

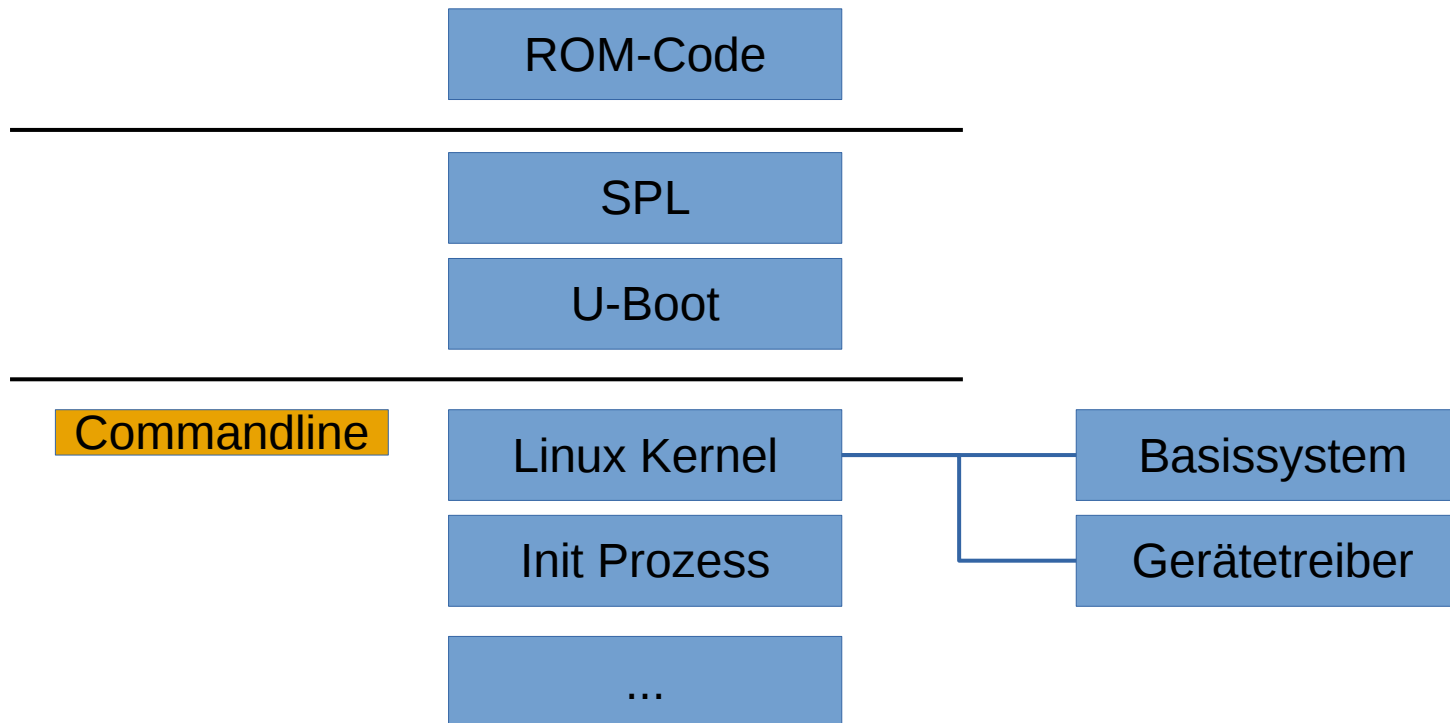


Linux Treiber 2

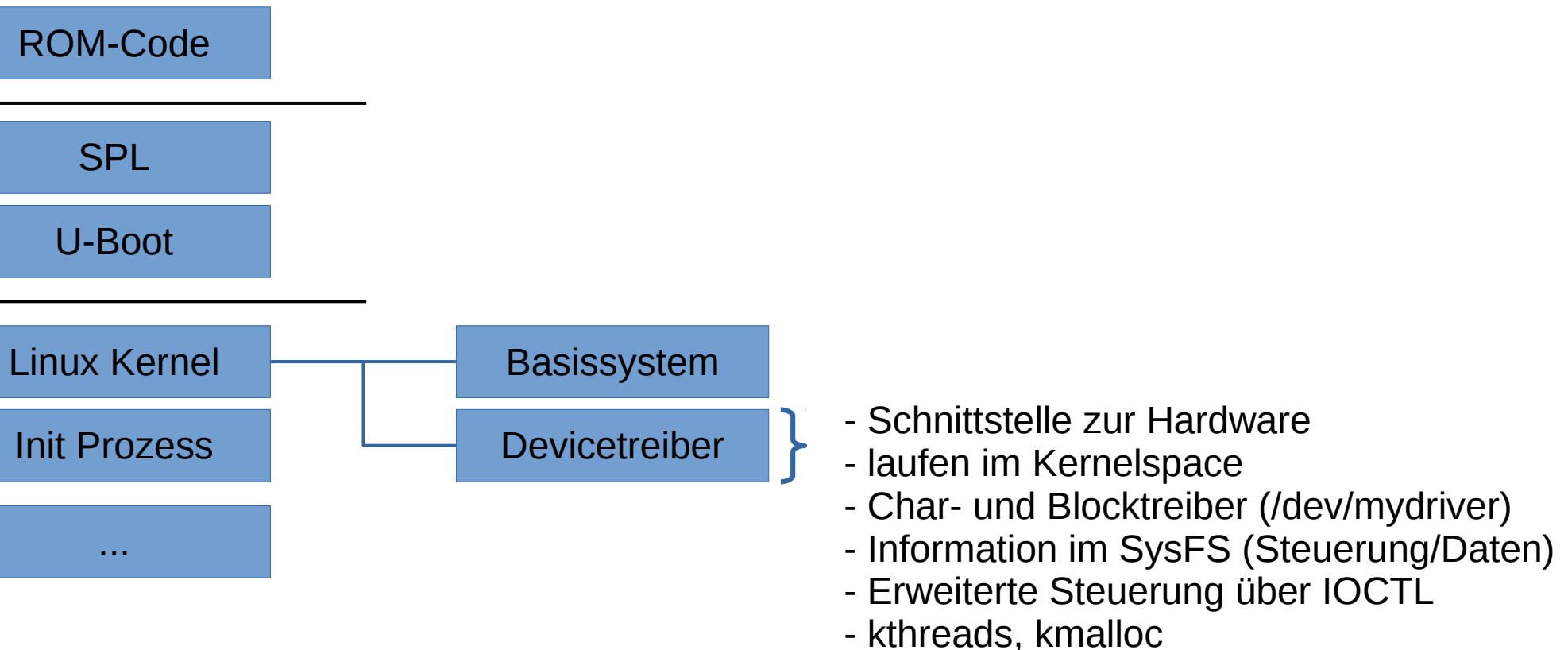
EIM/INFM

Frank Erdrich
frank.erdrich@emtrion.de

Aktueller Stand

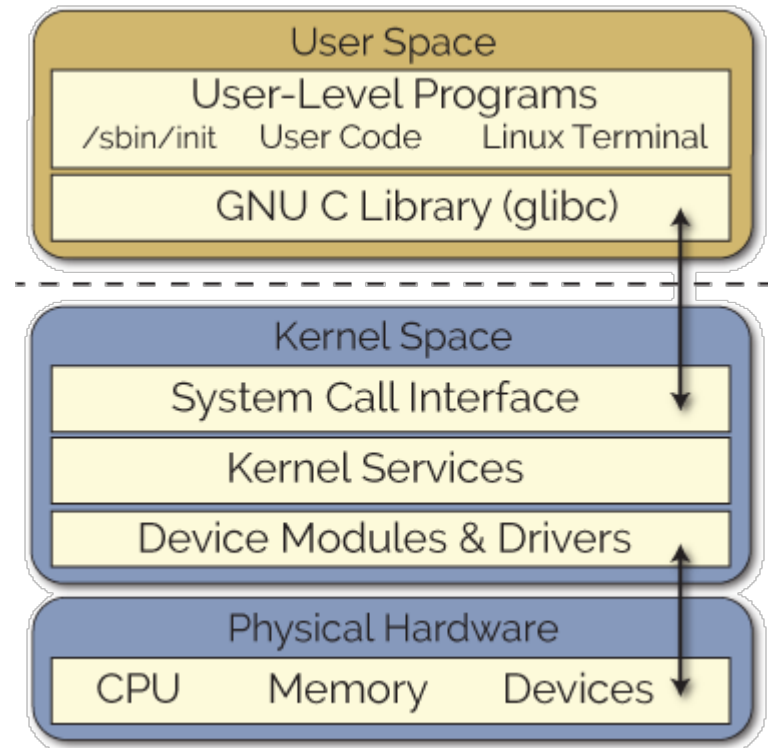


Aktueller Stand



Gerätetreiber

- Interface zur Hardware
- Treibertypen
 - Character
 - Block
 - Other (bspw. Netzwerk und USB)



Quelle: <http://derekmolloy.ie/writing-a-linux-kernel-module-part-1-introduction>



System Calls

- Was sind System Calls?



System Calls

- „Services“ des Kernel
 - File-IO, Fork, ioctl, exit, ...
- Switch vom Userspace in den Kernel space
- Definierte Menge an Calls
 - Liste aller aktuellen Syscalls unter <http://man7.org/linux/man-pages/man2/syscalls.2.html>
- Werden selten erweitert



System Calls

- Architekturspezifisch in Assembler
- Trap mit Syscall-Nummer wird generiert
 - Auf ARM wird ein SWI generiert
- Definierte Register halten Parameter
- Siehe https://w3challs.com/syscalls/?arch=arm_strong



System Calls

- Sichert diverse Register
- Switch von Userspace Stack auf Kernel Stack
- Dispatcher führt gewünschte Funktion aus
- Kernel muss Parameter prüfen (Security)
 - Speziell bei Pointern



System Calls

- `copy_to_user()`
- `copy_from_user()`
- Kopieren Speicher von Userspace in Kernel space und vice versa
- Prüfen dabei, ob die Adressen im richtigen Bereich liegen
- Vermeiden Kernelcrashes durch falsche Speicherzugriffe



System Calls

- Beispiel `open()` -> Syscall #5
(siehe Linux-Quellen
`arch/arm/include/uapi/asm/unistd.h`)

`open(const char *filename, int flags, umode_t mode)`

R0	R1	R2	...	R7
c. char *filename	int flags	umode_t mode	...	0x900005



System Calls

- Was, wenn ein Treiber einen neuen/eigenen System Call benötigt?
- Beispiele:
 - I²C → setzen der Slave Adresse
 - Filesystem → Informationen zur Partition
 - Serielle Schnittstelle → termios
 - ...



IO Controls

- Erweitern die System Calls
- Implementiert in Treibern
- Sollten nicht bestehende Syscalls nachimplementieren (etwa File-IO)
- Beispiel termios:
 - IOCTL: setzen der Baudrate, Start-/Stopbits
 - Syscall: read/write über /dev/tty*



IO Controls

- Erweitern die System Calls
- Implementiert in Treibern
- Sollten nicht bestehende Syscalls nachimplementieren (etwa File-IO)
- Beispiel termios:
 - IOCTL: setzen der Baudrate, Start-/Stopbits
 - Syscall: read/write über /dev/tty*



IO Controls

- ioctl selbst ist ein System Call
 - ARM: Nummer 0x900036
- Jede Treiberklasse hat ein ioctl-Feld
 - Char- und Blockdevicetreiber:
`struct file_operations` → `unlocked_ioctl`
 - Netdevices:
`struct net_device_ops` → `ndo_do_ioctl`



IO Controls

- Definieren eines IOCTL → Macros
 - `_IO(type, nr)` → Parameterlos
 - `_IOR(type, nr, datatype)` → `copy_from_user`
 - `_IOW(type, nr, datatype)` → `copy_to_user`
 - `_IOWR(type, nr, datatype)` → Read/Write



IO Controls

- „type“ der IOCTLs muss unique im gesamten Kernel sein
- Siehe Documentation/ioctl/ioctl-number.txt
- nr nummeriert alle ioctls im Treiber durch

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

```
#define MYDRIVER_MAGIC    ,k'
```

```
#define MYDRIVER_IOCWRITEPROT _IO(MYDRIVER_MAGIC, 0)
```

```
#define MYDRIVER_IOCWRITEUNPROT _IO(MYDRIVER_MAGIC, 1)
```

```
#define MYDRIVER_IOCGETLENGTH _IOR(MYDRIVER_MAGIC, 2, int)
```

```
#define MYDRIVER_IOCWRITETEST _IOW(MYDRIVER_MAGIC, 3, int)
```



IO Controls

- IOCTL-Funktion

```
static int sample_ioctl(struct inode *i, struct file *f, unsigned int cmd,
unsigned long arg) {
    int data;

    switch (cmd) {
        case MYDRIVER_IOCGETLENGTH:
            copy_to_user((int *) arg, &data, sizeof(int));
            break;
        case MYDRIVER_IOCWRITETEST:
            copy_from_user(&data, (int *)arg, sizeof(int));
            pr_info(„Data written to driver: %d\n“, data);
        default:
            break;
    }
}
```



IO Controls

- Registrieren der IOCTLs

```
static struct file_operations fops = {  
    .read = sample_read,  
    .write = sample_write,  
    .open = sample_open,  
    .release = sample_release,  
    .unlocked_ioctl = sample_ioctl,  
};
```



SYSFS

- Export von Informationen aus Treibern
- Konfiguration von Treibern
- Basis ist das struct kobject
 - sowie: struct device_attribute
 - und: struct attribute_group



SYSFS

- struct kobject wird in der Regel vom Kernel angelegt
- Treiberentwickler muss sich nur um die Attribute und die Attributgruppen kümmern
- Attribut beschreibt einen Eintrag (eine Datei) im SysFS
 - Besteht aus Schreib- und Lesefunktion
 - Zugriffsrechte
 - Name



SYSFS

- Anlegen eines Attributs
 - Helper-Macro in linux/device.h
 - Generiert ein struct dev_attr_name

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

```
// #define DEVICE_ATTR(_name, _mode, _show, _store)  
static DEVICE_ATTR(attr1, 0444, my_show, my_store) // dev_attr_attr1  
static DEVICE_ATTR(attr2, 0444, my_show2, my_store2) // dev_attr_attr2
```



SYSFS

- Show- und Store-Funktionen
 - Werden aufgerufen, wenn auf dem Attribut gelesen oder geschrieben wird (cat/echo)

```
/* Prototypen */
ssize_t (*show)(struct device *dev, struct device_attribute *attr,
                char *buf);

ssize_t (*store)(struct device *dev, struct device_attribute *attr,
                const char *buf, size_t count);
```



- Attributgruppe fast mehrere Attribute zusammen

```
static DEVICE_ATTR(attr1, 0444, my_show, my_store) // dev_attr_attr1
static DEVICE_ATTR(attr2, 0444, my_show2, my_store2) // dev_attr_attr2

static struct attribute *my_attributes[] = {
    &attr1.attr,
    &attr2.attr,
    NULL,
};

static struct attribute_group my_group = {
    .name = „mydriver“,
    .attrs = my_attributes,
};
```



SYSFS

- Registrieren der Attribute
 - Entweder über spezielle Funktion
 - Oder: zuweisen der Gruppe an Member eines struct class oder struct device

```
// static struct attribute_group my_group
```

```
sysfs_create_group(&sampleDevice->kobj, &my_group);
```

```
// Alternativ:
```

```
sampleClass->dev_attrs = my_group;
```

Siehe hierzu

<http://kroah.com/log/blog/2013/06/26/how-to-create-a-sysfs-file-correctly/>



SYSFS

- Aufräumen bei Modul-Exit

```
// static struct attribute_group my_group  
sysfs_remove_group(&sampleDevice->kobj, &my_group);
```



Linux Treiber

- Treiber in Linux sind Eventgetrieben
- Wie können zyklische oder dauerhafte Aufgaben abgebildet werden?



KThreads

- Verwendung von Kthreads
- KThreads sind Kernel-Threads
- Ähnlich den pthreads im Userspace



KThreads

- Verwendung:

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

static struct task_struct *task;

static int task_fn(void *arg) {
    while (!kthread_should_stop()) {
        // do work
        schedule();
    }
}

static int __init sampleInit(void) {
    task = kthread_run(task_fn, NULL, „My Task“);
}

static void __exit sampleExit(void) {
    kthread_stop(task);
}
```

