

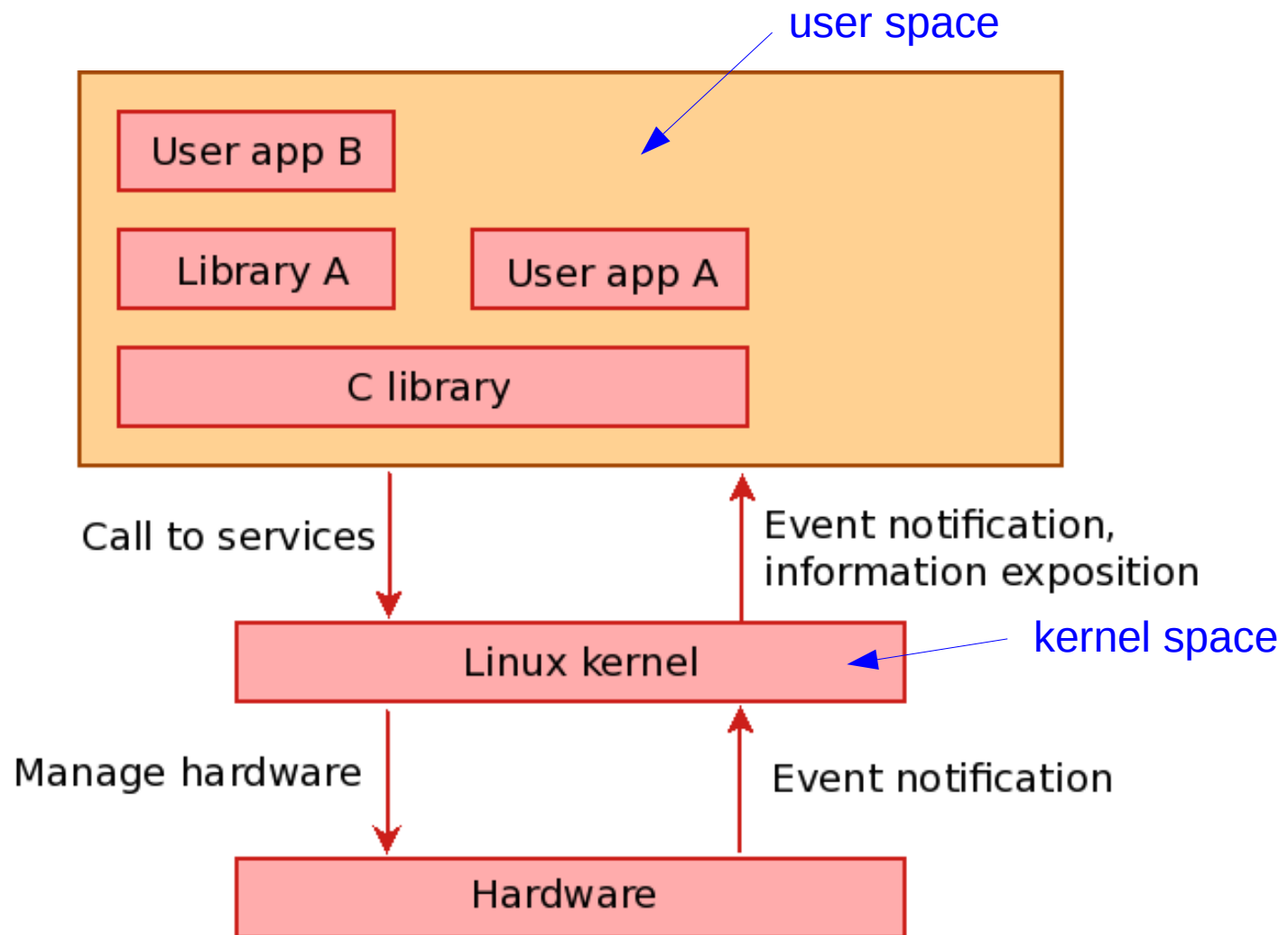
# Le noyau Linux

Pierre Ficheux ([pierre.ficheux@openwide.fr](mailto:pierre.ficheux@openwide.fr))

Septembre 2013

- Principes du noyau, espaces noyau et utilisateur
- Histoire
- Principaux concepts
- Nommage des versions
- Compilation d'un noyau Linux standard

