



# ІТМО

## Системы ввода/вывода

Лабораторная работа №2

«Основы написания драйверов устройств с использованием операционной системы»

**Преподаватели**  
Сергей Быковский  
Сергей Табунщик

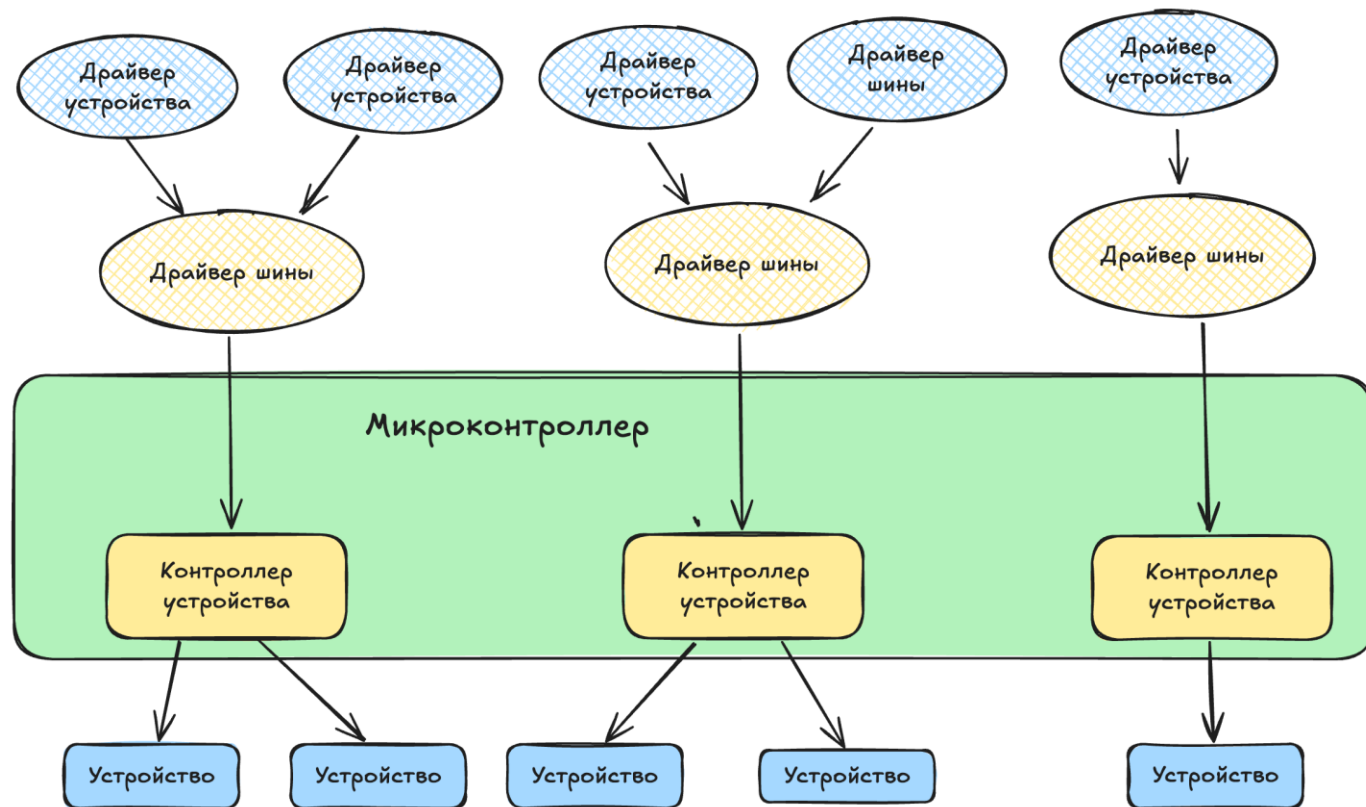
# Лабораторная работа 2

- **Тема:** «Основы написания драйверов устройств с использованием операционной системы»
- **Цель:** познакомится с основами разработки драйверов устройств с использованием операционной системы на примере создания драйверов символьных устройств под операционную систему Linux.
- По для выполнения работы:
  - qemu-system-riscv32
  - ОС Linux
  - RISC-V C/ASM окружение для сборки проектов (на базе LLVM)

