



دانشگاه صنعتی اصفهان

دانشکده برق و کامپیوتر

آزمایشگاه سیستم عامل

دستور کار جلسه هفتم

پاییز ۱۴۰۲



- ۲..... LKM چیست؟
- ۲..... دیوایس‌ها و درایورها.
- ۲..... انواع دیوایس.
- ۲..... کاراکتر دیوایس.
- ۳..... اعداد ماژور و مینور.
- ۳..... یک فایل خاص و روش ایجاد آن.
- ۴..... تفاوت‌های LKM‌ها و برنامه‌های عادی.
- ۴..... هدرهای لینوکس.
- ۵..... کامپایل کردن ماژول.
- ۵..... Unload و Load, File Operations.
- ۷..... استفاده از ماژول ساخته شده.
- ۸..... IOCTL.
- ۹..... یک IOCTL ساده.



LKM چیست؟

یکی از قابلیت های خوب لینوکس امکان **توسعه کرنل هنگام بالا بودن سیستم عامل است**. یعنی میتوان حین اجرای سیستم عامل قابلیت هایی را به آن اضافه یا از آن کم کرد (می توانید در مورد Uptime بالای سرورهای لینوکسی تحقیق کنید). به قطعه کدهایی که حین اجرا به کرنل افزوده میشوند ماژول گفته می شود. کرنل لینوکس از انواع مختلف ماژول (مثلا درایورها) پشتیبانی میکند. هر ماژولی از **Object Code** تشکیل شده است که می تواند به صورت پویا به کرنل لینک شود، بدون نیاز به کامپایل دوباره کل کرنل. پس از اضافه شدن یک ماژول به کرنل، اپلیکیشن های فضای کاربر می توانند از آن ماژول استفاده کنند.

دیوایس ها و درایورها

تقریباً هر عملیات سیستمی نهایتاً با یک دستگاه فیزیکی کار خواهد داشت. تمامی عملیات های کنترل دستگاه (به جز دستگاه هایی مثل پردازنده و حافظه اصلی) توسط قطعه کدهایی انجام میشود که مخصوص به دستگاه هدف (دستگاهی که عملیات رو آن انجام می شود) است. به این قطعه کدها درایور گفته میشود. کرنل باید برای تمامی دستگاه های متصل به سیستم درایور مخصوص به خودشان را داشته باشد (مثلاً برای ماوس و کیبورد و درایو باید درایور داشته باشد).

انواع دیوایس

در لینوکس به طور کلی سه مدل دستگاه تعریف میشود. هر ماژول هم معمولاً فقط تحت یکی از این سه مدل توسعه می یابد که نتیجه آن سه دسته ماژول کاراکتری (**Char Module**)، بلوکی (**Block Module**) و شبکه ای (**Network Module**) است. البته میتوانیم این دسته بندی را رعایت نکنیم و ماژولی بنویسیم که بتواند قابلیت هایی از هر سه دسته داشته باشد اما این ماژول مقیاس پذیر و توسعه پذیر نخواهد بود.

کاراکتر دیوایس

یک دستگاه کاراکتری دستگاهی است که بتوان با آن مثل یک فایل رفتار کرد؛ یعنی مثل یک جریانی از بایت ها (Stream of Bytes). یک درایور کاراکتری چنین رفتار فایل ماندی را برای این دستگاه کنترل و پیاده سازی می کند. این درایورهای کاراکتری معمولاً **فراخوانی های سیستمی باز کردن (open)، بستن (close)، خواندن (read) و نوشتن (write)** را پیاده سازی می کنند. به عنوان مثال کنسول متنی (/dev/console) و پورت های سریال (/dev/tty0 و مشابه های آن) دستگاه های کاراکتری هستند.

دسترسی به دستگاه های کاراکتری به کمک گره های فایل سیستم (Filesystem Nodes) انجام می شود. تنها تفاوت قابل توجه بین دستگاه های کاراکتری و فایل های معمولی این است که در فایل های معمولی می توان به عقب و جلو حرکت کرد اما معمولاً دستگاه های کاراکتری کانال های داده ای هستند که فقط به صورت سری (Sequentially) قابل دسترسی هستند.

