LINUX - LKM

Plan wykładu

- Wprowadzenie
- Moduły dla jądra ≥ 2.6
- Przechwytywanie odwołań systemowych
- Architektura LSM

Nitesh Dhanjani, Justin Clarke **Network Security Tools**

Peter J. Salzman, Ori Pomerantz The Linux Kernel Module Programming Guide

Wprowadzenie

- Wprowadzenie
- Moduły dla jądra ≥ 2.6
- Przechwytywanie odwołań systemowych
- Architektura LSM

LKM

Ładowalne moduły jądra **LKM** (*ang. Loadable Kernel Module*) są dynamicznie ładowanymi rozszerzeniami jądra.

- wprowadzone od Linux 1.2 (1995)
- działają w przestrzeni jądra (a nie użytkownika!)
- używane są m.in. do:
 - tworzenia sterowników urządzeń
 - tworzenia sterowników systemów plików
 - tworzenia sterowników sieciowych
 - przechwytywania lub dodawania nowych funkcji systemowych
 - pisania interpreterów niskiego poziomu
 - Framework LSM

Funkcja printk()

```
printk( KERN_ALERT "modul: parametr == %d\n", parametr);
```

Dostępne jest 8 priorytetów, które są zdefiniowane w pliku **linux/kernel.h>** rozwijają się do napisu "<nr>". Są to:

KERN_EMERG - zazwyczaj używany do komunikatów poprzedzających awarię systemu (najbardziej istotny komunikat - definiowany jako "<0>")

KERN_ALERT - sytuacje wymagające natychmiastowej uwagi.

KERN_CRIT - sytuacje krytyczne, najczęściej związane z poważnym błędem sprzętu lub oprogramowania.

KERN_ERR - błąd; sterowniki urządzeń używają tego do powiadamiania o problemie ze sprzętem

KERN_WARNING - ostrzeżenia o problemach, które nie powodują awarii całego systemu **KERN_NOTICE** - sytuacje, które nie są błędami, ale warto je zasygnalizować (np. komunikaty o bezpieczeństwie)

KERN_INFO - komunikaty informacyjne (np. sterowniki wypisują w ten sposób dane o znalezionym sprzęcie)

KERN_DEBUG - używane do debugowania (najmniej istotny komunikat - definiowany jako "<7>")

Komunikaty i logi

- logami zajmuje się demon syslogd, umieszcza je w buforze kołowym dostępnym przez /proc/kmsg lub polecenie dmesg (opcje –nlevel, –c)
- demon klogd (/etc/init.d/klogd) pobiera dane od syslog i umieszcza je w /var/log/messages (opcja –fname kieruje logi do innego pliku)
- za pomocą pliku /proc/sys/kernel/printk mamy dostęp do ustawień konsoli związanych z logami
 - console_loglevel
 - default_message_loglevel -> KERN_WARNING
 - minimum_console_level
 - default_console_loglevel

echo "4 4" > /proc/sys/kernel/printk

Moduły dla jądra ≥ 2.6

- Wprowadzenie
- Moduły dla jądra ≥ 2.6
- Przechwytywanie odwołań systemowych
- Architektura LSM

Nagłówki jądra

• Do kompilacji modułów jądra niezbędne są pliki nagłówkowe źródeł aktualnie zainstalowanego jądra.

Przykładowo dla dystrybucji opartych na Debianie instalacja wymaganych pakietów może wyglądać następująco:

```
$ sudo apt-get install build-essential
$ sudo apt-get install linux-headers-$(uname -r)
```

lub:

```
$ sudo -i
# apt-get install module-assistant
# m-a prepare
```

SYSTEMY OPERACYJNE II LINUX - LKM

Przykład kodu

```
hello-1.c
   hello-1.c - The simplest kernel module.
* /
#include <linux/module.h> /* Needed by all modules */
#include <linux/kernel.h> ...
                              /* Needed for KERN_INFO */
int init_module(void)
       printk(KERN_INFO "Hello world 1.\n");
        /*
        * A non 0 return means init_module failed; module can't be loaded.
        * /
       return 0;
void cleanup_module(void)
       printk(KERN_INFO "Goodbye world 1.\n");
```

Kompilacja modułu

```
Makefile
obj-m += hello-1.o

all:
          make -C /lib/modules/$(shell uname -r)/build M=$(PWD) modules

clean:
          make -C /lib/modules/$(shell uname -r)/build M=$(PWD) clean
```



```
hostname:~/lkmpg-examples/02-HelloWorld# make
make -C /lib/modules/2.6.11/build M=/root/lkmpg-examples/02-HelloWorld modules
make[1]: Entering directory `/usr/src/linux-2.6.11'
    CC [M] /root/lkmpg-examples/02-HelloWorld/hello-1.o
Building modules, stage 2.
    MODPOST
    CC /root/lkmpg-examples/02-HelloWorld/hello-1.mod.o
    LD [M] /root/lkmpg-examples/02-HelloWorld/hello-1.ko
make[1]: Leaving directory `/usr/src/linux-2.6.11'
hostname:~/lkmpg-examples/02-HelloWorld#
```

