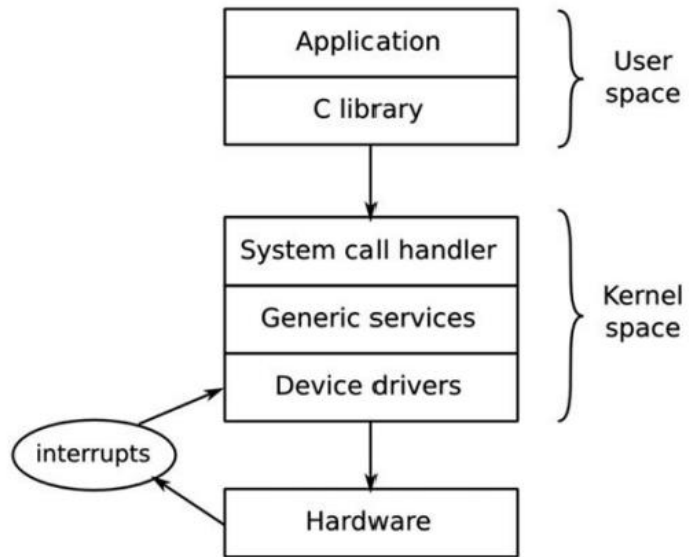
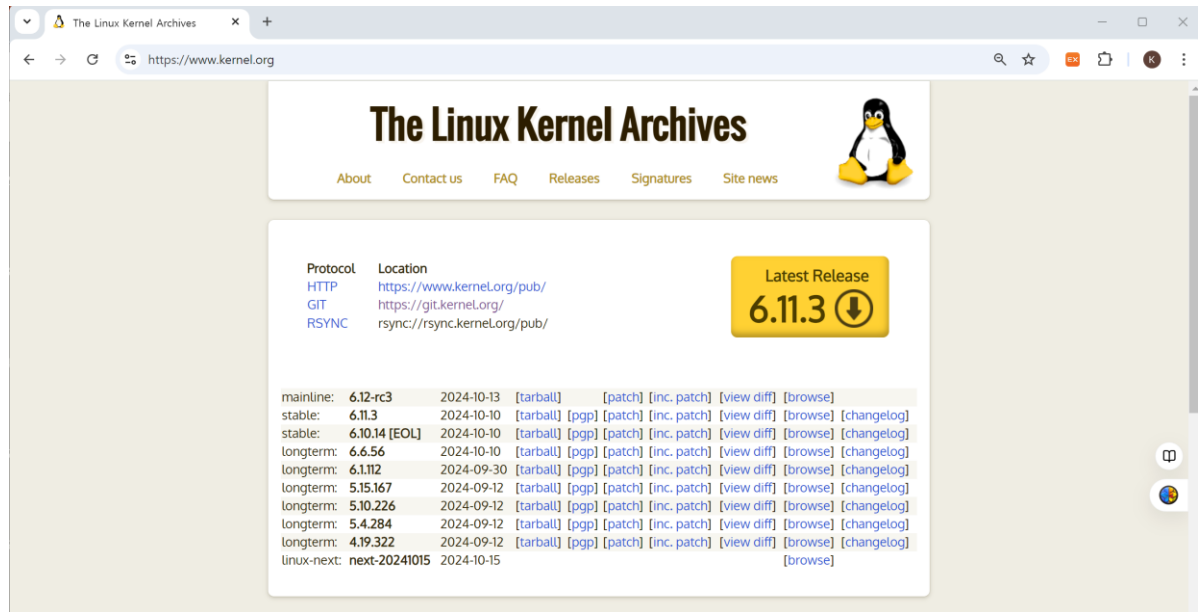


