리눅스 커널 및 파일 시스템

- Chapter 07 -

Contents

- I. 리눅스 커널 개요
- Ⅱ. 리눅스 커널 컴파일
- Ⅲ. 리눅스 파일 시스템
- Ⅳ. 리눅스 파일 시스템 설치

- ▶리눅스 커널 (Linux Kernel)
 - ▶운영체제에서 가장 기초적이고 핵심적인 기능을 담당
 - ▶프로세스의 관리, CPU 스케줄링, 입출력제어
 - ▷메모리, 파일, 주변장치와 같은 시스템 관리
 - ▶부트로더가 하드웨어 초기화를 담당했다면 커널은 시스템 자원을 관리해 주는 기능

- ▶ 리눅스 커널의 종류
 - ▶모놀리틱(Monolithic) 커널
 - ▷하나의 커널에 필요한 모든 기능이 통합
 - ▶같은 메모리 공간에 필요한 기능이 존재
 - ▷함수 호출 방식으로 커널에서 제공하는 기능에 접근
 - ▶구현이 간편하고 효율적이지만 포팅과 확장이 어려움
 - ▶마이크로(Micro) 커널
 - ▶필요한 기능들은 작은 서버 모듈로 나뉘어 설계
 - ▶서버를 관리할 수 있는 최소의 크기
 - ▶하드웨어 환경에 따라 기능의 확장과 기능 재구성이 용이
 - ▶서비스를 사용하는 과정에서 여러 번의 메시지 전송과 컨텍스트 스위칭이 발생하는 단점
 - 높은 자원 사용율





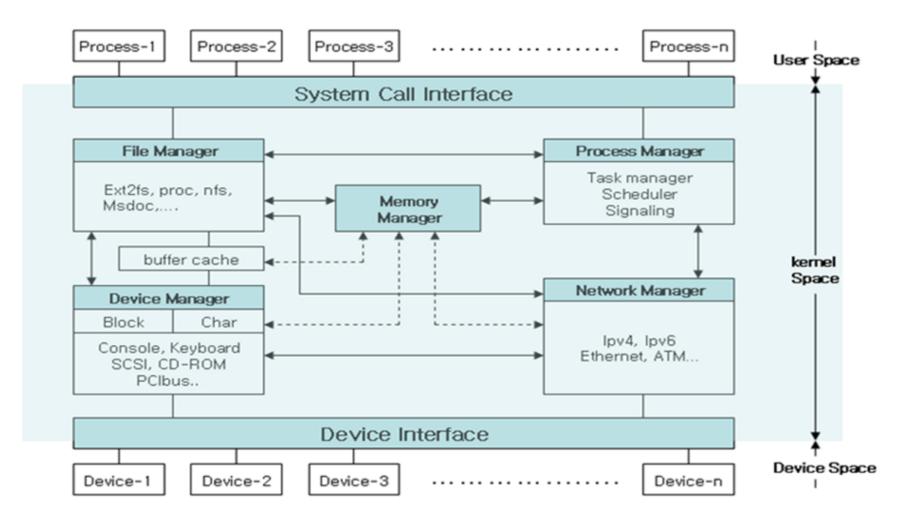
- ▶리눅스 커널의 버전 표기법
 - ▶ 커널버전: Linux-2.6.18
 - ▷위 커널 버전의 첫 번째 번호 '2'는 Major number로 주 버전을 의미
 - ▶두 번째 번호 '6'은 Minor number이며 해당 번호가 홀수/짝수일 때의 의미가 다름
 - 짝수는 안정화된 버전이며, 홀수는 개발 버전(3.0 이상부터는 의미 없음)
 - ▷마지막 세 번째 해당하는 부분은 Patch된 횟수
 - 예제에서는 18번 Patch되었음
 - >커널 버전 확인법
 - ▷uname -r 명령어를 이용해서 커널의 버전 확인
 - Linux ubuntu 3.13
 - ▶리눅스 커널 최신 버전: 4.19