Ładowanie i rozładowanie modułu

```
insmod [opcje] nazwa_modulu.ko [parametry]
```

Ładuje podany moduł do jądra. Jeśli są podane parametry, to przekazuje je modułowi. Najważniejsze opcje:

- -o nazwa Ustala nazwę dla modułu na nazwa zamiast przyjąć nazwę pliku bez rozszerzenia .ko (lub .o), co jest zachowaniem domyślnym
- -p Symuluje załadowanie modułu, ale go nie ładuje.

Parametry maja postać zmienna=wartosc np.: insmod ne.o irq=7

rmmod nazwa_modulu

Usuwa podany moduł z jądra (jeśli nie jest używany). nazwa_modulu to nazwa modułu, a nie nazwa pliku .ko!

Informacje o modułach

1smod

Wypisuje wszystkie załadowane moduły wraz z informacją od jakich innych modułów zależą (ten sam wynik daje cat /proc/modules).

```
modinfo [ opcje ] nazwa_modulu.ko
```

Bada plik obiektowy związany z modułem jądra i wypisuje wszelkie zebrane informacje.

```
hostname:~/lkmpg-examples/02-HelloWorld# modinfo hello-1.ko
```

filename: hello-1.ko

vermagic: 2.6.11 preempt PENTIUMII 4KSTACKS gcc-3.3

depends:

Narzędzie modprobe

- Wylistowanie dostępnych modułów:
 - \$ modprobe -1
- Wylistowanie załadowanych modułów:
 - \$ 1smod
- Ładowanie (instalowanie) modułu tralala:
 - \$ modprobe tralala
- Ładowanie (instalowanie) modułu tralala z nazwą rumtum:
 - \$ modprobe tralala -o rumtum
- Odinstalowanie modułu tralala:
 - \$ modprobe -r tralala

modprobe potrafi analizować i rozwikłać zależności instalowanego modułu

Makra ux/init.h> (1/2)

Każdy moduł musi definiować funkcję inicjującą moduł (konstruktor) i zwalniająca moduł (destruktor). Standardowo są to funkcje :

- int init_module (void);
 wywoływana przy ładowaniu modułu. Zwraca kod błędu, jeżeli nie udalo się zainicjowac modułu, w przeciwnym przypadku 0.
- void cleanup_module (void);
 wywoływana przy usuwaniu modułu

Istnieją makra pozwalające zarejestrować f-kcje o dowolnej nazwie jako konstruktor i destruktor, odpowiednio:

```
module_init(nazwa_funkcji_inicjujacej);
module_exit(nazwa_funkcji_zwalnijacej);
```

Makra ux/init.h> (2/2)

Makra wskazujące funkcje i dane, które mogą być usunięte po inicjalizacji modułu oraz kod i dane związane z usuwaniem modułu – mają znaczenie jedynie gdy sterownik jest skonsolidowany z jądrem.

Podczas rozruchu systemu pojawia się komunikat podobny do pokazanego poniżej:

Freeing unused kernel memory: 108k freed

Oznacza to, że zwolniono **108 kB** pamięci jądra zawierającej dane, o których wiadomo, że nie będą już potrzebne. Fragmenty pamięci zwalniane podczas działania systemu stanowią zawartość sekcji ___init i ___initdata.

SYSTEMY OPERACYJNE II LINUX - LKM

Przykład kodu

```
hello-3.c
#include <linux/module.h> /* Needed by all modules */
#include <linux/kernel.h> /* Needed for KERN_INFO */
#include inux/init.h> /* Needed for the macros */
static int hello3_data __initdata = 3;
static int __init hello_3_init(void)
       printk(KERN_INFO "Hello, world %d\n", hello3_data);
       return 0;
static void __exit hello_3_exit(void)
       printk(KERN_INFO "Goodbye, world 3\n");
module_init(hello_3_init);
module_exit(hello_3_exit);
```

Licencjonowanie i opis modułu

Powyżej jądra 2.4 moduły powinny mieć identyfikator licencji **GPL** (lub pokrewny). Odpowiednie makra zdefiniowane są w linux/module.h>

```
MODULE_LICENSE(...)
  "GPL", "GPL v2", "Dual BSD/GPL", "Proprietary", itd.

MODULE_AUTHOR(...)

MODULE_DESCRIPTION(...)

MODULE SUPPORTED DEVICE(...)
```