- Le noyau (Linux) est un composant fondamental du système
- Le système est constitué :
  - d'un noyau permettant l'accès au matériel → *kernel space*
  - d'un ensemble d'utilitaires et bibliothèques permettant d'y accéder par des « appels systèmes » → *user space*
- Sous GNU/Linux, l'accès au noyau est *direct* → `open()`, `read()`, `write()`, `close()`
- Le noyau caractérise le système
  - API de développement noyau spécifique
  - Standardisation assurée par les appels systèmes → Mac OS X et GNU/Linux utilisent les composants GNU



- Développé par Linus Torvalds en 1991 afin d' « écrire un noyau POSIX libre »
- Aucune vocation industrielle, juste un « hobby » d'étudiant
- 50 Ko de sources pour la première version 0.01, près de 90 Mo aujourd'hui (15 M lignes de codes)
- Linux est lié au projet GNU (GNU is Not UNIX) de Richard M. Stallman (MIT, années 80) et initialement à MINIX
- Le nom officiel de l'OS Linux est *GNU/Linux* car *Linux* correspond *uniquement* à la partie noyau
- Internet fortement contribué au succès de Linux
- Pour un non initié, la personnalité de Linus Torvalds est plus « rassurante » que celle de R. Stallman :-)

## Les « parents » de GNU/Linux

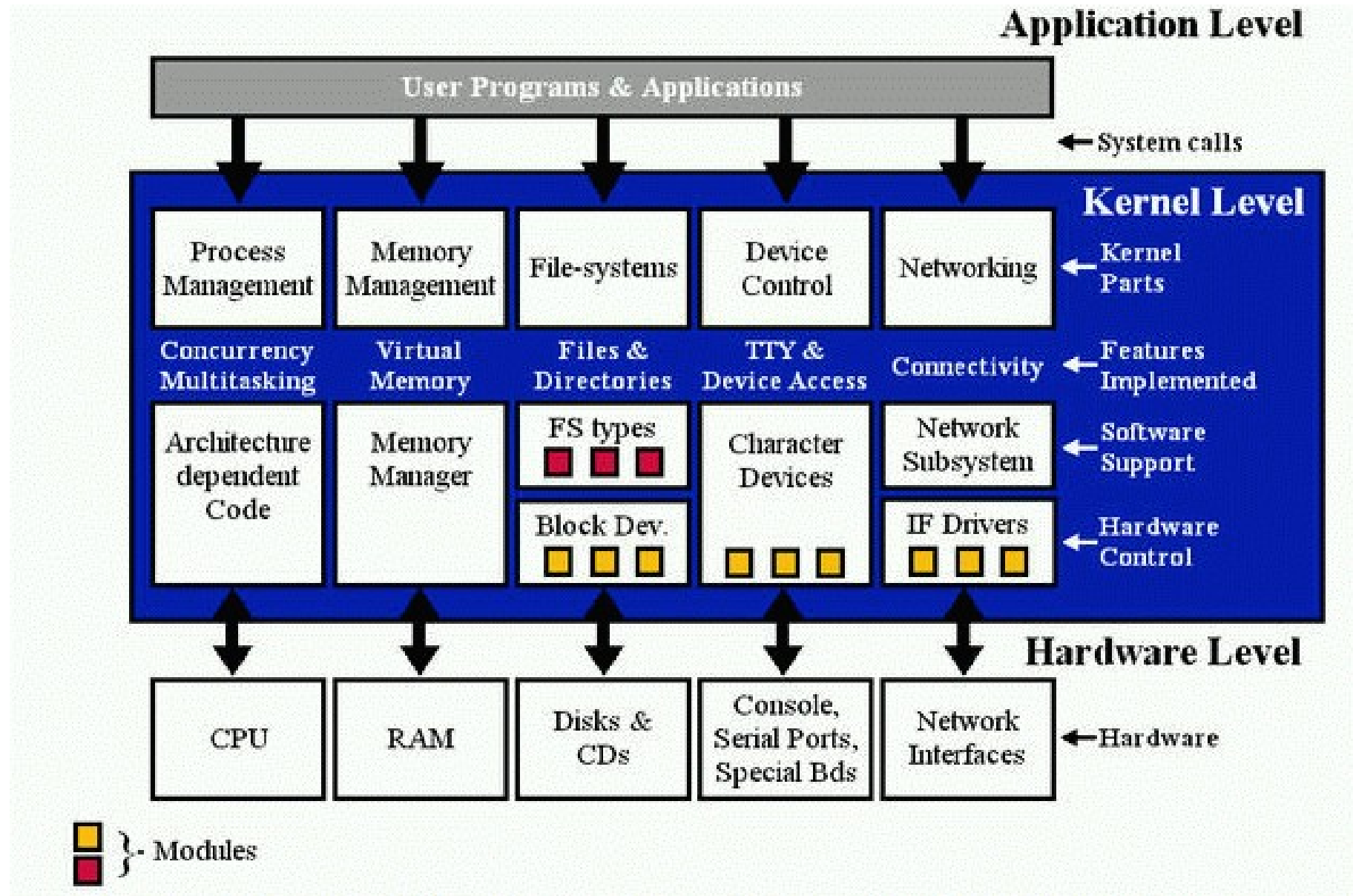


- Noyau *monolithique* (un seul fichier exécutable) + modules dynamiques (.ko)
- Seul le noyau et ses modules occupent l'espace noyau
- Licence GPL v2 depuis 1992
- Création des processus via `fork()` et `exec()`
- Multi-threading depuis fin 2003 (2.6)
- Nombreuses piles réseau (IPv4, IPv6, Ethernet, etc.)
- Très large communauté
- La gouvernance du projet est entre les mains de Linus Torvalds → noyau standard, « vanilla » ou « mainline »
- De nombreux « fork » du noyau (Android, BSP constructeurs, ...)



- Portabilité, 26 architectures supportées (x86, arm, ...) → répertoire arch
- « Scalabilité » du super ordinateur à l'embarqué
- Conformité aux standards, interopérabilité
- Très bon support réseau (depuis 2.6)
- Sécurité « auditée » en permanence
- Stabilité → concours d' « uptime » :-)
- Modularité, configuration en fonction des besoins
- Outil de configuration + ou - « graphique »
- « Simple » à programmer, nombreux exemples et documentations
- Documentation « en ligne » dans le répertoire Documentation des sources