- ▶ 리눅스 커널의 역할
 - ▶프로세스 관리(Process Management)
 - ▶메모리 관리(Memory Management)
 - ▶파일 시스템 관리(File System Management)
 - ▶ 디바이스 관리(Device Management)
 - ▶네트워크 관리(Network Management)

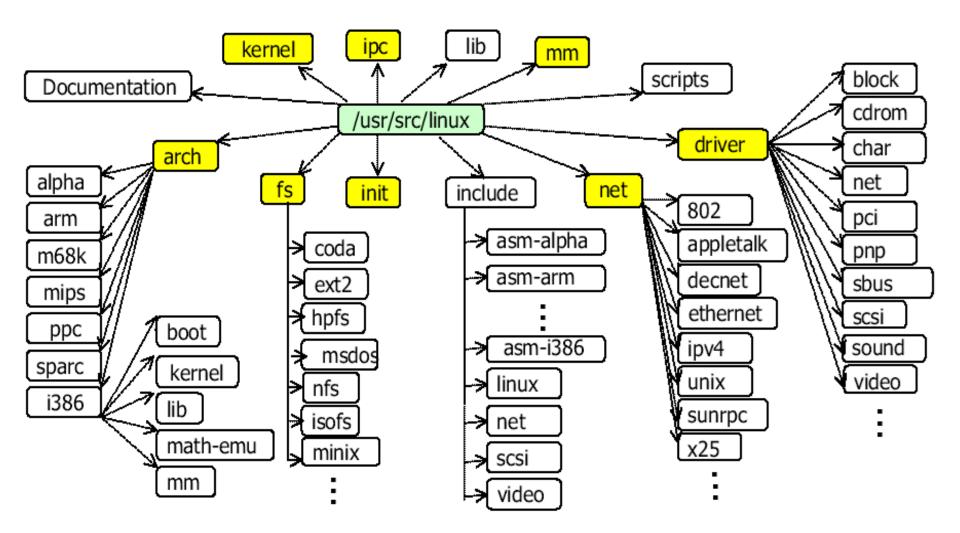
- ▶리눅스 커널의 역할
 - ▶프로세스 관리
 - ▷하나의 프로그램은 하나 이상의 프로세스를 가짐
 - Thread 지원
 - ▶커널은 프로세스에게 시스템 자원을 분배하고, 다른 자원을 침해할 수 없도록 관리
 - ▶프로세스의 생성과 소멸에 대한 전반적인 내용을 관리
 - ▶메모리 관리
 - ▶선형 구조의 메모리 관리
 - ▷시스템에서 구동되는 프로세스는 프로세스만의 독립적인 메모리를 소유
 - ▷리눅스는 프로세스가 물리메모리에 직접적으로 데이터를 기록하는 것을 허용하지 않음
 - 가상 메모리 공간을 부여
 - ▶ 반환된 메모리의 관리 등과 같은 기능을 수행

- ▶리눅스 커널의 역할
 - ▶파일시스템 관리
 - ▷리눅스는 다양한 파일시스템을 지원하며 연결된 모든 디바이스는 파일로 표현
 - ▶ YAFFS, FAT16/32, EXT2/3/4 등을 지원
 - ▶ 디바이스 관리
 - ▶부트로더에서 초기화된 이후 모든 디바이스는 커널의 관리를 받음
 - ▷응용 프로그램에서 디바이스를 이용해야 하는 경우 커널을 통해야만 제어가 가능
 - ▶사용하고자 하는 장치 드라이버에 따라서 문자, 블록, 네트워크 방식으로 분류
 - ▶네트워크 관리
 - ▶커널은 시스템 간의 정상적인 네트워크를 통해서 통신할 수 있도록 관리
 - ▶IPv4, IPv6, Ethernet, ATM, CDMA등이 지원

