## Administration Debian GNU/Linux

Module 03 – Démarrage d'une distribution Debian



1



### Objectifs

- Apprendre à gérer le système et les services avec SystemD
- Arrêter ou redémarrer une machine Linux



Démarrer Debian Linux

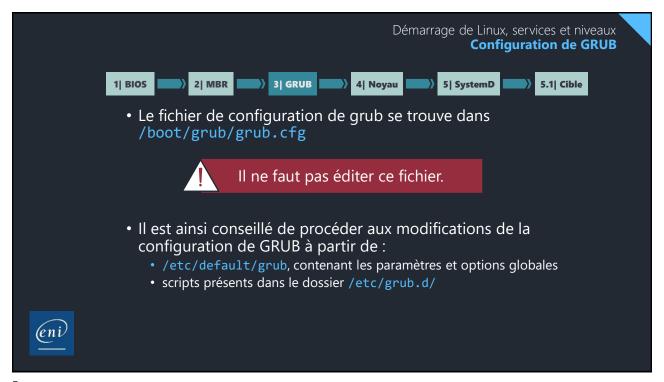


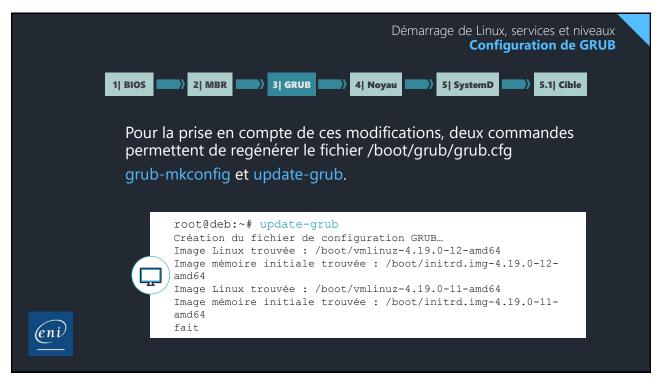
# Démarrage de Linux, services et niveaux



3

Démarrage de Linux, services et niveaux Chargeur d'amorçage (Boot Loader – BL) 3| GRUB 5.1 Cible 1| BIOS 4 Noyau 5 | SystemD 2 MBR Sous Debian, le chargeur est le programme GRUB2. Il se divise en plusieurs parties nommées stage. Après démarrage, le BIOS de la machine lance le chargeur d'amorçage. Stage 1 : dans le Master Boot Record (MBR), situé sur les 512 premiers octets du disque dur. Ce stage se contente de charger le suivant. Stage 1.5 : également localisé au début du disque dur contenant le Boot Loader, avant les données de la première partition Stage 2 : d'un point de vue Linux, la fin de GRUB est placée dans le répertoire /boot/grub/





## Démarrage de Linux, services et niveaux **GRUB au démarrage**

Selon la configuration de GRUB, il est possible de paramétrer l'affichage du menu au démarrage. Sera alors offerte la possibilité de sélectionner l'une des entrées qui y figurent afin de choisir un noyau ou un mode de démarrage particulier.





Démarrage de Linux, services et niveaux Le noyau Linux 3 GRUB 1| BIOS 2 MBR 4 Noyau 5 SystemD 5.1| Cible • Le noyau (kernel) d'un système d'exploitation a pour but principal Application(s) de mettre en relation le matériel (via le BIOS) et les interfaces Shell utilisateurs et applications. • Le kernel est dit modulaire, car il Noyau est constitué de plusieurs fichiers. Matériel

- Deux fichiers sont indispensables pour le démarrage minimum du système d'exploitation Debian :
  - vmlinuz-4.19.0-12-amd64: fichier principal du noyau avec sa version dans le nom.
  - initrd.img-4.19.0-12-amd64: fichier secondaire généré à chaque mise à jour.

Il contient la configuration spécifique au matériel et les options importantes du système d'exploitation (ex : gestion du raid, chiffrement, pilote des systèmes de fichiers, etc.)

```
root@deb:~# ls -l /boot/
total 72280

-rw-r--r-- 1 root root 206143 oct. 18 10:43 config-4.19.0-12-amd64
drwxr-xr-x 5 root root 4096 nov. 19 12:00 grub
-rw-r--r-- 1 root root 28097458 nov. 18 12:04 initrd.img-4.19.0-12-amd64
-rw-r--r-- 1 root root 3415048 oct. 18 10:43 System.map-4.19.0-12-amd64
-rw-r--r-- 1 root root 5278960 oct. 18 10:43 vmlinuz-4.19.0-12-amd64
```



9

Démarrage de Linux, services et niveaux Relation GRUB / Noyau

- Lors du démarrage, on peut passer des paramètres au lancement du noyau par Grub.
- Pour cela, il faudra appuyer sur la touche « e » pour passer en mode édition.