# 04. 커널 구성과 빌드

- 사용자 공간, 커널 공간



<https://www.kernel.org/>



# 커널 구성과 빌드

- 커널 구성 (Kconfig)

```
.config - Linux/arm 5.4.50 Kernel Configuration
> Search (DEVME) > Character devices -----
                                Character devices
Arrow keys navigate the menu. <Enter> selects submenus ---> (or empty
submenus ----). Highlighted letters are hotkeys. Pressing <Y>
includes, <N> excludes, <M> modularizes features. Press <Esc><Esc> to
exit, <?> for Help, </> for Search. Legend: [*] built-in [ ]
^(-)
[*] Automatically load TTY Line Disciplines
[*] /dev/mem virtual device support
[ ] /dev/kmem virtual device support
    Serial drivers --->
<*> Serial device bus --->
<*> TTY driver to output user messages via printk
(6) ttyprintk log level (1-7)
<M> Parallel printer support
[ ] Support for console on line printer
<M> Support for user-space parallel port device drivers
v(+)

<Select>  < Exit >  < Help >  < Save >  < Load >
```

```
.config - Linux/arm 5.4.50 Kernel Configuration
> Search (LOCAL) > General setup -----
                                General setup
Arrow keys navigate the menu. <Enter> selects submenus ---> (or empty
submenus ----). Highlighted letters are hotkeys. Pressing <Y>
includes, <N> excludes, <M> modularizes features. Press <Esc><Esc> to
exit, <?> for Help, </> for Search. Legend: [*] built-in [ ]
[ ] Compile also drivers which will not load
(-melp-v1.0) Local version - append to kernel release
[*] Automatically append version information to the version string
() Build ID Salt
    Kernel compression mode (Gzip) --->
((none)) Default hostname
[*] Support for paging of anonymous memory (swap)
[*] System V IPC
[ ] POSIX Message Queues
[*] Enable process_vm_readv/writev syscalls
v(+)

<Select>  < Exit >  < Help >  < Save >  < Load >
```

\$ make ARCH=\*\*\* #####\_defconfig

# 커널 구성과 빌드

- 커널 모듈

: 커널의 기능이나 장치 드라이버 등 다양하게 활용  
커널 버전과 밀접하게 연관

- 임베디드 분야의 장치 드라이버의 경우 일반적으로 모듈보다는 커널에 직접 내재 시키는 경우가 많음.
- 임베디드 시스템에서 모듈 사용이 좋은 경우

라이선스 등의 이유로 비공개 모듈이 있는 경우

필수적인 장치 드라이버가 아닌 경우 로딩 시간을 연기함으로써 부팅 시간을 줄 일수 있음

로드해야하는 드라이버가 여러 개라 정적으로 링크 시 메모리르 많이 차지하게 되는 경우 (예 USB 장치)

# 커널 구성과 빌드

- 커널 빌드(Kbuild)

.config 파일로부터 구성정보를 취합하여 의존 관계를 파악하고 커널 이미지를 빌드하는 Makefile 수행

```
obj-y += mem.o random.o           # 무조건 컴파일하여 커널 이미지에 포함시킴
pbj-$(CONFIG_TTY_PRINTK) += ttyprintk.o # CONFIG_TTY_PRINTK가 y 면 커널 내장, m 이면
                                         # 모듈로, 정의 되어있지 않으면 컴파일되지 않음
```

- 커널 이미지 빌드 빌드 실패시 V=1 추가하여 다시 실행

```
$ make -j# ARCH=arm CROSS_COMPILE=aarch64-linux-gnu- Image | zImage | uImage
```

- vmlinux 파일 : ELF 바이너리 (디버깅 정보 포함)

Image : vmlinux + ELF 처리가 가능한 코드 결합  
zimage : 압축된 Image 파일 + 압축해제 및 재배치 코드와 결합  
ulimage : zImage + U-Boot 헤더(64바이트)

# 커널 구성과 빌드

- 커널 소스 클리닝

clean : .o 파일을 포함 컴파일 도중에 생성된 파일 삭제

mrproper : .config를 비롯한 중간에 생성된 모든 파일 삭제, 소스코드 설치 시 상태로 되돌리기

distclean : mrproper와 유사, 편집기 백업파일, 패치 파일 등 개발 시 임시로 만든 파일들도 모두 삭제

# 커널 구성과 빌드

- 장치 트리 컴파일(dts)

```
$ make ARCH=arm64 dts
```

```
...
```

```
DTC    arch/arm64/boot/dts/alphine-db.dtb
```

```
DTC    arch/arm64/boot/dts/artpec6-devboard.dtb.dtb
```

```
...
```