▶리눅스 커널 Diagram



▶커널 소스 디렉터리 구조



- ▶커널 소스 디렉터리 구조
 - ▶arch: 프로세서 종류에 의존적인 부분(arch/i386, arch/alpha, arch/arm…)
 - ▶arch/arm/boot/ : 부트 스트랩 코드의 내용
 - ▷arch/arm/kernel/ : 하드웨어 의존적인 커널 관리 루틴, Trap과 인터럽트 처리 루틴, 문맥전환 (Context Switching) 루틴, 장치 설정과 초기화 루틴
 - ▶arch/arm/mm/ : 하드웨어 의존적인 메모리 관리 루틴
 - ▶init: 하드웨어 비의존적 커널 초기화 (start_kernel)
 - ▶kernel: 리눅스 커널의 중요 부분
 - ▶하드웨어 비의존적인 커널 관리 루틴
 - ▶태스크(fork, exit) 관련 시스템 호출 처리 루틴
 - ▶스케줄러, 시그널 핸들링, 시간 관리 루틴
 - ▶mm: 하드웨어 비의존적인 메모리 관리 루틴
 - ▶가상 메모리 관리
 - ▷페이징 기법, 스와핑 기법

- ▶커널 소스 디렉터리 구조
 - ▶fs: 가상 파일 시스템 관리
 - ▷파일시스템 관련 시스템 콜(open, read…) 루틴
 - ▶ipc: 프로세스간 통신(Inter Process Communication)
 - ▷세마포어, 공유메모리, 메시지 큐
 - ▶ lib: 커널 라이브러리 루틴

- ▶커널 소스 디렉터리 구조
 - ▶ driver: 디바이스 드라이버 루틴
 - ▷ driver/block/ : 블록 디바이스
 - ▷ driver/char/ : 문자 디바이스
 - ▶ driver/net : 네트워크 디바이스
 - ▷ driver/pci/ : PCI 버스 컨트롤러
 - ▷ driver/sound/ : 사운드 카드
 - ▷ driver/cdrom/: CD-ROM 드라이버
 - ▶ driver/scsi/: SCSI 장치 드라이버

- ▶커널 소스 디렉터리 구조
 - ▶net: 네트워크 관련 프로토콜과 드라이버
 - ▶ Network protocols : TCP/IP, ARP등(device driver는 driver/net에 존재)
 - ▶ Socket interface
 - ▶include: 커널을 위한 헤더파일
 - ▶include/linux/: 하드웨어 비의존적인 헤더 파일
 - ▶include/asm-***/ : 하드웨어 의존적인 헤더 파일
 - ▶ modules: 커널 모듈 루틴
 - ▶모듈의 동적 등록과 제거를 위한 부분 (insmod, modprobe, rmmod등)
 - ▶ doc: 커널 관련 문서

- ▶ 커널 소스 준비
 - ▶ CD에서 커널 소스를 복사한다.

```
# cd /work/achro5250
# cp -a /media/[Achro-Disc]/kernel/kernel_140806.tar.gz .
# tar zxvf kernel_140806.tar.gz
```

▶커널 소스 디렉터리로 이동

```
# cd /work/achro5250/kernel
```

▶커널 소스 확인

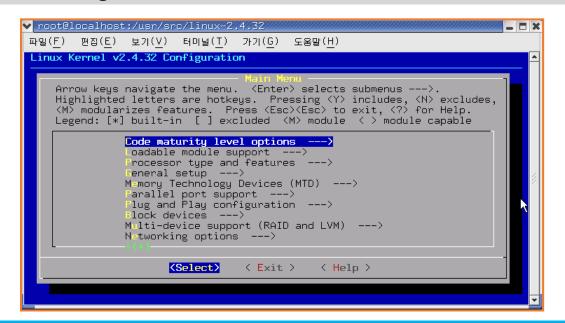
|s

```
root@ubuntu:/work/achro5250/kernel# ls
arch
         fk.sh
                     lib
                                      README
                                                     UST
block
                     MAINTAINERS
              fs
                                      REPORTING-BUGS virt
             include Makefile
COPYING
                                      samples
                                                     vmlinux
CREDITS
          init
                                      scripts
                                                     vmlinux.o
                      mm
          ipc modules.builtin
                                      security
crypto
Documentation Kbuild
                     modules.order
                                      sound
drivers
             Kconfig Module.symvers
                                      System.map
             kernel
                                      tools
firmware
                      net
root@ubuntu:/work/achro5250/kernel#
```

