



UNIVERSITÉ  
CÔTE D'AZUR

# Modules



**Présentation: Stéphane Lavirotte**  
**Auteurs: ... et al\***

**(\*) Cours réalisé grâce aux documents de :  
Olivier Dalle, Erick Galesio, Fabrice Huet, Stéphane Lavirotte,  
Michael Opdenacker, Jean-Paul Rigault**

**Mail: [Stephane.Lavirotte@unice.fr](mailto:Stephane.Lavirotte@unice.fr)**  
**Web: <http://stephane.lavirotte.com/>**  
**Université Côte d'Azur**



# Introduction

Pour un bon départ



# D'où viennent les Modules

- ✓ **Principe inspiré des micro-noyaux (ex: Mach) :**
  - Le (micro)noyau ne contient que du code générique
    - synchronisation
    - ordonnancement
    - Inter-Process Communications (IPC) ...
  - Chaque couche/fonction/pilote de l'OS est écrit(e) de façon indépendante
    - Obligation de définir et utiliser des interfaces/protocoles clairement définis
    - Fort cloisonnement (module MACH = processus)
    - Meilleure gestion des ressources
      - Seuls les modules actifs consomment des ressources



# Les Modules vu par Linux

## ✓ Module = fichier objet

- Implémentation très partielle du concept de micro-noyau
- Code pouvant être lié dynamiquement à l'exécution
  - Lors du boot (`rc` scripts)
  - A la demande (noyau configuré avec option `CONFIG_KMOD`)
- Mais le code peut aussi, généralement, être lié statiquement au code du noyau (approche monolithique traditionnelle)

## ✓ Avantages

- Ajout de fonctionnalités au noyau (pilotes, support FS, ...)
- Développer des pilotes sans redémarrer: chargement, test, déchargement, recompilation, chargement...
- Supporter l'incompatibilité entre pilotes
- Utile pour garder une image du noyau à une taille minimum
- Une fois chargé, accès à tout le noyau. Aucune protection particulière.

# Liaisons Dynamiques

## 1/3

- ✓ Le code d'une librairie n'est pas copié dans l'exécutable à la compilation
  - Il reste dans un fichier séparé (fichier .ko depuis Linux 2.6)
- ✓ Le linker ne fait pratiquement rien à la compilation
  - Il note les librairies dont un exécutable à besoin (voir [Dépendances des Modules](#))
- ✓ Le gros du travail est fait au chargement ou à l'exécution
  - Par le loader de l'OS
- ✓ Le loader cherche/charge les bibliothèques dont un programme a besoin
  - Ajoute les éléments nécessaires à l'espace d'adressage du processus

# Liaisons Dynamiques

## 2/3

- ✓ **Utiliser la liaison dynamique implique des relocations**
  - Les adresses des sauts ne sont pas connues à la compilation
  - Elles ne sont connues que lorsque le programme et les bibliothèques sont chargées
  - Impossible de pré-allouer des espaces
    - Conflits
    - Limitations de l'espace mémoire en 32 bits
- ✓ **Utilisation d'une table d'indirection**
  - Une table vide est ajoutée au programme à la compilation
  - Toutes les références passent par cette table (import directory)
  - Les bibliothèques ont une table similaire pour les symboles qu'elles exportent (entry points)
  - Cette table est remplie au chargement par le loader
- ✓ **Plus lent que de la liaison statique**



# Liaisons Dynamiques

## 3/3

- ✓ **Comment trouver la bibliothèque à l'exécution ?**
- ✓ **Unix**
  - Répertoires bien connus
  - Spécifiés dans `/etc/ld.so.conf`
  - Variable d'environnement (`LD_PRELOAD`, `LD_LIBRARY_PATH`)
- ✓ **Windows**
  - Utilisation du registry pour ActiveX
  - Répertoires bien connus (System32, System...)
  - Ajout de répertoires par `SetDllDirectory()`
  - Répertoire courant et `PATH`

# Module Nécessaire au Démarrage

- ✓ **Compilation d'un noyau**
  - Si « tout » est compilé en module :
    - Comment démarrer le système ?
  - Exemple:
    - Partition contenant le système de fichier racine en ext3
    - ext3 n'est pas compilé statiquement dans le noyau
    - Comment accéder au système de fichier racine ?
  
