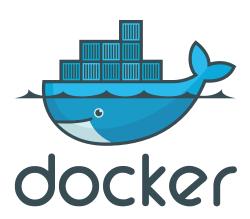
État de l'art à la mi-projet de semestre Docker and embedded systems - Où comment ne pas cross compiler Docker sur ARM

Gary Marigliano

13 avril 2016





**12** 

### Table des matières

Appendices

-		roduction
	1.1 1.2	Contexte
2	Obj	jectif 1 - Construction d'un système $\mathrm{GNU}/\mathrm{Linux}$ Docker-ready
	2.1	Générer le système
	2.2	Vérifier que le système peut faire tourner Docker
3	Obi	jectif 2 - Techniques de compilation essayées
	3.1	La manière officielle
		3.1.1 Principe utilisé
		3.1.2 Cheminement général
		3.1.3 Schéma
		3.1.4 Limitations
	3.2	Compiler directement sur une machine ARM en utilisant la manière officielle
		3.2.1 Principe utilisé
		3.2.2 Cheminement général
		3.2.3 Schéma
		3.2.4 Limitations
	3.3	Compiler en émulant une machine ARM sur un PC de bureau avec QEMU et chroot .
		3.3.1 Principe utilisé
		3.3.2 Cheminement général
		3.3.3 Schéma
		3.3.4 Limitations
	3.4	Compiler en émulant une machine ARM sur un PC de bureau avec QEMU et une image
		Debian
		3.4.1 Principe utilisé
		3.4.2 Cheminement général
		3.4.3 Schéma
		3.4.4 Limitations
	3.5	Compiler en émulant une machine ARM sur un PC de bureau avec QEMU et une image
		Raspbian
		3.5.1 Principe utilisé
		3.5.2 Cheminement général
		3.5.3 Schéma
		3.5.4 Limitations
	3.6	Compiler en émulant une machine ARM sur un PC de bureau avec QEMU et une image
		Archlinux ARM
		3.6.1 Principe utilisé
		3.6.2 Cheminement général
		3.6.3 Schéma
		3.6.4 Limitations
	3.7	Compiler Docker sans Docker
		3.7.1 Principe utilisé
		3.7.2 Cheminement général
		3.7.3 Schéma



A Script : Write system on SD  $\,$ 

13



### 1. Introduction

#### 1.1 Contexte

Ce document s'inscrit dans le cadre du projet de semestre Docker and embedded systems actuellement réalisé par moi-même. Un des buts de ce projet est de cross-compiler Docker à partir de ses sources pour produire un binaire exécutable sur un Odroid XU3 (ARMv7).

Lien: https://github.com/krypty/docker\_and\_embedded\_systems

Il est important de noter que la vitesse de développement de Docker est assez hallucinante. En effet, sur Github (https://github.com/docker/docker) les commits se succèdent à vitesse grand V. Entre chaque version de Docker qui sortent environ tous les mois, il est courant d'avoir plus de 3000 commits qui ont été pushés. Tout ceci pour dire qu'à la lecture de ce document, il est quasiment sûr que certaines pistes explorées soient définitivement obsolètes ou au contraire deviennent la voie à suivre du à une mise à jour quelconque.

#### 1.2 Objectifs

De manière plus précise, ce projet vise à maitriser les parties suivantes :

- 1. Construction d'un système Linux capable de faire tourner Docker et son daemon en utilisant Buildroot. Pour générer le dit système, on dispose d'un repository Gitlab hébergé à la Haute École de Fribourg.
- 2. Cross-compilation de Docker et de son daemon, capable de faire tourner des containers

L'objectif de ce document est d'énumérer les différentes techniques tentées pour (cross-)compiler Docker sur une cible ARM. De cette manière, le lecteur, en cas de reprise du projet ou par simple curiosité, aura une idée des pistes à explorer ou à éviter.



# 2. Objectif 1 - Construction d'un système GNU/Linux Docker-ready

Dans cette partie, on verra les ingrédients et pistes à suivre pour concevoir un système construit à partir de Buildroot capable de faire tourner Docker et son daemon.

#### 2.1 Générer le système

Comme évoqué à la section 1.1, on dispose d'un Odroid XU3 sur lequel il faut générer un système GNU/Linux. Dans le cadre d'un cours, la Haute École de Fribourg met à disposition un *repository* git qui contient tout ce qu'il faut pour gérérer un tel système.

Toutes les ressources nécessaires à la génération du système se trouvent ici :

- Procédure de génération du système du cours CSEL : p.02.2 mas csel environnement linux embarque exercices.pdf
- Script de génération de la carte utilisé: https://github.com/krypty/docker\_and\_embedded\_ systems/blob/master/write\_system\_on\_sd.sh
- Le PDF 01 IntroOdroidXu3.pdf du cours SeS

Le système généré, ne peut, dans sa configuration actuelle, permettre à Docker de se lancer. Pour pouvoir le faire, on a deux moyens à dispositions : Buildroot et le kernel.