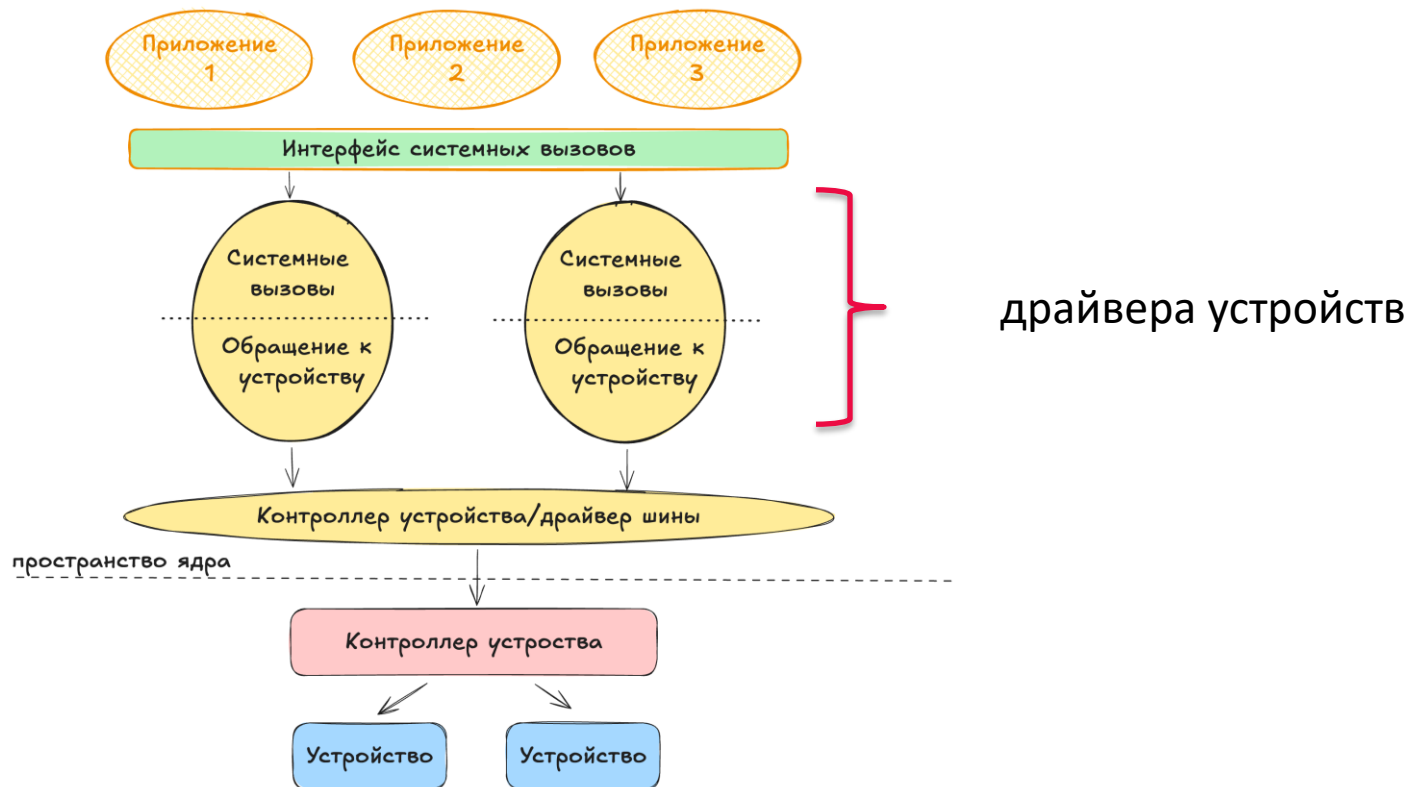
- ✓ Классическая книга по разработке драйверов для Linux
  - J. Corbet, A. Rubini, G. Kroah-Hartman. **Linux Device Drivers**. Third Edition. 2005. P. 638
- ✓ Драйвера устройств в Linux (перевод Linux Device Drivers Series")
  - <http://rus-linux.net/MyLDP/BOOKS/drivers/linux-device-drivers-00.html>
- ✓ Инструменты разработки под ОС Linux для RISC-V и образ Linux для QEMU
  - <https://syntacore.com/tools/development-tools>
- ✓ Информация по сборке внешнего модуля ядра
  - <https://www.kernel.org/doc/html/latest/kbuild/modules.html>
- ✓ Информация о символьных устройствах
  - [https://linux-kernel-labs.github.io/refs/heads/master/labs/device\\_drivers.html](https://linux-kernel-labs.github.io/refs/heads/master/labs/device_drivers.html)