- ✓ **La solution:** `initrd`





# `initrd`: Initial Ram Disk

- ✓ **Initrd (Initial RAM disk): disque mémoire de démarrage**
  - Système de fichier racine ( / ) minimaliste en RAM
  - Utilisé traditionnellement pour minimiser le nombre de pilotes de périphériques compilés statiquement dans le noyau.
  - Utile aussi pour lancer des scripts d'initialisation complexes
  - Utile pour charger des modules propriétaires (qui ne peuvent être liés statiquement au noyau)
  
- ✓ **Pour en savoir plus:**
  - Lire `Documentation/initrd.txt` dans les sources du noyau !
  - Couvre aussi le changement de système de fichier racine («pivot\_root»)

# Créer Manuellement une Image initrd

```
mkdir /mnt/initrd
```

```
dd if=/dev/zero of=initrd.img bs=1k count=2048
```

```
mkfs.ext2 -F initrd.img
```

```
mount -o loop initrd.img /mnt/initrd
```

*<Remplir avec: les modules, le script linuxrc...>*

```
umount /mnt/initrd
```

```
gzip --best -c initrd.img > initrd
```

**Ou**

```
mkinitramfs ou mkinitrd
```



# Les Modules

Ajout de Fonctionnalités au Noyau

# Modules Dynamiques – Principes

- ✓ Le noyau permet de gérer un grand nombre de composants
- ✓ Ceux-ci peuvent ne pas être actifs en même temps
- ✓ Les modules permettent de charger les composants du noyau au moment où il sont nécessaires (et s'ils sont nécessaires)
- ✓ Avantages:
  - Moins de mémoire consommée par le noyau donc plus de mémoire pour les utilisateurs
  - Eviter une compilation totale du noyau lors du rajout d'un périphérique
  - Facilite le debug d'un driver: on peut décharger puis recharger le module (si on a pas planté la machine ;-)



# Module « Hello World »

## ✓ Module « Hello World »: hello.c

```
#include <linux/module.h> /* Nécessaire pour tout module */

static int init_module(void)
{
    printk("Hello World!\n");
    return 0;
}

static void cleanup_module(void)
{
    printk("Goodbye, cruel world!\n");
}

MODULE_LICENSE("GPL");
```



# Initialisation du Module

## ✓ Depuis les noyaux 2.2:

- **Macros** `__init` **et** `__exit`
- `__init`: **si « built-in », mémoire libérée après initialisation**  
`static int __init init_module(void)`
- `__exit`: **si « build-in », omission de cette fonction**  
`static void __exit cleanup_module(void)`

## ✓ Depuis les noyaux 2.4:

- **Possibilité de donner des noms différents à** `init|clean_module()`

```
#include <linux/init.h> /* Nécessaire pour les macros */
```

```
static int __init init_function (void) { ... }
```

```
static void __exit exit_function (void) { ... }
```

```
module_init(init_function);
```

```
module_exit(exit_function);
```



# Macros de Documentation

## ✓ Documentation du module

- `MODULE_AUTHOR ("...");`
- `MODULE_DESCRIPTION ("...");`
- `MODULE_SUPPORTED_DEVICE ("...");`

## ✓ Depuis les noyaux 2.4:

- **Nécessité de définir une licence pour un module sinon:**

```
> insmod module.o
```

```
Warning: loading module.o will taint the kernel: no licence
```

```
See http://www.tux.org/lkml/#export-tainted for information about  
tainted modules
```

```
On entre dans le module
```

```
Module module loaded, with warnings
```



# Licence des Modules

```
MODULE_LICENSE ("...") ; voir include/linux/module.h
```

## ✓ GPL

- GNU Public License v2 ou supérieure

## ✓ GPL v2

- GNU Public License v2

## ✓ GPL and additional rights

## ✓ Dual BSD/GPL

- Choix entre GNU Public License v2 et BSD

## ✓ Dual MIT/GPL

- Choix entre GNU Public License v2 et MIT

## ✓ Dual MPL/GPL

- Choix entre GNU Public License v2 et Mozilla

## ✓ Propriétaire

- Produits non libres





# Contraintes de Licence sur Linux

- ✓ **Aucune obligation de redistribuer**
  - Vous pouvez partager vos modifications dès le début dans votre propre intérêt, mais n'y êtes pas obligés !
- ✓ **Contraintes au moment de distribuer**
  - Pour tout périphérique embarquant Linux et des Logiciels Libres, vous devez distribuer vos sources à l'utilisateur final. Vous n'avez aucune obligation de les distribuer à qui que se soit d'autre !
  - Les modules propriétaires sont tolérés (mais non recommandés) tant qu'ils ne sont pas considérés comme dérivés de code GPL.
  - Les pilotes propriétaires ne peuvent pas être liés statiquement au noyau.
  - Aucun soucis pour les pilotes disponibles sous une licence compatible avec la GPL (détails dans la partie sur l'écriture de modules)