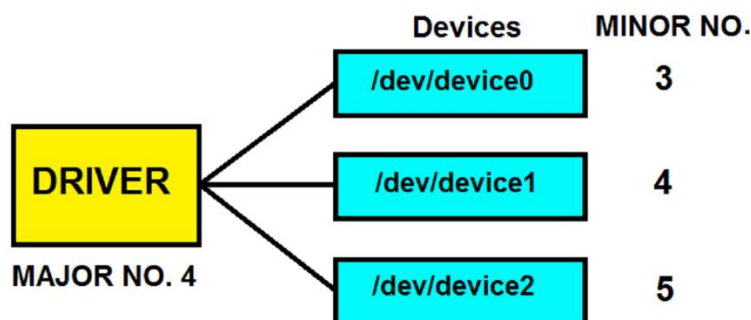


البته دستگاه های کاراکتری ای هم وجود دارد که مثل نواحی داده ای (Data Area) رفتار میکنند و میتوان در آنها به عقب و جلو حرکت کرد.

اعداد ماژور و مینور

به هر درایور در سیستم یک عدد یکتا تخصیص داده می شود که به آن Major Number می گویند. بدین ترتیب موقع load هر درایور در سیستم باید یک عدد ماژور آزاد به آن تخصیص داده شود. توجه داشته باشید که دیوایس های سخت افزاری مختلفی می توانند از طریق یک نوع درایور کنترل شوند. مثلاً تصور کنید دو هارد اکسترنال مشابه به سیستم شما وصل باشد. این دو هارد اکسترنال از یک درایور یکسان استفاده می کنند اما سیستم باید راهی جهت تفکیک این دو دیوایس داشته باشد. به همین دلیل عدد دیگری با نام Minor Number برای دیوایس های مختلفی که از یک درایور واحد استفاده می کنند در نظر گرفته می شود.

کرنل از عدد ماژور استفاده میکند تا درایور مرتبط را پیدا کند و درایور از عدد مینور جهت کار با دستگاه مشخصی استفاده میکند.



یک فایل خاص و روش ایجاد آن

یکی از مفاهیم مهم در سیستم عامل های مبتنی بر یونیکس مفهوم فایل بودن تقریباً همه چیز است. یعنی منابع ورودی/خروجی مختلفی (مثل اسناد، دایرکتوری ها، درایوها، مودم، کیبورد، پرینتر و حتی برخی ipc ها و ارتباطات شبکه ای) وجود دارد که همگی جریان های بایتی ساده ای هستند. مزیت چنین رویکردی این است که ابزارها و API های یکسانی را میتوان برای دسترسی و ارتباط با چندین منبع مختلف استفاده کرد.

البته میتوان این مفهوم را دقیقتر هم بیان کرد و گفت هر چیزی یک File Descriptor است. چرا که هنگام باز کردن یک فایل معمولی یا ایجاد پایپ های ناشناس یا ساخت سوکت شبکه، File Descriptor هایی ساخته می شود که راه ارتباطی و رابط بین کد با آن منبع خواهد بود.

دستگاه های کاراکتری از طریق اسم شان در فایل سیستم قابل دسترسی هستند و میتوان با آنها مثل یک فایل رفتار کرد. این اسمی را "فایل های خاص"، "فایل های دستگاهی" یا حتی "گره هایی در درخت فایل سیستم" گوئیم. اما این فایل خاص



کجاست؟ معمولاً فایل درایور مرتبط با هر دیوایس در دایرکتوری `"/dev"` قرار دارد. `ls /dev` را اجرا کنید تا فایل‌های مربوط به ماژول‌های کنونی سیستم تان را مشاهده کنید. همانطور که می‌بینید اولین کاراکتر از رشته `permission` هر فایل، مشخص کننده نوع دیوایس یا فایل ماژول است (C به معنی دیوایس کاراکتری و b به معنی دیوایس بلوکی). همچنین غیر از نام فایل، دو ستون عددی وجود دارد که یکی بیانگر عدد ماژور و دیگری بیانگر عدد مینور دیوایس است. همانطور که گفتیم دیوایس‌های مختلفی ممکن است از یک ماژول استفاده کنند که بدین ترتیب همه دارای یک عدد ماژور ولی عددهای متفاوت

مینور هستند.

