



UNIVERSITÉ
CÔTE D'AZUR

Introduction aux Systèmes et Logiciels Embarqués

Présentation: Stéphane Lavirotte

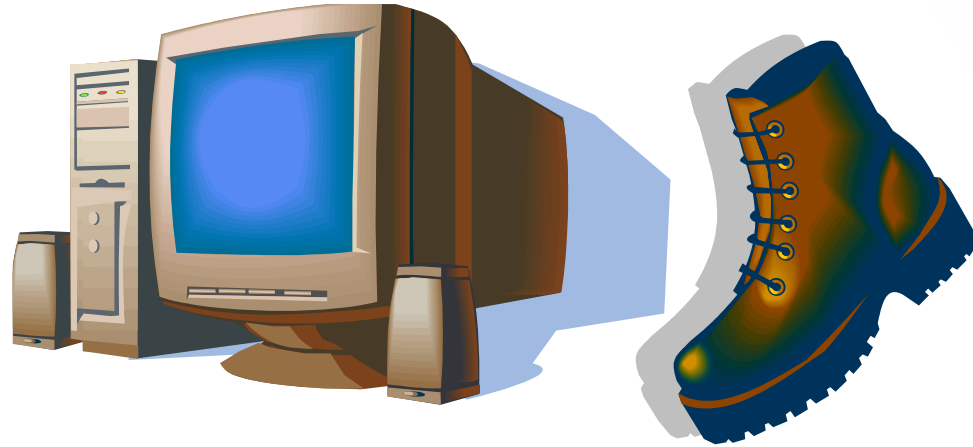
Auteurs: ... et al*

(*) Cours réalisé grâce aux documents de :
Stéphane Lavirotte, Michael Opdenacker (Bootlin),
François Mocq (Framboise314)

Mail: Stephane.Lavirotte@unice.fr

Web: <http://stephane.lavirotte.com/>

Université Nice Sophia Antipolis



« Booter » un Système

Depuis le démarrage de la
machine...

Étapes de Chargement du Système d'Exploitation

- ✓ **Processus complexe**
- ✓ **Chargement successifs de plusieurs programmes**
 - Charger le noyau est compliqué et ne peut être réalisé en une seule opération
 - Trop volumineux pour le loger en mémoire morte
 - Le programme de chargement du noyau est lui-même un programme qu'il faut charger avec un programme chargeur !
 - Le périphérique où trouver le noyau est paramétrable
 - Disque dur puis CD seulement
 - Périphérique USB puis CD puis disque dur
 - Réseau
 - ...
- ✓ **Le système de chargement est dépendant de la plateforme**



Une vision macro

Système opérationnel

Lancement des
processus utilisateurs

Init

systemd

Chargement Noyau

Linux

Bootloader Etape 2

Grub

Bootloader Etape 1

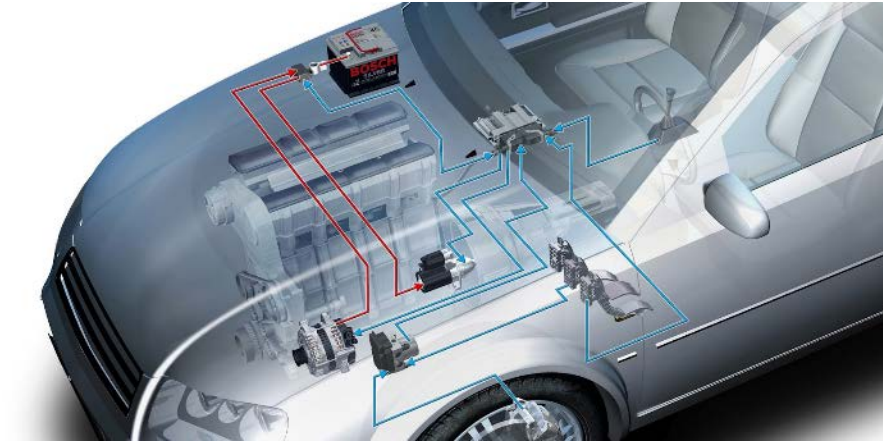
MBR / GPT

Démarrage du système

BIOS / UEFI

Illustration sur PC

Mise sous-tension



Démarrage d'un PC

Un processus complexe
avec de nombreuses étapes



Du BIOS... à l'UEFI

✓ BIOS: Basic Input Output System

- Microprogramme (*firmware*) sur une EEPROM de la carte mère
- Effectue les opérations élémentaires lors de la mise sous tension
- Développé en Assembleur (évolue peu)
- Un système efficace mais vieillissant
 - Exécuté en mode 16 bits et 1Mo de mémoire accessible



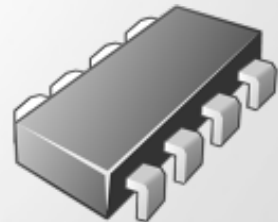
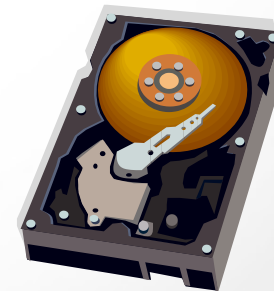
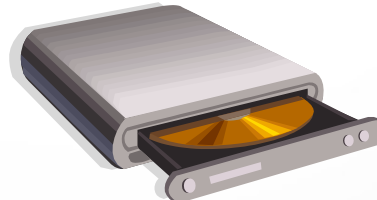
✓ UEFI: Unified Extensible Firmware Interface

- Le successeur du BIOS
- Développé en C: donne une souplesse pour les évolutions
- Pris en charge par de nombreux systèmes
 - Linux depuis 2000, Mac OS X 10.4, Windows Vista SP1
- <http://www.uefi.org/>



La Séquence de Boot : Exemple simple avec le BIOS

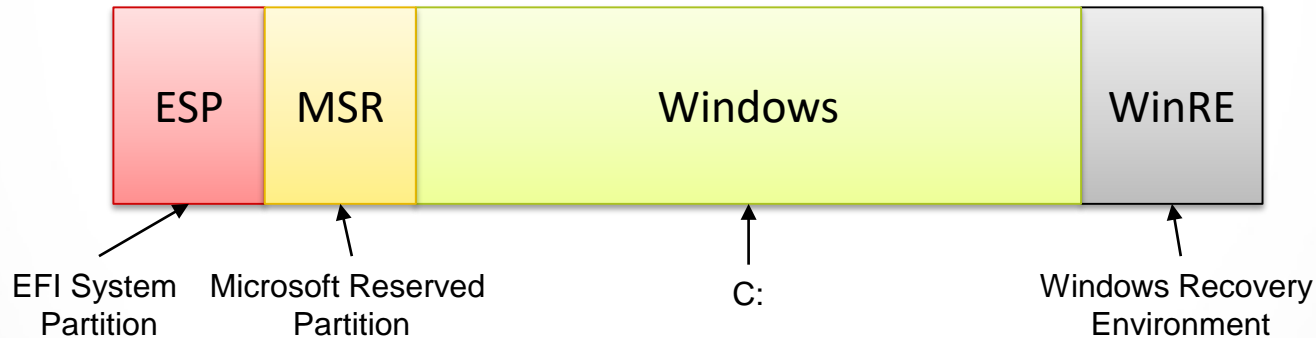
- ✓ Chaque processeur s'initialise
 - Self-test
 - Multiprocesseurs: élection d'un CPU leader
- ✓ CPU leader exécute les instructions en 0xffffffff0
- ✓ Instruction en 0xffffffff0
 - Saut vers le début du programme BIOS (Basic Input /Output System)
- ✓ BIOS: POST (Power On Self Test)
- ✓ BIOS: Choix d'un périphérique d'amorçage