- Драйвер – это управляющая программа, предназначенная для реализации обмена данными с внешними устройствами
- Драйвера в ОС Linux реализуются в виде модулей ядра

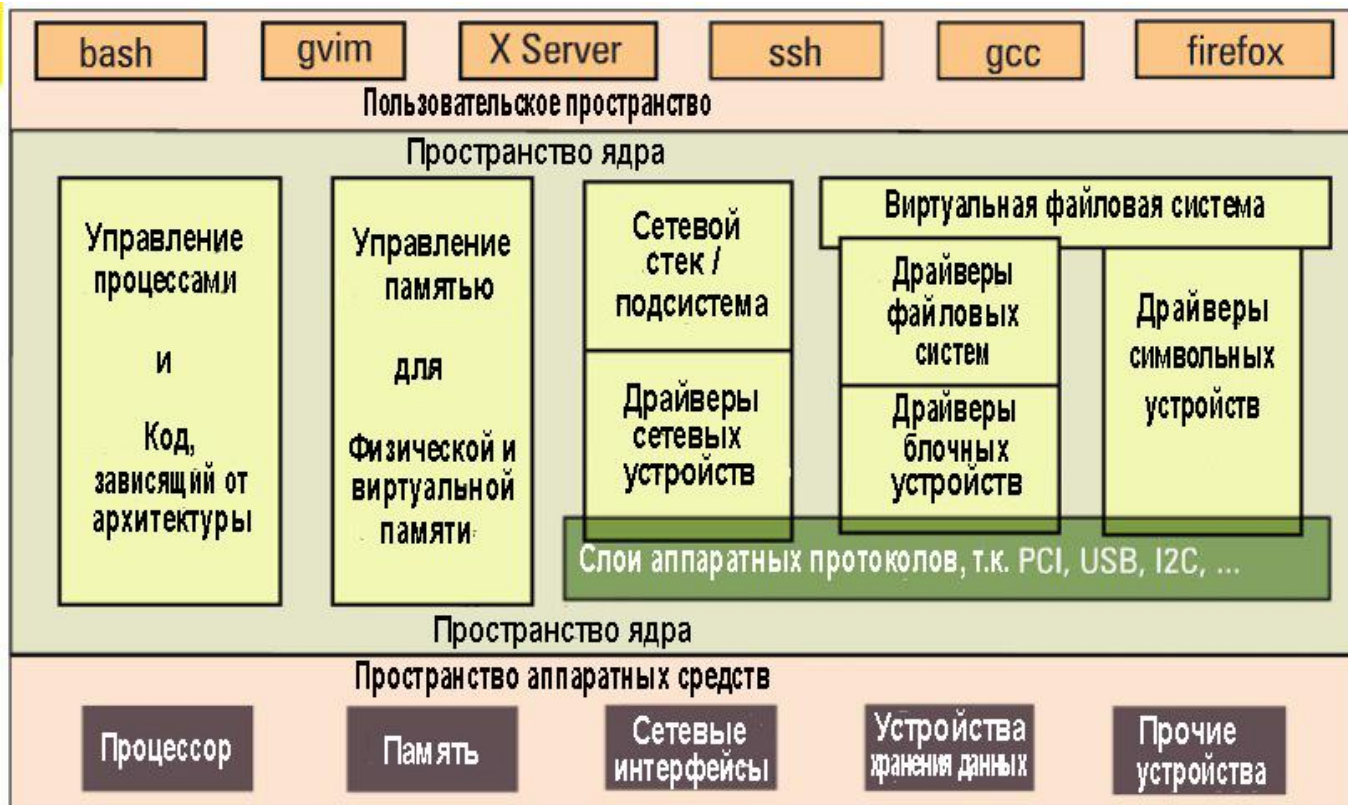
# Драйвера в ОС Linux



# Устройство драйверов



# Пространство ядра ОС Linux



# Структура драйвера

- Заголовочные файлы ядра
- Конструктор
- Деструктор
- Код инициализации
- Информация о драйвере
- Тело драйвера



# Заголовочные файлы ядра

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

```
#include <linux/version.h>
```

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

```
#include <linux/types.h>
```

```
#include <linux/kdev_t.h>
```

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

```
#include <linux/device.h>
```

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

```
#include <linux/uaccess.h>
```

```
#include <linux/slab.h>
```

# Конструктор

```
static dev_t first;

static int __init ch_drv_init(void)
{
    printk(KERN_INFO "Hello!\n");
    if (alloc_chrdev_region(&first, 0, 1, "ch_dev") < 0)
    {
        return -1;
    }

    return 0;
}
```

# Деструктор

```
static void __exit ch_drv_exit(void)
{
    unregister_chrdev_region(first, 1);
    printk(KERN_INFO "Bye!!!\n");
}
```

# Код инициализации

```
module_init(ch_drv_init);
```

```
module_exit(ch_drv_exit);
```