LINUX - LKM

Przykład kodu (1/2)

```
hello-4.c
#include linux/module.h> /* Needed by all modules */
#include <linux/kernel.h> /* Needed for KERN_INFO */
#include <linux/init.h> /* Needed for the macros */
#define DRIVER AUTHOR "Peter Jay Salzman <p@dirac.org>"
#define DRIVER_DESC "A sample driver"
static int __init init_hello 4(void)
       printk(KERN_INFO "Hello, world 4\n");
       return 0;
static void __exit cleanup_hello_4(void)
       printk(KERN_INFO "Goodbye, world 4\n");
module_init(init_hello_4);
module_exit(cleanup_hello_4);
```

SYSTEMY OPERACYJNE II LINUX - LKM

Przykład kodu (2/2)

```
... cd. hello-4.c
   You can use strings, like this:
 * Get rid of taint message by declaring code as GPL.
MODULE_LICENSE ("GPL");
 * Or with defines, like this:
 */
MODULE AUTHOR (DRIVER_AUTHOR); /* Who wrote this module? */
MODULE_DESCRIPTION(DRIVER_DESC); /* What does this module do */
 * This module uses /dev/testdevice. The MODULE_SUPPORTED_DEVICE macro might
  be used in the future to help automatic configuration of modules, but is
    currently unused other than for documentation purposes.
 */
MODULE_SUPPORTED_DEVICE("testdevice");
```

Przekazywanie argumentów linii komend (1/2)

Można zadeklarować, że określona zmienna będzie zawierała parametr, który może zostać **zmieniony przy ładowaniu** modułu. W czasie ładowania modułu w miejsce podanych zmiennych zostaną wstawione wartości podane przez użytkownika.

Do deklaracji, że pewna zmienna ma być wykorzysta jako parametr modułu służy makro (uprawnienia standardowo ustawiamy na 0):

```
module param( zmienna, typ, uprawnienia)
```

Dostępne typy to:

Każdy parametr powinien posiadać opis. Opis nadaje się za pomocą makra MODULE PARM DESC:

```
MODULE_PARM_DESC( zmienna, opis)
```

Przekazywanie argumentów linii komend (2/2)

Aby zadeklarować tablicę parametrów trzeba użyć funkcji:

Wszystkie pola poza wskaznik_na_licznik mają takie same znaczenie jak w module_param(). wskaznik_na_licznik zawiera wskaźnik do zmiennej do której wpisana zostanie liczba elementów tablicy. Jeśli nie interesuje nas liczba argumentów, można podać NULL. Maksymalna liczba elementów tablicy jest określona przez deklarację tablicy.

Przykład kodu (1/3)

hello-5.c #include ux/module.h> #include ux/moduleparam.h> #include ux/kernel.h> #include ux/init.h> #include <linux/stat.h> MODULE LICENSE ("GPL"); MODULE_AUTHOR("Peter Jay Salzman"); static short int myshort = 1; static int myint = 420; static long int mylong = 9999; static char *mystring = "blah"; static int myintArray[2] = { -1, -1 }; static int arr_argc = 0; * module_param(foo, int, 0000) * The first param is the parameters name * The second param is it's data type * The final argument is the permissions bits, * for exposing parameters in sysfs (if non-zero) at a later stage. */

Przykład kodu (2/3)

... cd. hello-5.c module_param(myshort, short, S_IRUSR | S_IWUSR | S_IRGRP | S_IWGRP); MODULE_PARM_DESC(myshort, "A short integer"); module_param(myint, int, S_IRUSR | S_IWUSR | S_IRGRP | S_IROTH); MODULE_PARM_DESC(myint, "An integer"); module_param(mylong, long, S_IRUSR); MODULE_PARM_DESC(mylong, "A long integer"); module param (mystring, charp, 0000); MODULE PARM DESC(mystring, "A character string"); * module_param_array(name, type, num, perm); * The first param is the parameter's (in this case the array's) name * The second param is the data type of the elements of the array * The third argument is a pointer to the variable that will store the number * of elements of the array initialized by the user at module loading time * The fourth argument is the permission bits */ module_param_array(myintArray, int, &arr_argc, 0000); MODULE PARM DESC(myintArray, "An array of integers");

Przykład kodu (3/3)

```
... cd. hello-5.c
static int __init hello_5_init(void)
        int i;
        printk(KERN_INFO "Hello, world 5\n=======\n");
        printk(KERN_INFO "myshort is a short integer: %hd\n", myshort);
        printk(KERN_INFO "myint is an integer: %d\n", myint);
        printk(KERN_INFO "mylong is a long integer: %ld\n", mylong);
        printk(KERN_INFO "mystring is a string: %s\n", mystring);
        for (i = 0; i < (sizeof myintArray / sizeof (int)); i++)
                printk(KERN_INFO "myintArray[%d] = %d\n", i, myintArray[i]);
        printk(KERN_INFO "got %d arguments for myintArray.\n", arr_argc);
        return 0;
static void __exit hello_5_exit(void)
        printk (KERN_INFO "Goodbye, world 5\n");
module_init(hello_5_init);
module exit(hello 5 exit);
```

