Yocto - devtool - Ansible **La dernière recette de ma grand-mère**

Mickaël Tansorier

Présenstation sur le fonctionnement de Yocto et d'outils pratiques.



Smile ECS Mickaël Tansorier 1/7

Présenter Yocto

00000

- Démonstration concrète sur Rapsberry Pi
- Présentation d'outils utiles.
 - devtool
 - Ansible

Plan

- Introduction
- Présentation de Yocto
- TP Rapsberry Pi
- devtool
- **Ansible**

Smile ECS Mickaël Tansorier 3/75 00000 Historiaue

D'où vient ce nom?

Definition

Yocto est un préfixe représentant 10⁻²⁴ unités (SI)

Smile ECS Mickaël Tansorier 4/75

Historiaue

Qu'est ce qu'est vraiment Yocto?

Yocto est un outil qui répond au besoin de générer une distribution **Linux embarqué** pour un matériel **dédié**.

Smile ECS Mickaël Tansorier 5/75

Pourquoi Yocto existe?

Ce projet s'est basé sur l'outil **OpenEmbedded** pour voir le jour.

En effet il y avait une volonté de pouvoir moduler les applications sur **différents matériels** sans avoir à investir dans un nouveau développement.

Des développeurs et la Fondation Linux se sont unis pour proposer une mécanique qui fasse abstraction du matériel, et ainsi rendre réutilisables les développements déjà effectués.

Depuis 2010 ce projet continue sa route!

Présentation de Yocto

Présentation de Yocto

- Présentation de Yocto

Smile ECS Mickaël Tansorier

Présentation de Yocto



Smile ECS Mickaël Tansorier 8/75

Pas si vite ...

Avant tout, un peut de contexte.

- Est-ce que Yocto est le seul outils qui existe?
- Qu'est-ce qu'il a de plus que les autres?
- Comment c'est architecturé?

Smile ECS Mickaël Tansorier 9/75

D'autres outils permettent de créer des distributions Linux pour les systèmes embarqués.

Buildroot



Buildroot est un outil qui ressemble à un jeu de makefile, capable de générer tous les éléments pour démarrer un système sous Linux.

Linux From Scratch



Linux from scratch est un projet qui décrit pas à pas les instructions pour construire un système Linux. Très instructif mais fastidieux!

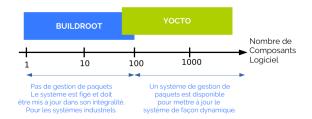
OpenWrt



OpenWrt est un système libre et issu de Buildroot. Très orienté réseau, il offre la possibilité de gérer les paquets ipk.

Smile ECS Mickaël Tansorier 10/75

Yocto et Buildroot sont deux outils très proches mais avec fonctionnalité qui diffères en fonction des besoins



Mickaël Tansorier

La différenciation de l'architecture matérielle de l'application logicielle de la cible

- MACHINE : définit l'architecture matérielle
- DISTRO: définit la distribution à générer

Une communauté active

- Nouvelle version tous les 6 mois
- 1 version de dev, 3 stables, le reste en communauté
- Channel IRC actif

De la documentation bien fournie

- Doc classique
- Vidéo

Des outils puissants

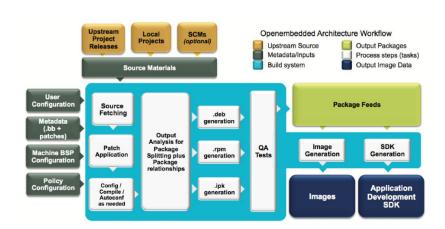
- devtool
- ipk/opkg

- Yocto est gourmand en ressources, une configuration minimale de 50Go de disque dur, un CPU à 1,6GHz et 8Go de RAM est recommandée.
- Plusieurs distributions Linux supportent Yocto: Ubuntu, Fedora, Debian, OpenSuse, CentOS.
- Le projet Yocto produit une nouvelle version majeure tous les 6 mois environ.
- Elle porte généralement un nom associé à un numéro de version. ex : Morty (2.2), Pyro (2.3), Rocko (2.4), Sumo (2.5), ...

