Taller de drivers

Pablo Antonio

Departamento de Computación, FCEyN, Universidad de Buenos Aires, Buenos Aires, Argentina

segundo@cuatrimestre:/2011\$ _

Dennis Ritchie (1941 - 2011)

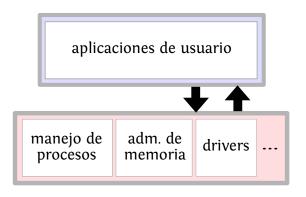


Monolítico

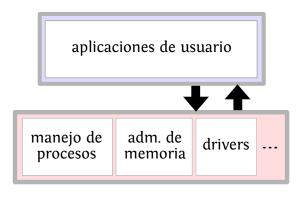
Microkernel

Exokernel

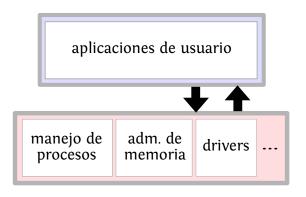
•••



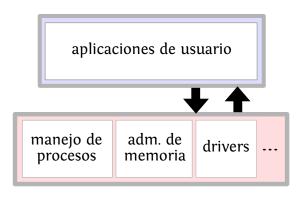
- se ejecuta:
 - en un único espacio de memoria
 - enteramente en el nivel de máximo privilegio



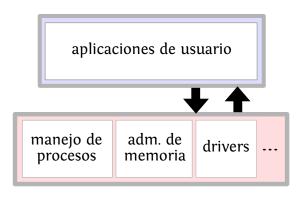
• ¿todo contenido en una gran imagen binaria?



- ¿todo contenido en una gran imagen binaria?
 - ¿qué pasa si quiero agregar funcionalidad cuando ya estoy usando la máquina?



- ¿todo contenido en una gran imagen binaria?
 - ¿qué pasa si quiero agregar funcionalidad cuando ya estoy usando la máquina?
 - ¿qué pasa si incluyo funcionalidad "por las dudas"?



- ¿todo contenido en una gran imagen binaria?
 - ¿qué pasa si quiero agregar funcionalidad cuando ya estoy usando la máquina?
 - ¿qué pasa si incluyo funcionalidad "por las dudas"?
- La solución de Linux: módulos

Antes

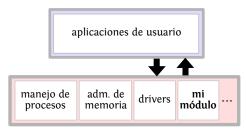
aplicaciones de usuario

aplicaciones de usuario

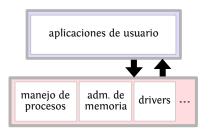
manejo de procesos adm. de procesos de usuario

drivers ...

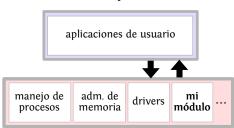
Después



Antes



Después



¡En tiempo de ejecución!

• ¿qué cosas componen a un módulo?

- ¿qué cosas componen a un módulo?
 - funciones relacionadas
 - datos
 - puntos de entrada y salida

- ¿qué cosas componen a un módulo?
 - funciones relacionadas
 - datos
 - puntos de entrada y salida
- ¿a causa de qué podría ejecutarse el código de un módulo?

- ¿qué cosas componen a un módulo?
 - funciones relacionadas
 - datos
 - puntos de entrada y salida
- ¿a causa de qué podría ejecutarse el código de un módulo?
 - Ilamada al sistema
 - atención de interrupción

- ¿qué cosas componen a un módulo?
 - funciones relacionadas
 - datos
 - puntos de entrada y salida
- ¿a causa de qué podría ejecutarse el código de un módulo?
 - 1 Ilamada al sistema
 - atención de interrupción
- ¿qué funcionalidades podría brindar un módulo?

- ¿qué cosas componen a un módulo?
 - funciones relacionadas
 - datos
 - puntos de entrada y salida
- ¿a causa de qué podría ejecutarse el código de un módulo?
 - Ilamada al sistema
 - 2 atención de interrupción
- ¿qué funcionalidades podría brindar un módulo?
- hoy vamos a escribir nuestro primer módulo...



Un nuevo mundo...

