

دانشگاه صنعتی شریف دانشکده مهندسی کامپیوتر

فاز صفر پروژه درس سیستمهای عامل

گرد آورند گان

نیما جمالی ۹۶۱۰۵۶۶۱

علیرضا دقیق ۹۶۱۰۵۷۲۳

سينا كاظمى ٩٤١٠۶٠١١

فهرست مطالب

مقدمه

طراحي راهانداز

fibo_init تابع

fibo_exit تابع

fibo_read تابع

fibo_lseek تابع

كامپايل راهانداز

طراحي برنامهي سطح كاربر

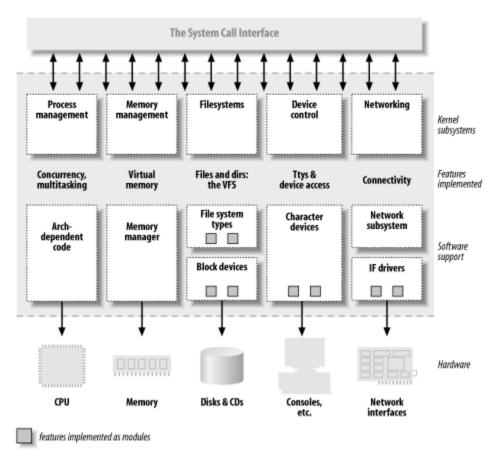
اجرای برنامهی سطح کاربر

منابع

مقدمه

در هر سیستم عامل kernel برنامه ای است که درخواستهای ورودی / خروجی از نرم افزار را مدیریت می کند و آنها را به دستورالعملهای پردازش داده برای CPU و سایر سخت افزار های الکترونیکی تبدیل می کند.

kernel مسئولیت مدیریت پردازه ها، مدیریت حافظه، سیستم فایل ها، کنترل دستگاه ها، شبکه و ... را بر عهده دارد.



device driver ها برنامه هایی هستند که در حالت kernel mode اجرا می شوند، به این معنی که می توانند به طور مستقیم با سخت افزار دستگاه مربوطه در تعامل باشند.

هدف اصلی device driver ها فراهم آوردن یک سطح انتزاعی برای عمل به عنوان مترجم بین یک دستگاه سختافزاری و برنامهها یا سیستم عاملهایی است که از آن استفاده می کنند. (interface)

نکته ی مثبت درباره device driver ها این است که مستقل از بقیه kernel هستند و در هنگام نیاز از آنها استفاده می شود، در نتیجه امکان طراحی ماژولهای قابل load شدن به و جود می آید که می توانند در زمان اجرا به هسته اضافه شوند.

لينو كس بين سه نوع اساسى device تفاوت قائل است:

- character devices
 - block devices -
- network devices -
- در این فاز از پروژه بر روی مورد اول یعنی character devices تمرکز شده است. دستگاه است. دستگاهی است که به عنوان جریانی از بایت قابل دسترسی است، یک char driver معمولا تابعهای دستگاهی است که به عنوان جریانی از بایت قابل دسترسی است، یک char driver معمولا تابعهای و close release open read و write و close release open read

طراحي راهانداز

برای طراحی یک char driver علاوه بر دو تابع گفته شده در مستند پروژه یعنی init و exit باید توابعی در از الله char driver که در آدرس linux/fs.h موجود است، مجددا تعریف کنیم. file_operations و read sllseek release و write و write توابع مد نظر هستند که از این بین تابع write مورد استفاده نبوده و توابع open و release هم به همان شکلی که در حالت default هستند، درست کار می کنند و لذا نیازی به تعریف مجدد آنها نیست. در نهایت با تعریف owner برای نمونه struct ساخته شده و تناظر ایجاد کردن بین توابع تعریف شده و توابع مورد نیاز struct، طراحی این ماژول به پایان می رسد. تمامی توابع تعریف شده در این بخش ایستا (static) هستند و از بیرون ماژول به آنها دسترسی نداریم.

حال به توضیح عملکرد توابع تعریف شده می پردازیم:

تابع fibo_init

تابع init امکاناتی را که توسط ماژول ارائه شده است ثبت می کند. این امکانات می تواند یک driver باشد یا یک چکیده از یک نرمافزار که توسط یک برنامه قابل دسترسی است .