- 모듈 컴파일

```
$ make j=# ARCH=arm64 dts CROSS_COMPILE=aarch64-linux-gnu- modules
```

```
...
```

```
$ make j=# ARCH=arm64 dts CROSS_COMPILE=aarch64-linux-gnu- modules\_install
```

# 커널 구성과 빌드

- 커널 부팅 과정 중 추가화 작업이 이루어진 후 사용자 공간을 제공하기 위해 루트 파일시스템 마운트 (램 디스크 또는 실제 파일시스템)

커널 소스 코드 중 `init/main.c` 의 `rest_init()` 함수 실행

PID 1의 쓰레드 생성 `kernel_init()` 함수 실행

램디스크가 있는 경우 프로그램 `/init` 실행, 없는 경우 명령 줄의 `root=` 인자에 지정된 블록 장치의 파일시스템 마운트

- 커널 명령 줄 인자 (`Documentation/kernel-parameters.txt`)

`debug`  
`init=`  
`panic`

`quiet`  
`rdinit=`  
`ro / rw`

`root=`  
`rootdelay= / rootwait= mmc` 인 경우 설정 필요  
`rootfstype= jffs2`인 경우 설정 필요

## 05 루트 파일시스템 구성

- 최소한의 루트 파일시스템 구성요소

init  
shell(bash) (교재 184~185 참조)  
daemon  
공유 라이브러리  
설정 파일 (/etc)  
장치 노드(/dev)  
/proc  
/sys  
커널 모듈 (/lib/modules/〈커널버전〉)



# 루트 파일시스템 구성

- busybox 또는 toybox 프로젝트 : 리눅스 필수 기능을 수행하는 도구를 하나의 바이너리로 묶어 제공

```
$ git clone git://busybox.net/busybox.git
$ cd busybox
$ make distclean
$ make defconfig
$ make menuconfig
$ make ARCH=arm CROSS_COMPILE=aarch64-linux-gnu-
$ make ARCH=arm CROSS_COMPILE=aarch64-linux-gnu- CONFIG_PREFIX=./rootfs install
```

후속 과정 : 교재 194~

## 06 빌드 시스템

- 임베디드 빌드 시스템 자동화 도구

Buildroot : gnu make와 Kconfig를 이용하는 시스템 (<https://buildroot.org>)  
루트 파일시스템 이미지 빌드가 주 목적

OpenEmbedded : Yocto를 비롯한 빌드 시스템의 코어 컴포넌트

Yocto : 메타데이터, 툴, 문서와 함께 OpenEmbedded의 코어 부분을 확장한 시스템,  
가장 인기있는 빌드 시스템 (<https://yoctoproject.org>)  
타겟 시스템 정의를 통해 복잡한 임베디드 장치를 적절히 빌드 할 수 있음  
효과적으로 커스터마이징한 리눅스 배포판 생성

# Yocto 프로젝트

- 툴체인 + 부트로더 + 커널 + 루트 파일시스템 빌드
- 레시피 그룹(파이썬, 셸 스크립트)을 중심으로 구성
- BitBake 태스크 스케줄러에 의해 레시피에 설정된 사항을 생성
- 주요 구성요소

구성요소	수행 내용
OE-Core	OpenEmbedded 와 공유하는 코어 메타데이터
BitBake	태스크 스케줄러
Poky	레퍼런스 배포판
Documentation	사용자 매뉴얼, 컴포넌트 개발 지침서
Toaster	BitBake와 그 메타데이터를 위한 웹 기반 인터페이스

# Yocto 프로젝트

- Yocto 프로젝트 퀵 빌드 가이드

(<https://docs.yoctoproject.org/current/brief-yoctoprojectqs/index.html>)

- 필요한 패키지 설치

```
$ sudo apt install gawk wget git diffstat unzip texinfo gcc build-essential chrpath socat cpio  
python3 python3-pip python3-pexpect xz-utils debianutils iputils-ping python3-git  
python3-jinja2 python3-subunit zstd liblz4-tool file locales libacl1  
# 언어 환경 설정  
$ sudo locale-gen en_US.UTF-8
```