هرگاه دیوایسی به سیستم اضافه می‌شود باید حتماً فایل درایور متناظرش در شاخه `/dev` قرار گیرد و در واقع از طریق نام همین فایل است که در کد اپلیکیشن می‌توانیم مشخص کنیم با کدام دیوایس کار داریم و عملیات `read`, `close`, `open` و `write` را روی چه دیوایسی انجام می‌دهیم. البته این فایل برای پروژه ما باید توسط خودمان ساخته شود. ساخت این فایل به کمک دستور `mknod` انجام می‌شود. می‌توانید به کمک `man page` مرتبط به این دستور اطلاعات خوبی در مورد نحوه کار با آن به دست آورید. در عین حال روش‌هایی جهت ساخت این فایل با استفاده از کدنویسی هم وجود دارد.

تفاوت‌های LKM ها و برنامه‌های عادی

ماژول‌ها در فضای کرنل اجرا میشوند نه فضای کاربر. به همین علت نمی‌توان از برخی توابع معروف برای نوشتن کد ماژول‌ها استفاده کرد. مثلاً به جای `printf` از `printk` استفاده می‌شود که در لاگ کرنل رشته مورد نظر را چاپ می‌کند (به جای خروجی استاندارد). در کد نمونه، با این تابع آشنا خواهید شد.

برنامه‌های معمولی از بالا (از اولین خط) شروع به اجرا شده و در پایین (در آخرین خط) خاتمه می‌یابند. ماژول‌ها چنین روش اجرایی ندارند. مثلاً درایورها به رویدادهایی مرتبط با دیوایس متناظرشان پاسخگو هستند (رویدادمحور هستند). اغلب رویدادهایی که در این آزمایشگاه مورد استفاده قرار می‌گیرند رویدادهای مربوط به `load` و `unload` ماژول، باز و بسته کردن فایل ماژول، خواندن از و نوشتن به فایل ماژول است.

یکی از جنبه‌های فنی ماژول‌های هسته‌ای این است که می‌توانند توسط چندین برنامه/فرآیند مختلف به طور همزمان استفاده شوند. باید با دقت برنامه‌نویسی ماژول‌ها را انجام دهیم تا هنگام وقوع وقفه، رفتاری پایدار و معتبر داشته باشند. ماژول‌ها در سطح بالاتری از دسترسی اجرا میشوند. به طور معمول، چرخه‌های پردازنده بیشتری نسبت به برنامه‌های فضای کاربر به ماژول‌های هسته اختصاص می‌یابد. این یک مزیت است اما باید مراقب بود تا ماژول نوشته شده بر عملکرد کلی سیستم تاثیر منفی نداشته باشد.

هدرهای لینوکس

برای ساختن ماژول به هدرفایل‌های مخصوصی نیاز داریم. نام این هدرفایل‌ها `Linux Headers` است. این هدرفایل‌ها در فرایند کامپایل استفاده میشوند. به کمک این هدرها بررسی میشود که آیا توابع مرتبط با کرنل (مثلاً هنگام نوشتن کد ماژول) به



درستی استفاده شده‌اند یا خیر. همین هدر فایل‌ها هستند که ارتباط بین اجزای کرنل را میسر می‌سازند و همچنین این هدر فایل‌ها بین فضای کاربر و فضای کرنل به عنوان یک اینترفیس رفتار می‌کنند. شما باید برای نسخه لینوکس خودتان این هدر فایل‌ها را دریافت و نصب کنید. مثلاً برای اوبونتو می‌توان از دستور زیر استفاده کرد.

```
sudo apt install linux-headers-$(uname -r)
```

کامپایل کردن ماژول

کامپایل کردن ماژول‌ها با برنامه‌های عادی کمی متفاوت است و باید از هدرهایی که در مرحله قبل نصب کردیم استفاده کنیم. بدین منظور از Makefile زیر استفاده میکنیم.

```
obj-m+=myapp.o
all:
    make -C /lib/modules/$(shell uname -r)/build/ M=$(PWD) modules
clean:
    make -C /lib/modules/$(shell uname -r)/build/ M=$(PWD) clean
```

