

## TD n° 9

# Logiciels Libres pour Systèmes Embarqués

---

Le but de ce TD est de vous familiariser avec un certain nombre de logiciels libres et avec la création complète d'un système de fichiers pour des systèmes embarqués.

## 1 Configuration d'un Noyau pour le Système Embarqué

Avant de commencer le TD, nous devons disposer d'un noyau pour notre système embarqué. Pour éviter de refaire ce travail (que nous avons réalisé lors du TD2), vous devez récupérer un noyau avec la bonne configuration à l'endroit suivant :

<https://trolen.polytech.unice.fr/cours/sae/td09/vmlinuz-2.6.26-8>

## 2 Créer un Système de Fichiers

### 2.1 Création d'un système de fichier racine pour la cible

Créez un fichier de 2Mo qui vous permettra de stocker l'image de notre système de fichier (appelons le `root.img`). Faites le formatage de ce disque virtuel en `ext2`. Vous prendrez soin de monter ce fichier créé dans votre arborescence principale afin de permettre les échanges de données.

```
dd if=/dev/zero of=root.img bs=1024 count=2048
mke2fs -m 0 -i 1024 -F root.img
mount -o loop root.img /mnt/
```

### 2.2 Installation du BusyBox

Téléchargez la version suivante de BusyBox :

<https://trolen.polytech.unice.fr/cours/sae/td09/busybox-1.11.2.tar.bz2>

Commencez par créer une configuration la plus légère/compacte possible permettant de compiler (rappel : nous avons fait cela pour avoir un noyau minimaliste aussi, donc...).

Configurez BusyBox pour inclure les outils minimums nécessaires à notre système de fichier. Nous aurons besoin de pouvoir réaliser les actions suivantes sur la cible :

- Création, suppression et visualisation de répertoires, de fichiers et de fichiers spéciaux
- Autoriser le nettoyage de la console, le changement de clavier (`clear`, `dumpkmap`, `loadkmap` et `reset`)
- Création d'un fichier avec `vi`
- Lancer un processus `init` au démarrage du système, autoriser l'arrêt et le redémarrage de la machine
- Montage de démontage de partitions
- Configuration réseau de la cible (`ifconfig`, `route`, `ping`, `udhcpc`) et un serveur Web sur la cible (sans authentification, mais avec support `cgi`)
- Lister et Arrêter un processus, la commande `uptime` pour savoir depuis combien de temps le système a démarré
- Avoir un shell (`ash`)

N'oubliez pas de configurer BusyBox afin de produire un exécutable compilé statiquement. Vous veillerez aussi à configurer BusyBox pour ne pas utiliser `/usr`. Compilez BusyBox pour `i386`.

Copiez l'ensemble des fichiers obtenus après compilation (ceux-ci sont dans le dossier `_install`) dans votre système de fichiers pour la cible. Vérifiez que toutes les commandes sont des liens sur l'exécutable compilé statiquement. A votre avis pourquoi utiliser des liens ?

### 2.3 Premières configurations du système

Avant de pouvoir démarrer avec le noyau en utilisant le système de fichier minimaliste que nous avons créé, il est nécessaire de réaliser quelques étapes supplémentaires de configuration.

## TD n° 9

# Logiciels Libres pour Systèmes Embarqués

### 2.3.1 Peuplement de `dev` manuel et minimaliste

Ajoutez dans votre système de fichier racine une entrée `dev/console` afin de pouvoir interagir avec votre système via un shell. Pour ceci vous devez consulter votre système Linux pour savoir quels sont les numéros majeurs et mineur de `/dev/console`.

Vous devrez aussi créer les entrées `tty` et `tty[0-5]` nécessaires pour que le système ne vous envoie pas de messages d'erreur. Vous irez voir les numéros majeurs et mineurs sur le système avec lequel vous travaillez.