Działanie przykładowego kodu

```
satan# insmod hello-5.ko mystring="bebop" mybyte=255 myintArray=-1 mybyte is an 8 bit integer: 255 myshort is a short integer: 1 myint is an integer: 20 mylong is a long integer: 9999 mystring is a string: bebop myintArray is -1 and 420
```

```
satan# insmod hello-5.ko mystring="supercalifragilisticexpialidocious" \
> mybyte=256 myintArray=-1,-1
mybyte is an 8 bit integer: 0
myshort is a short integer: 1
myint is an integer: 20
mylong is a long integer: 9999
mystring is a string: supercalifragilisticexpialidocious
myintArray is -1 and -1
```

Kod modułu w wielu plikach

Kod modułu można rozdzielić na wiele plików źródłowych, tak jak każdy inny projekt. W takim przypadku zmiany wymaga jedynie plik **Makefile** – do zmiennej odpowiadającej nazwie modułu docelowego podstawiamy wszystkie nazwy obiektów pośrednich.

W przykładzie kod rozdzielono na dwa pliki: **start.c** i **stop.c**. Docelowo chcemy uzyskać moduł **startstop.ko**.

SYSTEMY OPERACYJNE II LINUX - LKM

Przykład kodu

SYSTEMY OPERACYJNE II LINUX - LKM

Kompilacja modułu

```
Makefile
obj-m += startstop.o
startstop-objs := start.o stop.o

all:
    make -C /lib/modules/$(shell uname -r)/build M=$(PWD) modules

clean:
    make -C /lib/modules/$(shell uname -r)/build M=$(PWD) clean
```



startstop.ko

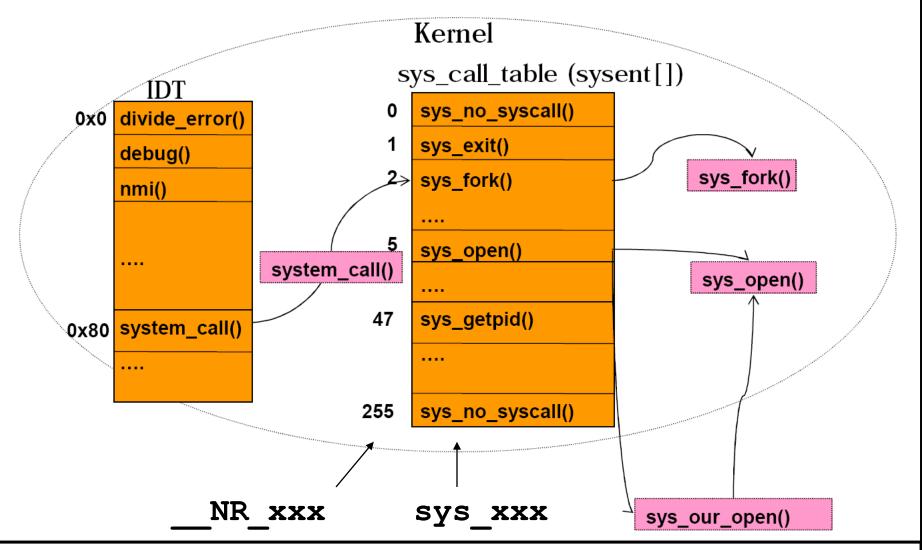
Funkcje dostępne w modułach

- W modułach możemy używać (poza swoimi własnymi) jedynie funkcje wyeksportowane przez jądro!
- Tablicę dostępnych (wyeksportowanych) symboli możemy sprawdzić za pomocą pliku /proc/kallsyms albo /proc/ksyms (jądra <= 2.5)

Przechwytywanie odwołań systemowych

- Wprowadzenie
- Moduły dla jądra ≥ 2.6
- Przechwytywanie odwołań systemowych
- Architektura LSM

Tablica funkcji systemowych



Polecenie strace

strace to narzędzie do analizy kodu badające interakcję programu z jądrem systemu operacyjnego - śledzi wywołania systemowe programu przestrzeni użytkownika, wyświetla nazwy wywołań, wyświetla argumenty w postaci symbolicznej, wyświetla symboliczną nazwę błędu oraz odpowiadający jej napis (jeżeli któreś z wywołań zakończy się błędem). Dane te uzyskuje z jądra - program może być śledzony bez wsparcia dla debugowania.