نام ماژول در خط اول تعیین میشود (myapp.o). سپس ابزار make، از Makefile سطح بالای کرنل جهت تولید ماژول استفاده میکند. این کار از طریق تغییر مسیر اصلی ابزار به مسیر build سیستم عامل میسر میشود (آپشن -C). سپس مسیر کنونی به عنوان مسیر خروجی ابزار تعیین میشود (عبارت M). دقت کنید که modules و clean هر دو تارگتهایی در Makefile سطح بالای کرنل هستند و از قبل در آنجا تعریف شده اند (فقط از آنها استفاده میکنیم). پس از کامپایل کردن ماژول، یک فایل با پسوند ko ساخته می‌شود (ko = Kernel Object). این همان فایلی است که به کرنل متصل خواهد شد و قابلیت‌هایی که نیاز داریم (و کد آنها را نوشته ایم) را به کرنل اضافه خواهد کرد. برای load کردن ماژول (اتصال به کرنل) از دستور insmod استفاده می‌شود. اگر این دستور بدون خط اجرا شود می‌توان ماژول اضافه شده را به کمک دستور lsmod مشاهده کرد. برای حذف ماژول از لیست ماژول‌های فعال (unload کردن) از دستور rmmod استفاده می‌شود.

File Operations، Load و Unload

همانطور که گفته شد ماژول‌ها ذات ری‌اکتیو دارند و به رخدادهای پاسخ می‌دهند. توابعی که برای پاسخ به رویدادها به کرنل معرفی می‌کنیم قالب مشخصی دارند. جهت معرفی توابع مرتبط با load و unload ماژول از ماکروهای module_init و module_exit استفاده می‌کنیم و جهت معرفی توابع باز و بسته کردن دستگاه (مثلاً open کردن فایل خاصی که می‌سازیم) و خواندن از و نوشتن به دستگاه از ساختمان داده file_operations استفاده می‌کنیم.



کد نمونه:

```
#include <linux/init.h> // For module init and exit
#include <linux/module.h>
#include <linux/kernel.h>
#include <linux/fs.h> // For fops
#include <linux/uaccess.h>
// #include <string.h> // Can't use it!

#define DEVICE_NAME "iut_device"
MODULE_LICENSE("GPL");

// FILE OPERATIONS
static int iut_open(struct inode*, struct file*);
static int iut_release(struct inode*, struct file*);
static ssize_t iut_read(struct file*, char*, size_t, loff_t*);

static struct file_operations fops = {
    .open = iut_open,
    .read = iut_read,
    .release = iut_release,
};

// Why "static"? --> To bound it to the current file.
static int major; // Device major number. Driver reacts to this major number.

// Event --> LOAD
static int __init iut_init(void) {
    major = register_chrdev(0, DEVICE_NAME, &fops); // 0: dynamically assign a major number ||| name is
    displayed in /proc/devices ||| fops.
    if (major < 0) {
        printk(KERN_ALERT "iut_device load failed.\n");
        return major;
    }
    printk(KERN_INFO "iut_device module loaded: %d\n", major);
    return 0;
}

// Event --> UNLOAD
static void __exit iut_exit(void) {
    unregister_chrdev(major, DEVICE_NAME);
    printk(KERN_INFO "iut_device module unloaded.\n");
}

// Event --> OPEN
static int iut_open(struct inode *inodep, struct file *filep) {
    printk(KERN_INFO "iut_device opened.\n");
    return 0;
}

// Event --> CLOSE
static int iut_release(struct inode *inodep, struct file *filep) {
    printk(KERN_INFO "iut_device closed.\n");
    return 0;
}

// Event --> READ
static ssize_t iut_read(struct file *filep, char *buffer, size_t len, loff_t *offset) {
    char *message = "IUT OS      2!";
    int errors = 0;
    errors = copy_to_user(buffer, message, strlen(message));
    return errors == 0 ? strlen(message) : -EFAULT;
}

// Registering load and unload functions.
module_init(iut_init);
module_exit(iut_exit);
```



بررسی کد نمونه:

در کد یک ماژول کاراکتری، توابع پیش فرضی وجود دارند که شما باید به صورت اختصاصی با توجه به هدف ماژول آن ها را پیاده سازی کنید. تابع `init` هنگام `load` یک ماژول در سیستم فراخوانی می شود لذا در این تابع، عملیات مربوط به رجیستر کردن ماژول در سیستم انجام می شود. در مقابل وقتی ماژولی `unload` می شود، تابع `exit` فراخوانی می شود؛ پس در این تابع، منطقی است که ماژول را `unregister` کرده و عدد ماژور آن را آزاد کنیم. توجه کنید که دو تابع نامبرده به کمک ماکروهای `module_init` و `module_exit` در انتهای کد، به کرنل معرفی شده اند.