- estamos ejecutando en el nivel de máximo privilegio
- ¿qué pasa si hacemos un acceso indebido a memoria?
- el kernel no está enlazado a la libc
- hacer operaciones de punto flotante es complicado
- tenemos un stack fijo y limitado (y tenemos que compartirlo con el resto del kernel)
- hay varias fuentes de posibles condiciones de carrera

Nuestro primer módulo (1)

```
#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("Pablo Antonio");
MODULE_DESCRIPTION("Una suerte de 'Hola, mundo'");
```

Nuestro primer módulo (2)

```
#include <linux/init.h>
#include <linux/module.h>
#include <linux/kernel.h>
```

- init.h contiene la definición de las macros module_init() y module_exit()
- module.h contiene varias definiciones necesarias para la gran mayoría de los módulos (por ejemplo, varios MODULE_*)
- kernel.h contiene la declaración de printk()

Nuestro primer módulo (3)

```
MODULE_LICENSE("GPL");
MODULE_AUTHOR("Pablo Antonio");
MODULE_DESCRIPTION("Una suerte de 'Hola, mundo'");
```

- MODULE_AUTHOR() y MODULE_DESCRIPTION() son meramente informativos
- MODULE_LICENSE() indica la licencia del módulo;
 - algunos valores posibles son:
 - GPL
 - Dual BSD/GPL
 - Proprietary
 - un módulo con una licencia propietaria "mancha" el kernel

Nuestro primer módulo (4)

```
static int __init hello_init(void) {
   printk(KERN_ALERT "Hola, Sistemas Operativos!\n");
   return 0;
}
module_init(hello_init);
```

- static indica que la función es local al archivo (opcional)
- __init le indica al kernel que la función sólo se usará al momento de la inicialización, y que puede olvidarla una vez cargado el módulo (opcional)
- printk() se comporta de manera similar a la función printf() de la libc, pero permite indicar niveles de prioridad:
 - KERN_ALERT problema de atención inmediata
 - KERN_INFO mensaje con información
 - KERN_DEBUG mensaje de debug

Nuestro primer módulo (5)

```
static int __init hello_init(void) {
   printk(KERN_ALERT "Hola, Sistemas Operativos!\n");
   return 0;
}
module_init(hello_init);
```

- con module_init() se indica dónde encontrar la función de inicialización del módulo
- la función de inicialización es llamada:
 - al arrancar el sistema
 - al insertar el módulo
- su rol es registar recursos, inicializar hardware, reservar espacio en memoria para estructuras de datos, etc.
- si todo salió bien, tiene que devolver 0; si no, tiene que volver atrás lo que cambió y devolver algo distinto de cero

Nuestro primer módulo (6)

```
static void __exit hello_exit(void) {
    printk(KERN_ALERT "Adios, mundo cruel...\n");
}
module_exit(hello_exit);
```

- con module_exit() se indica dónde encontrar la función de "limpieza" del módulo
- la función de "limpieza" es llamada antes de quitar el módulo
- se ocupa de deshacer/limpiar todo lo que la función de inicialización y el resto del módulo usaron

Inyectando módulos al kernel

¿Cómo cargamos nuestro módulo al kernel?

- insmod carga el código y los datos de nuestro módulo al kernel
- el kernel usa su tabla de símbolos para enlazar todas las referencias no resueltas del módulo
- una vez cargado, se llama a su función de inicialización
- rmmod permite quitar el módulo del kernel si esto es posible (por ejemplo, falla si el módulo está siendo usado)
- modprobe es una alternativa más inteligente que
 insmod y rmmod (tiene en cuenta dependencias entre módulos)

Manos a la obra

- 1 instalar los paquetes para
 - make
 - module-init-tools
- 2 crear un Makefile con el siguiente contenido:

```
obj-m := hello.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 ejecutar make clean y make
④ usar insmod y rmmod

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)

Podemos ver ejemplos con ls -1 /dev

devices y drivers

```
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
- minor: identifica a un dispositivo específico que el driver maneja

Construcción de un char device

Vamos a construir un char device. ¿Qué necesitamos?

Construcción de un char device

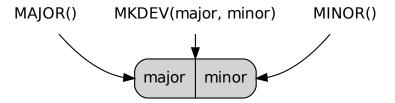
Vamos a construir un char device. ¿Qué necesitamos?

- crear un nodo en el filesystem para interactuar con nuestro módulo
- conseguir los device numbers que precisemos
- registrar al device como un char device
- registrar las funciones de cada operación que queramos realizar sobre el device

¿Qué parte del módulo debería encargarse de lo anterior?