Smile ECS Mickaël Tansorier 13/75

Le sauelette

Workflow



Le sauelette

Yocto **BITBAKE** LAYER A LAYER B RECETTE A1 RECETTE B1 RECETTE A2 **RECETTE B2** RECETTE A3 **RECETTE B3** LAYER C LAYER D RECETTE C1 RECETTE D1 RECETTE C2 RECETTE D2 RECETTE C3 RECETTE D3

Quelques layers générique communautaire

- meta
- meta-openembedded
 - meta-oe
 - meta-networking
 - meta-python
 - meta-gnome
- meta-poky

D'autre plus spécifique

- meta-raspberrypi
- meta-intel
- meta-xfce
- meta-qt5

Avant de passer aux recettes, qui fait le travail dans Yocto?

Smile ECS Mickaël Tansorier 17/75

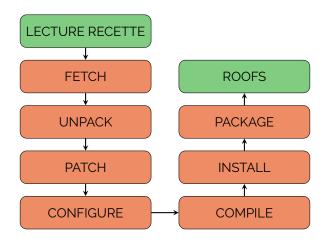
bitbake

bitbake c'est quoi?

- Un moteur d'exécution de tâches écrite en Python
- Fonctionne en ligne de commande
- Exécute automatiquement les tâches nécessaires à la fabrication de la cible fournie

Smile ECS Mickaël Tansorier 18/75

bitbake



Smile ECS Mickaël Tansorier 19/75

recette

À quoi ça ressemble une recette?

```
1 DESCRIPTION = "Exemple d'une description d'une recette"
2 LICENSE = "MIT"
3 LIC FILES CHKSUM = "file://${COMMON LICENSE DIR}/MIT;md5=0835ade698e0bcf8506ecda2f7b4f302"
5 SRC URI = "git://github.com/exemple/exemple.git \
             file://un-patch.patch \
             file://un-fichier \
8 "
10 SRCREV = "2693ca21cee8a729d74682fd86a4818f2b050228"
12 S = "${WORKDIR}/git"
14 do configure() {
      # Commentaire d'une fonction pour spécifier la config
16 }
18 EXTRA OECONF = "--une-option"
20 do install() {
      install -d ${D}${bindir}/un-dossier
      install -m 0755 ${$}/un-binaire-construit ${D}${bindir}/un-dossier/un-binaire-construit
23 }
  FILES ${PN} = "${bindir}/un-dossier/un-binaire-construit"
```

Smile ECS Mickaël Tansorier 20/75

Comment crée son image spécifique pour une carte donnée?

Smile FCS Mickaël Tansorier

Yocto à la particularité de bien séparer la **distribution** de l'architecture matériel

Les architectures matériel

- ARM
- x86
- x86-64
- PowerPC
- MIPS

Les cartes associés

- Raspberry Pi (différent versions)
- Beaglebone
- intel-core2-32

Les différents BSP sont répertoriés sur le site de yoctoproject: https://www.yoctoproject.org/downloads/bsps

Se choisir une image

Le paramétrage de la DISTRO et de la MACHINE se fait en local.

\$POKY/build/conf/local.conf

```
# This sets the default machine to be qemux86 if no other machine is selected:

MACHINE ??= "qemux86"

# Default distro:
DISTRO ?= "poky"

# Mes parametres
MACHINE = "raspberrypi3-64"
DISTRO = "distromeetup"
```

TP Raspberry Pi

- TP Rapsberry Pi

Smile ECS Mickaël Tansorier 24/75

TP Raspberry Pi



Smile ECS Mickaël Tansorier 25/75

Installer l'environnement Yocto

Les étapes :

- Installer l'environnement de développement
- Onstruire une distribution générique
- Oréer sa propre distribution
- Tester son image

Smile ECS Mickaël Tansorier 26/75

Installer l'environnement Yocto

On se base sur la dernière version de Yocto stable disponible, c'est à dire rocko qui est sortie en octobre 2017. (la prochaine est en avril 2018)

```
$ git clone git://git.yoctoproject.org/poky -b rocko
$ cd poky
$ git clone git://git.yoctoproject.org/meta-raspberrypi -b rocko
$ git clone git://git.openembedded.org/meta-openembedded -b rocko
```

Smile ECS Mickaël Tansorier 27/75

Pour construire son image il faut d'abord :

Sourcer l'environnement pour bitbake



Cela nous créer un dossier build dans lequel tout va se passer.