(Rappel sur) Le partitionnement

- ✓ Subdivision de l'espace de stockage en différentes zones
 - Au moins une partition
 - Nécessité d'une table de partition
- ✓ Exemple de partitionnement Windows 10



- ✓ Exemple de partitionnement avec plusieurs OS

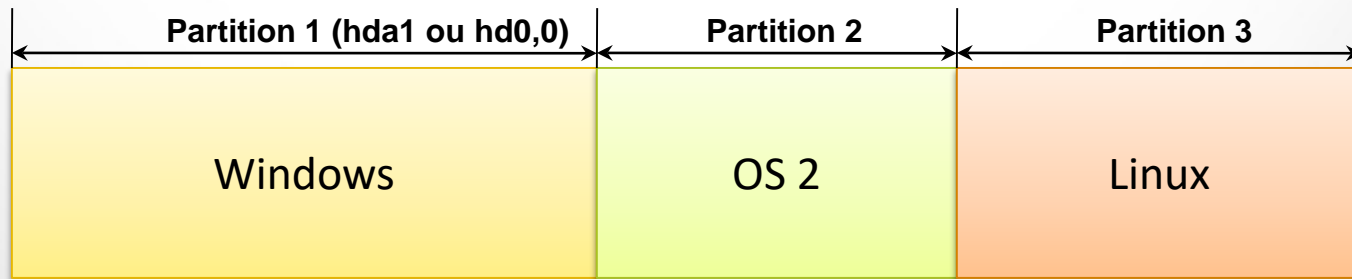




Table de Partitionnement

MBR

- ✓ **Master Boot Record**
 - Code d'amorçage (lancer le bootloader)
 - Table de partitionnement
 - Signature (0x55 AA)
- ✓ **BIOS et UEFI**
- ✓ **Limitation**
 - 4 partitions maximum
 - Taille partition < 2,2To

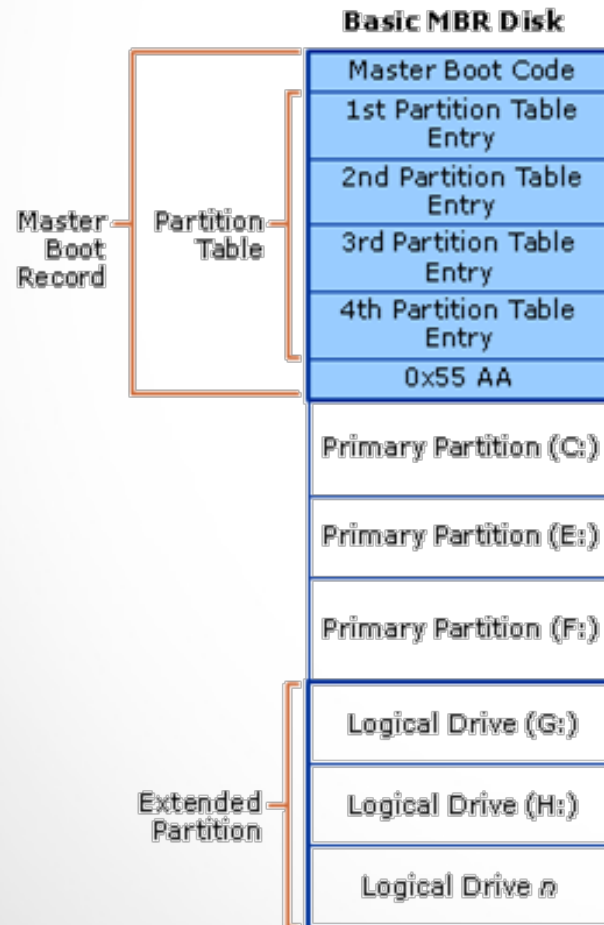
GPT

- ✓ **GUID Partition Table**
 - MBR protecteur
 - GPT primaire: entête
 - GPT secondaire: table partitions
- ✓ **UEFI**
- ✓ **Limitation**
 - 128 partitions
 - Taille partition < 256To
 - Pas pour Windows 32bits