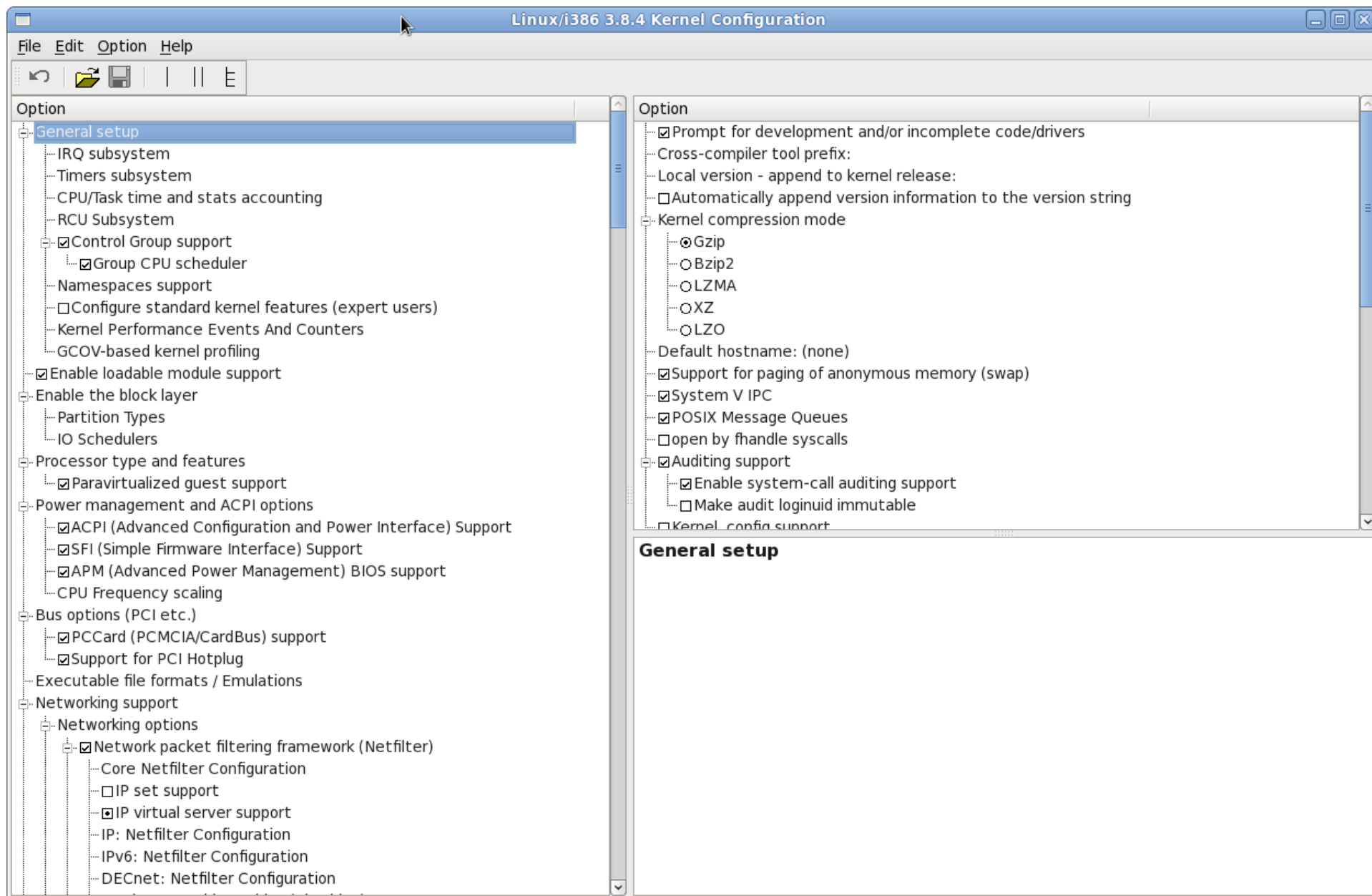




- Jusqu'à 2.6 (exclu)
  - versions stables paires : 1.0.x, 2.2.x, 2.4.x
  - versions instables impaires : 2.5.x
- Version 2.6 (2003/2011) :
  - 4 chiffres au lieu de 3 : 2.6.12.x, 2.6.30.x
  - plus de branche instable
- Version 3.x (depuis juillet 2011)
  - branches officielles : 3.x (3.0, 3.1, ..., 3.10)
  - corrections : 3.x.y (3.2.21)
- Noyaux LTS (*longterm*), maintenance durant plusieurs années : 2.6.32, 2.6.34, 3.0, 3.2, 3.4, ...

- Compilation « croisée » (x86 → ARM), cas d'Android
- Compatibilité avec les « patch » (temps-réel, etc.)
- Optimisation en empreinte mémoire et performances
- Maîtrise du fonctionnement

- Obtenir les sources sur <http://www.kernel.org>
- Extraire les sources dans un répertoire de travail
- Configurer le noyau par (au choix) :
  - \$ make menuconfig ou xconfig ou gconfig
  - \$ make <myboard>\_defconfig
  - \$ cp <path>/config.kernel .config ; make oldconfig
- Compiler par make [bzImage]
  - arch/<arch>/boot/[b]zImage + modules (.ko)
- Installer (optionnel) :
  - \$ sudo make modules\_install [INSTALL\_MOD\_PATH=<path>]
  - \$ sudo make install [INSTALL\_PATH=<path>]



- Même procédure que la compilation « native »
