

Betriebssysteme (BS)

VL 12 – Gerätetreiber

Volkmar Sieh / Daniel Lohmann

Lehrstuhl für Informatik 4
Verteilte Systeme und Betriebssysteme

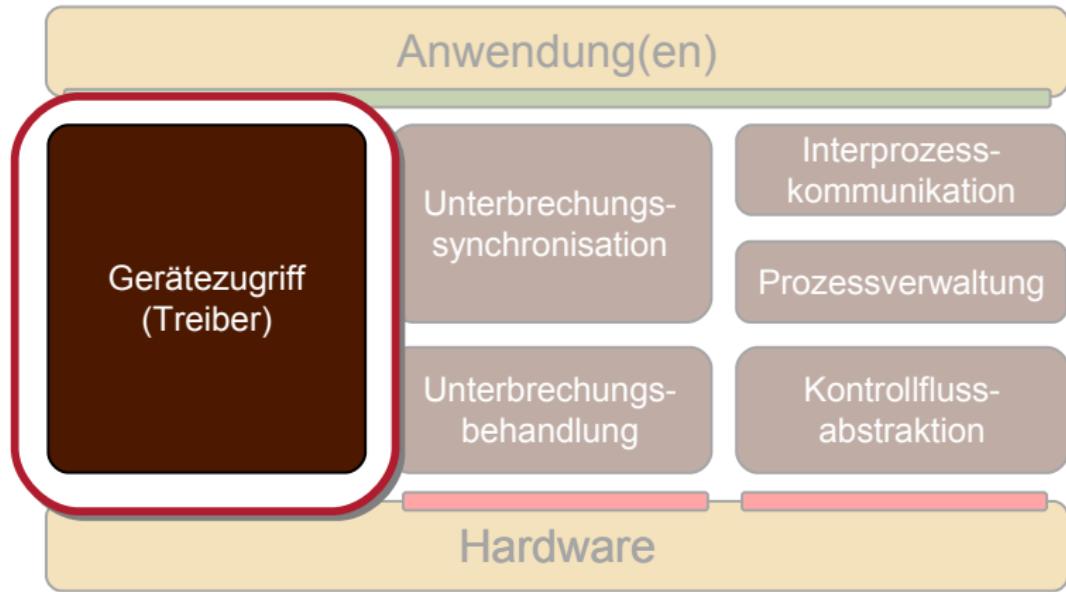
Friedrich-Alexander-Universität
Erlangen Nürnberg

WS 19 – 15. Januar 2020

https://www4.cs.fau.de/Lehre/WS19/V_BS



Überblick: Einordnung dieser VL



Betriebssystementwicklung



Agenda

Einordnung
Anforderungen an das BS
Struktur des E/A-Systems
Zusammenfassung



Einordnung

Bedeutung von Gerätetreibern

Anforderungen an das BS

Struktur des E/A-Systems

Zusammenfassung



Bedeutung von Gerätetreibern (1)

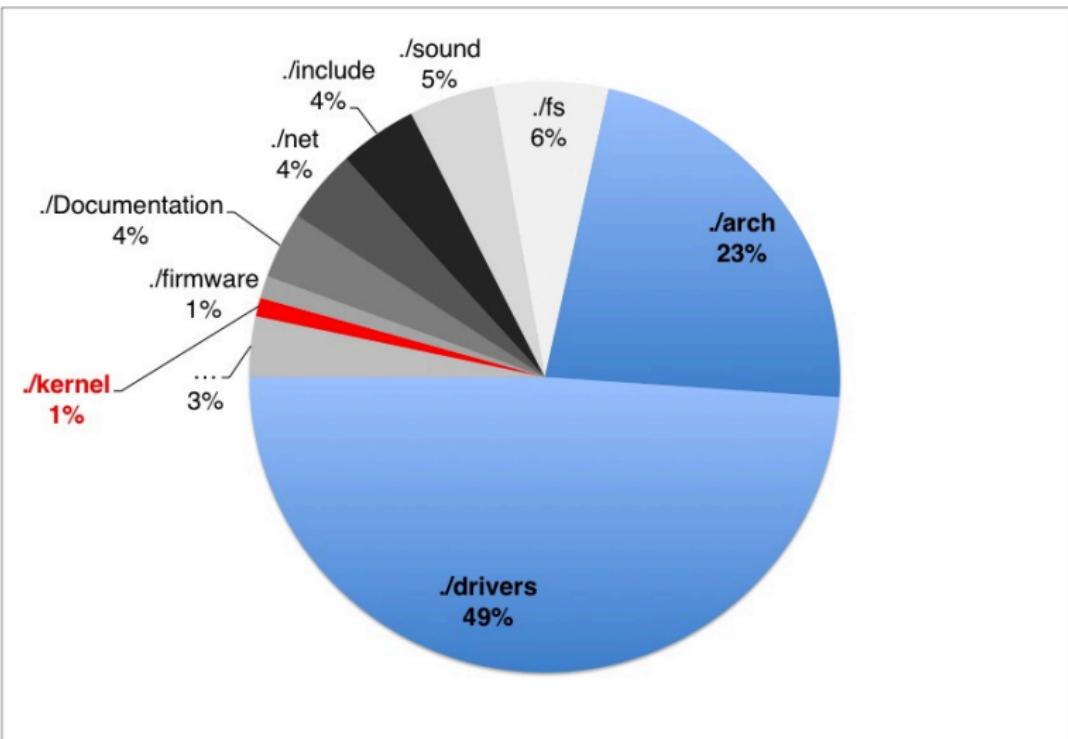
Anteil Treiber-Sourcen in Linux-4.18.9:

```
/usr/src/linux-4.18.9> du -sk * | sort -n
...
196      init
260      ipc
716      virt
1836     block
2852     security
3416     crypto
3460     scripts
3768     mm
4548     lib
9064    kernel
29852    net
35984    sound
39568    fs
41208    include
43252    Documentation
130684   arch
539440   drivers
```