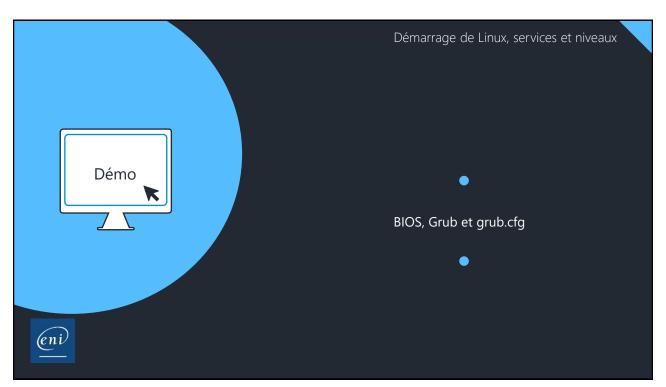


La ligne dans laquelle il est possible d'apporter des modifications est :

linux /vmlinuz-4.9.0-8-amd64 root=/dev/mapper/debian--vg-root
ro quiet

- /vmlinuz-4.9.0-8-amd64 : nom de l'image noyau à charger.
- root=/dev/mapper/debian--vg-root : déclaration du système de fichier contenant la racine du système d'exploitation (/).
- ro : indique que la racine du système d'exploitation sera montée en lecture seule. Il est important de ne pas changer ce paramètre (si l'intégrité du système de fichier doit être vérifiée, celui-ci doit être en lecture seule).
- quiet : indique que le noyau se lancera de façon non verbeuse.





# Gestion du système avec SystemD



13

Gestion du système avec SystemD Le gestionnaire système : SystemD

1| BIOS | 2| MBR | 3| GRUB | 4| Noyau | 5| SystemD | 5.1| Cible

- SystemD est le gestionnaire système, le premier programme lancé par le noyau (PID 1).
- Il est en charge de lancer tous les programmes suivants afin d'obtenir un système opérationnel pour l'utilisateur.
- Le démarrage des programmes (services) est parallèle avec des dépendances entres services.
- La gestion des services est matérialisée dans des fichiers spécifiques au sein du dossier /lib/systemd/system.





SystemD utilise des cibles (target) pour savoir quels sont les programmes à exécuter ou arrêter suivant l'objet de la cible.

Nom de la cible	Objet de la cible	Equiv. SysV
poweroff.target	Arrêt du système	0
rescue.target	Passer en mode maintenance	1
multi-user.target	Système d'exploitation en mode console (CLI) avec session multi-utilisateur	3
graphical.target	Système d'exploitation en mode graphique (GUI) si installé	5
reboot.target	Redémarrage du système	6



15

Gestion du système avec SystemD

La commande systemctl

Une commande pour les gouverner tous :
systemctl <action> [cible/service/unit]

systemctl est <u>la</u> commande par laquelle nous pourrons, entre autre :

- afficher la cible par défaut
- · changer de cible par défaut
- changer de cible directement
- gérer les services
- lister les cibles, services, et autres éléments de SystemD

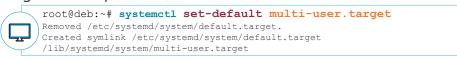


## Gestion du système avec SystemD **Gérer les cibles**

#### Connaître la cible par défaut

```
root@deb:~# systemctl get-default graphical.target
```

#### Changer la cible par défaut



#### Changer de cible



root@deb:~# systemctl isolate rescue.target

17

Gestion du système avec SystemD Lister les unités SystemD

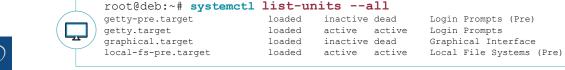
#### Lister les divers éléments (units) de SystemD

```
root@deb:~# systemctl list-units
...

networking.service loaded active exited rsyslog.service loaded active running System Logging Service
...

multi-user.target loaded active active network.target loaded active active Network
...
```

#### Lister tous les units





#### Voir le statut d'un service

```
root@deb:~# systemctl status cron.service
• cron.service - Regular background program processing daemon
  Loaded: loaded (/lib/systemd/system/cron.service; enabled; vendor preset: enabled)
  Active: active (running) since Fri 2020-11-20 11:18:33 CET; 3h 29min ago
    Docs: man:cron(8)
Main PID: 403 (cron)
   Tasks: 1 (limit: 2327)
  Memory: 1.1M
  CGroup: /system.slice/cron.service
           └403 /usr/sbin/cron -f
nov. 20 11:18:33 SRV-DEB-01 cron[403]: (CRON) INFO (Running @reboot jobs)
nov. 20 12:17:01 SRV-DEB-01 CRON[760]: pam unix(cron:session): session opened for user
root by (uid=0)
nov. 20 12:17:01 SRV-DEB-01 CRON[761]: (root) CMD ( cd / && run-parts --report
/etc/cron.hourly)
nov. 20 12:17:01 SRV-DEB-01 CRON[760]: pam unix(cron:session): session closed for user
root
```



