Taller de drivers Sistemas Operativos

Departamento de Computación Facultad de Ciencias Exactas y Naturales Universidad de Buenos Aires

30 de Mayo de 2017

El kernel

Prendo la computadora, se carga **EL** kernel.

- Administrador de memoria √
- Administrador de procesos √
- Sistema de archivos √
- Driver teclado, mouse, video √



- ¿Ya existía el código en el kernel?
- ¿Tengo que reiniciar la máquina y cargar de nuevo el kernel?
- ¿Tengo que recompilar el kernel?

Solución (linux): Módulos

- Linux soporta la carga y descarga de **módulos** al kernel en **tiempo de ejecución**.
- «Los únicos privilegiados son los módulos», JDP

Nuestro primer módulo

```
//Incluir module_init y module_exit
#include ux/init.h>
//Incluir MODULE *mod
#include ux/module.h>
static int __init hello_init(void) {
  return 0;
static void exit hello exit(void) {
}
module_init(hello_init);
module_exit(hello_exit);
MODULE_LICENSE("GPL");
MODULE_AUTHOR("La banda de SO");
MODULE_DESCRIPTION("Nuestro primer modulo");
```

Cargar nuestro módulo

- Requisitos previos
 - make
 - ▶ module-init-tools
 - linux-headers-<version>
 (<version> sale de uname -r)
- Makefile especial:

```
obj-m := hello.o hello0.o
KVERSION := $(shell uname -r)
all:
    make -C /lib/modules/$(KVERSION)/build SUBDIRS=$(shell pwd) modules
clean:
    make -C /lib/modules/$(KVERSION)/build SUBDIRS=$(shell pwd) clean
```

3 Cargarlo con insmod (se saca con rmmod)

¿Cómo lo uso?

- Ver módulos cargados con lsmod
- ¿Y cuándo se ejecuta el código?
 - Al cargar el módulo
 - 2 Llamada al sistema
 - Atención de interrupción
 - Al descargar el módulo

Advertencia



Advertencia



« Today we have learned in the agony of war that great power involves great responsibility», Franklin D. Roosevelt

Advertencia: Los peligros de ser el cero

- Bugs.
- Punto flotante.
- Libc. Solución: linux/kernel.h>
- Espacio de nombres.
- Condiciones de carrera.
- Accesos a memoria.

Hola mundo

```
#include ux/init.h>
#include ux/module.h>
#include ux/kernel.h>
static int __init hello_init(void) {
    printk(KERN_ALERT "Hola, Sistemas Operativos!\n");
    return 0:
}
static void exit hello exit(void) {
    printk(KERN_ALERT "Adios, mundo cruel...\n");
}
module_init(hello_init);
module_exit(hello_exit);
MODULE_LICENSE("GPL");
MODULE AUTHOR("La banda de SO"):
MODULE_DESCRIPTION("Una suerte de 'Hola, mundo'");
```

Tipos de devices

En UNIX, comúnmente:

char devices

- pueden accederse como una tira de bytes
- suelen no soportar seeking
- se los usa directamente mediante un nodo en el filesystem
- tienen un subtipo interesante: misc devices

block devices

- direccionables de a "cachos" definidos
- suelen soportar seeking
- generalmente, su nodo es montado como un filesystem

network devices

- proveen acceso a una red
- no son accedidos a través de un nodo en el filesystem, sino de otra manera (usando sockets, por ejemplo)

Devices y drivers

ls -l /dev/

```
lrwxrwxrwx 1 root root 3 2010-10-08 20:00 cdrom -> sr0
...
crw-rw-rw- 1 root root 1, 8 2010-10-08 20:00 random
...
brw-rw---- 1 root disk 8, 0 2010-10-08 20:00 sda
brw-rw---- 1 root disk 8, 1 2010-10-08 20:00 sda1
...
```

El primer caracter de cada línea representa el tipo de archivo:

- 1 es un symlink (enlace simbólico)
- c es un char device
- b es un block device

Los devices tienen un par de números asociados:

- major: está asociado a un driver en particular (primer número luego del grupo)
- minor: identifica a un dispositivo específico que el driver maneja (segundo número luego del grupo)

Construcción de un char device

- Registrarlo
- 2 Conseguir los device numbers
- Definir las funciones de cada operación del device
- Orear un nodo en el filesystem para interactuar con el device

¿En qué parte del módulo se hace todo esto?

(1) Registrar el char device

• Llamar a la función cdev-init en el init

```
void cdev_init(struct cdev *cdev, struct file_operations *fops);
```

No olvidarse de los include

```
#include <linux/fs.h>
#include <linux/cdev.h>
```

(2) Conseguir los device numbers

¿Cómo reservamos los device numbers que necesitamos?