Device numbers

En el código del kernel, el par *major-minor* se representa con el tipo dev_t:



Reservando device numbers

¿Cómo reservamos los device numbers que necesitamos?

- pedimos un rango específico (puede ser problemático)
- pedimos al kernel que nos asigne un rango dinámicamente

Para reservarlos dinámicamente y para liberarlos, tenemos:

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

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

Las operaciones (1)

- 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

Las operaciones (2)

- owner: un puntero al módulo "dueño" de la estructura (generalmente THIS_MODULE)
- read(): para recibir datos desde el device; retorna el número de bytes leídos
- write(): para enviar datos al device; retorna el número de bytes escritos
- si el puntero de read() o write() es NULL, se retorna
 -EINVAL al tratar de realizar la operación

Las operaciones (3)

- 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);
```

La abstracción cdev (1)

- el kernel representa internamente a los char devices mediante la estructura struct cdev
- antes de que el kernel llame a nuestras operaciones, tenemos que inicializar y registrar al menos una de estas estructuras

Para inicializar, podemos:

• pedir al kernel que dinámicamente nos reserve y otorgue una estructura:

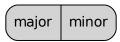
```
struct cdev *mi_cdev = cdev_alloc();
mi_cdev->ops = &mi_fops;
```

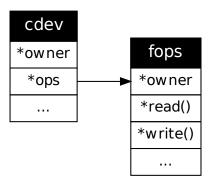
inicializar una estructura ya reservada:

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

En los dos casos, hay que inicializar cdev.owner a THIS_MODULE

La abstracción cdev (2)





La abstracción cdev (3)

Ahora, registramos con:

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

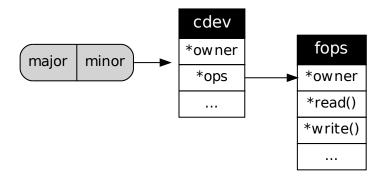
Tener en cuenta que:

- cdev_add() puede fallar
- si no falló, las operaciones de nuestro módulo ya pueden ser llamadas

Para quitar al char device del sistema, usar:

```
void cdev_del(struct cdev *dev);
```

La abstracción cdev (4)



Creando nodos (1)

- una vez que el device está registrado, podemos crear los nodos en el filesystem
- sin embargo, esto debe hacerse enteramente desde espacio de usuario
- ¿por qué no desde el kernel?

Creando nodos (1)

- una vez que el device está registrado, podemos crear los nodos en el filesystem
- sin embargo, esto debe hacerse enteramente desde espacio de usuario
- ¿por qué no desde el kernel?

"Provide mechanism, not policy"

Una distinción muy importante en el mundo UNIX:

Mechanism: las capacidades y funcionalidad que se provee

Policy: el uso que se le da a esas capacidades

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);
```

Misc devices

¿Qué pasa si no queremos tanta flexibilidad?

- los misc devices son char devices simples que tienen varias características y una API en común
- todos comparten el *major* 10, pero pueden elegir su propio *minor*
- una llamada a misc_register() simplifica los pasos de:
 - pedir device numbers
 - crear nodos en /dev
 - registrar el char device con cdev_init() y cdev_add()

```
static struct miscdevice mi_dev = {
    MI_MINOR,
    "midriver",
    &mi_fops,
};
misc_register(&mi_dev);
misc_deregister(&mi_dev);
```

Ejercicio

Se pide escribir un módulo esprimo que cree un nodo /dev/esprimo del cual se pueda leer y escribir. Deben usar un misc device.

Al leer, debe recibirse "1" en caso de que el "número actual" sea primo, y "0" en caso contrario. Al escribir, debe poder cambiarse el "número actual". El "número actual" comienza siendo cero.

Ejemplos de lectura y escritura:

- sudo dd if=/dev/esprimo count=1 bs=1 ,
- echo "17" | sudo tee /dev/esprimo

Créditos y licencia

Créditos

- imagen de "DANGER" por Shawn Carpenter ¹
- el resto, por Pablo Antonio

Licencia: Creative Commons Attribution-ShareAlike 3.0 Unported

¹http://www.flickr.com/photos/spcbrass/4557822128/