- ▶ 커널 컴파일
 - ▶ 컴파일을 위한 환경변수 설정
 - # make distclean
 - ▶ 커널 기본 설정 적용 (기본 설정에 관련된 설정 파일은, arch/arm/config 디렉터리에 위치)
 - # make achro5250 defconfig

```
root@ubuntu:/work/achro5250/kernel# ls arch/arm/configs/achro5250_defconfig
arch/arm/configs/achro5250_defconfig
root@ubuntu:/work/achro5250/kernel# make distclean
root@ubuntu:/work/achro5250/kernel# make achro5250_defconfig
HOSTCC scripts/basic/fixdep
HOSTCC scripts/kconfig/conf.o
SHIPPED scripts/kconfig/zconf.tab.c
SHIPPED scripts/kconfig/lex.zconf.c
SHIPPED scripts/kconfig/zconf.hash.c
HOSTCC scripts/kconfig/zconf.tab.o
HOSTLD scripts/kconfig/conf
#
# configuration written to .config
#
root@ubuntu:/work/achro5250/kernel#
```

- ▶커널 컴파일
 - ▶ 컴파일 하여 생성된 커널 이미지는 arch/arm/boot 디렉터리에 위치 (십여분 소요) # make
- ▶커널 옵션 변경
 - ▶ 커널을 컴파일 하기 이전에 커널에서 지원하는 드라이버나 속성을 변경하려면 옵션을 선택 # make menuconfig



- ▶커널 기록을 위한 실습 툴 환경 설정
 - ▶실습장비와 USB-OTG 케이블을 연결한다
 - ▷커넥터는 휴대 모듈의 옆면에 있음
 - ▶실습장비의 시리앨(Console) 포트와 PC를 USB-Serial 케이블 연결



▶커널 기록

▶ 현재 사용중인 터미널(리눅스 호스트용) 이외에 추가로 또다른 터미널(Ctrl+Alt+t)을 열고 여기에서 미니컴 실행 (타겟 보드용) - 자동 부팅 전에 엔터키 입력(u-boot 명령창 진입)

minicom

```
🔞 📀 🔗 root@ubuntu: /work/achro5250/u-boot-20130224
File Edit View Terminal Help
U-Boot 2010.12-00000-q37b28af-dirty (Feb 21 2013 - 15:36:01) for Huins Achro-520 🛚
CPU: S5PC520 Rev1.0 [Samsung SOC on SMP Platform Base on ARM CortexA15]
APLL = 1400MHz, MPLL = 800MHz, EPLL = 96MHz, VPLL = 300MHz, BPLL = 666MHz
DRAM: 2047 MiB
TrustZone Enabled BSP
BL1 version: 20120430
PMIC: S5M8767
Checking Boot Mode ... EMMC4.41
REVISION: 1.0
REVISION: 1.0
NAME: S5P MSHC0
MMC Device 0: 14910 MB
[ERROR] response timeout error : 00000104 cmd 1
[ERROR] response timeout error : 00000104 cmd 1
MMC Device 1: 0 MB
MMC Device 2 not found
*** Warning - using default environment
Hit any key to stop autoboot: 0
ACHR05250 #
```

- ▶커널 기록
 - ▶ 커널 이미지 전송 (타겟보드의 RAM으로 이미지 다운로드)
 - ▶ Achro5250(타겟 보드)에서 dnw를 이용 다운로드를 할 준비를 함

```
# dnw 0x4000000
```

▶호스트의 커널 소스 디렉터리로 이동해서 빌드 된 zlmage를 전송 (i는 대문자임)