# Yocto 설치

- poky 시스템 다운로드

```
$ git clone -b kirkstone git://git.yoctoproject.org/poky.git  
$ cd poky
```

- 환경 설정을 위한 스크립트 수행

```
$ source oe-init-build-env [build-qemuarm] # 빌드 워킹 디렉토리 생성 후 이동
```

- conf/local.conf : 빌드하려는 장치의 스펙과 빌드 환경, MACHINE 환경변수 설정!
- conf/bblayer.conf : 사용하려는 메타레이어의 경로 설정

# Yocto 빌드

- bitbake 의 target (루트 파일시스템 이미지)

core-image-minimal : 테스트용, 커스텀 이미지의 기초가 되는 콘솔 기반의 소형 시스템  
core-image-full-cmdline : 콘솔 기반 시스템으로 표준 CLI 환경과 타겟 장치에 대한 완전한 지원 시스템  
core-image-sato : gnome 데스크탑 시스템  
core-image-weston : wayland 를 지원하는 임베디드 그래픽 시스템  
meta-toolchain : cross-toolchain 빌드 시스템  
meta-ide-support : 통합 개발환경 도구 빌드 시스템

- bitbake를 이용한 빌드

```
$ bitbake core-image-minimal
```

약 40GB 저장 공간 필요

# Yocto

- bitbake 완료 후 tmp/ 디렉토리

work/	빌드 디렉토리와 루트파일시스템을 위한 작업 영역
deploy/	타겟에 배포할 최종 바이너리
deploy/images/[machine name]/	타겟에서 실행될 부트로더, 커널, 루트파일시스템 이미지
deploy/rpm/	이미지 구성했던 SW 패키지
deploy/licenses/	각 패키지에서 추출한 라이선스 파일

# Yocto

- QEMU 타킷 실행 (source oe-init-build-env 적용한 터미널에서 수행)

```
$ runqemu qemuarm nographic
```

종료 : ctrl+A+x



# Yocto

- 메타데이터 레이어

meta	OpenEmbedded 코어 및 poky 에 대한 일부 메타데이터
meta-poky	Poky 배포판에 대한 메타데이터
meta-yocto-bsp	Yocto를 지원하는 시스템의 BSP
<a href="#">meta-qt5</a>	Qt5 라이브러리와 유틸리티
<a href="#">meta-intel</a>	Intel CPU와 SoC용 BSP
<a href="#">meta-raspberrypi</a>	라즈베리파이 보드용 BSP
<a href="#">meta-ti</a>	TI ARM 기반 SoC용 BSP

레이어 추가 : <빌드디렉토리>/conf/bblayer.conf 파일

유용한 레이어 목록 : <https://layers.openembedded.org/layerindex>)

# Yocto

- 기본 레시피 + 메타데이터 레이어를 추가하는 방식으로 확장
- 각 레이어간의 의존성 및 호환되는 yocto 프로젝트 버전 확인 필요(README)
- 각 레이어는 최소한 하나 이상의 conf/local.conf와 README 파일 및 라이선스로 구성