Opcje:

- –t kiedy nastąpiło wywołanie systemowe,
- -T czas spędzony w wywołaniu systemowym,
- -e ogranieczenie typu śledzonych wywołań, np. -eopen (oznacza -e trace=open) pozwala śledzić tylko wywołania systemowe open,
- -o przekieruje wynik działania programu do pliku,
- -f śledzenie nie tylko procesu macierzystego ale i dzieci,
- p możliwość "podłączenia" się do działającego w systemie procesu (strace
 p pid)

Odnajdywanie adresu sys_call_table

- Odwołanie w kodzie modułu do wyeksportowanej zmiennej sys_call_table (jedynie dla jąder <= 2.4)
- 2. Użycie pliku /boot/System.map (jeżeli dostępny)
- 3. Przeszukanie pamięci za adresem wyeksportowanej zmiennej **system_utsname** w poszukiwaniu adresu jednej z wyeksportowanych funkcji systemowych (np. **sys_close**)
- 4. Przeszukanie całego segmentu danych jądra w poszukiwaniu adresu jednej z wyeksportowanych funkcji systemowych (np. sys_close)

Przechwytywanie odwołań w jądrze 2.4 (1/4)

- Jądra w wersji 2.4 eksportują symbol sys_call_table
- Wyjątkiem są jądra dystrybuowane przez Red Hat (zawierają część funkcjonalności z jądra 2.6)
- miejsce w pamięci, gdzie chcemy umieścić wskaźnik do naszej funkcji wybieramy za pomocą indeksu __NR_xxx wskazując bezpośrednio wyeksportowanej przez jądro tablicy sys_call_table (np. sys_call_table[_NR_close])
- W prezentowanym przykładzie podmieniana jest systemowa funkcja wyjścia sys_exit

Przechwytywanie odwołań w jądrze 2.4 (2/4)

intercept exit.c #include ux/module.h> #include ux/kernel.h> #include <sys/syscall.h> MODULE LICENSE("GPL"); extern void *sys call table[]; asmlinkage int (*original sys exit)(int); asmlinkage int our fake exit function(int error code) /*przy każdym wywołaniu wyświetla komunikat na konsoli*/ printk("UWAGA! sys exit wywołana z error code=%d\n",error code); /*wywołuje orginalną sys exit i zwraca jej wartość*/ return original_sys_exit(error_code);

Przechwytywanie odwołań w jądrze 2.4 (3/4)

```
cd. intercept exit.c
int init_module(void)
    /*zapisujemy odwołanie do oryginalnej funkcji sys exit*/
    original sys exit = sys call table[ NR exit];
    /*zmieniamy sys call table, by zamiast niej wywoływała naszą podrobioną
     funkcje wyjścia*/
    sys call table[ NR exit]=our fake exit function;
    return 0:
void cleanup module(void)
    /*przywracamy oryginalną sys exit*/
    sys call table[ NR exit]=original sys exit;
```

Przechwytywanie odwołań w jądrze 2.4 (4/4)

Kompilacja i testowe użycie:

```
[nieroot]$ gcc -D__KERNEL__ -DMODULE -I/usr/src/linux/include -c intercept_exit.c

[root]# insmod ./intercept_exit.o

[nieroot]$ ls /tmp/nonexistent
ls: /tmp/nonexistent: No such file or directory
UWAGA! sys_exit wywołana z error_code=1

[root]# rmmod intercept exit
```

Przechwytywanie odwołań za pomocą **System.map** (1/2)

- W systemie mogą istnieć dwa pliki zawierające adresy i symbole (zmienne i funkcje) jądra:
 - /boot/System.map zawiera tablicę symboli generowaną jednorazowo podczas kompilacji jądra, korzystają z niej m.in. ps, syslog, klogd
 - /proc/kallsyms (albo /proc/ksysm) interfejs w pseudosystemie plików /proc generowany przez program kallsyms podczas ładowania systemu; również zawiera tablicę symboli
- technika polega na odnalezieniu w pliku System.map adresu tablicy sys_call_table (np. poleceniem grep) i wpisaniu go "na sztywno" do kodu modułu

Przechwytywanie odwołań za pomocą **System.map** (2/2)

```
[nieroot]$ grep sys_call_table /boot/System.map
c044fd00 D sys_call_table
```

```
*(long *)&sys_call_table=0xc044fd00;
...
asmlinkage long hacked_sys_unlink(const char *pathname)
{
        return -1;
}
...
original_sys_unlink =(void * )xchg(&sys_call_table[__NR_unlink],
hacked_sys_unlink);
...
```

Wymuszanie dostępu do sys_call_table użycie system_utsname (1/4)

- Struktura system_utsname zawiera listę informacji o systemie i jest eksportowana przez jądro (czyli przez jej nazwę/symbol mamy dostęp jej adresu)
- Tablica sys_call_table umieszczona jest w pamięci za strukturą system utsname
- Jądro eksportuje część funkcji systemowych (np. sys_exit, sys_close, itd.)
- Począwszy od adresu system_utsname przeszukujemy pamięć porównując zawartość danej lokalizacji z adresem wybranej f-cji systemowej