Grossièrement, Buildroot permet d'ajouter des packages et de configurer son système tandis que le kernel permet d'ajouter des modules ou des drivers.

#### 2.2 Vérifier que le système peut faire tourner Docker

Il faut en premier lieu mettre la main sur un binaire ARM Docker qui intègre le daemon. En effet, à l'heure actuelle, lorsqu'on compile Docker pour ARM de la manière officielle, le binaire résultant n'intègre pas le daemon mais uniquement le client (qui permet de se connecter à un daemon externe). Voir également à la section 3.1.4

Le seul binaire de ce type que j'ai trouvé actuellement est téléchargeable ici : https://github.com/umiddelb/armhf/raw/master/bin/docker-1.9.1.

Copiez ce fichier sur la cible et tentez de le lancer avec :

```
chmod +x docker-1.9.1
./docker-1.9.1 deamon
```

S'il y a des erreurs c'est sûrement qu'il manque un ou plusieurs modules kernel. Pour vérifier que la configuration actuelle du noyau est correcte. L'équipe Docker met à disposition un script qui indique quels modules sont manquants.

Ce script est à télécharger ici : https://github.com/docker/docker/blob/master/contrib/check-config.sh



Voici un exemple de sortie où l'on voit qu'il manque certains modules :

```
# ./check-config.sh
1
    info: reading kernel config from /proc/config.gz ...
2
3
    Generally Necessary:
4
    - cgroup hierarchy: nonexistent??
5
         (see https://github.com/tianon/cgroupfs-mount)
6
    - CONFIG NAMESPACES: enabled
    - CONFIG NET NS: enabled
8
    - CONFIG_PID_NS: enabled
9
    - CONFIG_IPC_NS: enabled
10
    - CONFIG_UTS_NS: enabled
11
    - CONFIG_DEVPTS_MULTIPLE_INSTANCES: missing
12
    - CONFIG_CGROUPS: enabled
13
    - CONFIG_CGROUP_CPUACCT: enabled
      CONFIG_CGROUP_DEVICE: enabled
15
    - CONFIG_CGROUP_FREEZER: enabled
16
    - CONFIG_CGROUP_SCHED: missing
17
18
    - CONFIG_NETFILTER_XT_MATCH_CONNTRACK: missing
19
    CONFIG_NF_NAT: missing
20
    CONFIG_NF_NAT_NEEDED: missing
^{21}
    - CONFIG_POSIX_MQUEUE: enabled
22
23
    Optional Features:
24
    - CONFIG_USER_NS: missing
25
    - CONFIG_SECCOMP: enabled
26
    - CONFIG CGROUP PIDS: missing
27
    - CONFIG_MEMCG_KMEM: enabled
28
29
30
     CONFIG_EXT3_FS: enabled
    CONFIG_EXT3_FS_XATTR: missing
31
    CONFIG_EXT3_FS_POSIX_ACL: enabled
32
    - CONFIG_EXT3_FS_SECURITY: enabled
33
         (enable these ext3 configs if you are using ext3 as backing filesystem)
34
    - CONFIG_EXT4_FS: enabled
35
    - CONFIG_EXT4_FS_POSIX_ACL: enabled
36
    - CONFIG_EXT4_FS_SECURITY: enabled
37
    - Storage Drivers:
38
      - "aufs":
39
40
         - CONFIG_AUFS_FS: missing
      - "btrfs":
41
        - CONFIG_BTRFS_FS: enabled (as module)
42
        "devicemapper":
43
        - CONFIG_BLK_DEV_DM: enabled
44
         - CONFIG_DM_THIN_PROVISIONING: missing
        "overlay":
46
         CONFIG_OVERLAY_FS: enabled (as module)
47
      - "zfs":
48
        - /dev/zfs: missing
         - zfs command: missing
50
        - zpool command: missing
```

La suite consiste à modifier le kernel pour y ajouter les modules manquants, de reflasher le système et tester à nouveau si Docker se lance.

Je n'explique volontairement pas comment modifier la configuration d'un kernel Linux, car d'une part cette information se trouve facilement sur internet ou sur les documents indiqués plus haut et d'autre une car ce n'est pas le but de ce rapport.



### 3. Objectif 2 - Techniques de compilation essayées

#### 3.1 La manière officielle

C'est la manière recommandée et qui, un jour, sera celle qu'il faudra employer. Mais aujourd'hui, elle ne permet que de cross compiler un binaire ARM Docker qui n'embarque pas le deamon.

#### 3.1.1 Principe utilisé

Pour compiler Docker de la manière officiellement supportée, on doit utiliser Docker. En effet, le Makefile fourni va lancer un container Docker qui va contenir un système d'exploitation ainsi que tous les pré-requis et dépendances puis lancer la compilation de Docker à l'intérieur de ce container.

