

Linux カーネルへのシステムコール追加の手順書

2020/6/24

中川 雄介

1 概要

本手順書では、Linux カーネルへシステムコールを追加する方法を記す。カーネルへシステムコールを追加するには、Linux のソースコードを取得してシステムコールのソースコードを追加した後、カーネルの再構築を行う。また、本手順書で想定する読者はコンソールの基本的な操作を習得しているものとする。

2 実装環境

システムコールを追加した環境を表 1 に示す。導入済みパッケージは git , gcc , make , bc があり、git は Linux のソースコードの取得に、gcc , make , bc はカーネルの再構築に用いる。

表 1 実装環境

項目	環境
OS	Debian GNU/Linux 10.3 (buster)
カーネル	Linux 4.19.0
CPU	Intel(R) Core(TM) i7-4770 CPU @ 3.40GHz
メモリ	16GB

3 追加したシステムコールの概要

今回は、カーネルのメッセージバッファに文字列を出力するシステムコールを追加した。システムコールの関数名は my_syscall とした。システムコールの概要を以下に示す。

【形式】 `asmlinkage int my_syscall(char __user *buf, int count)`

【引数】 `char *buf` :出力したい文字列のポインタ , `int count` :出力したい文字列の文字数

【戻り値】 `int err` :正常に動作した際 0 , エラー発生時 0 以外

【機能】カーネルのメッセージバッファに指定した数、文字列を出力する。

4 システムコール追加の手順

4.1 概要

システムコール追加の手順について述べる．まず，Linux カーネルを取得する．次にソースコードの編集を行う．最後にカーネルの再構築を行う．以降ではここで述べた手順について示す．(参考サイト [1])

4.2 Linux カーネルの取得

以下に Linux カーネルの取得手順について示す．

(1) Linux のソースコードの取得

Linux のソースコードを取得する．Linux のソースコードは Git で管理されている．Git とはオープンソースの分散型バージョン管理システムである．下記の Git リポジトリからクローンすることで，Linux のソースコードを取得する．リポジトリとはファイルやディレクトリの状態を記録する場所のことであり，クローンとはリポジトリの内容を指定のディレクトリに複製することである．

```
git://git.kernel.org/pub/scm/linux/kernel/git/stable/linux-stable.git
```

本手順書では，`/home/nakagawa/git` 以下のディレクトリでソースコードを管理する．`/home/nakagawa` で以下のコマンドを実行する．

```
$ mkdir git
$ cd git
$ git clone git://git.kernel.org/pub/scm/linux/kernel/git/stable/linux-stable.git
```

実行後，`mkdir` コマンドにより `git` ディレクトリが作成され，`cd` コマンドにより `git` ディレクトリに移動する．そして，`git clone` コマンドにより `/home/nakagawa/git` 以下に `linux-stable` ディレクトリが作成される．この `linux-stable` ディレクトリ以下に Linux のソースコードが格納されている．

(2) ブランチの作成と切り替え

Linux カーネルのソースコードのバージョンを切り替えるため，ブランチの作成と切り替えを行う．ブランチとは開発の履歴を管理するための分岐である．`/home/nakagawa/git/linux-stable` で以下のコマンドを実行する．

```
$ git checkout -b 4.19 v4.19
```

実行後，v4.19 というタグが示すコミットからブランチ 4.19 が作成され，ブランチ 4.19 に切り替わる．コミットとはある時点における開発の状態を記録したものである．タグとはコミットを識別するためにつける印である．

4.3 ソースコードの編集

以下にソースコードの編集手順について示す．ソースコードの左端に書かれている数字は行数を表し，追加した行には + をつけて表す．

(1) システムコールの作成

/home/nakagawa/git/linux-stable/kernel/sys.c を編集して，3 章で示したシステムコールを追加する．ソースコードは 6.1 節に添付してある．

(2) システムコール番号の設定

/home/nakagawa/git/linux-stable/arch/x86/entry/syscalls/syscall_64.tbl を編集して，追加するシステムコール番号を定義する．追加する際には既存のシステムコール番号と重複しないようにする．今回は作成したシステムコールのシステムコール番号を 400 とした．このシステムコール番号は，システムコールを呼び出す際に必要になる．編集例を以下に示す．

```
346      334      common rseq                __x64_sys_rseq
+ 347      400      common my_syscall        __x64_sys_my_syscall
```

(3) システムコールのプロトタイプ宣言

/home/nakagawa/git/linux-stable/include/linux/syscalls.h を編集して，追加するシステムコールのプロトタイプ宣言を記述する．編集例を以下に示す．

```
+ 1296      asmlinkage int sys_my_syscall(char __user *buf, int count);
```