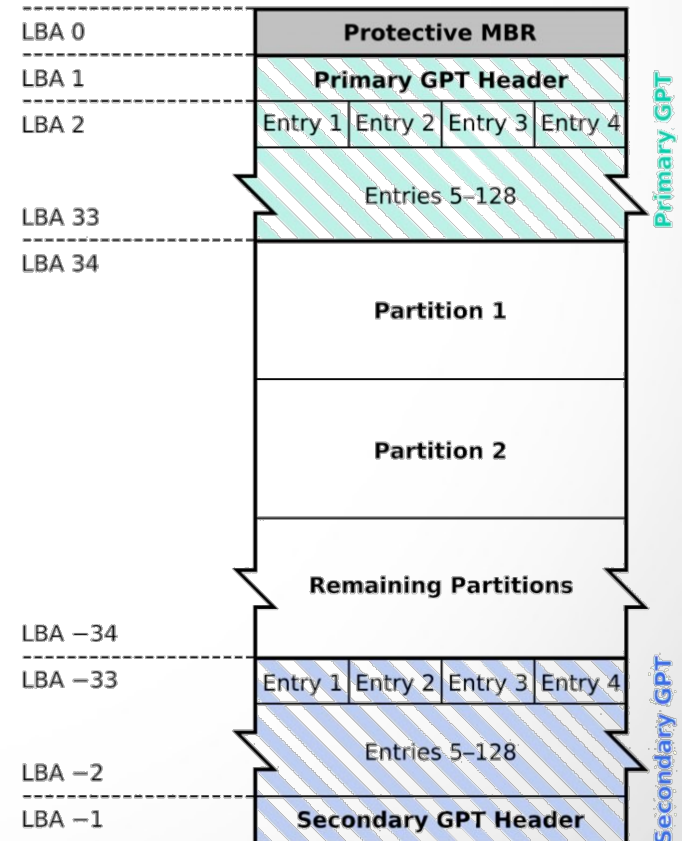
Table de Partitionnement

MBR



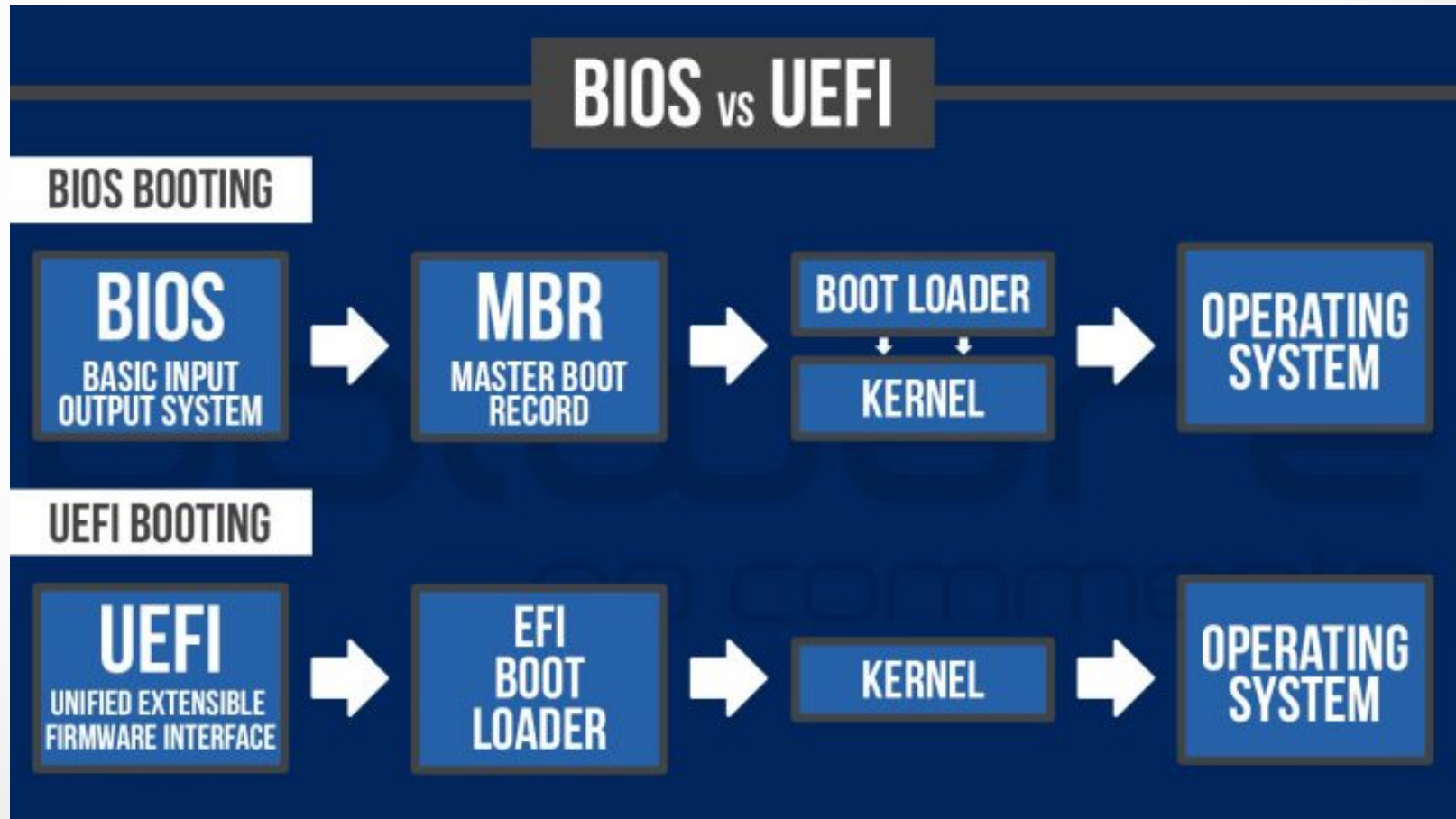
GPT

GUID Partition Table Scheme





BIOS vs UEFI

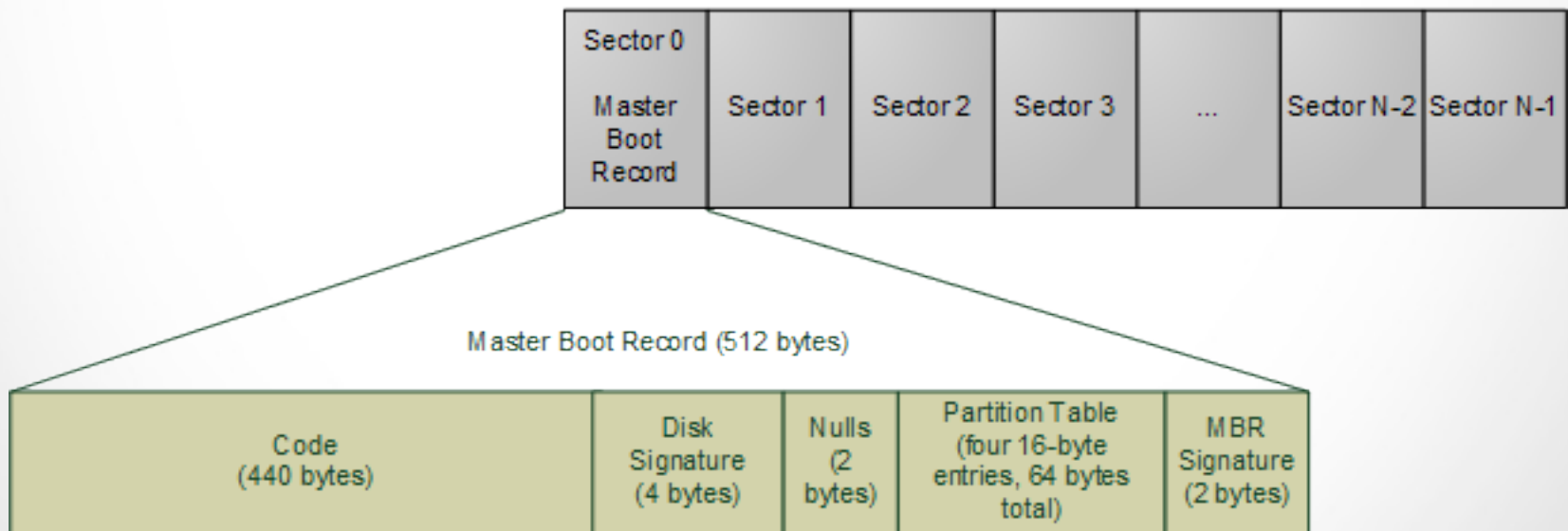




Exemple: Zoom sur le MBR

- ✓ Code sur 440 octets
- ✓ Ne peut être qu'un amorçage du bootloader complet (une redirection vers un programme plus complet)

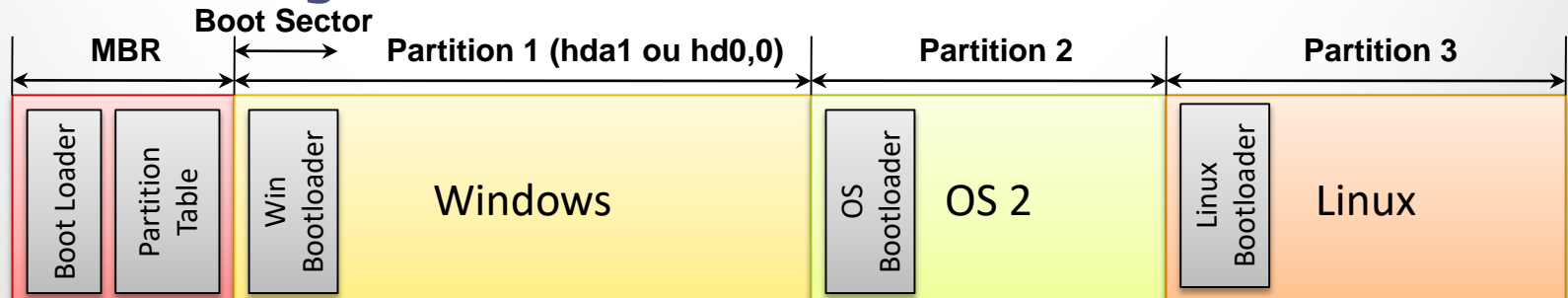
N-sector disk drive. Each sector has 512 bytes.



La Séquence de Boot :

Exemple du MBR

- ✓ BIOS: Charge le MBR (Master Boot Record) du périphérique de boot
 - 1^{er} secteur (512 octets) du périphérique
- ✓ BIOS: inspecte le MBR:
 - Vérification (nombre magique, table des partitions)
 - Recherche le secteur de boot
 - Attention à l'écrasement si multi OS sur la machine
- ✓ BIOS: charge le secteur de boot
 - Charge le début du programme chargeur de Linux (Lilo, Grub) ou le chargeur d'un autre OS



La Séquence de Boot: Boot Loader

✓ Soit

- Le programme du *boot sector* termine le chargement du *boot loader* (MBR)
- Le boot sector déclenche le chargement du chargeur d'un autre OS qui chargera le premier secteur du Boot Loader
 - 1^{er} secteur du Boot Loader installé dans le secteur de boot secondaire (en début de partition Linux)
 - On se retrouve alors dans la même situation, le Boot Loader termine son chargement

✓ Le Boot loader: charge le noyau et lance son exécution

- Options possibles pour paramétrer le noyau

Chargeur de Noyau : LILO et GRUB

✓ LILO (Linux LOader)

- Le chargeur « historique » (plus utilisé maintenant)
- Outil ad hoc Linux (soit Linux soit Other)
- Des limitations trop contraignantes
 - Premier secteur sur cylindre < 1024



✓ GRUB (GRand Unified Bootloader)

- Le chargeur générique de GNU/FSF
- Support natif pour de multiples OS (Linux, *BSD, ...)
- Nombreuses améliorations (« micro shell », ...)