برای فراخوانی این تابع استفاده از module_init الزامی میباشد. این ماکرو بخش ویژهای را به module_init برای فراخوانی این تابع استفاده این تعریف code اضافه می کند که مشخص می کند مقداردهی اولیه ماژول یافت شده است. بدون این تعریف initialization هر گز انجام نمی شود.

یکی از اولین کارهایی که driver هنگام تنظیم یک char device باید انجام دهد، به دست آوردن یک یا چند شماره دستگاه برای کار کردن با آن می باشد . تابع مورد نظر برای این کار register_chrdev_region می باشد که در linux/fs.h قرار دارد.

اگر از قبل بدانیم دقیقا کدام شماره دستگاه را نیاز داریم، تابع register_chrdev_region به خوبی عمل device به می کند. اما معمولا major number دستگاه مورد استفاده را نمی دانیم. لینو کس به صورت پویا number ها را نگه می دارد و اختصاص می دهد و در نتیجه باید از راهکار دیگری آن را به دست آورد.

به این منظور از تابع alloc_chrdev_region استفاده کردیم که تعریف آن به صورت زیر است:

int alloc_chrdev_region(dev_t *dev, unsigned int firstminor, unsigned int count, char *name); leture of the properties of the properties

مقدار منفی در خروجی تابع نشان دهنده وجود خطا می باشد.

پس از آن نوبت به cdev می رسد. هسته از ساختارهایی از نوع ساختار cdev استفاده می کند تا cdev بس از آن نوبت به طون و cdev می رسد. قبل از این که هسته توابع device را فراخوانی کند، باید یک یا چندتا از این ساختارها را اختصاص داده و ثبت کند.

پس از تنظیم ساختار cdev با استفاده از تابع cdev_add به kernel اطلاع می دهیم.

با دو روش می توانیم device مورد نظر را بسازیم: ۱- در ترمینال و با استفاده از دستور device مورد نظر را بسازیم: ۵- در خود کد از تابع device_create عمل کنیم که نیازمند این است که major number را بدانیم ۲- در خود کد از تابع استفاده کنیم.

در کد fibonacci.c از راه دوم و تابع device_create استفاده کرده ایم. در نتیجه با اجرای fibo_init است. در پوشه ی dev) پرونده fibonacci_device است. در پوشه ی dev) پرونده و fibonacci_device است. در نهایت در صورت موفقیت عملیات ایجاد پرونده ی ارتباطی، پیغام "module loaded" مشاهده می شود.

تابع fibo_exit

در این تابع تمامی منابع اختصاص داده شده، آزاد می شوند و در نهایت پیغام "module unloaded" در تر مینال قابل مشاهده خواهد بود.

تابع fibo_read

تابع read یک system call است که داده را میخواند و آن را در buffer میریزد.

ساختار کلی این تابع به صورت زیر است:

fibo_lseek تابع

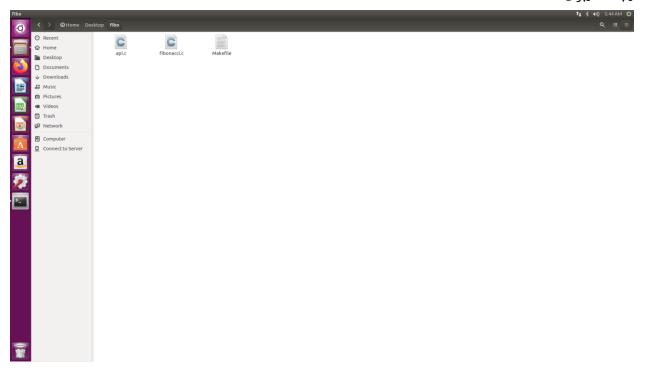
تابع Iseek یک system call است که برای تغییر دادن موقعیت پوینتر فایل استفاده می شود. این موقعیت هم می تواند مطلق و هم می تواند نسبی باشد. این تابع سه ورودی دریافت می کند که به شرح هر کدام می پردازیم.