# Информация о драйвере

```
MODULE_LICENSE("GPL");  
MODULE_AUTHOR("Author");  
MODULE_DESCRIPTION("The first kernel module");
```

# Функции обмена данными с пространством пользователя



- `copy_from_user`
- `copy_to_user`

# Компиляция: содержимое Makefile

```
obj-m = ch_drv.o
```

```
PWD = $(shell pwd)
```

```
all:
```

```
    make -C /lib/modules/$(shell uname -r)/build
```

```
M="$(PWD)" modules
```

```
clean:
```

```
    make -C /lib/modules/$(shell uname -r)/build
```

```
M="$(PWD)" clean
```

# Команды работы с модулем ядра

- **insmod** ch\_drv.ko – загрузка модуля ядра
- **rmmod** ch\_drv – выгрузка модуля ядра
- **modinfo** ch\_drv.ko – получение информации о модуля ядра
- **lsmod** – просмотр загруженных модулей ядра.
- **dmesg** – чтение кольцевого буфера ядра.



# Инструкция по установке окружения(1)

1. Устанавливаем opensbi и uboot для riscv64

```
sudo apt install u-boot-qemu opensbi
```

2. Скачиваем архив с образом Ubuntu20.04.5-preinstalled-server-riscv64

```
wget https://cdimage.ubuntu.com/releases/20.04/release/ubuntu-20.04.5-preinstalled-server-riscv64+unmatched.img.xz
```

3. Распаковываем архив

```
xz -dk ubuntu-20.04.5-preinstalled-server-riscv64+unmatched.img.xz
```

4. Расширяем образ на 5Гб

```
qemu-img resize -f raw ubuntu-20.04.5-preinstalled-server-riscv64+unmatched.img +5G
```