#### 3.1.2 Cheminement général

Sur une machine GNU/Linux

```
git clone https://github.com/docker/docker

docker

docker

git checkout v1.10.3 -b tmp_build # vous pouvez remplacez v1.10.3 par la

dernière version (tag) stable

make build

make binary # pour générer le binaire sur la plateforme sur laquelle on est

en train de compiler (probablement x64)

make cross # pour générer le binaire ARM
```

Le binaire se trouve dans le dossier ./bundle.

#### 3.1.3 Schéma

Comme on peut le voir à la figure 3.1, pour compiler Docker, il faut disposer de Docker sur son PC. En faisant une commande *make*, Docker va créer un container basé sur une image Ubuntu et va installer tous les outils de compilation nécessaires. Une fois que cela est fait, Docker utilise ce container pour lancer la compilation. Le binaire est ensuite récupéré dans le dossier ./bundle. Il ne reste plus qu'à copier le binaire sur la cible.

#### 3.1.4 Limitations

Actuellement, il est possible de générer un binaire Docker x64 et ARM mais seule l'architecture x64 intègre le deamon nécessaire à la création de containers.

Le binaire ARM est dit CLIENT\_ONLY dans le sens où il peut être le client d'un deamon Docker remote (instancié sur une autre machine).

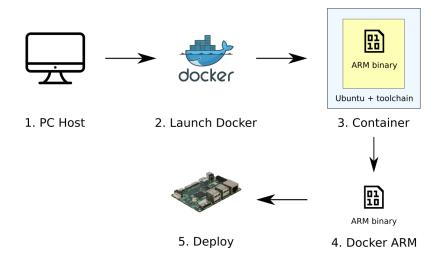


Figure 3.1 – Docker in Docker

## 3.2 Compiler directement sur une machine ARM en utilisant la manière officielle

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.2.1 Principe utilisé

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.2.2 Cheminement général

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.2.3 Schéma

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.



#### 3.2.4 Limitations

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

## 3.3 Compiler en émulant une machine ARM sur un PC de bureau avec QEMU et chroot

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.3.1 Principe utilisé

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.3.2 Cheminement général

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.3.3 Schéma

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.3.4 Limitations

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.



## 3.4 Compiler en émulant une machine ARM sur un PC de bureau avec QEMU et une image Debian

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.4.1 Principe utilisé

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.4.2 Cheminement général

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.4.3 Schéma

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.4.4 Limitations

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

## 3.5 Compiler en émulant une machine ARM sur un PC de bureau avec QEMU et une image Raspbian

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.



#### 3.5.1 Principe utilisé

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.5.2 Cheminement général

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.5.3 Schéma

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.5.4 Limitations

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

## 3.6 Compiler en émulant une machine ARM sur un PC de bureau avec QEMU et une image Archlinux ARM

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.6.1 Principe utilisé

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.6.2 Cheminement général

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.



#### 3.6.3 Schéma

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.6.4 Limitations

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.7 Compiler Docker sans Docker

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.7.1 Principe utilisé

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.7.2 Cheminement général

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.7.3 Schéma

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.



Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.

#### 3.7.4 Limitations

Il existe certaines limitations. Il existe certaines limitations.



### Appendices



### A. Script: Write system on SD

```
#!/bin/bash
2
    #Warning: please replace sdc by the location of your sd card
3
    # Please review this script before use it. It can harm your system :-)
4
    sudo dd if=/dev/zero of=/dev/sdc bs=4k count=32768
    sudo parted /dev/sdc mklabel msdos
    sudo parted /dev/sdc mkpart primary ext4 131072s 2228223s
    sudo parted /dev/sdc mkpart primary ext4 2228224s 4325375s
    sudo mkfs.ext4 /dev/sdc2 -L usrfs
10
    #sudo mkfs.ext4 /dev/sdc1 -L rootfs
11
    sync
12
    sudo dd if=/tftpboot/xu3-bl1.bin of=/dev/sdc bs=512 seek=1
13
    sudo dd if=/tftpboot/xu3-bl2.bin of=/dev/sdc bs=512 seek=31
14
    sudo dd if=/tftpboot/xu3-tzsw.bin of=/dev/sdc bs=512 seek=2111
    sudo dd if=/tftpboot/xu3-u-boot.bin of=/dev/sdc bs=512 seek=63
    sudo dd if=/tftpboot/xu3-uImage of=/dev/sdc bs=512 seek=6304
    sudo dd if=/tftpboot/exynos5422-odroidxu3.dtb of=/dev/sdc bs=512 seek=22688
18
    sudo dd if=/tftpboot/xu3-rootfs.ext4 of=/dev/sdc1
19
    sudo resize2fs /dev/sdc1
21
```