Bedeutung von Gerätetreibern (1)

■ Anteil an Treibercode in Linux 3.2.1



Bedeutung von Gerätetreibern (2)

- in Linux (3.2.1) ist der Treibercode (ohne ./arch) etwa **50 mal so groß** wie der Code des Kernels
 - und wächst rasant!
 - bei V2.6.32 waren es "nur" 25 mal mehr
 - bei V2.6.11 waren es "nur" 10 mal mehr
 - Windows unterstützt noch deutlich mehr Geräte ...
- Treiberunterstützung ist für die Akzeptanz eines Betriebssystems ein **entscheidender Faktor**
 - warum sonst wäre Linux weiter verbreitet als andere freie UNIXe?
- in Gerätetreibern steckt eine erhebliche Arbeitsleistung
- der Entwurf des E/A Subsystems erfordert viel Geschick
 - möglichst viele wiederverwendbare Funktionen in eine **Treiber-Infrastruktur** verlagern
 - klare Vorgaben bzgl. Treiberstruktur, -verhalten und -schnittstellen, d.h. ein **Treibermodell**



Einordnung

Anforderungen an das BS

Einheitlicher Zugriff

Spezifischer Zugriff

Struktur des E/A-Systems

Zusammenfassung



Anforderungen an Betriebssysteme

- Ressourcenschonender Umgang mit Geräten
 - schnell arbeiten
 - Energie sparen
 - Speicher, *Ports* und *Interrupt*-Vektoren sparen
 - Aktivierung und Deaktivierung zur Laufzeit
 - Generische *Power Management* Schnittstelle
- Einheitlicher Zugriffsmechanismus
 - **minimaler Satz von Operationen** für verschiedene Gerätetypen
 - **mächtige Operationen** für vielfältige Typen von Anwendungen
- auch gerätespezifische Zugriffsfunktionen



Linux – einheitlicher Zugriff (1)

```
echo "Hallo, Welt" > /dev/ttys0
```

- Geräte sind über Namen im Dateisystem ansprechbar
- Vorteile:
 - Systemaufrufe für Dateizugriff (`open`, `read`, `write`, `close`) können auch für sonstige E/A verwendet werden
 - Zugriffsrechte können über die Mechanismen des Dateisystems gesteuert werden
 - Anwendungen sehen keinen Unterschied zwischen Dateien und "Gerätedateien"
- Probleme:
 - blockorientierte Geräte müssen in Byte-Strom verwandelt werden
 - manche Geräte lassen sich nur schwer in dieses Schema pressen
 - Beispiel: 3D Graphikkarte