# Инструкция по установке окружения(2)

5. Запускаем QEMU на машине virt с использованием скаченного OpenSBI в качестве BIOS, UBoot в качестве Bootloader и Ubuntu в качестве OS

```
qemu-system-riscv64 \  
-machine virt \  
-nographic \  
-m 5G \  
-smp 1 \  
-bios /usr/lib/riscv64-linux-gnu/opensbi/generic/fw_jump.bin \  
-kernel /usr/lib/u-boot/qemu-riscv64_smode/uboot.elf \  
-device virtio-rng-pci \  
-drive file=ubuntu-20.04.5-preinstalled-server-  
riscv64+unmatched.img,format=raw,if=virtio \  
-device virtio-net-device,netdev=net \  
-netdev user,id=net,hostfwd=tcp::2222-:22
```

# Настройка Ubuntu в QEMU

1. При первой загрузке используем эти логин и пароль:

```
login: ubuntu  
pass: ubuntu
```

2. И устанавливаем новый, например:

```
new_pass: Student12345
```

3. Увеличьте ширину консоли для удобства работы:

```
stty cols 132
```

# Взаимодействие с Ubuntu на QEMU

- Если хотите взаимодействовать с консолью вашей ОС, вместо Ubuntu на QEMU, можно подключиться к виртуальной машине с помощью ssh в **отдельном терминале**

```
ssh ubuntu@localhost -p 2222
```

- Для передачи файла в виртуальную машину QEMU используем команду

```
scp -P 2222 ch_drv.c ubuntu@localhost:/home/ubuntu/
```

- Для передачи всей папки в виртуальную машину QEMU используем команду

```
scp -P 2222 -r ch_drv ubuntu@localhost:/home/ubuntu/
```

# Сборка и запуск примера

1. Устанавливаем пакеты для сборки модуля ядра

```
sudo apt-get update  
sudo apt install build-essential
```

2. Переходим в директорию с примером и собираем

```
cd ch_drv  
make
```

3. Загружаем модуль ядра

```
sudo insmod ch_drv.ko
```

3. Пишем/читаем файл устройства /dev/mychdev, читаем кольцевой буфер ядра с отладочной информацией и радуемся, что все работает ;)

# Задание к лабораторной работе

1. Написать драйвер символьного устройства, удовлетворяющий требованиям:
  - должен создавать символьное устройство `/dev/varN`, где `N` – это номер варианта
  - должен обрабатывать операции записи и чтения в соответствии с вариантом задания
2. Оформить отчет по работе в электронном формате

# Варианты (1)

№ варианта	Описание
1	При записи текста в файл символьного устройства должен осуществляться подсчет введенных символов. Последовательность полученных результатов (количество символов) с момента загрузки модуля ядра должна выводиться при чтении файла.
2	При записи текста в файл символьного устройства должно запоминаться количество пробелов во введенном тексте. Последовательность полученных результатов с момента загрузки модуля ядра должна выводиться при чтении файла.

## Варианты (2)

№ варианта	Описание
3	При записи текста в файл символьного устройства должно запоминаться количество введенных букв (не буквы на считаются). Последовательность полученных результатов с момента загрузки модуля ядра должна выводиться при чтении файла.
4	При записи текста в файл символьного устройства должен осуществляться подсчет введенных цифр. Последовательность полученных результатов (количество цифр) с момента загрузки модуля ядра должна выводиться при чтении файла.



1. На титульном листе должны быть приведены следующие данные:
  - a. Название дисциплины
  - b. Номер и название лабораторной работы
  - c. ФИО исполнителя и группа
2. Во введении указываются цели и задачи работы
3. В основной части приводится описание функций, являющихся обработчиками системных вызовов ОС Linux на чтение и запись, а также вызываемых в этих обработчиках других функций
4. Приводятся скриншоты вывода в консоль данных при всех возможных сценариях использования драйвера.

**Спасибо  
за внимание!**

**it's**MO *re than a*  
**UNIVERSITY**