=Val1 ... CaminoParámN=ValN
```

Estas modificaciones son inmediatas pero temporales. Para que sean aplicadas durante el arranque del sistema y por lo tanto hacer que sean permanentes, habrá que declararlas usando el archivo de configuración /etc/sysctl.conf .

Los parámetros que se tendrán que forzar, tienen que estar declarados con la sintaxis siguiente:

CaminoParám = Valor

Donde CaminoParÆm respeta el formato usado por el comando sysctl.

Dependiendo de las distribuciones, hay que declarar los parámetros y su valor directamente en el archivo /etc/sysctl.conf o en un archivo del directorio /etc/sysctl.d (ver man sysctl.d).

Ejemplo

En una distribución CentOS 8, las modificaciones permanentes de los parámetros tienen que ser declaradas en un archivo dentro del directorio /etc/sysctl.d:

Forzar el parámetro icmp_echo_ignore_broadcasts a o:

vi /etc/sysctl.d/99-sysctl.conf # Responder a las solicitudes icmp broadcast net.ipv4.icmp_echo_ignore_broadcasts=0

Después de haber reiniciado el sistema:

$sysctl\ net.ipv4.icmp_echo_ignore_broadcasts$

 $net.ipv4.icmp_echo_ignore_broadcasts = 0$

ping -b -c1 127.0.0.0

WARNING: pinging broadcast address

PING 127.0.0.0 (127.0.0.0) 56(84) bytes of data.

64 bytes from 127.0.0.1: icmp_seq=1 ttl=64 time=0.082 ms

--- 127.0.0.0 ping statistics ---

1 packets transmitted, 1 received, 0% packet loss, time 0ms rtt min/avg/max/mdev = 0.082/0.082/0.082/0.000 ms

El sistema responde a las solicitudes ICMP en broadcast.