Paramétré la MACHINE et la DISTRO
 Ces variables sont écrites dans le fichier local . conf.

Smile ECS Mickaël Tansorier 28/75

Il reste plus qu'à modifier \$POKY/build/conf/local.conf

```
# Mes parametres
MACHINE = "raspberrypi3-64"
```

et ajouter le layer manquant dans \$POKY/build/conf/bblayers.conf

Les chemains sont en général absolue comme : /home/username/path/to/project/poky/meta-raspberrypi

Et enfin lancer la construction de l'image avec

```
$ bitbake core-image-minimal
```

Yocto est là pour vous aider à construire votre image.

En effet si l'on ne rajoute seulement meta-raspberrypi dans bblayers.conf on obtiens l'erreur suivante:

meta-python

ERROR: ParseError at /home/ubuntu/meetup/poky/meta-raspberrypi/ recipes-devtools/python/rpio_0.10.0.bb:9: Could not inherit file classes/pypi.bbclass

Il faut donc rajouter meta-openembedded/meta-python

meta-oe

ERROR: Layer 'meta-python' depends on layer 'openembedded-layer', but this layer is not enabled in your configuration

De plus dans meta-python/conf/layer.conf on a

LAYERDEPENDS_meta-python = "core openembedded-layer"

Smile FCS Mickaël Tansorier 30/75

Yocto est intelligent

Il faut donc rajouter les layers qui vont bien dans bblayers.conf

```
BBLAYERS += " \
    ${TOPDIR}/../meta-raspberrypi \
    ${TOPDIR}/../meta-openembedded/meta-python \
    ${TOPDIR}/../meta-openembedded/meta-oe \
"
```

On peut maintenant construire et tester une image

Créer sa propre distribution

Étape suivante : Créer sa propre distribution

Smile ECS Mickaël Tansorier 32/75

Pour créer sa propre distribution il est préférable de créer son propre layer

```
$ cd $POKY
$ mkdir -p meta-meetup/conf
```

Il faut déclarer la layer avec ./conf/layer.conf

Créer sa propre distribution

Il faut maintenant l'ajouter dans \$POKY/build/conf/bblayers.conf

Créer sa distro avec ./conf/distro/distromeetup.conf

```
require conf/distro/poky.conf
DISTRO = "distromeetup"
DISTRO_NAME = "Distro meetup example"
DISTRO_VERSION = "0.1"
DISTRO_FEATURES_append = " systemd"
VIRTUAL-RUNTIME_init_manager = "systemd"
PACKAGE_CLASSES = "package_ipk"
```

Si on souhaite utiliser la nouvelle distribution il faut ajouter dans \$POKY/build/conf/local.conf

```
MACHINE = "raspberrypi3-64"
DISTRO = "distromeetup"
```

Smile FCS Mickaël Tansorier 35/75

Créer sa propre distribution

Créer son image et choisir ce que l'on met dedans?