cd /work/achro5250/kernel

smdk-usbdl -f arch/arm/boot/zImage

```
🔞 😔 🙆 root@ubuntu: ~
File Edit View /Terminal Help
Board: achro4210
POP type: POP B
       1 GB
       1024 MB
MMC:
       /1910 MB
In:
      serial
Out:
      serial
Err:
      serial
Hit any key to stop autoboot: 0
ACHR04210 # dnw 0x40008000
OTG cable Connected!
Now, Waiting for DNW to transmit data
Download Done!! Download Address: 0x40008000, Download Filesize:0x36e268
Checksum is being calculated....
Checksum O.K.
ACHR04210 #
```

```
🔕 🛇 🙆 root@ubuntu: /work/achro4210/kernel
File Edit View Terminal Help
          drivers/net/wireless/bcm4329/bcm4329.mod.o
  LD [M] drivers/net/wireless/bcm4329/bcm4329.ko
          drivers/scsi/scsi wait scan.mod.o
  LD [M] drivers/scsi/scsi vait scan.ko
          drivers/video/backlight/lcd.mod.o
 LD [M] drivers/video/backlight/lcd.ko
root@ubuntu:/work/achro4210/kernel# ls
               drivers Kbuild
                                                       REPORTING-BUGS tools
arch
block
               firmware kernel
                                      modules.builtin samples
COPYING
                                      modules.order
                                                       scripts
                                                                       virt
CREDITS
               include MAINTAINERS Module.symvers
                                                                       vmlinux
                                                      security
                        Makefile
                                                       sound
                                                                       vmlinux.o
Documentation ipc
                        mkcscope.sh MEADME
                                                       System.map
root@ubuntu:/work/achro4210/kernel# smdk-usbdl -f arch/arm/boot/zImage
SMDK42XX.S3C64XX USB Download Tool
Version 0.20 (c) 2004,2005,2006 Ben Dooks <ben-linux@fluff.org>
S3C64XX Detected!
=> found device: bus 001, dev 008
=> loaded 3596904 bytes from arch/arm/boot/zImage
=> Downloading 3596914 bytes to 0x30000000
=> Data checksum 1cb3
=> usb bulk write() returned 3596914
root@ubuntu:/work/achro4210/kernel#
```

- ▶커널 기록
 - ▶ Achro5250에서 이미지 기록 (타겟보드 RAM → 마이크로 SD 카드)

achro5250 # movi write kernel S5P_MSHC2 0x40000000

▶ Achro5250에서 리부팅 → 아직 파일시스템이 없어서 커널 패닉이 발생

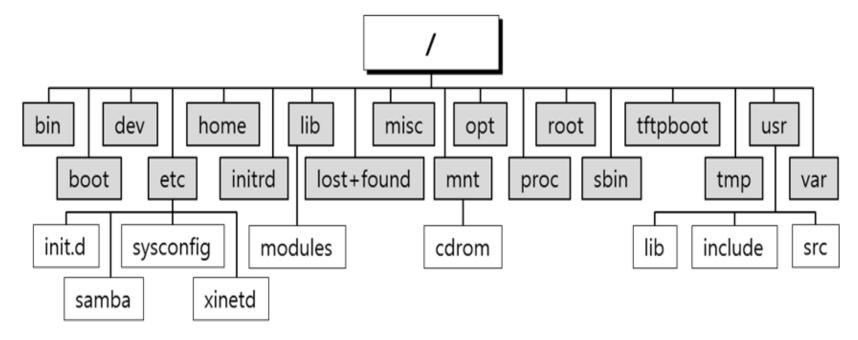
reset

```
🔞 🛇 🙆 root@ubuntu: /work/achro5250/u-boot-20130224
File Edit View Terminal Help
Boot with zImage
## Loading init Ramdisk from Legacy Image at 41000000 ...
  Image Name: Android Ramdisk Image
  Image Type: ARM Linux RAMDisk Image (uncompressed)
  Data Size: 167744 Bytes = 167744 Load Address: 40800000
  Entry Point: 40800000
Starting kernel ...
Uncompressing Linux... done, booting the kernel.
    0.000000] Initializing cgroup subsys cpu
    0.000000] Linux version 3.0.31 (root@ubuntu) (gcc version 4.4.1 (Sourcery 3
    0.000000] Ignoring unrecognised tag 0x00000000
     0.000000] Ignoring unrecognised tag 0x00000000
```