# Utilité des Licences

- ✓ **Utilisées par les développeurs du noyau pour identifier**
  - Problèmes venant de pilotes propriétaires, qu'ils n'essaieront pas de résoudre
  
- ✓ **Permettent aux utilisateurs**
  - Vérifier que leur système est à 100% libre
  
- ✓ **Permettent aux distributeurs GNU/Linux**
  - Vérifier la conformité à leur politique de licence

# Écriture d'un Module: Quelques Règles 1/2

## ✓ Includes C:

- Impossible d'utiliser les fonctions de la bibliothèque C standard (`printf()`, `strcat()`, etc.).
- La bibliothèque C est implémentée au dessus du noyau et non l'inverse
- Linux a quelques fonctions C utiles comme `printk()`, qui possède une interface similaire à `printf()`
- Donc, seul les fichiers d'entêtes du noyau sont autorisés.

## ✓ Virgule Flottante:

- N'utilisez jamais de nombres à virgule flottante dans le code du noyau. Votre code peut être exécuter sur un processeur sans unité de calcul à virgule flottante (comme sur ARM)
- L'émulation par le noyau est possible mais très lente

# Ecriture d'un Module: Quelques Règles 2/2

## ✓ Portée:

- Définissez tous vos symboles en local (`static`), hormis ceux qui sont exportés (`extern`): permet d'éviter la pollution de l'espace de nommage

## ✓ Consultez:

- Dans le code source: `Documentation/CodingStyle`

## ✓ Il est toujours bon de connaître, voir d'appliquer, les règles de codage GNU:

- <http://www.gnu.org/prep/standards.html>



# Compilation d'un Module

## ✓ Compilation en ligne de commande jusqu'en 2.4:

- `gcc -DMODULE -D__KERNEL__ -c hello.c`

## ✓ Un Makefile à partir de 2.6

```
# Makefile pour le module hello
obj-m := hello.o
KDIR := /lib/modules/$(shell uname -r)/build
PWD := $(shell pwd)
default:
    $(MAKE) -C $(KDIR) M=$(PWD) modules
clean:
    $(MAKE) -C $(KDIR) M=$(PWD) clean
```

- **Construit un fichier** `hello.ko`
- **Si plusieurs fichiers à compiler pour un module**
  - `obj-m := file1.o file2.o file3.o`



# Dépendances des Modules

- ✓ Les dépendances des modules n'ont pas à être spécifiées explicitement par le créateur du module.
- ✓ Elles sont déduites automatiquement lors de la compilation du noyau, grâce aux symboles exportés par le module:
  - ModuleB dépend de ModuleA si moduleB utilise un symbole exporté par moduleA.
- ✓ Les dépendances des modules sont stockées dans:
  - `/lib/modules/<version>/modules.dep.bin` (**et** `modules.dep` pour une version humainement lisible)
- ✓ Ce fichier est mis à jour (en tant que root) avec:
  - `depmod -a [<version>]`

# Dépendances des Modules

## 2/2

- ✓ Pour être utilisable par un autre module, il faut exporter les symboles
  - Un symbole peut être une variable ou une fonction
- ✓ Utilisation de macros d'export dans le code
  - `EXPORT_SYMBOL(nom_du_symbole);`
  - `EXPORT_SYMBOL_NOVERS(nom_du_symbole);`
  - `EXPORT_SYMBOL_GPL(nom_du_symbole);`
- ✓ `EXPORT_SYMBOL*` **déclare le symbole** `extern`
- ✓ Pour ne rien exporter (comportement par défaut)
  - `EXPORT_NO_SYMBOL;`
- ✓ Les symboles sont placés dans le module symbole table du noyau

# Utilisation des Symboles Statiques du Noyau

- ✓ **En principe, seuls les symboles suivant sont exportés**
  - **Déclaré avec** `EXPORT_SYMBOL` **ou** `extern`
  - **Les symboles qui ont été prévus pour ça**
    - **Constitue l'API offerte par le noyau aux modules**
  
- ✓ **Que faire si on a besoin d'un symbole statique**
  - **Solution raisonnable 1 : s'en passer !**
  - **Solution raisonnable 2 : modifier le noyau**
    - **Ajouter** `EXPORT_SYMBOL` **ou** `extern` **et recompiler le noyau ...**
  - **Solution sale (mais efficace :-) : tricher**
    - **Rechercher l'adresse dans la table des symboles**
      - `/proc/ksyms`
      - `/boot/System.mapXXX`



# Exemple d'Utilisation de Symboles Statiques

✓ **Hyp: on souhaite utiliser la variable `module_list`**

- **Pb : symbole non exporté par le noyau**
- **Solution à éviter :**

- **Recherche symbole dans `System.map`**

```
> grep module_list /boot/System.map-2.4.27  
c01180d3 T get_module_list  
c023edc0 D module_list
```