- Asignamos uno específico (puede ser problemático)
- Pedimos al kernel que nos asigne uno dinámicamente

Para reservarlos dinámicamente y para liberarlos, tenemos:

```
int alloc_chrdev_region(dev_t *num, unsigned int firstminor,
    unsigned int count, char *name);

void unregister_chrdev_region(dev_t num, unsigned int count);
```

Para (des)asignárlo al char device:

```
int cdev_add(struct cdev *dev, dev_t num, unsigned int count);
void cdev_del(struct cdev *dev);
```

(3) Definir las operaciones

- la estructura file_operations representa las operaciones que las aplicaciones pueden realizar sobre los *devices*
- cada campo apunta a una función en nuestro módulo que se encarga de la operación, o es NULL
- si el campo es NULL tiene lugar una operación por omisión distinta para cada campo

(3) Definir las operaciones: un ejemplo

```
static struct file_operations mis_operaciones = {
    .owner = THIS_MODULE,
    .read = mi_operacion_lectura,
};

ssize_t mi_operacion_lectura(struct file *filp, char __user *data,
    size_t s, loff_t *off) {
    ....
    return 0;
}
```

(3) Definir las operaciones: advertencia

- tanto read() como write() escriben en o leen de la memoria de usuario
- el puntero a espacio de usuario puede:
 - ser inválido: puede no haber nada mapeado en esa dirección, o puede haber basura;
 - no estar en memoria (paginado), y el kernel no puede incurrir en page faults;
 - ser erróneo o malicioso
- para estar tranquilos, hay que usar:

```
unsigned long copy_to_user(void __user *to, const void *from,
   unsigned long count);
unsigned long copy_from_user(void *to, const void __user *from,
   unsigned long count);
```

(4) Crear nodos

- Una vez que el device está registrado, podemos crear los nodos en el filesystem
- Sin embargo, esto se hace desde espacio de usuario
- ¿Por qué no desde el kernel?

Creando nodos (2)

Tenemos, a priori, dos opciones:

- crear los nodos, una vez se haya insertado el módulo, usando mknod <nodo> c <major> <minor> ,
- que desde el módulo se genere algún tipo de aviso a alguien, en espacio de usuario, que se encargue de crear el nodo

Para lo segundo:

```
#include <linux/device.h>
static struct class *mi_class;

mi_class = class_create(THIS_MODULE, DEVICE_NAME);
device_create(mi_class, NULL, mi_devno, NULL, DEVICE_NAME);
```

```
device_destroy(mi_class, mi_devno);
class_destroy(mi_class);
```

Ejercicio 1

Implementar el módulo /dev/nulo que replique exactamente la funcionalidad de /dev/null. Es decir, descartar toda la información que se escribe en él y, a su vez, no leer ningún caracter cuando se intenta leer.

Ejercicio 2

Escribir el módulo /dev/letras123 que debe realizer lo siguiente:

- Asignar uno de los tres espacios libres al proceso cuando este abra el dispositivo con open. Fallar con -EPERM si no hay más lugar.
- Liberar el espacio asignado cuando el usuario haga close (o fallar con -EPERM si no se había realizado el open correspondiente).
- La primera vez que el usuario hace un write (y si tiene un espacio libre asignado) guardar el primer caracter al espacio libre del usuario. Los siguientes writes deben ser ignorados.
- Cada vez que el usuario lea del dispositivo, devolverle tantas copias del caracter guardado como haya pedido leer. Si no se hizo write previamente, fallar con -EPERM.

Memoria dinámica (kernel)

Existen diversas formas de pedir memoria al sistema cuando estamos ejecutando en modo kernel. Nosotros vamos a ver dos:

kmalloc

Funciones: void * kmalloc(size_t size, int flags), kfree(void * ptr). Solicita un espacio de memoria **físicamente contiguo** de size bytes. Devuelve un puntero *virtual* accesible sólo en modo kernel.

vmalloc

Funciones: void * vmalloc(size_t size),vfree(void * ptr).
Solicita un espacio de memoria **virtualmente contiguo** de size bytes.
Devuelve un puntero *virtual* accesible sólo en modo kernel.

Sincronización (kernel)

Diversos mecanismos de sincronización. Entre ellos semáforos y mutexes.

sempahore

Tipo de datos: struct semaphore. Funciones: sema_init(struct semaphore * sem, int val), down(struct semaphore * sem), down_interruptible(struct semaphore * sem),...,up(struct semaphore * sem)

spinlock

Tipo de datos: spinlock_t Funciones: spin_lock_init(spinlock_t *
lock), spin_lock(spinlock_t * lock), spin_unlock(spinlock_t *
lock), etc.

Montando filesystems remotos

Vamos a acceder a nuestros archivos en la computadora *física* desde la *virtual*.

```
# apt-get install sshfs
# mkdir remoto
# sshfs MI_USUARIO@IP_HOST:/home/MI_USUARIO remoto
```

- Reemplazar MI_USUARIO por su cuenta de los labos e IP_HOST por la dirección IP de la máquina que están usando.
- El comando ifconfig es su amigo.
- Este comando logra abstraer la idea de que los archivos están en una ubicación remota, para el SO son archivos comunes y corrientes.
- Ahora pueden editar desde su usuario de los labos y solo compilar para probar en la consola de la máquina virtual.