static loff_t fibo_llseek(struct file *file, loff_t position, int whence) و جورودی اول فایل مورد نظر است. ورودی دوم position است که از جنس offset و خروجی تابع نیز از این جنس است. سومین ورودی اگر مقدار \cdot داشته باشد مقدار offset باید مطلق محاسبه گردد. اگر مقدار \cdot داشته باشد مقدار \cdot داشته باشد، offset به طور نسبی از موقعیت کنونی اشاره گر حساب می شود. و اگر مقدار \cdot داشته باشد، offset به طور نسبی از موقعیت انتهای فایل محاسبه می گردد. در این می شود. و اگر مقدار \cdot داشته باشد، SEEK_SET) به طور نسبی از موقعیت انتهای فایل محاسبه می گردد. در این عرنامه تنها حالت \cdot بودن position بشتر از \cdot و شد آن را برابر با \cdot و می کنیم. در انتها position یکی از پارامترهای file است، به مقدار position تغییر می دهیم و خروجی می دهیم.

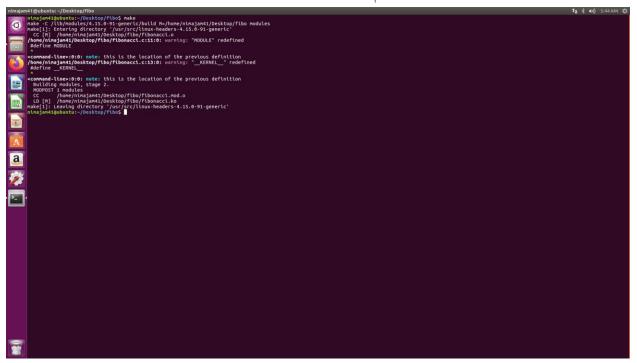
كامپايل راهانداز

برای کامپایل کردن ماژول راهانداز، از آنجا که در کدها در سطح kernel تعریف می شوند، بر خلاف کدهایی که در سطح کاربر با دستور gcc کامپایل می شوند، باید یک Makefile بنویسیم و سپس با دستور make آن را کامپایل کنیم. Makefile غالبا نحوه ی کامپایل و لینکهای برنامه را مشخص می کند. به عنوان target فایل fibonacci.o در Makefile عنوان گردیده است.

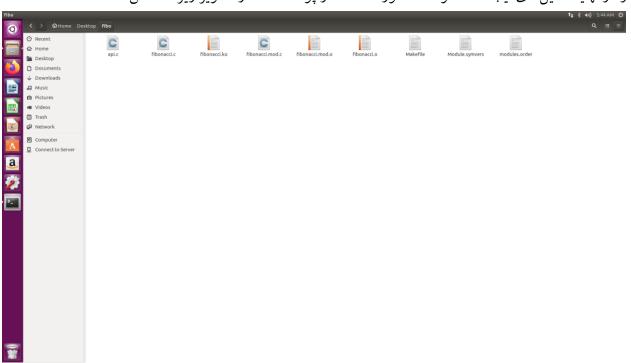
ابتدا فایل های موجود در پوشه fibo قبل از make را مشاهده می کنیم. (فایل api.c مربوط به پیاده سازی رابط کاربری است)



سپس دستور make را در ترمینال وارد می کنیم.



و در نهایت فایل های ایجاد شده توسط دستور make در پوشه fibo در تصویر زیر مشخص هستند.



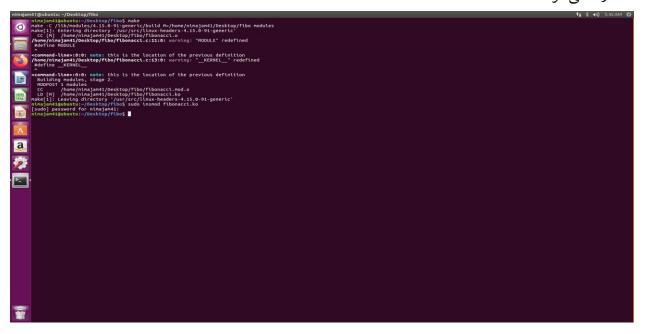
طراحی برنامهی سطح کاربر

حال نوبت به طراحی یک رابط کاربری برای ارتباط بهتر کاربر با ماژول طراحی شده میرسد. این رابط کاربری با زبان C نوشته شده است و در پوشهی codes با نام api.c قابل مشاهده است.