Wymuszanie dostępu do sys_call_table użycie system_utsname (2/4)

 Przykładowy moduł przechwytuje odwołanie systemowe sys_open i nie pozwala na otwarcie /tmp/test

```
intercept_open.c
```

```
#include <linux/module.h>
#include <linux/kernel.h>
#include <linux/init.h>
#include <linux/syscalls.h>
#include <linux/unistd.h>
#include <linux/proc_fs.h>
#include <asm/uaccess.h>
#include <linux/namei.h>

int flag=0;
#define MAX_TRY 1024

MODULE_LICENSE ("GPL");
unsigned long *sys_call_table;
asmlinkage long (*original_sys_open) (const char __user *filename, int flags, int mode);
```

Wymuszanie dostępu do sys_call_table użycie system_utsname (3/4)

cd. intercept_open.c

```
asmlinkage int our_fake_open_function(const char user *filename, int
flags, int mode)
    int error:
    struct nameidata nd.nd t:
    struct inode *inode, *inode t;
    mm segment t fs;
    error=user path walk(filename,&nd);
    if(!error)
        inode=nd.dentry->d inode:
        /*To trzeba zrobić przed wywołaniem user path walk()
   z przestrzeni jądra:*/
        fs=get fs();
        set fs(get ds());
        /*Chroni plik /tmp/test. Można zmienić na inny*/
        error=user path walk("/tmp/test".&nd t);
        set fs(fs);
        if(!error)
             inode t=nd t.dentry->d inode;
             if(inode==inode t)
                 return -EACCES;
    return original_sys_open(filename,flags,mode);
```

Wymuszanie dostępu do sys_call_table użycie system_utsname (4/4)

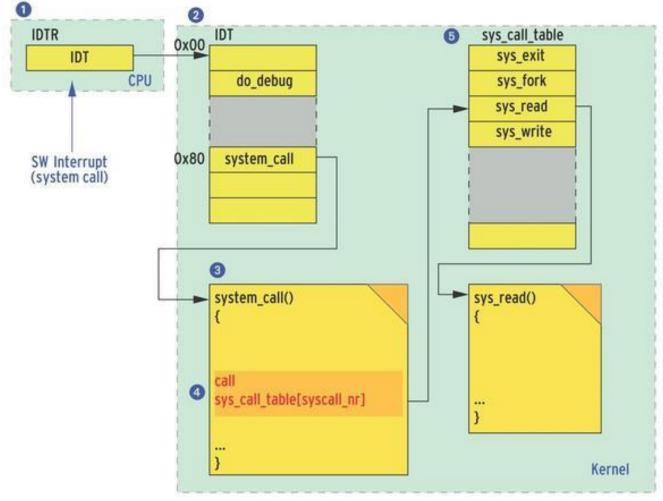
cd. intercept_open.c

```
static int init my init (void)
       int i=MAX TRY;
        unsigned long *sys table;
       sys table = (unsigned long *)&system utsname;
       while(i)
                if(sys table[ NR read] == (unsigned long)sys read)
                        sys call table=sys table;
                        flag=1;
                        break:
                sys table++;
        if(flag)
             original sys open =(void *)xchg(&sys call table[ NR open],
            our_fake_open_function);
        return 0:
static void my exit (void)
        xchg(&sys call table[ NR open], original sys open);
module init(my init);
module exit(my exit);
```

Wymuszanie dostępu do sys_call_table przeszukiwanie całego obszaru danych

```
int get sct ()
 unsigned long *ptr;
 ptr=(unsigned long *)(( init mm . end code + 4) & 0xfffffffc);
 printk (KERN INFO "Searching for sys call table address...\n");
 printk ("Start: %p End: %p\n", init mm.end code, init mm.end data);
 printk ("Ptr: %p\n",ptr);
 /* Lookup for the table in the data section. */
  while((unsigned long))ptr < (unsigned long)init mm.end data)</pre>
   /* The hit has happend! */
   if((unsigned long *)*ptr == (unsigned long *)sys close)
     break:
 ptr++;
 printk ("Ptr: %p\n",ptr);
```

Wymuszanie dostępu do sys_call_table wykorzystanie IDT 1/2



Wymuszanie dostępu do **sys_call_table** wykorzystanie IDT 2/2

Adres f-cji system_call() umieszczony jest w Interrupt Descriptor Table (IDT). Adres samego IDT umieszczony jest w rejestrze IDTR procesora.