- On utilise en plus les variables
  - ARCH → nom de l'architecture noyau (x86, arm, ...)
  - CROSS\_COMPILE → préfixe du compilateur
- Ajout des variables d'environnement ← compilateur croisé
  - \$ export PATH=\$PATH:\$HOME/arm-2012.03/bin
  - \$ export ARCH=arm
  - \$ export CROSS\_COMPILE=arm-none-linux-gnueabi-
- On place ces lignes dans un script à « sourcer »
- Test de la chaîne de compilation :
  - \$ **source** <path>/set\_env\_sourcery.sh
  - \$ arm-none-linux-gnueabi-gcc -v
  - \$ arm-none-linux-gnueabi-gcc -o hello hello.c

- On utilise l'architecture émulée Versatile PB (ARM9)
- Carte ancienne mais très bon support dans QEMU
- Chargement de l'environnement
- Chargement de la configuration du noyau
- Compilation du noyau statique → zImage
- Test avec QEMU

```
$ qemu-system-arm -M versatilepb -m 64 -kernel  
zImage -initrd rootfs.cpio.gz
```

Diagram annotations:

- type de carte (points to `-M versatilepb`)
- RAM (64 Mo) (points to `-m 64`)
- noyau statique (points to `zImage`)
- image du système (BR) (points to `-initrd rootfs.cpio.gz`)



- <http://www.kernel.org>
- <http://wiki.kernelnewbies.org/LinuxChanges>
- <http://lwn.net>
- <http://lwn.net/Kernel/LDD3>
- <http://elinuxdd.com>