- ▶파일 시스템의 개요
 - ▶파일
 - ▶ 저장 매체에 보관된 데이터 집합의 추상적 개념
 - ▶용도에 따라 다른 파일시스템을 사용하는 것이 효율적
 - ▶ FAT(File Allocation Table): MS-DOS와 윈도우즈 95
 - ▶NTFS(NT File System): 윈도우즈 XP
 - ▶EXT2, EXT3: 리눅스
 - ▶ISO 파일시스템: CD-ROM
 - ▶NFS: 네트워크
 - ▶EXT3, JFFS2: 저널링 파일시스템
 - ▶루트 파일시스템으로는 램디스크(RAMDISK), JFFS2, NFS 등을 주로 사용

- ▶파일 시스템의 개요
 - ▶루트 파일 시스템
 - ▷ "/"에 마운트되는 파일 시스템
 - ▷리눅스에서 루트파일 시스템은 커널의 기본적인 운용 환경을 구성
 - ▷이후 리눅스 시스템에서 사용하는 유틸리티, 라이브러리 등의 부가적인 요소들을 제공

- ▶리눅스 파일 시스템의 구성
 - ▶리눅스 파일 시스템의 개략도



▶실제 Achro-5250의 파일 시스템

```
root@ubuntu: ~
파일(F) 편집(E) 보기(V) 터미널(T) 도움말(H)
[root@Achro-5250 /]# ls -al
total 68
drwxr- xr- x
            18 root
                                      4096 Mar 6 2013 ./
                        root
drwxr- xr- x
            18 root
                        root
                                      4096 Mar 6 2013 .../
                                      4096 Mar 6 2013 bin/
drwxrwxr- x
            2 root
                        root
                                      4500 Jan 1 00:00 dev/
drwxr- xr- x
            9 root
                        root
                                      4096 Jan 1 00:00 etc/
drwxr- xr- x
             8 root
                        root
             4 root
                                      4096 Mar 6 2013 home/
drwxrwxr- x
                        root
                                      4096 Mar 6 2013 lib/
drwxrwxr- x
             2 root
                        root
                                        11 Mar 6 2013 linuxrc -> bin/busybox*
lrwxrwxrwx
             1 root
                        root
                                                   2013 lost+found/
drwx----
             2 root
                        root
                                     16384 Mar 6
                                      4096 Mar 6 2013 media/
drwxrwxr- x
             2 root
                        root
                                      4096 Mar 6 2013 mnt/
drwxrwxr- x
             2 root
                        root
             2 root
                                      4096 Mar 6 2013 opt/
drwxrwxr- x
                        root
dr- xr- xr- x
            68 root
                        root
                                         0 Jan 1 1970 proc/
                                      4096 Mar 6 2013 root/
drwxrwxr- x
             2 root
                        root
lrwxrwxrwx
            1 root
                        root
                                         3 Aug 31 2012 run -> tmp/
                                      4096 Mar 6 2013 sbin/
drwxrwxr- x
            2 root
                        root
            12 root
                        root
                                         0 Jan 1 00:00 sys/
drwxr- xr- x
drwxrwxrwt
           2 root
                        root
                                               1 00:00 tmp/
                                       100 Jan
drwxrwxr- x
            10 root
                        root
                                      4096 Mar
                                                6 2013 usr/
drwxrwxr- x
             3 root
                        root
                                      4096 Aug 31 2012 var/
[root@Achro-5250 /]#
CTRL-A Z for help | 115200 8N1
                                      Minicom 2.4
                                                       VT102
                                                                    Offline
                                NOR
```

- ▶ 리눅스 파일 시스템의 디렉토리
 - **)** /
 - ▷ 리눅스의 최상위 디렉터리
 - ▶ /root
 - ▶ 수퍼 유저의 홈 디렉터리
 - ▶ /bin
 - ▶ 시스템을 사용하기 위한 기본적인 명령어들이 위치
 - ▶ /boot
 - ▷ 리눅스의 부팅에 필요한 파일들이 들어있음
 - /dev
 - ▷ 리눅스에서 사용되는 모든 디바이스들의 연결에 필요한 노드 등이 위치. 여기 있는 노드들은 nkmod로 생성
 - /etc
 - ▷ 리눅스 시스템에서 시스템 환경 설정파일과 응용 프로그램 등에서 사용되는 환경파일이 위치
 - /usr
 - ▷ 기본적으로 시스템 혹은 사용자가 이용하는 프로그램, 유틸리티 등이 설치
 - ► /lib
 - ▶ 시스템에서 사용되는 라이브러리 등이 위치