- **Déclaration du symbole dans le code du module**

```
/* /boot/System.map nous donne l'adresse du symbole 'module_list'  
 * Comme module_list est un pointeur sur struct module, ce que nous  
 * récupérons est de type struct module **  
 */  
struct module **module_list_ptr = (struct module **)0xc023edc0;
```

- **Pourquoi « à éviter » au fait ?**

- **Il faut vérifier (et modifier) le code du module à chaque recompilation du noyau (les symboles changent d'adresse)**

# Commande pour la Gestion des Modules

## ✓ Principales commandes:

- **insmod:** charger un module en mémoire
- **modprobe:** charge un module et toutes ses dépendances
- **rmmod:** décharger un module de la mémoire
- **lsmod:** voir les modules chargés (`cat /proc/modules`)
- **modinfo:** voir les informations sur un module

## ✓ Exemple:

```
~> lsmod
Module                Size      Used by      Not tainted
mousedev              4308         1      (autoclean)
input                 3648         0      (autoclean) [mousedev]
usb-storage          70048         0      (unused)
usb-uhci              23568         0      (unused)
usbcore              63756         1 [usb-storage usb-uhci]
eepro100             20276         1      [eepro100]
mii                   2464         0      [eepro100]
vfat                  10892         0
fat                   32792         0      [vfat]
ext3                  82536         0      (autoclean)
jbd                   42980         0      (autoclean) [ext3]
```





# Configuration d'un Module

- ✓ Certains modules ont besoin d'informations à l'exécution
  - Adresse hardware pour les I/O
  - Paramètres pour modifier le comportement (DMA...)
- ✓ 2 façons de les obtenir
  - Données par l'utilisateur
  - Auto détection
- ✓ Les paramètres sont passés au chargement à `insmod` ou `modprobe`
  - `insmod hello.ko param1=5 param2="Hello!"`
- ✓ Possibilité de les mettre dans un fichier de configuration (dépendant des distributions)
  - Debian: `/etc/modprobe.d/hello.conf`
    - `options hello param1=3 param2="Hello!"`

# Passage de Paramètres à un Module $\geq 2.6$

## ✓ Passage de paramètres à un module:

- ✓ Le passages des paramètres sur la ligne de commande à un module ne s'effectue pas avec le mécanisme classique `argc/argv`.
- **Utilisation de la macro:** `module_param(name, type, permission)`
  - `name` = nom du paramètre
  - `type` = symbole indiquant son type
  - `permission` = exposition dans `sysfs` si différent de 0 (permission du fichier)
- **Types de variables supportés:**
  - `bool`: boolean
  - `charp`: `char *` (chaîne de caractères)
  - `short`: short
  - `ushort`: unsigned short
  - `int`: integer
  - `uint`: unsigned integer
  - `long`: long
  - `ulong`: unsigned long
- **Macro pour l'importation de tableaux:**
  - `module_param_array(name, type, var pointer, permission)`

# Module dépendant de la Version du Noyau

## ✓ Evolution du noyau

- Généralement les appels systèmes (vu de l'espace utilisateur) restent les mêmes
  - Mais de nouveaux appels systèmes peuvent apparaître
- Les interfaces internes du noyau peuvent évoluer
  - Modification du numéro de version du noyau

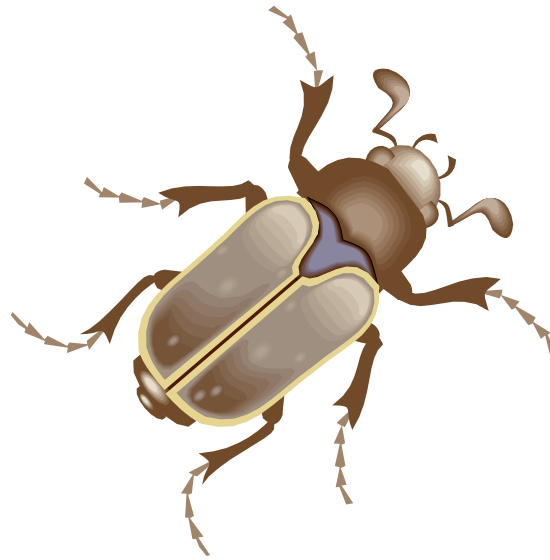
## ✓ Donc on ne peut pas supposer que les interfaces restent les mêmes

- Différences entre les versions du noyau
- Les modules peuvent dépendre de certaines versions d'interface
- Des macros permettent de tester
  - Compare `LINUX_VERSION_CODE` to the macro `KERNEL_VERSION`
  - Défini pour Linux  $\geq 2.0.35$