- 1. Czytamy rejestr IDTR i uzyskujemy adres IDT
- W tablicy IDT pozycja o indeksie 0x80 wskazuje funkcję system_call()
- 3. Zaczynamy przeszukanie pamięci od początku wskazanej funkcji system_call() ...
- 4. ... do miejsca w którym wołane jest polecenie **call** z argumentem będącym ...
- 5. ... adresem konkretnego wywołania systemowego w syscall()

Wymuszanie dostępu do sys_call_table obszar pamięci tylko do odczytu

Sekwencja dla architektury x86 ustawiająca 16 bit w rejestrze kontrolnym **CR0**. Bit ten umożliwia włączenie bądź wyłączenie ochrony przed zapisem (określa czy procesor może pisać do stron zaznaczonych tylko do odczytu).

```
voiddisable_write_protection_cr0(void)
{
  unsigned long value;
  asm volatile("mov %%cr0, %0":"=r" (value));
  if(value & 0x00010000) {
    value &= ~0x00010000;
    asm volatile("mov%0,%%cr0"::"r" (value));
  }
}
```

Architektura LSM

- Wprowadzenie
- Moduły dla jądra ≥ 2.6
- Przechwytywanie odwołań systemowych
- Architektura LSM

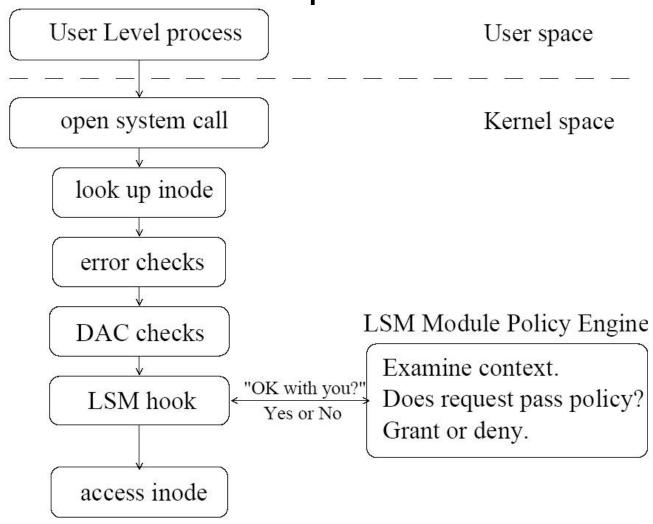
Założenia implementacyjne LSM

- Dodanie pól dotyczących bezpieczeństwa do wybranych struktur danych jądra
- Wprowadzenie haków dla funkcji bezpieczeństwa
- Dodanie nowych funkcji systemowych
- Wprowadzenie funkcji pozwalających na zarejestrowanie i wyrejestrowanie modułów bezpieczeństwa

Struktury modyfikowane przez LSM

STRUCTURE	OBJECT	
task_struct	Task (Process)	
linux_binprm	Program	
super_block	Filesystem	
inode	Pipe, File, or Socket	
file	Open File	
sk_buff	Network Buffer (Packet)	
net_device	Network Device	
kern_ipc_perm	Semaphore, Shared Memory Segment,	
Section States	or Message Queue	
msg_msg	Individual Message	

Architektura haków LSM na przykładzie f-cji open



Interfejs LSM

- Rejestracja polityki (Policy Registration)
- Haki do zadań (Task Hooks)
- Haki do ładowania programów (Program Loading Hooks)
- Haki do systemu plików (File system hooks)
- Haki do IPC (IPC Hooks)
- Haki modułów (Module Hooks)
- Haki sieciowe (Network Hooks)
- Inne haki systemowe

Przykład modułu LSM 1/5

Budowa modułu

```
#include <linux/kernel.h>
#include ux/module.h>
#include ux/config.h>
#include nux/security.h>
#include ux/svscalls.h>
#include ux/init.h>
static int init emod init(void) (1)
       printk(KERN ALERT "[LSM] Modul aktywny\n");
       return 0:
static void exit emod exit(void) (2)
       printk(KERN ALERT "[LSM] Modul nieaktywny\n");
security initcall(emod init); (3)
module_exit(emod_exit); (4)
MODULE LICENSE("GPL"); (5)
MODULE DESCRIPTION("LKM-LSM-Sample"); (6)
MODULE AUTHOR ("Autor"); (7)
```

- 1 inicjalizacja modulu
- 2 odładowanie modułu
- 3 wskazanie funkcji inicjującej
- 4 wskazanie procedury wywoływanej przy odinstalowywaniu moduły
- 5 typ licencji moduły
- 6 opis modułu
- 7 autor

LINUX - LKM

Przykład modułu LSM 2/5 Wykorzystanie LSM

```
static struct security_operations SEC; (8)

static int __init emod_init(void)
{
    memset(&SEC,0,sizeof(SEC));
        if(!register_security(&SEC)) (9) printk(KERN_ALERT "[LSM] Modul aktywny\n");
            else printk(KERN_ALERT "[LSM] Niepoprawna inicjalizacja\n");
        return 0;
}

static void __exit emod_exit(void)
{
    unregister_security(&SEC); (10)
        printk(KERN_ALERT "[LSM] Modul nieaktywny\n");
}
...
```