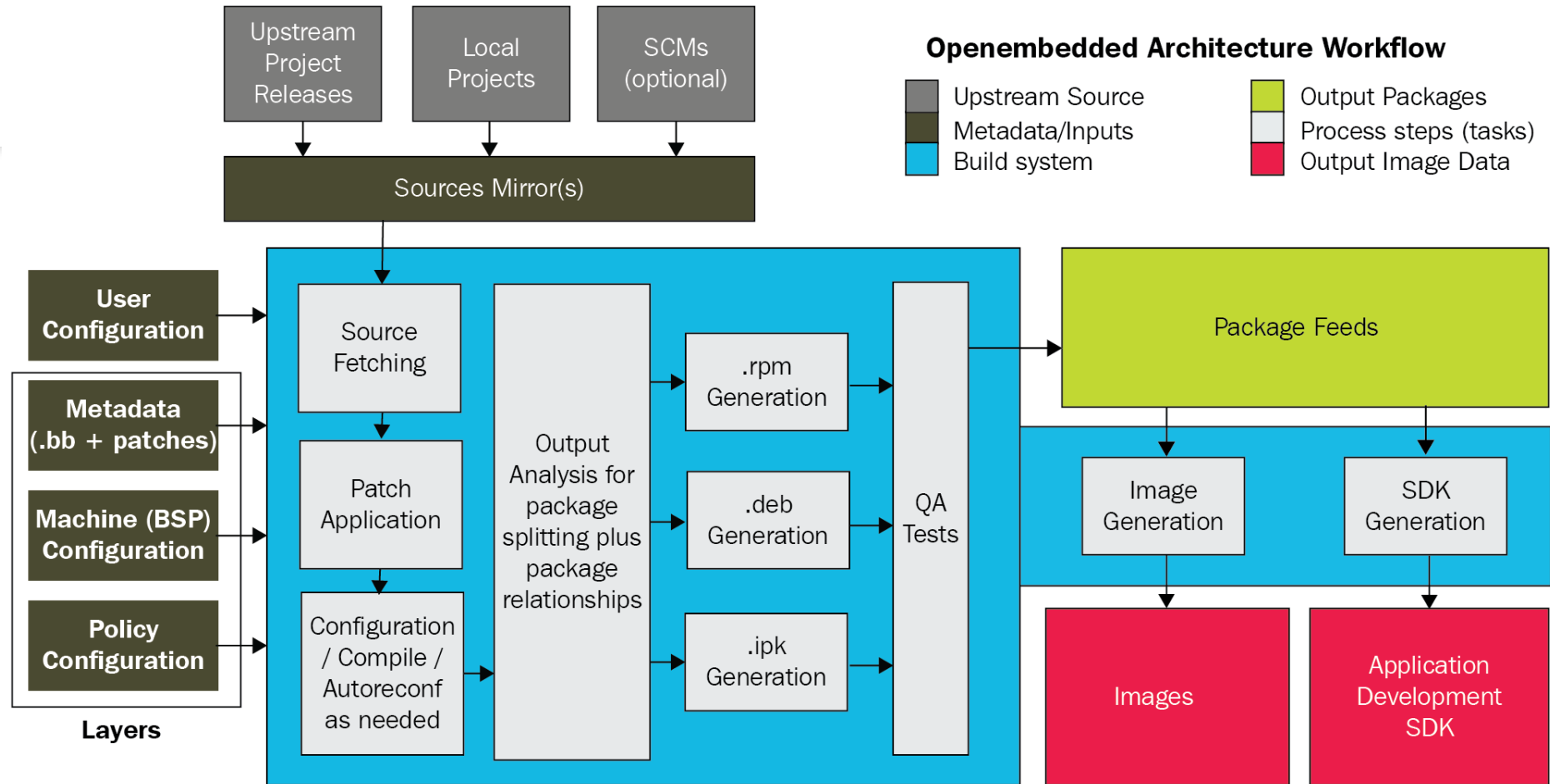
# Yocto

- 라즈베리파이 용 레이어 다운로드

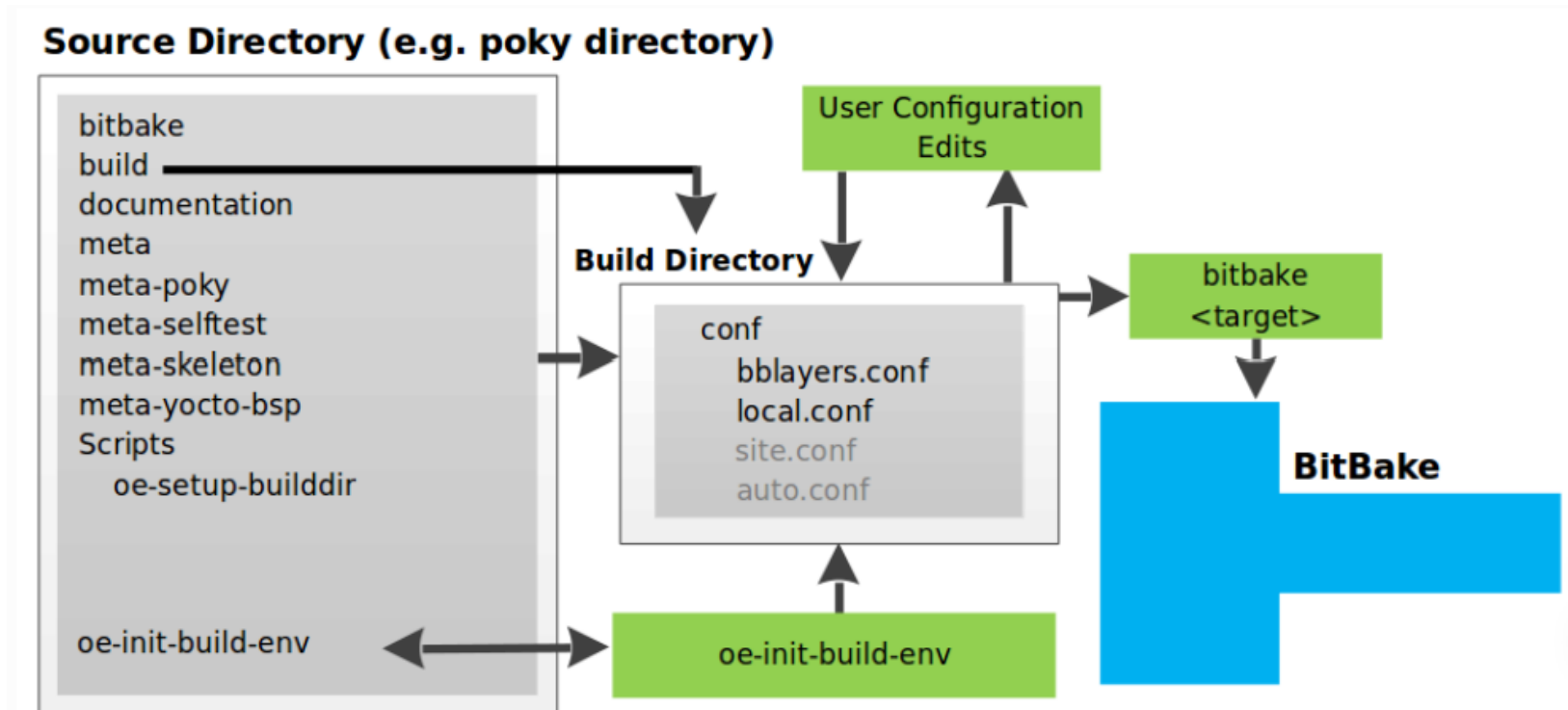
```
$ git clone -b kirkstone git://git.openembedded.org/meta-openembedded  
$ git clone -b kirkstone git://git.yoctoproject.org/meta-raspberrypi
```

- 환경 변수 설정

```
$ source oe-init-build-env build-rpi5  
$ vim conf/local.conf  
→ MACHINE ??= “raspberrypi5” 수정  
  
$ vim conf/bblayers.conf  
→ BBLAYERS ?= “ \  
...  
/home/ubuntu/pi_bsp/yocto/poky/meta-raspberrypi \ 추가  
“
```



# Yocto(poky) 구성요소



<https://docs.yoctoproject.org/overview-manual/concepts.html#recipes>

# bitbake와 메타 데이터

Recipes	.bb 로 끝나는 파일 소스코드 사본이나 다른 컴포넌트의 의존성 파일을 얻는 방법, 빌드 및 설치 방법을 포함 소프트웨어 빌드에 대한 정보로 구성 파이썬과 셸 프로그램으로 이루어진 태스크들의 모음
Append	.bbappend로 끝나는 파일 레시피의 세부 항목을 덮어 씌우거나 확장
Include	.inc 로 끝나는 파일 여러 레시피를 위한 공통된 정보 포함, Include 또는 require 키워드를 이용하여 포함
Classes	.bbclass 로 끝나는 파일 공통 빌드 정보 포함, inherit 키워드를 이용하여 상속됨
Configuration	.conf 로 끝나는 파일 프로젝트 빌드 프로세스를 통제하는 구성 변수로 이루어짐