Configuration de GRUB

✓ Fichier de configuration :

- `/boot/grub/grub.cfg`
- Fichier lisible assez facilement
- Définition des différentes possibilités de démarrage
- Passage de paramètres au noyau

✓ Identifiant des disques et partitions

- Utilisation des UUID (nécessite un fichier `initrd` avec des scripts)
- Ou utilisation de la dénomination `/dev/sda1` (depuis Grub 1.9x)



Exemple de fichier `grub.cfg`

```
menuentry "Debian GNU/Linux" {  
    set root=(hd0,3)  
    linux /vmlinuz root=/dev/hda3 ro  
    initrd /initrd.img  
}
```

✓ Les paramètres ont la signification suivante:

- `set root=(hd0,3)`
 - **utiliser la 3ème partition du premier disque**
- `linux /vmlinuz root=/dev/hda3 ro`
 - **utiliser le noyau se trouvant en `/vmlinuz` avec les paramètres pour le lancement du noyau : `root=/dev/hda3 ro`**
 - **un UUID peut être utilisé pour identifier le périphérique spécial par bloc plutôt que par son nom de fichier `root=UUID=81b289d5-...`**
- `initrd /initrd.img`
 - **utiliser l'image `initrd/initramfs` située en `/initrd.img`**



Installation de GRUB

- ✓ **Connaitre le nom des périphériques**
 - `blkid`

- ✓ **Installer GRUB pour la première fois (ou pour tout réinstaller)**
 - `grub-install /dev/sdX`

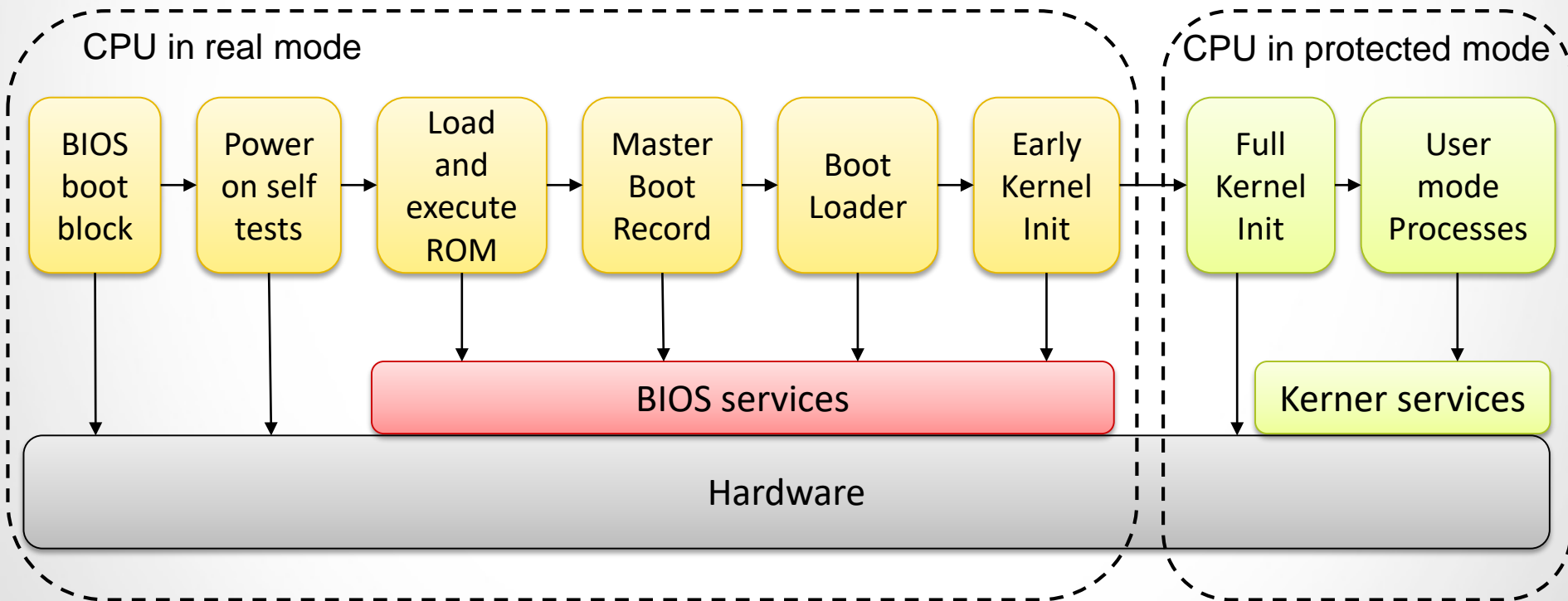
- ✓ **Mettre à jour automatiquement le fichier `grub.conf` à partir des fichiers trouvés dans `/boot`**
 - `update-grub`

Paramétrage du Noyau au Démarrage

- ✓ Les paramètres sont passés par le bootloader
- ✓ Liste des paramètres du noyau dans le fichier
 - `/usr/src/linux/Documentation/kernel-parameters.txt`
- ✓ Exemple de paramètres:
 - Avec valeur:
 - `init=` : définit l'exécutable à lancer après avoir monté la racine
 - `root=` : définit la partition racine à monter via
 - **UUID**: identifiant unique d'une partition d'un disque dur
 - `/dev/...`: identification classique des périphériques sous Unix
 - `vga=` : donne le mode vidéo pour le démarrage
 - Sans valeur:
 - `ro(rw)` : définit que la partition racine doit être montée en lecture (ou en lecture écriture)
 - `quiet` : ne pas afficher les message de démarrage du noyau
 - `single`: démarrage en mode « single user »



Pour résumer: Les Grandes Etapes du Boot d'un PC





Démarrage d'une Raspberry Pi

Un exemple de plateforme embarquée

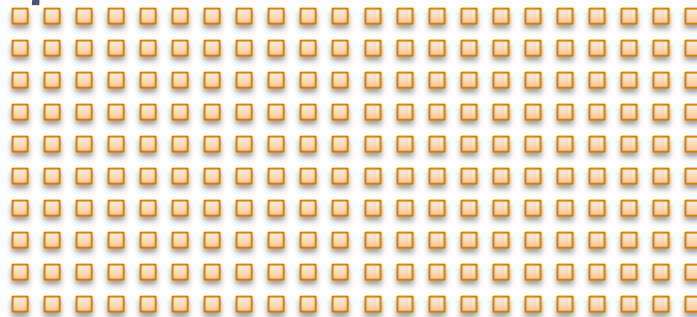


✓ Graphics Processing Unit

- Assure les fonctions de calcul pour l'affichage
- Structure hautement parallèle
- Mais cela reste un processeur (donc exécute du code)