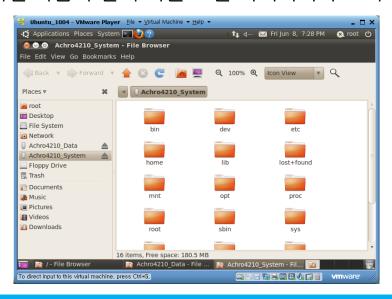
- ▶ 리눅스 파일 시스템의 디렉토리
 - /mnt
 - ▶ 외부 장치들을 시스템에서 연결하기 위한 디렉터리
 - /opt
 - ▷ 리눅스 배포본에 포함되지 않고 별도로 설치되는 패키지를 설치하는 디렉터리
 - /proc
 - ▶ 프로세스와 관련된 시스템 정보를 제공하기 위해 사용
 - ▶ 메모리 정보 혹은 커널 관련 정보들이 위치하며 cat명령으로 해당 상태를 확인
 - ▶ /tmp
 - ▶ 프로세스 생성과정 혹은 특정 응용 설치 시 임시로 사용되는 디렉터리
 - ▶ /sbin
 - ▶ 시스템 운영에 필요한 관리자용 명령 혹은 프로그램이 위치
 - /var
 - ▶ 시스템 운영 시 발생되는 로그들이 저장
 - /home
 - ▶ /home 디렉토리에는 사용자의 개인 디렉터리가 만들어짐
 - ▶ 보통 만드는 규칙 등은 /etc/skel 디렉터리를 따름

리눅스 파일 시스템 설치

- ▶파일 시스템 설치
 - ▶ System MicroSD를 Achro-5250으로부터 분리 (반드시 전원을 끄고 진행해야 함)
 - ▶USB타입 MicroSD 젠더를 이용하여 호스트에 연결한다.



▶ 리눅스에서 마운트가 되면 다음과 같이 마운트 된 디렉터리가 표시



리눅스 파일 시스템 설치

- ▶파일 시스템 설치
 - ▶리눅스 파일 시스템 준비

```
# cd /work/achro5250
# cp -a /[Achro_Disc]/filesystem/linux_filesystem/linuxfs_20130312.tar.gz .
# tar zxvf linux_20130312.tar.gz
```

- ▶파일시스템 복사
 - ▷마운트가 확인 되면 터미널을 실행하여 만들어 둔 파일시스템을 MicroSD로 복사한다. 그전에 이전에 파일 시스템이 들어 있다면 삭제해주고 복사한다.

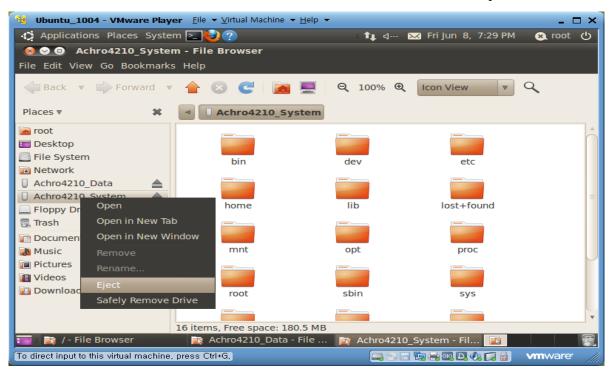
```
# cd /media/Achro5250_System
# rm -rf *
# cd /work/achro5250/linuxfs
# cp -a * /media/Achro5250_System
# sync
```

리눅스 파일 시스템 설치

- ▶파일 시스템 설치
 - ▶복사가 완료되면 마운트를 해제하고 PC에서 MicroSD를 분리하여 Achro-5250의 System 소켓

```
에 연결 # umount /media/achro5250_System # umount /media/achro5250 Data
```

▶ 다음과 같이 메뉴를 통해 해당 마운트된 영역에서 마우스 우측클릭 후 Eject로 분리가 가능



Q & A