### 2.3.2 Configuration du clavier (pour ne pas s'arracher les cheveux sur votre système cible)

Pour configurer le clavier, vous devrez utiliser `loadkmap` sur votre machine embarquée. Il faudra lui passer un fichier sur l'entrée standard pour le configurer.

```
loadkmap < /etc/mykbd.kmap
```

Pour créer ce fichier à partir de votre machine de travail vous exécuterez les commandes suivantes :

```
loadkeys fr-latin1 (le fichier correspondant à la configuration de votre clavier)
busybox dumpkmap > /tmp/mykbd.kmap
cp /tmp/mykbd.kmap [/etc sur le système cible]
```

Vous veillerez à ce moment à ne pas démarrer `qemu` avec l'option `-k`.

Vous pouvez rendre vos modifications permanentes en lançant la commande `sync` qui vide l'ensemble des tampons en écriture en réalisant les écritures sur le système de fichier de la cible.

## 2.4 Démarrage du système avec le nouveau système de fichier

**Attention à la manière dont vous faites les écritures sur le système de fichier. Il est interdit d'avoir deux systèmes accédant au même système de fichiers en écriture (à la fois la machine hôte et la machine cible), sous peine d'avoir un système de fichier incohérent par rapport aux modifications faites (vous vous rappelez les métadonnées des blocs d'information). Pensez donc bien à démonter le fichier avant de l'utiliser avec la machine virtuelle. Dans un premier temps, votre système de fichier sera monté en lecture seule.**

Testez le lancement de votre système dans une machine virtuelle (`qemu`). `qemu` a été installé dans votre machine virtuelle de travail. Cela ne sera pas forcément des plus performant, mais lorsque nous simulons un système embarqué, celui-ci n'est de toute façon pas aussi performant que votre machine de travail, donc ce n'est pas un souci. Pour démarrer `qemu`, vous devez être sous environnement graphique car `qemu` ouvre une fenêtre correspondant à l'écran de la machine émulée.

```
qemu -m 32 -kernel vmlinuz-2.6.30-10 -hda root.img -append "root=/dev/hda"
```

A cette étape, vous devriez accéder à une console et être capable de lancer les commandes que vous avez compilées avec `BusyBox`. Faites un test en exécutant quelques-unes d'entre elles (création de dossier, de fichier, ...). Pour pouvoir remonter le système de fichier racine en lecture écriture sur votre système embarqué :

**Attention à ne pas monter deux fois le système de fichiers en écriture (une fois sur la machine Host et une fois sur la machine Guest). Donc bien penser à démonter sur la machine host si vous montez en écriture sur la machine Guest.**

```
mount -o remount,rw /dev/root /
```

## 3 Configuration « avancée »

Lors de votre premier démarrage, vous avez sûrement constaté que certaines actions ne se sont pas bien déroulées, par lors de l'arrêt de la machine ou bien encore au démarrage de celle-ci pour charger la configuration clavier ou faire les quelques opérations de base nécessaires. Nous allons dans cette section mettre en place ces éléments indispensables au bon fonctionnement du système.

## TD n° 9

# Logiciels Libres pour Systèmes Embarqués

---

### 3.1 Systèmes de fichiers racine de la cible

Créez les entrées `/proc` sur le système de fichier racine de votre cible.

Montez le système de fichier virtuel `/proc`.

```
mount -t proc none /proc
```

Maintenant que `/proc` est disponible, vous pouvez constater que vous pouvez éteindre proprement votre cible à l'aide de la commande `halt`. Ceci vous permettra ainsi de vous assurer que l'ensemble des modifications sur le système de fichier ont été sauvegardées.

### 3.2 Configuration du système pour le démarrage

Créez le fichier `/etc/inittab`. Vous pourrez trouver de la documentation sur la syntaxe supportée par BusyBox sur le site Web de BusyBox.

```
# Ceci est un script pour init
::sysinit:/etc/init.d/rcS
# Démarrer un shell "askfirst" sur la console
::askfirst:-/bin/sh
::respawn:-/bin/sh
# Choses à refaire au redémarrage d'init
::restart:/sbin/init
# Choses à refaire au redémarrage de la machine
::ctrlaltdel:/sbin/reboot
::shutdown:/bin/umount -a -r
```

Créez le script `/etc/init.d/rcS` utilisé dans le fichier `/etc/inittab`. Dans ce script de configuration, vous veillerez à charger automatiquement la bonne configuration de votre clavier et de monter les systèmes de fichier `/proc`.