# Références Utiles

- ✓ **The Linux Kernel Module Programming Guide**
  - <http://tldp.org/LDP/lkmpg/>



# Débuguer un Dev Noyau

Où comment désinsectiser votre  
développement dans le noyau





# Débugger en affichant

- ✓ **Technique universelle de débogage utilisée depuis les débuts de la programmation**
  - **Afficher des messages aux points clés du programme**
    - **Pour des programmes utilisateurs:** `printf`
    - **Mais dans l'espace noyau:** `printk`
    - **Dans les version plus récentes du noyau, utiliser les fonction `pr_*`()**
      - `pr_emerg()`, `pr_alert()`, `pr_crit()`, `pr_err()`, `pr_warning()`,  
`pr_notice()`, `pr_cont()` **et** `pr_debug()`, ...
- ✓ **Affiché ou non dans le console ou `/var/log/messages`**
  - **Dépend de la priorité `linux/kernel.h` (voir slide suivant)**
  - **Plus le niveau est faible plus la priorité est élevée**
  - **Strings "`<[0-7]>`" concaténée au message de compilation**
  - **Si aucun niveau précisé, `DEFAULT_MESSAGE_LOGLEVEL` défini dans `kernel/printk.c`**



# Niveaux de log

- ✓ # define KERN\_EMERG "<0>"
  - **Messages urgents juste avant un système non utilisable**
- ✓ # define KERN\_ALERT "<1>"
  - **Système nécessitant une action immédiate**
- ✓ # define KERN\_CRIT "<2>"
  - **Situation critique (panne software ou hardware)**
- ✓ # define KERN\_ERR "<3>"
  - **Situation d'erreur, problème hardware**
- ✓ # define KERN\_WARNING "<4>"
  - **Situation problématique (pas un gros problème pour le système)**
- ✓ # define KERN\_NOTICE "<5>"
  - **Situation normale mais significative**
- ✓ # define KERN\_INFO "<6>"
  - **Message d'information (par exemple, nom assigné au hardware)**
- ✓ # define KERN\_DEBUG "<7>"
  - **Message de débogage**



- ✓ **Quand le noyau détecte un problème (opération illégale)**
  - Message de panique du noyau: Oops
  - Tue le processus à l'origine du problème
  - Même si le système semble fonctionner correctement, effets de bords liés à l'arrêt de la tâche à l'origine du problème
- ✓ **Un Oops contient**
  - Une description textuelle
  - Le numéro de Oops
  - Le numéro de CPU
  - Les registres CPU
  - La pile d'appels
  - Les instructions que le CPU exécutait
- ✓ **Ne contient aucun symbole, juste les adresses**



# Exemple de Kernel Oops





- ✓ **Aide pour le décryptage des messages oops**
  - Converti les adresses et le code en informations utiles
- ✓ **Facile à utiliser**
  - Copier/coller le texte oops dans un fichier
- ✓ **Nécessite les informations suivantes**
  - System.map du noyau
  - Liste des modules (par défaut utilise `/proc/modules`)
  - Liste des symboles du kernel (`/proc/ksyms`)
  - Une copie de l'image du noyau
- ✓ **Rend les adresses lisibles par des humains**
  - `EIP; c88cd018 <[kdb]__memp_fget+158/b54>`
- ✓ **Exemple de ligne de commande**
  - `ksymoops -no-ksyms -m System.map -v vmlinuz oops.txt`
- ✓ **Voir** `Documentation/oops-tracing.txt` **et man** `ksymoops`





# Déboggeur Noyau

- ✓ **Le noyau dispose de plusieurs déboggeurs**
  - Outil d'aide au développement des pilotes ou fonctionnalités
  - Mode pas à pas comme un déboggeur classique
  - Longtemps refusé par Linus Towald (plus de 8 ans)
    - Pas l'objectif de faciliter la vie des développeurs noyau
- ✓ **Le deux plus connus sont:**
  - kdb
    - Debug au niveau code machine
    - Ne nécessite pas de travailler à distance (donc avec 2 machines)
    - <http://oss.sgi.com/projects/kdb>
    - Pas disponible pour les dernières versions du noyau (jusqu'à 2.6)
  - kgdb
    - Debug avec retour aux sources
    - Travail à distance (via une connexion série, Ethernet supprimé à l'intégration dans les sources du noyau pour simplifier)
    - <http://kgdb.wiki.kernel.org>
    - Disponible en tant que patch avant son intégration en 2.6.26
      - Option à activer dans Kernel Hacking