# bitbake 명령

<https://docs.yoctoproject.org/bitbake/dev/index.html>

[https://elinux.org/Bitbake\\_Cheat\\_Sheet](https://elinux.org/Bitbake_Cheat_Sheet)

- 태스크 리스트 확인

```
$ bitbake -c listtasks core-image-minimal
```

〈주요 task〉

do\_fetch : source code를 fetch 작업 수행

do\_unpack: source code의 압축 해제 작업 수행 (tar.gz, zip, xz, tar ..)

do\_patch: source code에 적용할 patch가 있는 경우 적용하는 작업 수행

do\_configure: source code에 configure script가 있을 경우 이를 수행하는 작업

do\_compile: compile 작업 수행

do\_install: build 결과물을 rootfs에 포함시키는 작업(설치)

do\_package: 패키지 생성 작업

do\_rootfs: rootfs 이미지 생성 작업 수행

# bitbake 명령 사용

- 소스 코드 다운로드

```
$ bitbake -c fetch 타깃명  
$ bitbake core-image-minimal --runall=fetch
```

- 환경 변수 확인

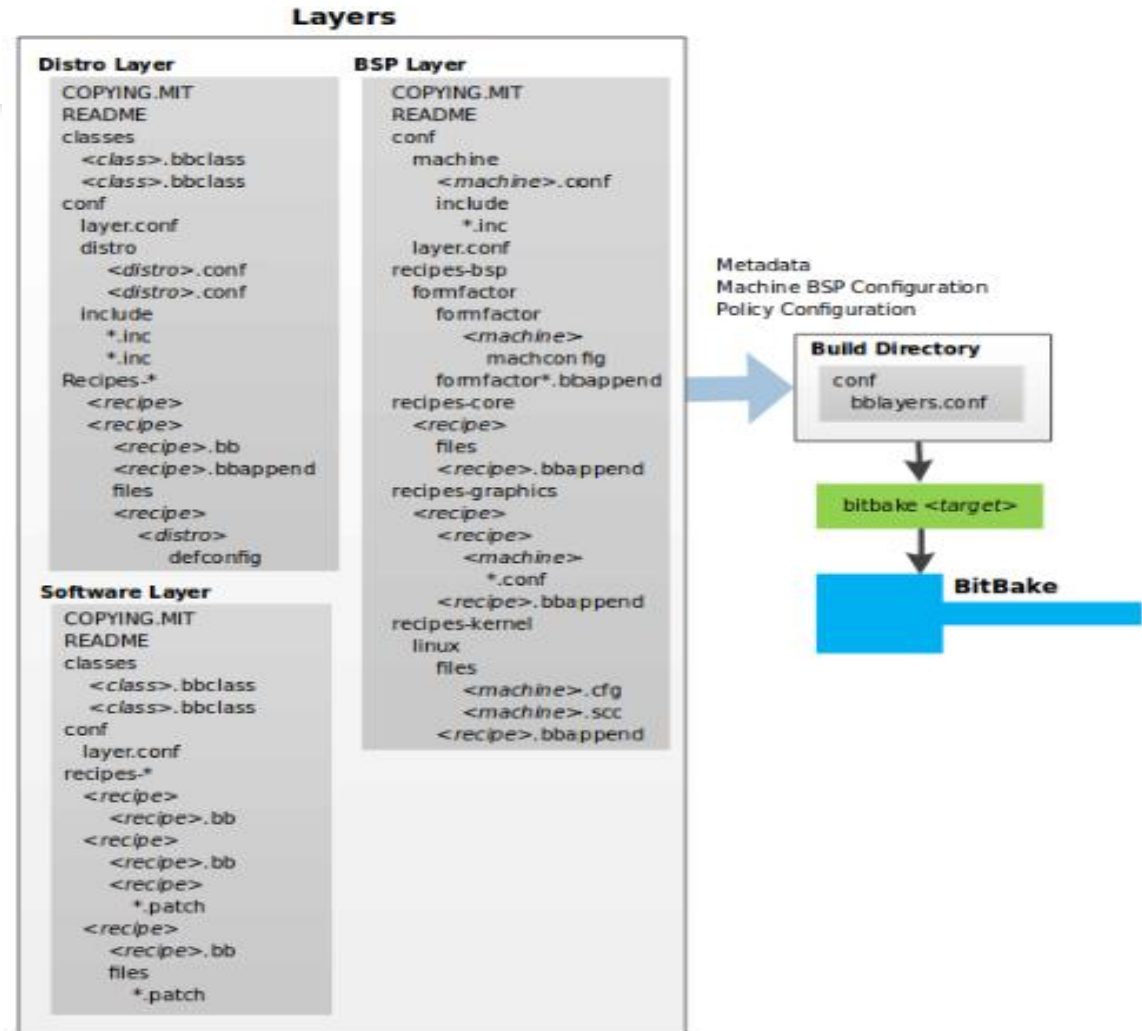
```
bitbake recipename -e | grep VARIABLENAME
```