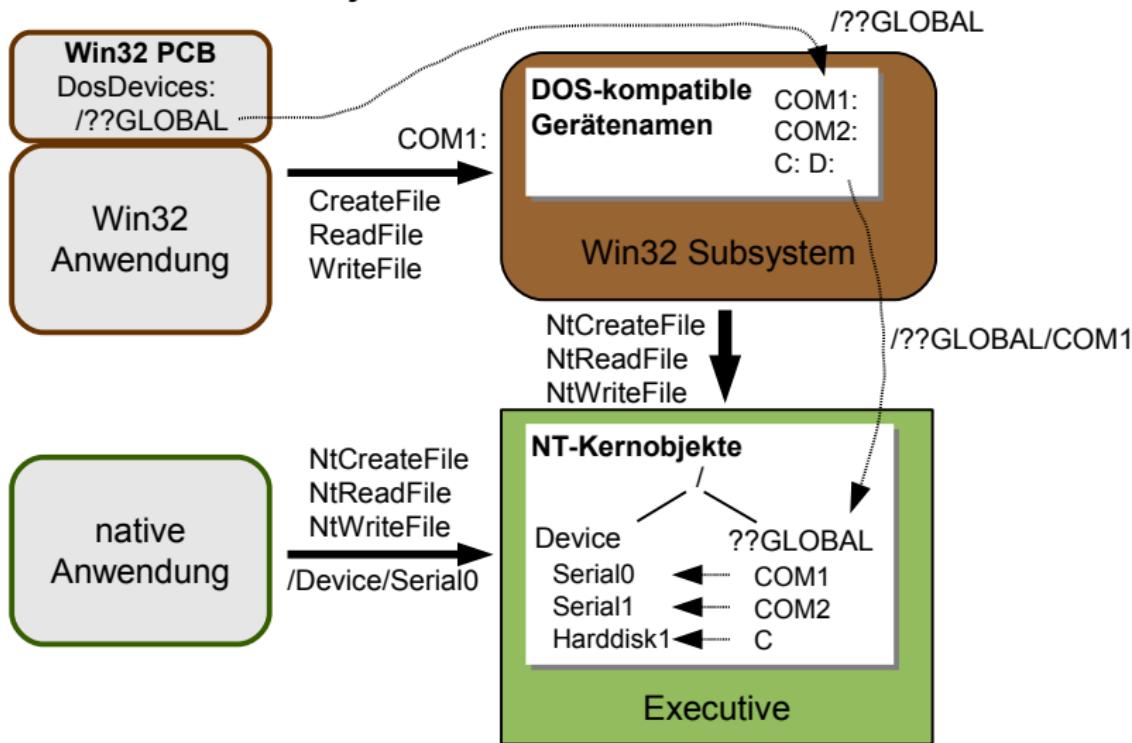
Linux – einheitlicher Zugriff (2)

- blockierende Ein-/Ausgabe (Normalfall)
 - `read`: Prozess blockiert bis die angeforderten Daten da sind
 - `write`: Prozess blockiert bis Schreiben möglich ist
- nicht-blockierende Ein-/Ausgabe
 - `open/read/write` mit dem Zusatz-Flag `O_NONBLOCK`
 - statt zu blockieren kehren `read` und `write` so mit `-EAGAIN` zurück
 - der Aufrufer kann/muss die Operation später wiederholen
- nebenläufige Ein-/Ausgabe
 - neu: `aio_(read|write|...)` (POSIX 1003.1-2003)
 - indirekt mittels Kindprozess (`fork/join`)
 - `select`, `poll` Systemaufrufe



Windows – einheitlicher Zugriff (1)

- Geräte sind Kern-Objekte der Executive



Windows – einheitlicher Zugriff (2)

■ synchrone oder asynchrone Ein-/Ausgabe

```
BOOL ReadFile(
    HANDLE hFile,
    LPVOID lpBuffer,
    DWORD nNumberOfBytesToRead,
    LPDWORD lpNumberOfBytesRead,
    LPOVERLAPPED lpOverlapped
);
```

NULL: synchrones Lesen

```
BOOL GetOverlappedResult(
    HANDLE hFile,
    LPOVERLAPPED lpOverlapped,
    LPDWORD lpNumberOfBytesTransferred,
    BOOL bWait
);
```

true: auf Ende warten
false: Status erfragen

■ weitere Möglichkeiten:

- E/A mit *Timeout*
- WaitForMultipleObjects – warten auf 1–N Kernobjekte
 - Datei-Handles, Semaphore, Mutex, Thread-Handle, ...
- I/O Completion Ports
 - Aktivierung eines wartenden Threads nach I/O Operation



Linux – gerätespez. Funktionen (1)

- spezielle Geräteeigenschaften werden (klassisch) über **ioctl** angesprochen:

IOCTL(2)	Linux Programmer's Manual	IOCTL(2)
NAME	ioctl - control device	
SYNOPSIS	#include <sys/ioctl.h>	
	int ioctl(int d, int request, ...);	

- Schnittstelle generisch und Semantik gerätespezifisch:

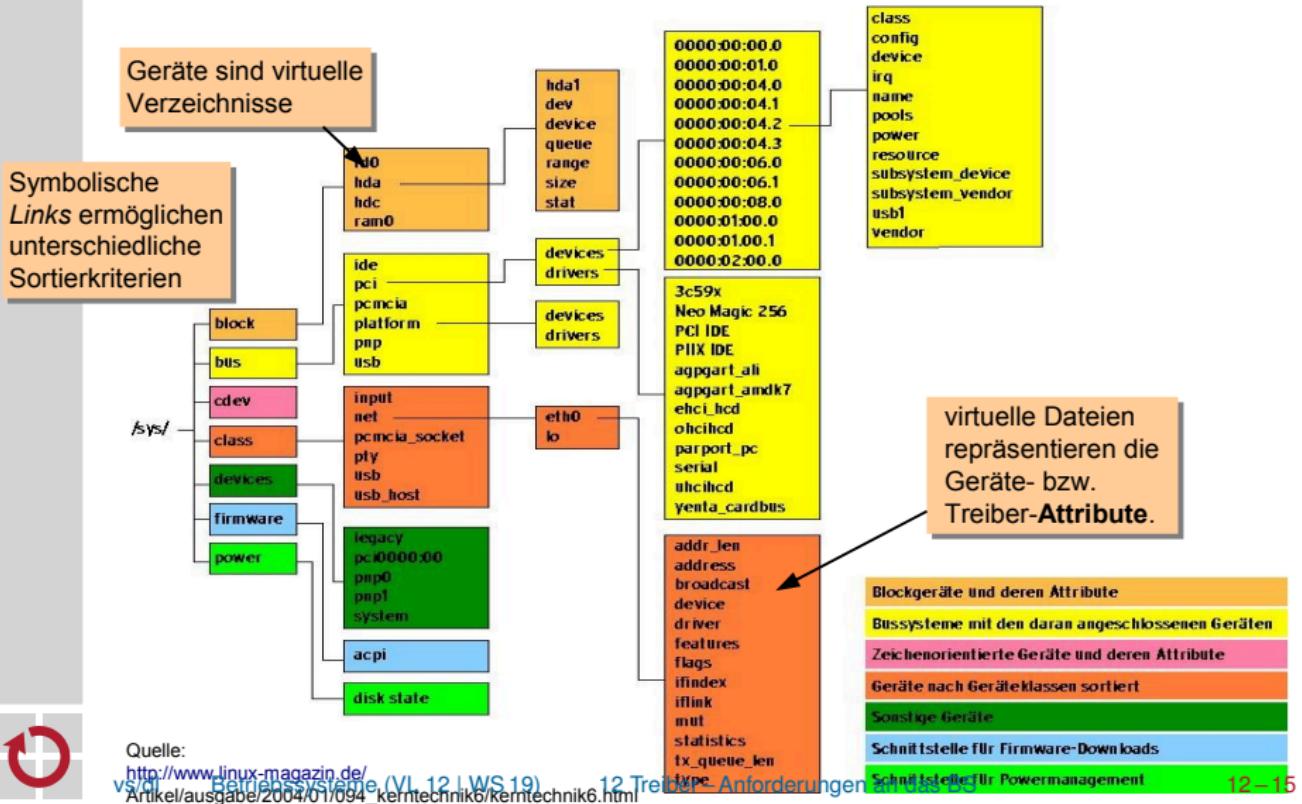
CONFORMING TO

No single standard. Arguments, returns, and semantics of `ioctl(2)` vary according to the device driver in question (the call is used as a catch-all for operations that don't cleanly fit the Unix stream I/O model). The `ioctl` function call appeared in Version 7 AT&T Unix.



Linux – gerätespez. Funktionen (2)

Linux 2.6 – das Gerätemodell im sys-Dateisystem



Linux – gerätespez. Funktionen (2)

Linux 2.6 – das Gerätemodell im sys-Dateisystem



Windows – gerätespez. Funktionen

- **DeviceIoControl** entspricht dem UNIX ioctl:

```
BOOL DeviceIoControl(
    HANDLE hDevice,
    DWORD dwIoControlCode,
    LPVOID lpInBuffer,
    DWORD nInBufferSize,
    LPVOID lpOutBuffer,
    DWORD nOutBufferSize,
    LPDWORD lpBytesReturned,
    LPOVERLAPPED lpOverlapped
);
```

Kommunikation über
untypisierte Puffer direkt
mit dem Treiber

auch asynchron möglich

- und was sonst?