4.4 カーネルの再構築

以下の手順にしたがってカーネルの再構築を行う．特に記述のない 4.4 節のコマンドは/home/nakagawa/git/linux-stable で実行する．

(1) .config ファイルの生成

以下のコマンドを実行し，.config ファイルを生成する．.config ファイルとはカーネルの設定を記述したコンフィギュレーションファイルである．

```
$ make defconfig
```

(2) カーネルのコンパイル

Linux カーネルをコンパイルする．以下のコマンドを実行する．

```
$ sudo make bzImage -j8
```

上記コマンドの「-j」オプションは、同時に実行できるジョブ数を指定する。ジョブ数が多すぎるとメモリ不足により実行速度が低下する場合があるため、適切なジョブ数を指定する必要がある。ジョブ数は CPU のコア数の 2 倍の数が効果的である。今回は、4 コア の CPU を使用しているため、ジョブ数は 4 コア の 2 倍の 8 とした。実行後、/home/nakagawa/git/linux-stable/arch/x86/boot 以下に bzImage という名前の圧縮カーネルイメージが作成される。カーネルイメージとは実行可能形式のカーネルを含むファイルである。同時に、/home/nakagawa/git/linux-stable 以下に全てのカーネルシンボルのアドレスを記述した System.map が作成される。カーネルシンボルとはカーネルのプログラムが格納されたメモリアドレスと対応付けられた文字列のことである。

(3) カーネルのインストール

コンパイルしたカーネルをインストールする。以下のコマンドを実行する。

```
$ sudo cp arch/x86/boot/bzImage /boot/vmlinuz-4.19.0-linux
$ sudo cp System.map /boot/System.map-4.19.0-linux
```

実行後、bzImage と System.map が、/boot 以下にそれぞれ vmlinuz-4.19.0-linux と System.map-4.19.0-linux という名前でコピーされる。

(4) カーネルモジュールのコンパイル

カーネルモジュールをコンパイルする。カーネルモジュールとは機能を拡張するためのバイナリファイルである。以下のコマンドを実行する。

```
$ make modules
```

(5) カーネルモジュールのインストール

コンパイルしたカーネルモジュールをインストールする。以下のコマンドを実行する。

```
$ sudo make modules_install
```

実行結果の最後の行は以下のように表示される。

```
DEPMOD 4.19.0
```

上記の例では、/lib/modules/4.19.0 ディレクトリにカーネルモジュールがインストールされている。このディレクトリ名は後の手順 で必要となるため、控えておく。

(6) 初期 RAM ディスクの作成

初期 RAM ディスクを作成する。初期 RAM ディスクとは初期ルートファイルシステムのことである。これは実際のルートファイルシステムが使用できるようになる前にマウントされる。以下のコマンドを実行する。

```
$ sudo update-initramfs -c -k 4.19.0
```

先ほど控えておいたディレクトリ名をコマンドの引数として与える．実行後，`/boot` 以下に初期 RAM ディスク `initrd.img-4.19.0` が作成される．

(7) ブートローダーの設定

システムコールを実装したカーネルをブートローダから起動可能にするために，ブートローダを設定する．Debian10.3 で使用されているブートローダは GRUB2 である．ブートローダの設定ファイルは `/boot/grub/grub.cfg` である．GRUB2 でカーネルのエントリを追加する際，設定ファイルを直接編集しない．`/etc/grub.d` 以下にエントリ追加用のスクリプトを作成し，そのスクリプトを実行することでエントリを追加する．ブートローダを設定する手順を以下に示す．

(A) エントリ追加用のスクリプトの作成

カーネルのエントリを追加するため，エントリ追加用のスクリプトを作成する．本手順書では，既存のファイル名に倣い作成するスクリプトのファイル名は `11_linux-4.19.0` とする．スクリプトの記述例を以下に示す．

```
1 #!/bin/sh -e
2 echo "Adding my custom Linux to GRUB2"
3 cat << EOF
4 menuentry "My custom Linux" {
5     set root=(hd0,1)
6     linux /vmlinuz-4.19.0-linux ro root=/dev/sda3 quiet
7     initrd /initrd.img-4.19.0
8 }
9 EOF
```

スクリプトに記述された各項目について以下に示す．

(a) `menuentry` <表示名>

<表示名>: カーネル選択画面に表示される名前

(b) `set root=(`<HDD 番号>,<パーティション番号>)