Smile ECS Mickaël Tansorier 36/75

Créer sa propre distribution

Par defaut la distro héritant de poky contiens

```
DISTRO_FEATURES = "${DISTRO_FEATURES_DEFAULT} ${
    DISTRO_FEATURES_LIBC} ${POKY_DEFAULT_DISTRO_FEATURES}"
```

Smile ECS Mickaël Tansorier 37/75

Créer sa propre distribution

Avec dans chaques variables

```
DISTRO_FEATURES_DEFAULT="acl alsa argp bluetooth ext2 irda
    largefile pcmcia usbqadget us bhost wifi xattr nfs zeroconf
DISTRO_FEATURES_LIBC="ipv4 ipv6 libc-backtrace libc-big-macros
```

Smile FCS Mickaël Tansorier 38/75

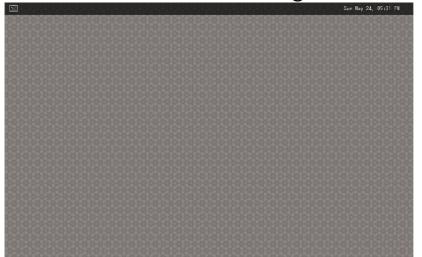
POKY_DEFAULT_DISTRO_FEATURES="largefile opengl ptest multiarch

Créer sa propre distribution

Créer son image ./recipes-image/rapsberrypi/myrpi.bb

ssh-server-openssh permet d'avoir accès à la carte en ssh setkey nouvelle recette permettant de passer gwerty en bépo

Testons notre image!



Smile ECS Mickaël Tansorier 40/75

devtool

- Introduction
- Présentation de Yocto
- 3 TP Rapsberry Pi
- 4 devtool
- 6 Ansible

Smile ECS Mickaël Tansorier 41/75

devtool

Exemple de l'utilisation de l'outil devtool

Smile ECS Mickaël Tansorier 42/75

devtool est un outils très utiles lorsque l'on souhaite créer, développer ou modifier une recette et ses sources.

Les commandes de base :

devtool add Ajoute un nouveau software à construire

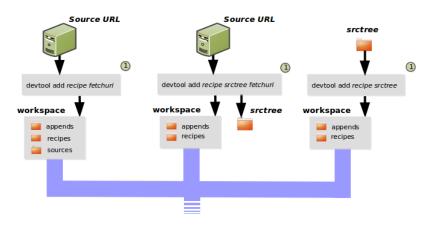
devtool modify Génère un environnement pour modifier les
sources d'un composant

devtool upgrade Met à jour une recette existante devtool reset Arrête le contexte de développement

Smile ECS Mickaël Tansorier 43/75

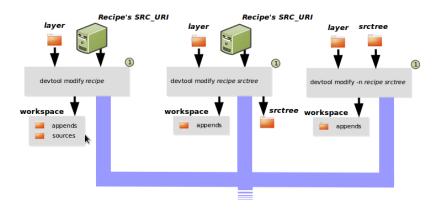
Les commandes de base

Les sources peuvent provenir de plusieurs endroits différent



Les commandes de base

De même pour modifier une recette



Smile ECS Mickaël Tansorier 45/75

Le comportement de devtool

Dès lors devtool créer un layer spécial (workspace) qui prend la priorité maximal sur les autres layers.

```
bitbake-layers show-layers
NOTE: Starting bitbake server...
                                                        priority
laver
                 path
                 /home/[...]/meta
meta
                                                        5
                 /home/[...]/meta-poky
meta-poky
meta-vocto-bsp
                 /home/[...]/meta-yocto-bsp
workspace
                 /home/[...]/build/workspace
                                                        99
meta-raspberrypi
                 /home/[...]/build/../meta-raspberrypi 9
meta-python
                 /home/[...]/build/../meta-openembedded/meta-python 7
meta-oe
                 /home/[...]/build/../meta-openembedded/meta-oe 6
meta-meetup
                 /home/[...]/build/../meta-meetup
```

Smile ECS Mickaël Tansorier 46/75

Dans ce layer on retrouve

- les sources mis sous git et patché
- un bbappend de la recette

Exemple pratique

Exemple pratique avec la recette weston

Smile ECS Mickaël Tansorier 48/75

Modification avec devtool des sources de weston

```
$ devtool modify weston
$ cd $POKY/build/workspace/sources/weston/
$ vim libweston/compositor-wayland.c +1655
```