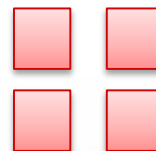
✓ GPU

- Milliers de cœurs pour traiter efficacement des tâches simultanées



✓ CPU

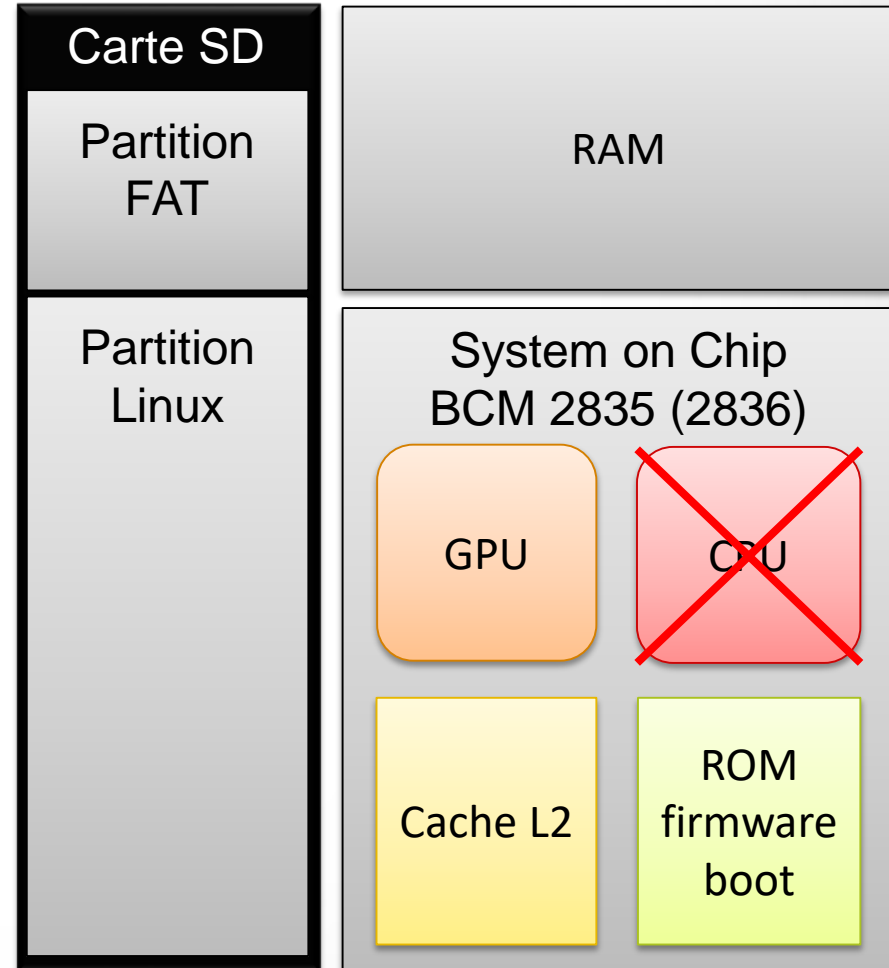
- Nombre restreint de cœurs optimisés pour un traitement en série



Etapes du Boot de la Raspberry Pi

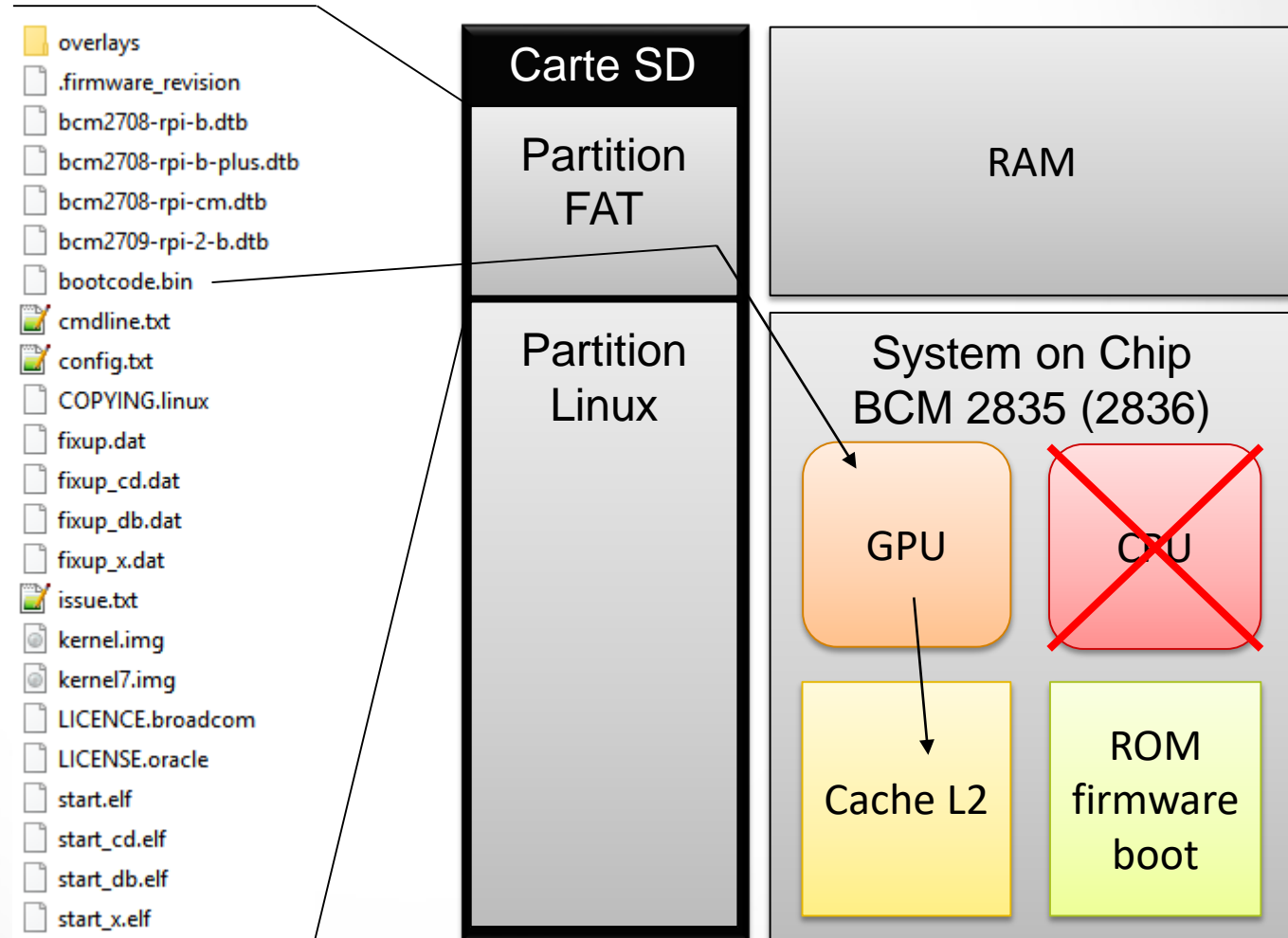
(1/5)

- ✓ Mise sous tension
- ✓ GPU activé, CPU en veille, carte SD désactivée
- ✓ Dans la ROM premier étage du bootloader
- ✓ Le GPU va exécuter le programme en ROM
- ✓ Permet d'accéder à la carte SD
- ✓ Accès à la première partition en FAT