<https://docs.yoctoproject.org/bitbake/dev/bitbake-user-manual/bitbake-user-manual-ref-variables-context.html>



# yocto 를 이용한 프로그램 개발

- layer 생성
- 소스파일 작성
- recipes 생성
- image 에 추가



# bitbake-layers 명령

- 레이어 생성/확인/추가/삭제

```
$ bitbake-layers create-layer layer명  
$ bitbake-layers show-layers  
$ bitbake-layers add-layer layer명  
$ bitbake-layers remove-layer layer명
```

# 소스 코드 작성

- 교재 263 페이지 참조하여 레이어 디렉토리에 디렉토리 생성 및 소스 파일 생성

```
~/poky$ tree meta-hello
meta-hello
├── COPYING.MIT
├── README
├── conf
│   └── layer.conf
├── recipes-example
│   └── example
│       └── example_0.1.bb
├── recipes-hello
│   └── hello
│       ├── files
│       │   └── hello.c
│       └── hello_1.0.bb
```

# recipes 작성

- 레시피 파일명 : `<패키지명>_<버전>.bb`

SUMMARY : 레시피에 대한 간략한 설명

LICENSE : 라이선스 종류(MIT, GPL, BSD etc.)

LIC\_FILES\_CHKSUM : 라이선스 파일 위치 및 이 파일의 md5 checksum(md5sum 도구)

SRC\_URI : 소스 파일

do\_compile : 컴파일 태스크 작성

do\_install : 최종 실행 파일 위치 설치

교재 263 페이지 참조  
hello\_1.0.bb 생성

```
S = "${WORKDIR}/sources"  
UNPACKDIR = "${S}"
```

```
FILES${PN} += "${bindir}/hello"
```

# image에 추가

- *BuildDirectory*/conf/local.conf 에 추가

```
IMAGE_INSTALL_append = "hello"
```

OR

```
IMAGE_INSTALL += "hello"
```

OR

```
CORE_IMAGE_EXTRA_INSTALL += "hello"
```

- bitbake 로 이미지 다시 생성
- runqemu 로 확인

# yocto – SDK 생성

- 툴 체인 생성

```
$ bitbake -c populate_sdk core-image-minimal
```

- 기본 툴체인만 설치 (C/C++ 크로스컴파일러, C 라이브러리, 헤더파일)

```
$ bitbake meta-toolchain
```

- 설치 스크립트 실행 및 확인

```
$ tmp/deploy/sdk/poky-#####.sh
```

```
$ source /opt/poky/###/environment-setup-#####
```

```
$ $CC 소스파일명 -o 실행파일명
```

# yocto – runqemu

- runqemu 도구의 사용

<https://docs.yoctoproject.org/dev/dev-manual/qemu.html>

- ssh 원격접속 방법

# yocto 관련 사이트

명령어와 사용법 총정리

<https://ahyuo79.blogspot.com/2020/02/yocto-recipe.html>

개념정리

<https://slowbootkernelhacks.blogspot.com/2016/12/yocto-project.html>

사용 예제 정리

[https://github.com/Munawar-git/YoctoTutorials/tree/master/00\\_Yocto\\_Intro](https://github.com/Munawar-git/YoctoTutorials/tree/master/00_Yocto_Intro)