یک ساختار داده بسیار مهم از نوع `file_operations` در هر ماژول وجود دارد. در این ساختار داده، توابعی که برای ماژول مورد نظر در سطح کاربر قابل استفاده است معرفی می شود. در واقع `API` همه ماژول های کاراکتری ثابت است اما پیاده سازی این `API` در دست برنامه نویس ماژول است. همان طور که بیان شد عملیات روی ماژول کاراکتری کاملاً شبیه عملیات روی فایل است که این توابع شامل `open`، `close`، `read` و `write` است. از طریق ساختمان داده `file_operations` توابع پیاده سازی شده توسط برنامه نویس ماژول را برای هر کدام از توابع نامبرده معرفی می کنیم. مثلاً در کد نمونه می بینید که توابع `open`، `read` و `release` پیاده سازی و نام آن ها در `file_operations` مشخص شده است (`release` هنگام بستن فایل یا همان `close` کردن آن اجرا میشود). دقت کنید که متناسب با انتظاری که از ماژول داریم توابع را پیاده سازی می کنیم.

شما یک بار ماژول را در سیستم `load` می کنید و اپلیکیشن های مختلف چندین بار (حتی به صورت همزمان) از ماژول `load` شده استفاده می کنند یعنی توابع `file_operations` را برای آن فراخوانی می کنند. پس به ازای هر بار `open` کردن ماژول در یک اپلیکیشن یک `File Descriptor` برای استفاده از آن ساخته می شود و اپلیکیشن پس از آن با استفاده از آن `File Descriptor` می تواند از ماژول بخواند یا در آن بنویسد. مثلاً تصور کنید قرار است بافر یک دیوایس سخت افزاری، از اطلاعاتی که یک اپلیکیشن برای آن ارسال می کند پر شود (`write` در ماژول) یا اپلیکیشن اطلاعاتی را از بافر سخت افزار بخواند (`read` از ماژول).

چون اطلاعات بین فضای کاربر و کرنل جا به جا می شود باید از توابع مخصوص مثل `copy_to_user` و `copy_from_user` استفاده شود. همچنین نحوه مدیریت داده در ماژول به عهده برنامه نویس ماژول است. در مورد توابع مختلفی که در کد می بینید از طریق اینترنت و `manual` لینوکس می توانید اطلاعات خوبی کسب کنید.

استفاده از ماژول ساخته شده

باید برای استفاده از ماژول، فایل دیوایس آن را در `/dev` ایجاد شود. این کار از طریق `mknod` قابل انجام است (عدد ماژور ماژول `load` شده را می توان از طریق جستجوی نام ماژول در فایل `/proc/devices` به دست آورد). با اینکه فایل ساخته شده به کمک `mknod` یک فایل خاص است اما ارتباط با آن کار سختی نیست. به کمک هر زبانی می توانیم ماژول نوشته



شده را تست کنیم. البته فراموش نکنید که هنگام اجرای برنامه تست باید از `sudo` استفاده کنیم تا برنامه بتواند فایل ماژول را باز کند.

دقت کنید خروجی توابع `printk` در کرنل لاگ قرار می گیرد که از طریق فایل های `/var/log` یا با استفاده از دستور `dmesg` قابل مشاهده هستند.

نمونه کد اپلیکیشن سطح کاربر:

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/types.h>
#include <fcntl.h>
#include <unistd.h>
#include <string.h>
int main()
{
    char readBuffer[128]={0};
    int fd=open("/dev/iut_device", O_RDONLY);
    read(fd,readBuffer, 128);
    fprintf(stdout,"%s\n",readBuffer);
    close(fd);
    return 0;
}
```

IOCTL

در کرنل لینوکس یک `System Call` دیگر به نام `ioctl` وجود دارد که برای ارتباط با دستگاه کاراکتری کاربرد دارد. این فراخوانی سیستمی در صورتی که قصد ارسالی دستوری متفرقه برای دستگاه را داشته باشیم به کار می آید. تابع متناظر این `system call` در یک درایور به شکل زیر در `file_operations` تعریف می شود.