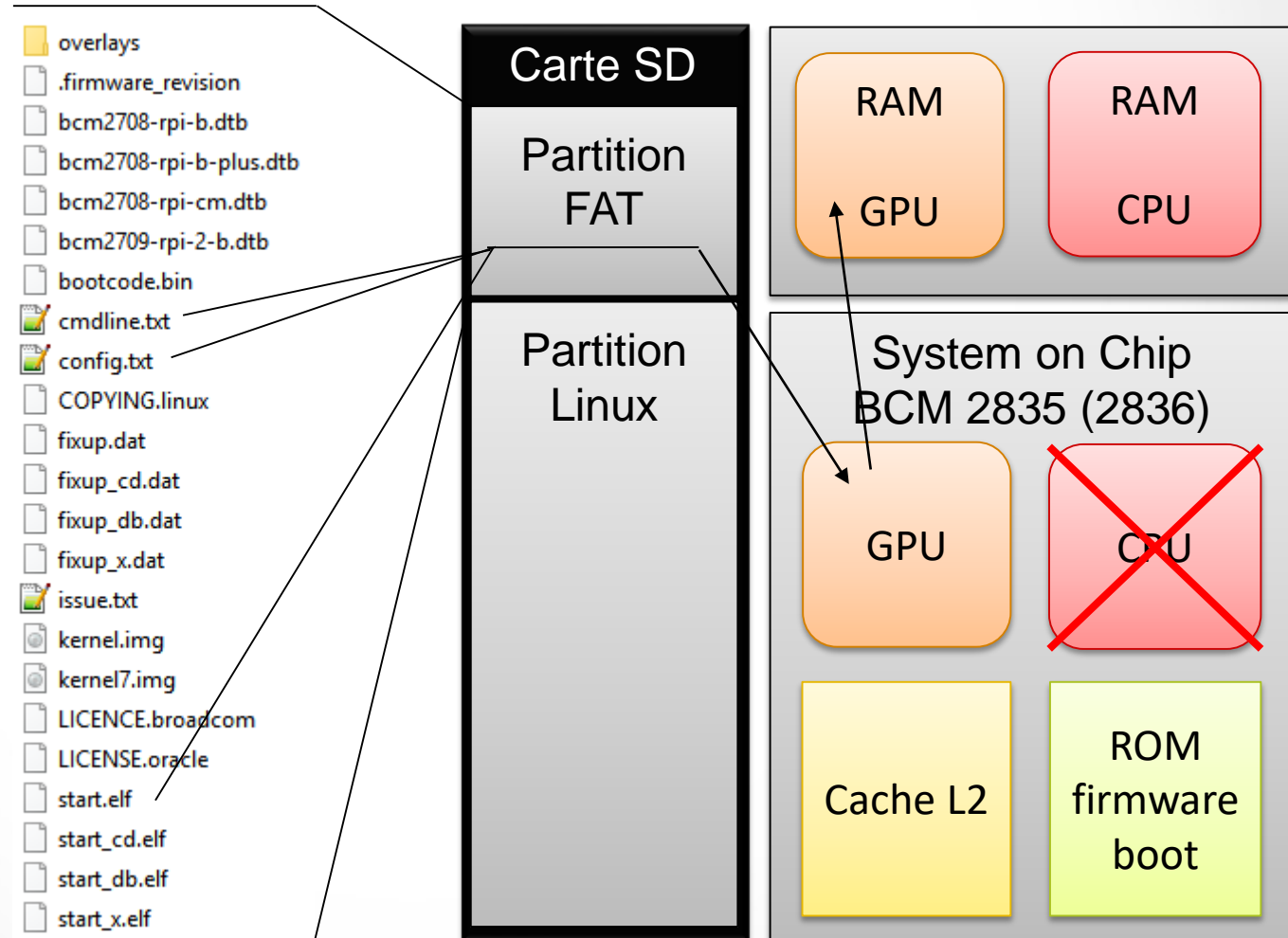
Etapes du Boot de la Raspberry Pi (2/5)

- ✓ Chargement de bootcode.bin dans le cache et exécution par le GPU
- ✓ Met en service la RAM en service



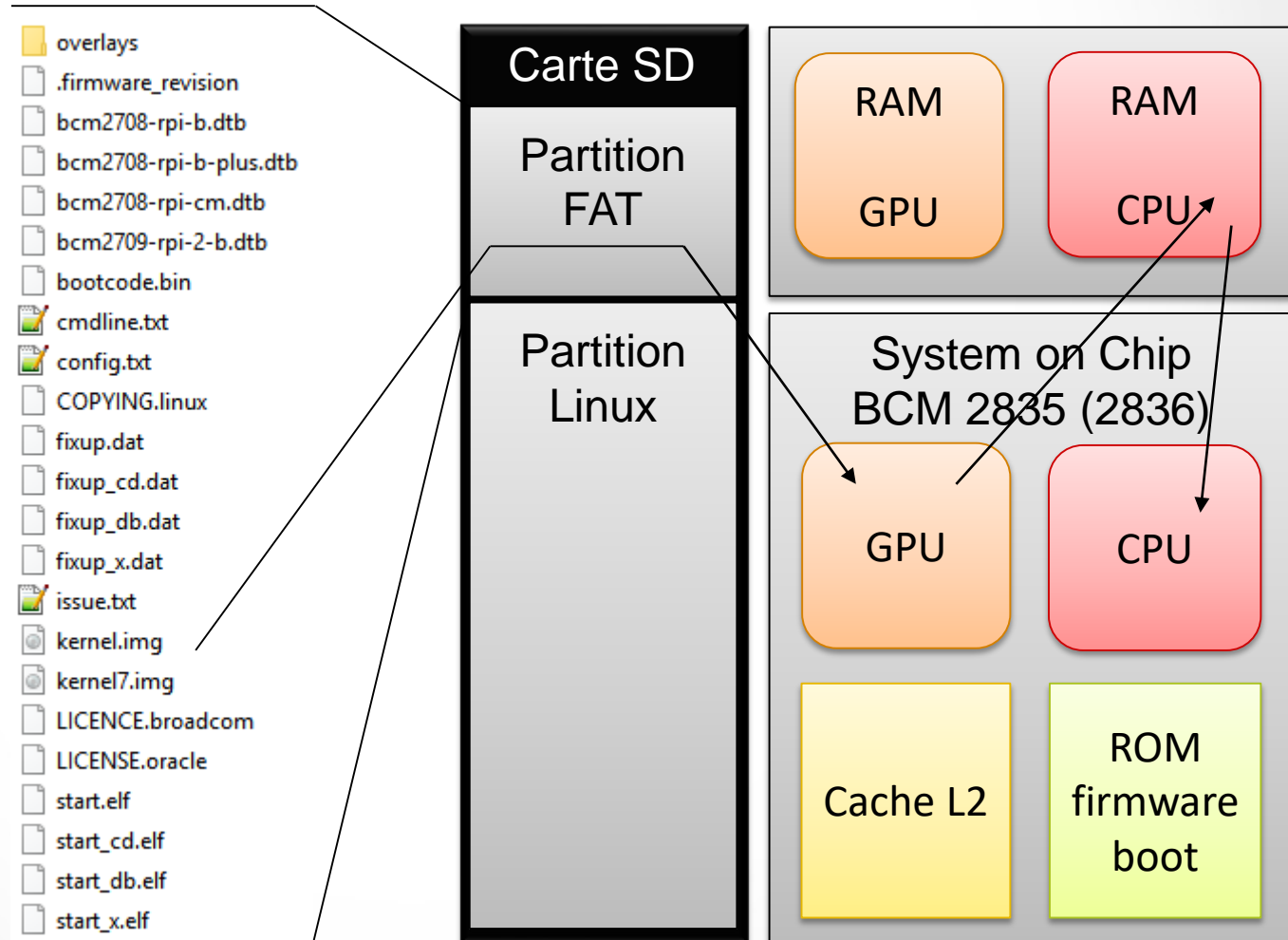
Etapes du Boot de la Raspberry Pi (3/5)

- ✓ Le GPU exécute start.elf
- ✓ Charge config.txt et cmdline.txt
- ✓ Séparation de la mémoire en 2 zones



Etapes du Boot de la Raspberry Pi (4/5)