### 3.3 Problème de gestion de la console

Vous avez sûrement constaté des problèmes dans la gestion de la console. Pour y remédier, vous pouvez aller lire l'aide suivante : [https://busybox.net/FAQ.html#job\\_control](https://busybox.net/FAQ.html#job_control)

Vous pourrez donc ajouter à votre script de démarrage la commande suivante à la fin du script :

```
exec setsid sh -c 'exec sh </dev/tty1 >/dev/tty1 2>&1'
```

L'erreur s'affichera toujours à l'écran, mais vous pourrez utiliser le `^C` dans la console pour stopper une commande.

## 4 Un serveur web sur la machine cible

Maintenant que nous disposons d'un système correctement configuré, nous allons tenter de mettre en place un serveur Web sur notre système qui sera embarqué. Voici les opérations principales à réaliser.

### 4.1 Configuration réseau

Vous devez relancer votre machine virtuelle de votre système embarqué (celle lancée avec `qemu`) avec les paramètres supplémentaires suivants :

```
-device ne2k_pci,netdev=mynet0 -netdev user,id=mynet0,net=192.168.10.0/24,
dhcpstart=192.168.10.10 -redir tcp:5555::80
```

Ces options permettent d'activer une carte réseau de type `ne2000` sur la machine virtuelle et de mettre en place une redirection du port 80 de votre machine virtuelle (Guest OS) via le port 5555 de votre Host OS (en TCP bien entendu).

## TD n° 9

# Logiciels Libres pour Systèmes Embarqués

---

Sur votre Guest OS, pour configurer l'interface réseau, nous allons utiliser un client dhcp (nous avons inclus dans la configuration `udhcp`). Copier les fichiers présents dans le dossier `examples/udhcp/` de BusyBox sur le système de fichiers embarqué dans le dossier `/usr/share/udhcp/`. Donner le droit d'exécution sur `sample.script` et ajouter un lien vers ce fichier en le nommant `default.script`. Enfin ajouter l'appel à `/sbin/udhcp` dans votre script de démarrage `etc/init.d/rcS`. Vous pourrez vérifier votre configuration à l'aide des commandes `ifconfig` et `route` pour vous assurer que la configuration réseau est bien en place.

**Attention ! Si vous utilisez `ping` pour faire des tests de connectivité et que vous n'avez pas le `^C` fonctionnel, vous veillerez sur le Guest OS à utiliser l'option `-c 4`, ce qui permet de spécifier qu'il faut uniquement effectuer 4 `ping` puis arrêter la commande.**

## 4.2 Configuration d'un serveur web sur la cible

Créez les dossiers `/www` et `/www/cgi-bin` sur le système de fichier de la cible. Vous placerez le fichier `cgi` suivant dans le dossier `/www/cgi-bin/` :

```
#!/bin/sh
echo "Content-type: text/html"
echo ""
echo "<html><header></header><body>"
echo "<h1>Durée de fonctionnement:</h1>"
echo "Votre systeme embarque tourne depuis: <pre>"
echo `uptime`
echo "</pre></body></html>"
```

Lancez le serveur http de BusyBox via la ligne de commande suivante :

```
Guest OS# /sbin/httpd -h /www/ &
```

Testez la connexion depuis votre machine hôte avec un navigateur, et le tour est joué !

```
Host OS# lynx http://localhost:5555/cgi-bin/uptime
```

## 5 Conclusion

A l'aide du paramètre `-m` de `qemu` (permettant de spécifier la quantité de mémoire de la machine virtuelle), tentez de trouver quelle est la quantité de mémoire minimum vous permettant d'utiliser votre système cible proprement (une recherche dichotomique vous donnera le résultat le plus rapidement bien évidemment !)