Ajout du patch "Fix an uninitialized variable"

```
@@ -1652,6 +1652,7 @@ input_handle_axis(void *data, struct
    wl_pointer *pointer,

weston_event.axis = axis;
weston_event.value = wl_fixed_to_double(value);

+ weston_event.has_discrete = false;

if (axis == WL_POINTER_AXIS_VERTICAL_SCROLL &&
    input->vert.has_discrete) {
```

Les étapes :

- Faire la modification
- 2 Tester
- Commiter
- 4 Appliquer la modification sous forme de patch

```
$ devtool update-recipe weston
[...]
NOTE: Adding new patch 0001-Fix-an-uninitialized-variable.
    patch
NOTE: Updating recipe weston_2.0.0.bb
```

- Ajouter la modification dans son layer
- Arrêter devtool

```
$ devtool reset weston
```

Ansible

- Introduction
- Présentation de Yocto
- TP Rapsberry Pi
- devtool
- 6 Ansible

Smile ECS Mickaël Tansorier 51/75



Utiliser Ansible pour mettre en place un environnement Yocto

Smile ECS Mickaël Tansorier 52/7:

Definition

Ansible est un logiciel destiné à la configuration et la gestion de parc informatique.

Il permet de :

- déployer des logiciels
- gérer des configurations
- lancer des tâches

Pour:

- une machine donnée
- plusieurs machines

Smile ECS Mickaël Tansorier 53/75

C'est quoi Ansible?

Un des avantage est qu'il utilise des fichiers de configuration au format YAMI.

Le format YAML est :

- humainement lisibles
- plus facile à géré que certain autres formats

Smile ECS Mickaël Tansorier 54/75

Exemple simple de syntaxe

Défénition des cibles dans /etc/ansible/hosts

192.0.2.50 linuxembedded.exemple.fr

Smile ECS Mickaël Tansorier 55/75

Exemple simple de syntaxe

Pour lancer un programme à distance on peux soit spécifier

- tout les hôtes
- un hôte particulier

```
$ ansible all -a "/bin/ping 8.8.8.8 -c1"
$ ansible linuxembedded.exemple.fr -a "/bin/ping 8.8.8.8 -c1"
```

Ansible fournit un ensemble de modules qui permettent de lancer des actions spécifiques à distance.

```
$ ansible all -m ping
<address_ip> | SUCCESS => {
  "changed": false,
  "ping": "pong"
}
```

Attention au faux amis, ici ping se connecte à un hôte, teste l'utilisabilité de python puis de renvoie le résultat pong en cas de succès

Les actions multiples – le principe de playbook

Smile ECS Mickaël Tansorier 58/75

Le playbook

Pour effectuer plusieurs actions en une seule commande on utilise un playbook

ansible-playbook mon-fichier.yml

Le playbool

La syntaxe YAML

Smile ECS Mickaël Tansorier 60/75

YAML

Le standard YAML a été créé en 2001 et est utilisé dans divers projets.

Un fichier YAML est formé de :

- variables
- dictionnaires (clé/valeur)
- listes

Les variables

Déclaration

```
vars:
base_path: /mon/path
```

Accès à la varible

```
{{ base_path }}
```

Il est conseillé d'entourer la varible de guillemets

```
app_path: "{{ base_path }}/app"
```

Passer les variables en ligne de commande avec l'option

```
--extra-vars "base_path=/mon/path/"
```

Le playbook

Les dictionnaires

Les dictionnaires sont définis sous la forme clé: valeur.

```
# Information sur une personne
martin:
nom: Martin Devloper
travail: Developer
niveau: Experimente
```

Smile ECS Mickaël Tansorier 63/75

Le playbook

Les listes

Les listes sont définies avec -u, un tiret suivi d'un espace.

```
# Une liste de fruits
- Pomme
- Orange
- Framboise
- Mangue
```

Mélanger les syntaxes

D'autres choses plus complexes sont possibles en mélangeant les différentes syntaxes :

```
- martin:
 nom: Martin D'vloper
 travail: Developer
 competences:
   - python
   - perl
  tabitha:
 nom: Tabitha Bitumen
 travail: Developer
 competences:
   - lisp
   - fortran
```

Les modules

Les modules lut par Ansible sont déclaré sous la forme *clé:* valeur.