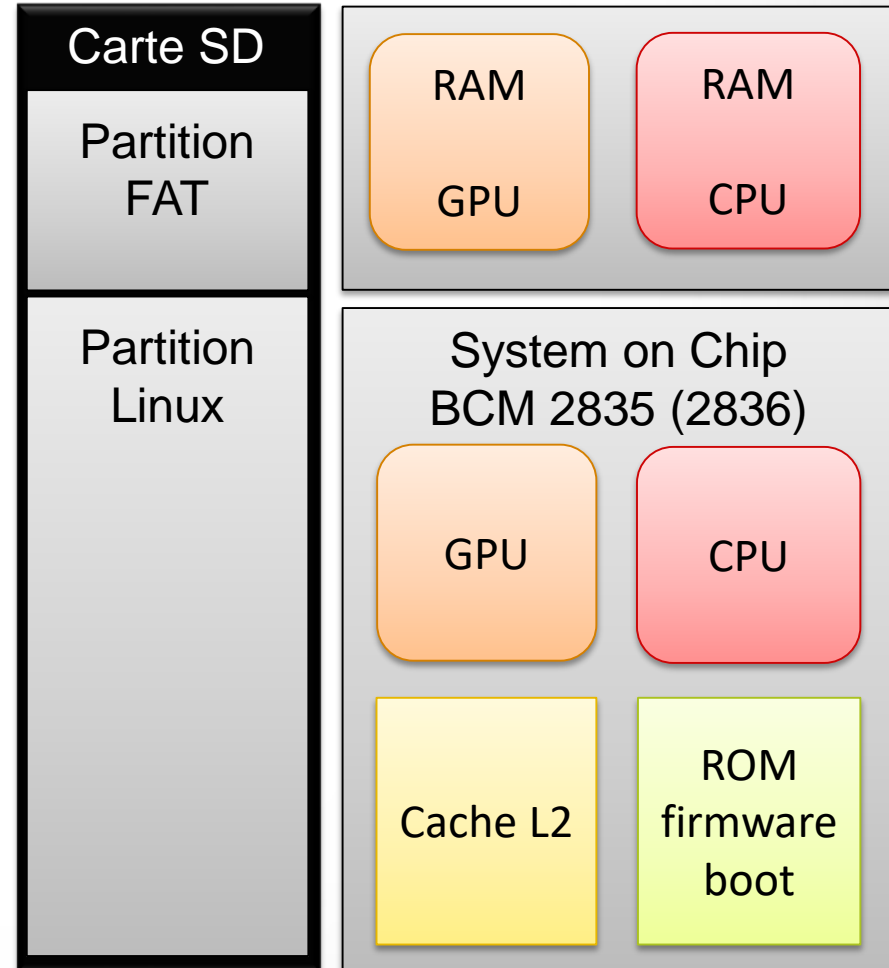
- ✓ Chargement du noyau
- ✓ (kernel.img sur Pi et kernel7.img sur Pi2)
- ✓ Exécution du noyau sur le CPU



Etapes du Boot de la Raspberry Pi

(5/5)

- ✓ Exécution du noyau
- ✓ Montage de la partition racine (partition Linux)
- ✓ Fin de chargement du noyau
- ✓ Lancement du premier processus





Des Chargeurs pour l'Embarqué

- ✓ Chaque plateforme a ses spécificités
 - Chargeur adapté à la plateforme
- ✓ Uboot: Universal Bootloader
 - Le plus utilisé sur arm
 - <http://uboot.sourceforge.net/>
 - Matériel supporté: arm, ppc, mips, x86
- ✓ RedBoot: Chargeur de démarrage basé sur eCos de RedHat
 - <http://sources.redhat.com/redboot/>
 - Matériel supporté: x86, arm, ppc, mips, sh, m68k...



Démarrage des services

Systemd
(et rappel historique sur SysVinit)



Démarrage Premier Processus

- ✓ **Le noyau est compressé!**
 - Les 1^{ères} instructions = programme de décompression
 - Décompresse le reste du noyau, puis lance l'exécution
- ✓ **Le noyau commence son exécution**
 - Initialise le noyau, détecte les périphériques, ...
 - Monte la racine en read-only
 - Lance le premier processus (processus de pid 1)
 - Le processus lancé par défaut est `/sbin/init`
 - Possibilité de spécifier un autre processus grâce `init=` lors du chargement du noyau
- ✓ **Plusieurs systèmes possibles pour les scripts de service**
 - System V init (1983) encore en fonction très récemment
 - systemd (2010) remplace System V init

Après le lancement du premier processus

- ✓ **Responsabilité de mettre en place le reste de l'espace utilisateur**
 - Monter les systèmes de fichiers
 - Démarrer les services et démons
 - Charger les pilotes de périphériques manquants
 - ...

- ✓ **Mais aussi:**
 - Adoption des processus orphelin
 - On connaît forcément ce processus qui a le PID 1 et c'est l'anc[^]tre de tous



SysVinit

Le mécanisme historique



System V init ou « SysVinit »

- ✓ **Le processus `init`**
 - Lit le fichier `/etc/inittab`
 - Exécute les scripts `rc` (Run Control)
 - Se trouve dans un état (niveau) d'exécution: `runlevel`
- ✓ **Sous Debian GNU/Linux**
 - 0 : Arrêt du système (`halt`)
 - 1 : Mode utilisateur unique (`single user mode`)
 - 2-5 : Mode multi-utilisateurs (`multi-user mode`)
 - 6 : Redémarrer le système (`reboot`)
- ✓ **On trouve la description dans `/etc/inittab`**
- ✓ **Les scripts pour le démarrage des services**
 - Scripts Shell dans `/etc/init.d/`



Changement de runlevel

- ✓ **Lorsque `init` change de niveau, des tâches sont déclenchées:**
 - En fonction des règles dans le fichier `/etc/inittab`
 - En fonction des scripts de Run Control des répertoires `/etc/rcn.d`
 - `SXXyyyyyy`: lors de l'entrée dans le niveau
 - `KXXyyyyyy`: lors de la sortie du niveau
 - Exemples (liens vers les script dans `/etc/init.d/`)
 - `/etc/rc3.d/S02apache2`: démarre le serveur Web
 - `/etc/rc3.d/S03ssh`: démarre le serveur ssh
- ✓ **Fichier de configuration `/etc/inittab`**
 - Décrit les règles de fonctionnement de `init`
 - Contient des entrées de la forme:
 - `id:niveau:action:process`
 - `id` : **identifiant** (1- 4 caractères)
 - `niveau` : **niveau d'exécution** auquel la règle s'applique
 - `action` : **action**
 - `process` : **le processus à exécuter**



Définition de `/etc/inittab`

✓ Les actions possibles:

- `respawn` : relance le processus
- `once` : processus lancé une fois le niveau d'exécution atteint
- `wait` : idem `once` + `init` attend la fin du processus
- `boot` : exécuté lors du boot (runlevel ignoré)
- `bootwait` : idem `boot` + attente terminaison
- `off` : ne fait rien
- `ondemande` : lorsque le niveau correspondant est atteint
- `initdefault` : indique le niveau d'exécution par défaut
- `sysinit` : exécuté durant le boot, mais avant `boot` et `bootwait`
- `powerwait`, `powerfail`, `powerokwait`, `powerfailnow` : incident d'alimentation...
- `ctrlaltdel` : action à exécuter lorsque `init` reçoit `SIGINT` (via `ctrl+alt+del`)
- `kbrequest` : lorsqu'une combinaison spéciale est réalisée au clavier



Exemple de fichier `/etc/inittab`

✓ Exemple `/etc/inittab`:

```
# The default runlevel
id:2:initdefault:

# Boot-time system configuration/initialization
si::sysinit:/etc/init.d/rcS

# Define runlevels
l0:0:wait:/etc/init.d/rc 0
l1:1:wait:/etc/init.d/rc 1
...

# What to do when CTRL-ALT-DEL
ca:12345:ctrlaltdel:/sbin/shutdown -t1 -a -r now

# /sbin/getty invocations for the runlevel
1:2345:respawn:/sbin/getty 38400 tty1
2:23:respawn:/sbin/getty 38400 tty1
```



Conclusion sur SysVinit

✓ Mécanisme simple

- Basé sur des fichiers textes pour le montage des partitions
- Basé sur des scripts Shell pour le démarrage des services

✓ Inconvénients:

- Outils hétérogène pour les différentes fonctionnalités gérées
 - Script Shell pour le démarrage d'un service
 - `/etc/fstab` pour la gestion du montage des partitions
- Démarrage séquentiel des différents scripts
 - Démarrage (boot) de la machine lent et non optimisé



systemd

« system deamon »: Le démon du système

Gestionnaire de système et services



- ✓ **Projet mené par Lennart Poettering en 2010**
 - Développeur allemand, employé par la société Red Hat
- ✓ **Adopté par la plupart des distributions**
- ✓ **Déplace le problème:**
 - Du démarrage de tous les services (sysVinit)
 - A la gestion du système et de tous les services
- ✓ **Organisation des processus en groupes (cgroups)**
 - Supervision des services
 - Contrôle des services et de leur environnement
- ✓ **Utilise une syntaxe déclarative pour gérer les unités**



Unités de systemd

- ✓ **Les tâches de systemd sont organisées en tant qu'unités de différents types**
 - **.services: Démons et Services (init.d)**
 - **.socket: Démons sur le démarrage de Sockets (inetd)**
 - **.device: Pilotes de Périphériques (udev)**
 - **.mount: Points de montage (fstab)**
 - **.automount: Périphériques amovibles (autofs)**
 - **.swap: Partitions et fichiers de swap (fstab)**
 - **.target: Groupe d'unités et point de synchronisation**
 - **.path: Changement de système de fichier (inotify)**
 - **.timer: Ordonnancement de services (crond)**
 - **.snapshot: Sauvegarde de l'état de tous les service**
 - **.slice: Limite les ressources (cgroup)**
 - **.scope: Regroupe des processus arbitraires (cgroup)**



cgroups et targets

- ✓ **Systemd place chaque service dans un groupe de contrôle (`cgroup`)**
 - Isolation des processus et allocation des ressources en fonction des groupes de contrôle
- ✓ **Les cibles (`targets`) sont des groupes d'unités**
 - `graphical.target`: toutes les unités pour démarrer un poste de travail avec une interface utilisateur graphique
- ✓ **Crée et gère les sockets pour la com entre les composants du système**
 - Ex: crée d'abord `/dev/log` puis démarre le démon `syslog`:
 - les processus utilisant `syslog` peuvent démarrer en parallèle
 - les services peuvent être redémarrés sans perte de données (le noyau mettra en mémoire tampon pendant que le processus redémarre)



Exemple « service simple »

```
[Unit]
```

```
Description=Deluge Bittorrent Client Daemon
```

```
After=network-online.target
```

```
[Service]
```

```
Type=simple
```

```
User=deluge
```

```
Group=deluge
```

```
UMask=007
```

```
ExecStart=/usr/bin/deluged -d
```

```
Restart=on-failure
```

```
# Configures the time to wait before service is stopped forcefully.
```

```
TimeoutStopSec=300
```

```
[Install]
```

```
WantedBy=multi-user.target
```



Exemple de service « timer »

goodmorning.service

```
[Unit]
Description=good morning
RefuseManualStart=true
RefuseManualStop=true
ConditionACPower=true

[Service]
Type=oneshot
ExecStart=/bin/systemd-inhibit \
    --what=handle-lid-switch \
    --why=goodmorning \
    /bin/su mde -c \
    "/usr/bin/mpplayer \
/home/mde/Downloads/song.mp3"
```

goodmorning.timer

```
[Unit]
Description=good morning

[Timer]
Unit=goodmorning.service
OnCalendar=Fri *-*- * 7:00
WakeSystem=true
Persistent=false

[Install]
WantedBy=multi-user.target
```



Administration systemd

✓ Administration des services avec systemd

– Commande `systemctl cmd unit`

- `start, stop, restart`: démarre, arrête ou redémarre un service
- `status`: fournit des informations sur l'état du service
- `enable, disable`: active ou désactive le service au démarrage

✓ Lorsque systemd est lancé par le noyau:

– Lit le fichier `/etc/systemd/system.conf`

✓ Power Management

- `systemctl reboot`
- `systemctl poweroff`
- `systemctl suspend`
- `systemctl hibernate`
- `systemctl hybrid-sleep`

```
QEMU
Starting udev Kernel Device Manager...
[ OK ] Started udev Kernel Device Manager.
Starting LSB: Set preliminary keymap...
[ OK ] Started LSB: Set preliminary keymap.
Starting Remount Root and Kernel File Systems...
[ OK ] Started Remount Root and Kernel File Systems.
[ OK ] Reached target Local File Systems (Pre).
Starting Flush Journal to Persistent Storage...
Starting udev Coldplug all Devices...
Starting Load/Save Random Seed...
[ OK ] Reached target Local File Systems.
[ OK ] Reached target Remote File Systems.
Starting LSB: Prepare console...
[ OK ] Started Flush Journal to Persistent Storage.
[ OK ] Started Load/Save Random Seed.
Starting LSB: Raise network interfaces...
Starting Create Volatile Files and Directories...
[ OK ] Started Create Volatile Files and Directories.
Starting Update UTMP about System Boot/Shutdown...
Starting Network Time Synchronization...
[ OK ] Started udev Coldplug all Devices.
[ OK ] Started Update UTMP about System Boot/Shutdown.
[ OK ] Started Network Time Synchronization.
[ OK ] Reached target System Time Synchronized.
```



Fichier par défaut et surcharge

- ✓ `/lib/systemd/system:`
 - Valeurs par défaut de `systemd`
 - Ne pas changer les fichiers dans ce dossier `system`
- ✓ `/etc/systemd/system:`
 - Modifications locales par surcharge et extension
 - Remplacement d'une unité dans `/lib` par une du même nom dans `/etc`
 - Ajouter des services au démarrage:
 - Lien symbolique dans `/etc/systemd/system/default.target.wants`
 - Masquer une unité avec un lien symbolique sur `/dev/null`



SysVinit ou Systemd ?

- ✓ **Polémique et Débats virulents sur systemd**
 - Fork de la Debian
- ✓ **Avantages de systemd**
 - Introduit dans de nombreuses distributions: Fedora (2011), RedHat Entreprise (2014), Debian et Ubuntu (2015)
 - Efficace car démarrage des processus en parallèle
 - Permet l'analyse du temps de démarrage
- ✓ **Inconvénients de systemd**
 - Changement profond et plus complexe que SysVinit
 - Système complexe avec de nombreuses commandes
 - Pas dans la philosophie KISS (Keep It Simple, Stupid)
- ✓ **Et dans l'embarqué...**
 - Souvent besoin d'une maîtrise fine du démarrage
 - Quoi qu'il arrive, être le plus efficace possible
 - Beaucoup écrivent un script Shell spécifique pour le démarrage



Informations complémentaires

Les évaluations...



Evaluation du Module

- ✓ **Contrôle continu**
 - **Donc au fur et à mesure du module**

- ✓ **Ce que j'attends de vous:**
 - **Apprendre de nouvelles connaissances**
 - **Mettre en œuvre ses nouvelles connaissances**
 - **Comprendre ce que vous faites... pour...**
 - **Analyser un problème à l'aide de ces connaissances**

- ✓ **Plusieurs évaluations:**
 - **QCM rapides sur les connaissances**
 - **Rendre un ou plusieurs TD pour la mise en œuvre**
 - **Répondre à des questions de synthèse et d'analyse**