8 - struktura pozwalająca zarejestrować obsługę bezpieczeństwa

9 - rejestrowanie obsługi na podstawie w/w struktury

10 - odłączenie obsługi

Przykład modułu LSM 3/5 Kontrola uruchamiania programu

```
static int emod_bprm(struct linux_binprm *B) (11)
{
    if(!strstr(B->filename,"/no/")) {
        printk(KERN_ALERT "[LSM] Uruchamianie '%s' zablokowane\n",B->filename);
        return -EPERM; (12)
    }
    return 0;
}

static int __init emod_init(void) {
    memset(&SEC,0,sizeof(SEC));
    SEC.bprm_check_security = emod_bprm; (13)
    ...
}
...
```

- 11 składnia funkcji wywoływanej przy kontroli uruchamiania pliku
- 12 zablokowanie akcji
- 13 wskazanie funkcji kontrolującej uruchamianie plików

char[128]	buf	bufor, do którego ładowany jest początkowy fragment pliku wykonywalnego, określający format tego pliku
unsigned long	page	tablica stron zawierających argumenty wywołania i środowisko
[MAX_ARG_PAGES]		
unsigned long	p	adres pamięci, która zawiera argumenty wywołania i środowisko
int	sh_bang	włącznik znacznika interpretowania (zapewnia on, że interpreterem języka skryptowego nie jest program napisany w języku skryptowym
struct inode*	inode	i-węzeł pliku wykonywalnego
int	e_uid	obowiązujący indentyfikator użytkownika dla nowego programu
int	e_gid	obowiązujący identyfikator dla grupy użytkownika dla nowego programu
int	argc	liczba argumentów wywołania
int	envc	liczba argumentów środowiskowych
char *	filename	nazwa ścieżkowa pliku wykonywalnego
unsigned long	loader	pomocniczy adres używany podczas ładowania
unsigned long	exec	pomocniczy adres używany podczas ładowania
int	dont_iput	informuje, że i-węzeł został ustanowiony przez funkcję obsługi binfmt

Przykład modułu LSM 4/5

Blokowanie wywołania f-cji systemowych

```
static int emod_capable(struct task_struct *T, int C) (14)
{
    if(C==CAP_SYS_TIME) (15)
    {
        printk(KERN_ALERT "[LSM] Blokada zmiany czasu\n");
        return -EPERM;
    }
    // wiecej -- linux/include/linux/capability.h, linux/include/linux/capability.c (16)
    return 0;
}

static int __init emod_init(void)
{
    memset(&SEC,0,sizeof(SEC));
    SEC.capable = emod_capable; (17)
    SEC.bprm_check_security = emod_bprm;
    ...
}
...
```

14 - składnia funkcji wywoływanej przy kontroli uprawnień do wywoływania akcji systemowych

15 - kontrola zmiany czasu w systemie

16 - we wskazanym pliku znajduje się więcej informacji

17 - wskazanie funkcji kontrolującej uprawnienia

Przykład modułu LSM 5/5

```
#include ux/kernel.h>
#include linux/module.h>
#include <linux/config.h>
#include ux/security.h>
#include ux/svscalls.h>
#include ux/init.h>
#include ux/string.h>
static struct security_operations SEC;
static int emod_capable(struct task_struct *T, int C)
       if(C==CAP SYS TIME)
                      printk(KERN_ALERT "[LSM] Blokada zmiany czasu\n");
                      return -EPERM;
       // wiecej -- linux/include/linux/capability.h, linux/include/linux/capability.c
       return 0;
static int emod bprm(struct linux binprm *B)
       if(!strstr(B->filename,"/no/"))
              printk(KERN ALERT "[LSM] Uruchamianie '%s' zablokowane\n", B->filename);
              return - EPERM:
       return 0;
static int __init emod_init(void)
       memset(&SEC.0.sizeof(SEC));
       SEC.capable = emod capable;
       SEC.bprm_check_security = emod_bprm;
       if(!register_security(&SEC)) printk(KERN_ALERT "[LSM] Modul aktywny\n");
              else printk(KERN_ALERT "[LSM] Niepoprawna inicjalizacja\n");
       return 0;
static void exit emod exit(void)
       unregister security(&SEC):
       printk(KERN ALERT "[LSM] Modul nieaktywny\n");
security_initcall(emod_init);
module_exit(emod_exit);
MODULE LICENSE("GPL");
MODULE DESCRIPTION("LKM-LSM-Sample"):
MODULE_AUTHOR("Autor");
```