- alle Geräte und Treiber werden durch Kern-Objekte repräsentiert
 - spezielle Systemaufrufe gestatten das Erforschen dieses Namensraums
- statische Konfigurierung erfolgt über die Registry
- dynamische Konfigurierung erfolgt z.B. über WMI
 - *Windows Management Instrumentation*



Agenda

Einordnung

Anforderungen an das BS

Struktur des E/A-Systems

Treibermodell

Linux

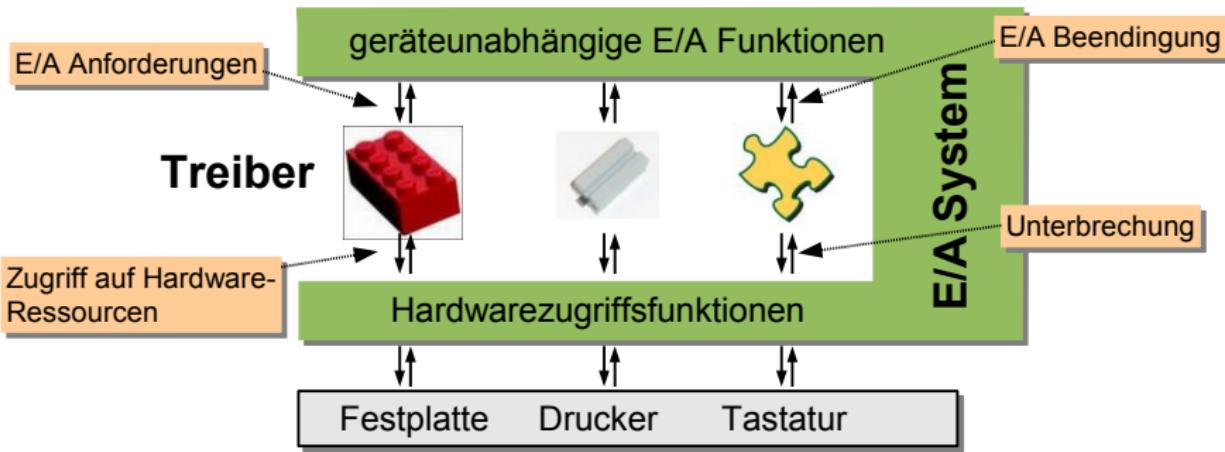
Windows

Zusammenfassung



Struktur des E/A Systems (1)

- Treiber mit unterschiedlicher Schnittstelle ...

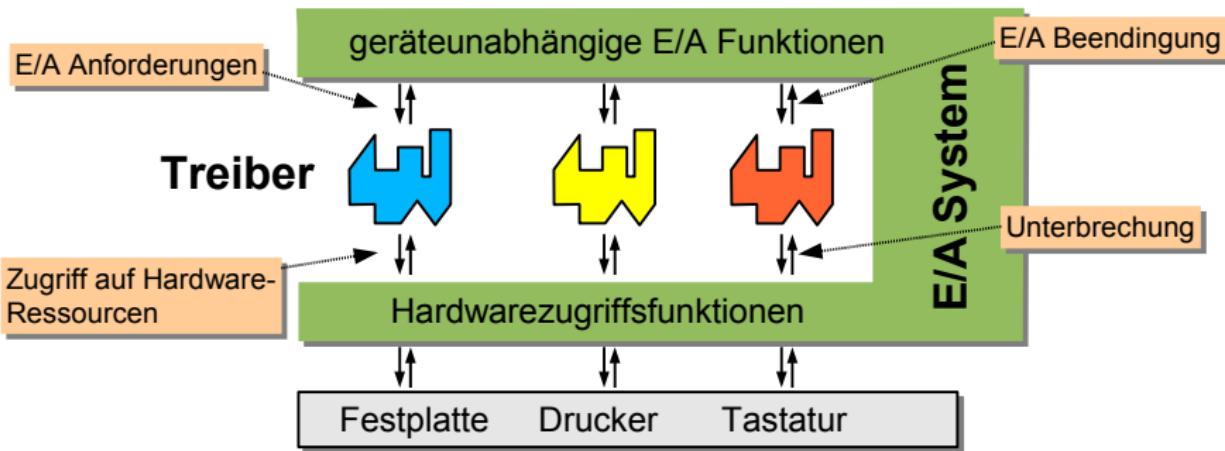


- erlauben die volle Ausnutzung aller Geräteeigenschaften
- erfordern eine Erweiterung des E/A Systems für jeden Treiber
 - enormer Aufwand bei der heutigen Gerätevielfalt
 - unrealistisch, da erst das BS und dann die Treiber entstehen



Struktur des E/A Systems (2)

- