Formation développement noyau et pilotes Linux

Séminaire en ligne, 7 sessions de 4 hours

Dernière mise à jour : 20 May 2024

Titre	**Formation développement noyau et pilotes Linux**
Objectifs opérationnels	• Être capable de configurer, compiler et installer le noyau Linux sur un système embarqué. • Être capable de comprendre l'architecture générale du noyau Linux, et comment les applications user-space Linux interagissent avec le noyau Linux. • Être capable de développer des pilotes de périphériques simples mais complets dans le noyau Linux, au travers du développement à partir de zéro de deux drivers, pour deux périphériques différents, qui illustrent les principaux concepts de la formation. • Être capable de naviguer dans les différents mécanismes du noyau Linux pour les pilotes de périphériques : Device Tree, device model, infrastructures de bus. • Être capable de développer des pilotes de périphériques qui communiquent avec des périphériques matériels. • Être capable de développer des pilotes de périphériques qui exposent les fonctionnalités du matériel aux applications Linux user-space : périphériques caractères, sous-systèmes du noyau Linux pour les périphériques. • Être capable d'utiliser les principaux mécanismes du noyau Linux pour le développement de pilotes de périphériques : gestion mémoire, verrouillage, gestion des interruptions, mise en sommeil et réveil de threads, DMA. • Être capable de débugger des problèmes dans le noyau Linux, en utilisant différents outils et mécanismes de debug.
Durée	**Sept** demi-journées - 28 h (4 h par demi-journée)

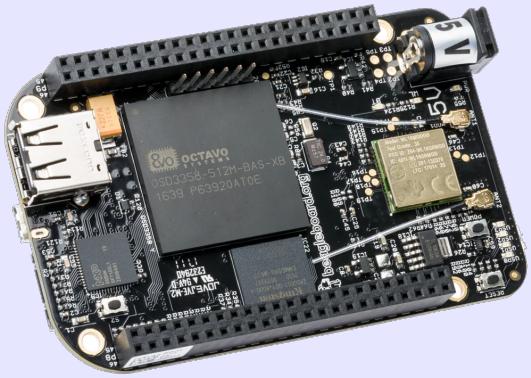
Méthodes pédagogiques	• Présentations animées par le formateur, par visioconférence. Les participants peuvent poser des questions à tout instant. • Démonstrations pratiques réalisées par le formateur, basés sur les travaux pratiques de la formation, par vidéo-conférence. Les participants peuvent poser des questions à tout instant. Optionnellement, les participants qui ont accès aux accessoires matériels de la formation peuvent reproduire par eux-même les travaux pratiques. • Messagerie instantanée pour questions entre les sessions (réponse sous 24h, hors week-end et jours fériés) • Version électronique des supports de présentation, des instructions et des données de travaux pratiques. Les supports sont librement disponibles sur https ://bootlin.com/doc/training/linux-kernel.
Formateur	Un des ingénieurs mentionnés sur : `https://bootlin.com/training/trainers/`
Langue	Présentations : Français Supports : Anglais
Public visé	Ingénieurs développant des systèmes reposant sur le noyau Linux. Ingénieurs supportant des développeurs Linux embarqué.

Pré-requis	• **Expérience solide en programmation avec le langage C** : les participants doivent maîtriser l'utilisation de types de données et structures complexes, des pointeurs, pointeurs sur fonction et du pré-processeur C. • **Connaissance et pratique des commandes UNIX ou GNU/Linux** : les participants doivent être à l'aise avec l'utilisation de la ligne de commande Linux. Les participants manquant d'expérience sur ce sujet doivent se former par eux-mêmes, par exemple en utilisant nos supports de formation disponible à l'adresse bootlin.com/blog/command-line/. • **Expérience minimale en développement Linux embarqué** : les participants doivent avoir une compréhension minimale de l'architecture d'un système Linux embarqué : rôle du noyau Linux par rapport à l'espace utilisateur, développement d'applications espace utilisateur en C. Suivre la formation *Linux embarqué* de Bootlin, disponible sur bootlin.com/training/embedded-linux/, permet de remplir ce pré-requis. • **Niveau minimal requis en anglais : B1**, d'après le *Common European Framework of References for Languages*, pour nos sessions animées en anglais. Voir bootlin.com/pub/training/cefr-grid.pdf pour une auto-évaluation.
Équipement nécessaire	• Ordinateur avec le système d'exploitation de votre choix, équipé du navigateur Google Chrome ou Chromium pour la conférence vidéo. • Une webcam et un micro (de préférence un casque avec micro) • Une connexion à Internet à haut débit
Modalités d'évaluation	Seuls les participants qui auront assisté à l'intégralité des journées de formation, et qui auront obtenu plus de 50% de réponses correctes à l'évaluation finale recevront une attestation individuelle de formation de la part de Bootlin.
Handicap	Les participants en situation de handicap qui ont des besoins spécifiques sont invités à nous contacter à l'adresse *training@bootlin.com* afin de discuter des adaptations nécessaires à la formation.

Plateforme matérielle pour les démonstrations, option #1

La plateforme matérielle utilisée pendant les travaux pratiques de cette formation est la carte **BeagleBone Black**, dont voici les caractéristiques :

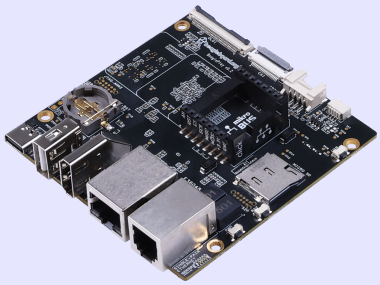
- Un processeur ARM AM335x de Texas Instruments (à base de Cortex-A8), avec accélération 3D, etc.
- 512 Mo de RAM
- 2 Go de stockage eMMC embarqué sur la carte
  (4 Go avec la révision C)
- USB hôte et device
- Sortie HDMI
- Connecteurs à 2 x 46 broches, pour accéder aux UARTs, aux bus SPI, aux bus I2C, et à d'autres entrées/sorties du processeur.



Plateforme matérielle pour les démonstrations, option #2

Carte **BeaglePlay**

- SoC Texas Instruments AM625x (CPU 4xARM Cortex-A53)
- SoC avec accélération 3D, MCU intégré et de nombreux autres périphériques.
- 2 GB de RAM
- 16 Go de stockage eMMC
- USB hôte et device, microSD, HDMI
- WiFi 2.4 and 5 GHz, Bluetooth et aussi Ethernet
- 1 Header MicroBus (SPI, I2C, UART, ...), connecteurs OLDI et CSI.



Démos

Les travaux pratiques de cette formation font appel aux périphériques matériels suivants, pour illustrer le développement de pilotes de périphériques pour Linux :

- Une manette Nunchuk pour console Wii, qui est connectée à la BeagleBone Black via le bus I2C. Son pilote utilisera le sous-système *input* du noyau Linux.
- Un port série (UART) supplémentaire, dont les registres sont mappés en mémoire, et pour lequel on utilisera le sous-système *misc* de Linux.

Bien que nos explications cibleront spécifiquement les sous-systèmes de Linux utilisés pour réaliser ces pilotes, celles-ci seront toujours suffisamment génériques pour faire comprendre la philosophie d'ensemble de la conception du noyau Linux. Un tel apprentissage sera donc applicable bien au delà des périphériques I2C, d'entrée ou mappés en mémoire.

1ère demi-journée

Cours - Introduction au noyau Linux

- Fonctionnalités et rôle du noyau.
- L'interface noyau / espace utilisateur (/proc et /sys).
- Architecture générale
- Versions du noyau Linux
- Organisation du code source

Démo - Téléchargement du noyau Linux

- Téléchargement du noyau Linux en utilisant Git

Cours - Le code source du noyau

- Spécificités du développement noyau
- Conventions de codage
- Stabilité des interfaces
- Aspects juridiques : license
- Pilotes de périphérique en espace utilisateur

Démo - Code source du noyau

- Effectuer des recherches dans les sources du noyau Linux : recherche de définitions C, de paramètres de configuration et d'autres informations.
- En utilisant la ligne de commande UNIX et des outils de navigation dans le code.

Démo – Configuration, compilation croisée et démarrage sur NFS

En utilisant la carte BeagleBone Black

- Configuration, compilation croisée et démarrage du noyau Linux avec support de NFS.

2ème demi-journée

Cours – Modules noyau Linux

- Pilotes de périphériques Linux
- Un module simple
- Contraintes de programmation
- Chargement et déchargement de modules
- Dépendances entre modules
- Ajouter du code source à l'arbre du noyau

Démo - Développement de module

En utilisant la carte BeagleBone Black

- Écriture d'un module noyau offrant quelques fonctionnalités
- Accès aux informations internes du noyau depuis le module
- Mise en place de l'environnement de compilation

Cours - Description des périphériques matériels

- Matériel découvrable dynamiquement : USB, PCI
- Matériel non-découvrable dynamiquement
- Présentation détaillée du Device Tree : syntaxe, propriétés, principes de conception, exemples

Démo - Description des périphériques matériels

En utilisant la carte BeagleBone Black

- Créer son propre fichier Device Tree
- Configurer des LEDs connectées à des GPIOs
- Décrire un périphérique connecté sur I2C dans le Device Tree

3ème demi-journée

Cours - ”Pin muxing” (multiplexage d’entrées-sorties)

- Comprendre l’infrastructure *pinctrl* du noyau.
- Comprendre comment configurer le multiplexage des entrées/sorties.

Démo - Pin-muxing

En utilisant la carte BeagleBone Black

- Configurer le pin-mux pour le bus I2C utilisé pour communiquer avec le Nunchuk
- Valider que la communication I2C est fonctionnelle en utilisant des outils en espace utilisateur

Lecture - Le ”device model” de Linux

- Comprendre comment le noyau est conçu pour supporter les pilotes de périphériques
- Le ”device model”
- Connexion entre périphériques et pilotes.
- Périphériques ”platform”, le ”Device Tree”
- Interface en espace utilisateur avec `/sys`

Cours - Introduction à l’API I2C

- Le sous-système I2C du noyau
- Détails sur l’API fournie aux pilotes du noyau pour interagir avec les périphériques I2C.

Démo - Communiquer avec le Nunchuk via I2C

En utilisant la carte BeagleBone Black

- Explorer le contenu de `/dev` et `/sys` et les périphériques disponibles sur le système embarqué
- Implémenter un driver qui s’enregistre comme driver I2C
- Communiquer avec le Nunchuk et lire des données depuis le Nunchuk

4ème demi-journée

Cours - Infrastructures du noyau

- Périphériques de type bloc et caractère
- Interaction entre applications en espace utilisateur et le noyau
- Détails sur les pilotes caractère, `file_operations`, `ioctl()`, etc.
- Échange de données vers ou depuis l'espace utilisateur
- Le principe des infrastructures du noyau

Cours - Le sous-système input

- Principe du sous-système *input* du noyau
- API offerte aux pilotes du noyau pour exposer des fonctionnalités de périphériques d'entrée aux applications en espace utilisateur.
- API en espace utilisateur offerte par le sous-système *input*

Démo - Exposer la fonctionnalité du Nunchuk en espace utilisateur

En utilisant la carte BeagleBone Black

- Extension du pilote du Nunchuk pour exposer les fonctionnalités du Nunchuk aux applications en espace utilisateur, comme un périphérique d'entrée.
- S'assurer du bon fonctionnement du Nunchuk via `evtest`

5ème demi-journée

Cours - Gestion de la mémoire

- Linux : gestion de la mémoire. Espaces d'adressages physique et virtuel, séparation noyau et espace utilisateur.
- Implémentation de la gestion de la mémoire dans Linux.
- Allocation avec `kmalloc()`.
- Allocation par pages.
- Allocation avec `vmalloc()`.

Cours - Entrées-sorties avec le matériel

- Enregistrement des plages de mémoire d'E/S.
- Accès aux plages de mémoire d'E/S.
- Barrières mémoire.

Démo - Pilote ”platform” minimal et accès à la mémoire d’E/S

En utilisant la carte BeagleBone Black

- Réalisation d’un pilote ”platform” minimal
- Modification du Device Tree pour ajouter un nouveau port série.
- Réservation des adresses d’E/S utilisées par le port série.
- Lecture et écriture des registres du périphérique, pour envoyer des caractères sur le port série.

Cours - Le sous-système misc

- Utilité du sous-système *misc* du noyau
- API du sous-système *misc*, à la fois du côté du noyau, et du côté de l’espace utilisateur.

Démo - Pilote de port série en écriture seule

En utilisant la carte BeagleBone Black

- Extension du pilote commencé dans la démo précédente, en enregistrant celui-ci dans le sous-système *misc*
- Implémentation de l’écriture vers le port série en utilisant le sous-système *misc*
- Tests d’écriture depuis l’espace utilisateur

6ème demi-journée

Cours - Processus, ordonnancement, sommeil et interruptions

- Gestion des processus dans le noyau Linux.
- L’ordonnanceur du noyau Linux et la mise en sommeil des processus.
- Gestion des interruptions dans les pilotes de périphérique : enregistrement et développement des gestionnaires d’interruption, exécution différée de tâches.

Démo - Mise en sommeil et gestion d’interruptions dans un pilote de périphérique

En utilisant la carte BeagleBone Black

- Ajout de la fonctionnalité de lecture au pilote caractère développé précédemment.
- Enregistrement d’un gestionnaire d’interruption.
- Attente de la disponibilité de données dans l’opération `read()`
- Réveil lorsque les données deviennent disponibles.

Cours - Verrouillage	Démo - Verrouillage
• Problématique de l'accès concurrent à des ressources partagées • Primitives de verrouillage : mutexes, sémaphores, spinlocks. • Opérations atomiques. • Problèmes typiques de verrouillage. • Utilisation du validateur de verrouillage pour identifier les sources de problèmes.	*En utilisant la carte BeagleBone Black* • Ajout de mécanismes de verrouillage au pilote en cours

7ème demi-journée

Cours - DMA : Direct Memory Access	Démo - DMA : Direct Memory Access
• *Peripheral DMA* par rapport à l'utilisation de contrôleur DMA • Contraintes du DMA : cache, adressage • APIs du noyau Linux pour le DMA : `dma-mapping`, `dmaengine`, `dma-buf`	• Mise en place de *streaming mappings* avec l'API `dma-mapping` • COnfiguration du contrôleur DMA avec l'API `dmaengine` • Configurer le matériel pour lancer les transfers DMA • Attendre la fin d'un transfert DMA

Cours - Techniques de débogage noyau	Démo - Investigation de bugs noyau
• Débogage avec les fonctions d'affichage • Utilisation de debugfs • Analyse d'un oops noyau • Utilisation de kgdb, un débogueur noyau • Utilisation des commandes SysRq	*En utilisant la carte BeagleBone Black* • Étude d'un pilote incorrect. • Analyse du message d'erreur et recherche du problème dans le code source.

Cours - Support de cartes et de SoC ARM

- Comprendre l’organisation du code supportant la plateforme ARM
- Comprendre comment le noyau peut être porté vers un nouveau matériel

Cours - Gestion de l’énergie

- Vue d’ensemble des fonctionnalités de gestion d’énergie du noyau Linux.
- Sujets abordés : horloges, mise en veille et réveil, ajustement automatique de la fréquence, économie d’énergie dans la boucle idle, ”runtime power management”, régulateurs, etc.

Cours - Le processus de développement du noyau Linux

- Organisation de la communauté du noyau Linux
- Le processus de développement : versions bêta, versions stables, versions long-terme, etc.
- Licences et aspects légaux.
- Comment soumettre des contributions de code à la communauté.
- Ressources pour le développement noyau : livres, sites Internet, conférences

Cours - S’il reste du temps	Questions / réponses
• DMA • mmap	• Questions / réponses avec les participants autour du noyau Linux • Des présentations supplémentaires s’il reste du temps, selon les sujets qui intéressent le plus les participants.

Temps supplémentaire possible

Du temps supplémentaire (jusqu’à 4 heures) pourrait être proposé si le programme ne tenait pas en 7 demi-journées, selon le temps passé à répondre aux questions des participants.