در این سطح یک عدد از کاربر دریافت می شود و سپس به همان تعداد، اعداد دنباله فیبوناچی در خروجی نمایش داده می شود. بدین منظور نیاز است که ابتدا پرونده ی ار تباطی ایجاد شده توسط fibonacci_device نمایش داده می شود. بدین منظور نیاز است که ابتدا پرونده گردیده است را باز کنیم. برای این کار تابع open یعنی dev فرمت برخورد و به عنوان آرگومان های تابع، آدرس فایل fibonacci_device و همچنین فرمت برخورد با فایل را معلوم می کنیم. اگر امکان open شدن فایل موجود نباشد و تابع open عددی منفی باز گرداند، از برنامه خارج می شویم. اما در صورت باز شدن این فایل، با استفاده از تابع lseek که در قسمت های قبل به طور مفصل توضیح داده شده است، نشانه گر فایل را تا رسیدن به offset و رودی جلو می بریم. سپس مقدار دنباله فیبوناچی در آن نقطه را با استفاده از تابع read در یک متغیر به نام pointer از جنس long ذخیره کرده و در خروجی نشان می دهیم. در انتها با استفاده از تابع close فایل را می بندیم.

اجرای برنامهی سطح کاربر

بعد از اتمام کامپایل ماژول راهانداز (fibonacci.c) و طراحی برنامه سطح کاربر، نوبت به کامپایل و اجرای برنامهی api.c می رسد. ابتدا با استفاده از دستور sudo insmod ماژول راهاندازی شده و تابع صدا زده می شود.



با استفاده از دستور sudo dmesg، پیغام "module loaded" که در تابع fibo_init تعریف شده بود، در خروجی نمایش داده می شود.

همچنین پرونده ارتباطی ایجاد شده در پوشهی dev/با نام fibonacci_device ایجاد می شود.

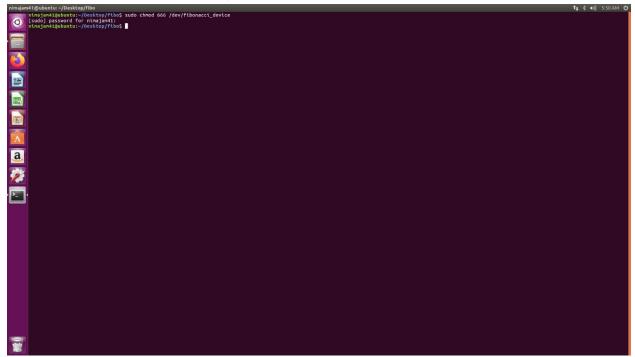


سپس نوبت به کامپایل رابط کاربری میرسد.

```
Decidency (Postalogy) Defect user space parallel port driver

| Comparison | Compar
```

برای آن که پرونده ارتباطی بتواند open شود، از دستور زیر استفاده کردیم تا به آن permission بدهیم.



حال رابط کاربری را اجرا می کنیم. عدد ۹ به عنوان ورودی داده شده و در خروجی ۹ جملهی اول دنبالهی فیبوناچی قابل مشاهده است.

```
In S 40 $50.00 ©

In S 40 $50.
```

حال با استفاده از دستور sudo rmmod تابع fibo_exit صدا زده می شود.

با استفاده از دستور sudo dmesg پیغام "module unloaded" مشاهده می گردد.

```
| The state of the property of
```

همچنین مشاهده می شود که پرونده ی ارتباطی ایجاد شده در پوشه dev/ با فراخوانی این دستور از بین می رود.



 $\underline{http://www2.electron.frba.utn.edu.ar/\sim gjoyuela/archivos/linux/ldd3.pdf}$

https://github.com/zodf0055980/fibdrv

https://www.tldp.org/LDP/lkmpg/2.4/html/c577.htm

https://www.tldp.org/LDP/khg/HyperNews/get/devices/basics.html