<HDD 番号>: カーネルが保存されている HDD の番号

<パーティション番号>: HDD の `/boot` が割り当てられたパーティション番号

(c) `linux` <カーネルイメージのファイル名>

<カーネルイメージのファイル名>: 起動するカーネルのカーネルイメージ

(d) `ro` <root デバイス>

<root デバイス>: 起動時に読み込み専用でマウントするデバイス

(e) `root=`<ルートファイルシステム><その他のブートオプション>

<ルートファイルシステム>: `/root` を割り当てたパーティション

<その他のブートオプション>: `quiet` はカーネルの起動時に出力するメッセージを省略する．

(f) `initrd` <初期 RAM ディスク名>

<初期 RAM ディスク名>: 起動時にマウントする初期 RAM ディスク名

(8) 実行権限の付与

/etc/grub.d で以下のコマンドを実行し，作成したスクリプトに実行権限を付与する．

```
$ sudo chmod +x 11_linux-4.19.0
```

(9) エントリ追加用のスクリプトの実行

/etc/grub.d で以下のコマンドを実行し，作成したスクリプトを実行する．

```
$ sudo update-grub
```

エントリ追加用のスクリプトの実行後，/boot/grub/grub.cfg にシステムコールを実装したカーネルのエントリが追加される

(10) 再起動

適当なディレクトリで以下のコマンドを実行し，計算機を再起動させる．

```
$ sudo reboot
```

再起動後，GRUB2 のカーネル選択画面にエントリが追加されている．手順 7A のスクリプトを用いた場合，カーネル選択画面で My custom Linux を選択し，起動する．

5 テスト

5.1 概要

本手順書で追加したシステムコールが想定通りの動作をしているか否か確認する．まず，追加したシステムコールを呼び出すテストプログラムを作成する．次にテストプログラムを実行して，追加したシステムコールが想定通りの動作をしているか否か確認する．

5.2 テストプログラムの作成

システムコールを実行するテストプログラムを作成する．本手順書ではテストプログラムの名前を call_my_syscall.c とし，/home/nakagawa/git/linux-stable 以下に作成する．テストプログラムの処理の流れは以下の通りである．

- (1) 引数から文字列を受け取る
- (2) my_syscall のシステムコール番号を引数として syscall() を呼び出す
- (3) エラーがなければ受け取った文字列を表示する，エラーが発生した場合 err_over:1 のように表示される

このプログラムに引数として文字列を入力して実行すると，追加したシステムコールが呼び出される．問題がなければ引数として入力した文字列が，カーネルのメッセージバッファとコンソールに表示され

る．作成したテストプログラムのソースコードを 6.2 節に添付してある．

5.3 テストプログラムの実行

5.2 節で作成したプログラムをコンパイルし実行する．以下のコマンドを実行する．

```
$ gcc call_my_syscall.c
$ ./a.out test
```

プログラムの実行後，システムコールが追加できていれば以下のような文字列がコンソールに表示される．

```
print buf = test
```

5.4 システムコールの実行結果の確認

カーネルのメッセージバッファを確認する．以下のコマンドを実行する．

```
$ dmesg | tail
```

実行後，システムコールが追加できていれば以下のような結果が得られる．なお，角括弧内の数字はカーネル起動開始からの経過時間を表す．

```
[ 533.131041] <MY_SYSCALL>:test
```

6 作成したプログラムのソースコード

6.1 システムコールのソースコード

/home/nakagawa/git/linux-stable/kernel/sys.c に追加したソースコードを抜粋して以下に示す．

```
147 SYSCALL_DEFINE2(my_syscall, char __user *, buf, int, count){
148     int err;
149     char text[128]= {0};
150
151     err = (int)copy_from_user(text, buf, count);
152
153     if(err == 0){
154         printk("<MY_SYSCALL>:%s\n", text);
155     }else{
156         printk("err:%d\n",err);
```

```
157     }
158     return(err);
159 }
```

6.2 テストプログラムのソースコード

call_my_syscall.c のソースコードを以下に示す .

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <unistd.h>
3 #include <string.h>
4
5 #define SYS_my_syscall 400
6
7 int main(int argc, char *argv[]){
8
9     char buf[128] = "default_message";
10    int ret;
11
12    if(argc != 1){
13        if(128 < strlen(argv[1])){
14            printf("err_over:%d\n",strlen(argv[1])-128);
15            return 0;
16        }
17        strncpy(buf, argv[1], strlen(argv[1]));
18        buf[strlen(argv[1])] = '\0';
19    }
20
21    ret = syscall(SYS_my_syscall, buf, strlen(buf));
22
23    if(ret == 0){
24        printf("print buf = %s\n",buf);
25    }else{
26        fprintf(stderr, "err:%d\n", ret);
27    }
28
29    return (0);
```


参考文献

- [1] ねじまき鳥の雛のゆるふぁ: 0 から作る Linux プログラム システムコールその2 カーネル内のシステムコール,(オンライン), 入手先 (http://softwaretechnique.jp/Linux/SystemCall/sc_03.html) (参照 2020-06-26).