```
static struct file_operations fops = {
    .open = iut_open,
    .read = iut_read,
    .write = iut_write,
    .release = iut_release,
    .unlocked_ioctl = iut_ioctl,
};
```

با استفاده از `ioctl` می توان دستورات مختلفی تعریف کرد و متناظر با آن دستورات در درایور فعالیت هایی را تعریف کرد. برای تعریف تابع `ioctl` باید تابعی با ساختار زیر تعریف کرد.



`static long iut_ioctl(struct file *file, unsigned int req, unsigned long pointer)`

- پارامتر اول اطلاعاتی درباره فایلی که روی آن کار میکنیم، در اختیار قرار می دهد.
- پارامتر دوم دستور را مشخص می کند. این پارامتر از نوع `unsigned int` است ولی هر عددی را نمیتوان برای این پارامتر استفاده کرد. ماکرو `_IO(chr, number)` یک عدد مناسب برای این پارامتر تولید می کند.
- پارامتر سوم اشاره گری به فضای حافظه کاربر است. این پارامتر برای ارسال داده از فضای کاربر به فضای کرنل استفاده می شود. برای استفاده از این پارامتر می توان یک نوع داده تعریف کرد و اشاره گر به آن داده را در دستور `IOCTL` ارسال کرد.

یک IOCTL ساده

به مثال زیر توجه کنید. در این مثال سه فایل داریم. فایل اول `util.h` است که در آن دستورات و یک ساختمان داده تعریف شده است. در فایل `driver.c` کد درایور تعریف شده است. به تابع `iut_init` و `iut_ioctl` در این فایل دقت کنید.

فایل `:utils.h`

```
1 enum {
2     Command1 = _IO('A', 1),
3 };
4 struct iut_data {
5     int arg1;
6 }
```



فایل driver.c:

```
1 #include <linux/module.h>
2 #include <linux/kernel.h>
3 #include <linux/fs.h>
4 #include <linux/miscdevice.h>
5 #include <linux/module.h>
6 #include <linux/netdevice.h>
7 #include <linux/list.h>
8 #include <linux/version.h>
9 #include <linux/wait.h>
10 #include <asm/uaccess.h>
11 #include "utils.h"
12 #define DEVICE_NAME "iut_device"
13 static int major;
14 static long iut_ioctl(struct file *file, unsigned int req, unsigned long
pointer) {
15     struct iut_data *data;
16     data = kzalloc(sizeof(struct iut_data), GFP_KERNEL);
17     if (!data)
18         return -ENOMEM;
19     if (copy_from_user(data, ( void * ) pointer, sizeof(struct iut_data)))
20         return -EFAULT;
21     switch (req) {
22         case Command1:
23             printk(KERN_INFO "Command1 %d\n", data->arg1);
24             return 1;
25     }
26     return -EINVAL;
27 }
28 static int iut_open(struct inode *inode, struct file *file) {
29     printk("device opened\n");
30     return 0;
31 }
32 static int iut_release(struct inode *inode, struct file *file) {
33     printk("device closed\n");
34     return 0;
35 }
36 static const struct file_operations fops = {
37     .open = iut_open,
38     .release = iut_release,
39     .unlocked_ioctl = iut_ioctl,
40 };
41 static int __init iut_init(void) {
42     major = register_chrdev(0, DEVICE_NAME, &fops);
43     if (major < 0){
44         printk(KERN_ALERT "Device001 load failed!\n");
45         return major;
46     }
47     printk(KERN_INFO "iut device module has been loaded: %d\n", major);
48     return 0;
49 }
50 static void __exit iut_exit(void) {
51     unregister_chrdev(major, DEVICE_NAME);
52     printk(KERN_INFO "iut device module has been unloaded.\n");
53 }
54 module_init(iut_init);
55 module_exit(iut_exit);
56 MODULE_LICENSE("GPL");
```



فایل user.c:

```
1 #include <sys/ioctl.h>
2 #include <fcntl.h>
3 #include <stdlib.h>
4 #include <string.h>
5 #include <unistd.h>
6 #include "utils.h"
7 #include <stdio.h>
8 int main(int argc, char **argv)
9 {
10     int fd, ret;
11     struct iut_data *iut_data1 = malloc(sizeof(struct iut_data));
12     memset(iut_data1, 0, sizeof(struct iut_data));
13     iut_data1->arg1 = 100;
14     fd = open("/dev/iut_device", O_RDWR);
15     if (fd < 0) {
16         perror("open");
17         exit(0);
18     }
19     ret = ioctl(fd, Command1, iut_data1);
20     if (ret < 0) {
21         perror("ioctl");
22         exit(0);
23     }
24     close(fd);
25     return 0;
26 }
```