19

Gestion du système avec SystemD Gérer les services avec systemctl

#### Démarrer un service

```
root@deb:~# systemctl start cron.service
root@deb:~# systemctl status cron.service
• cron.service - Regular background program processing daemon
Loaded: loaded (/lib/systemd/system/cron.service; enabled; vendor preset: enabled)
Active: active (running) since Fri 2020-11-20 16:58:53 CET; 2s ago
Docs: man:cron(8)
Main PID: 885 (cron)
Tasks: 1 (limit: 2327)
Memory: 488.0K
CGroup: /system.slice/cron.service
L885 /usr/sbin/cron -f

nov. 20 16:58:53 SRV-DEB-01 systemd[1]: Started Regular background program processing daemon.
nov. 20 16:58:53 SRV-DEB-01 cron[885]: (CRON) INFO (pidfile fd = 3)
nov. 20 16:58:53 SRV-DEB-01 cron[885]: (CRON) INFO (Skipping @reboot jobs -- not system startup)
```



**Gérer les services avec systemctl** 

#### Arrêter un service

root@deb:~# systemctl stop cron.service root@deb:~# systemctl status cron.service

• cron.service - Regular background program processing daemon Loaded: loaded (/lib/systemd/system/cron.service; enabled; vendor preset: enabled) Active: inactive (dead) since Fri 2020-11-20 16:47:53 CET; 58s ago

Docs: man:cron(8) Process: 403 ExecStart=/usr/sbin/cron -f \$EXTRA\_OPTS (code=killed, signal=TERM)

#### Redémarrer un service



root@deb:~# systemctl restart cron.service root@deb:~#



21

Gestion du système avec SystemD

#### Activer un service

root@deb:~# systemctl enable networking

Synchronizing state of networking.service with SysV service script with /lib/systemd/systemd-sysv-install.

Executing: /lib/systemd/systemd-sysv-install enable networking

Created symlink /etc/systemd/system/multi-user.target.wants/networking.service → /lib/systemd/system/networking.service.

Created symlink /etc/systemd/system/network-

online.target.wants/networking.service → /lib/systemd/system/networking.service.

#### Désactiver un service

#### root@deb:~# systemctl disable networking

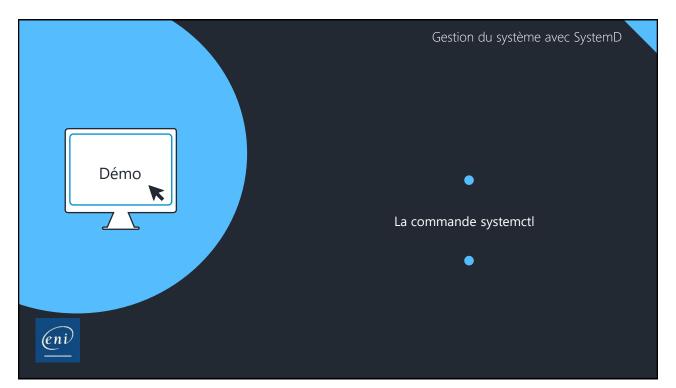
Synchronizing state of networking.service with SysV service script with /lib/systemd/systemd-sysv-install.

Executing: /lib/systemd/systemd-sysv-install disable networking

Removed /etc/systemd/system/network-online.target.wants/networking.service. Removed /etc/systemd/system/multi-user.target.wants/networking.service.

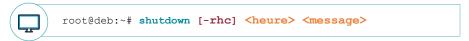








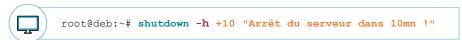
### Arrêter / redémarrer le système La commande shutdown



#### Arrêter le système maintenant



#### Arrêter le système dans 10 minutes avec un avertissement





25

Arrêter / redémarrer le système

La commande shutdown

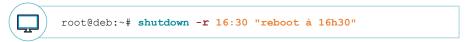
#### Redémarrer immédiatement



ou



#### Redémarrer le système à 16h30



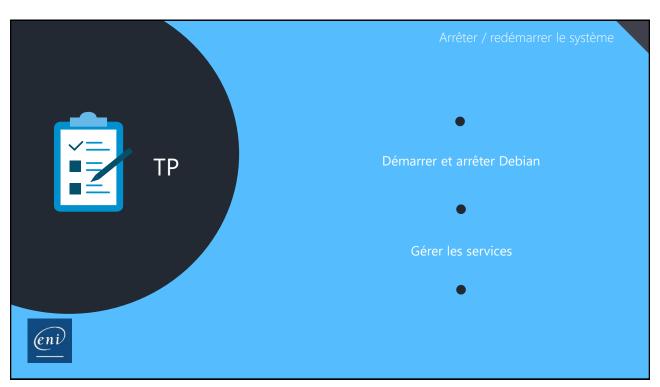


#### Arrêter / redémarrer le système **La commande shutdown**

- Annuler une commande shutdown en attente.
- Ne fonctionne pas avec l'option now ou une fois l'heure programmée atteinte.







## Démarrage d'une distribution Debian **Conclusion**

- Vous connaissez les principales étapes du démarrage de Debian GNU/Linux.
- Vous savez gérer les services et cibles SystemD.
- Vous savez arrêter ou redémarrer un ordinateur sous Linux.