Voici une liste non exhaustive de types de modules disponibles :

- git
- patch
- get_url
- shell
- copy

- service
- apt
- yum
- lxc container
- make

Smile ECS Mickaël Tansorier 66/75

Le playbook

Exemple

Le module git utilise de sous-options

```
# Exemple d'un telechargement de source git
- git:
  repo: 'https://git.yoctoproject.org/git/poky'
  version: krogoth
  dest: /home/user/poky
```

D'autres sous-options :

```
• update: yes
```

archive: /path/to/archive.zip

•

l e nlavbook

Module particulier: hosts

Ce module est obligatoire.

Il fait référence aux hôtes dans /etc/ansible/hosts.

- hosts: all
 remote_user: root

Smile ECS Mickaël Tansorier 68/75

Ansible avec Yocto

Comment utilisé Ansible pour déployer un environnement de développement pour Yocto?

Smile ECS Mickaël Tansorier 69/75

Ansible avec Yocto

Définir l'h<u>ôte</u>

On utilise le hosts local

```
- hosts: 127.0.0.1 connection: local
```

Smile ECS Mickaël Tansorier 70/75

Répertoire de travail

Pour centraliser les sources on utilise un variable TOP_SRCDIR. Elle sera passé en paramètre de la commande Ansible.

```
--extra-vars "TOP_SRCDIR=<path_to_top_srcdir>"
```

Ce qui donnera :

```
- name: "Get poky"
git:
repo: https://git.yoctoproject.org/git/poky
version: krogoth
dest: "{{TOP_SRCDIR}}"
```

```
- name: "Mon Projet'
 hosts: 127.0.0.1
 connection: local
 tasks:
 - name: "Get poky"
    repo: https://git.yoctoproject.org/git/poky
    version: krogoth
    dest: "ffTOP SRCDIR}}"
    update: no
 - name: "Patch poky krogoth"
   patch:
     src: ../0001-gemu-Add-space-to-fix-concatenated-SRC_URI.patch
    basedir: "{{TOP_SRCDIR}}"
     strip: 1
 - name: "Copy hooks into poky"
     src: /path/to/hooks/commit-msg
    dest: "{{TOP_SRCDIR}}/.git/hooks/commit-msg"
     mode: 755
 - name: "Get toolchain"
   get_url:
    url: http://192.168.2.200/src/toolchain/toolchain-M2.1.tgz
     checksum: md5:31a70bd7f7b74724af915a88fbe64f3d
     dest: "{{TOP SRCDIR}}"
 - name: "Untar toolchain"
   shell: tar xzf {{TOP_SRCDIR}}/toolchain-M2.1.tgz -C {{TOP_SRCDIR}}/sdk/prebuilts/gcc/
```

roduction Présentation de Yocto TP Rapsberry Pi devtool Ansible Questions

Exemple complet

Lancer

Pour lancer le projet :

```
$ ansible-playbook mon-fichier.yml --extra-vars "TOP_SRCDIR=/home
    /user/mon-projet/"
```

```
$ tree poky
poky/
   - bitbake
    build
    documentation
   - LICENSE
   meta
    meta-poky
    meta-selftest
    meta-skeleton
  meta-yocto
   meta-vocto-bsp
    oe-init-build-env
    oe-init-build-env-memres
    README
    README.hardware
    scripts
    toolchain-M2.1.tgz
```

Ce document à été rédigé à partir des sources suivantes :

- www.yoctoproject.org
- www.linuxembedded.fr
- www.ansible.com
- http://fabienlahouderepro.blogspot.fr/2017/03/ building-weston-image-with-yocto-for.html

Smile ECS Mickaël Tansorier 74/75

Merci de votre attention!



Mickaël Tansorier mickael.tansorier@smile.fr mickael@tansorier.fr

GNU Free Documentation License Version 13

Mickaël Tansorier 75/75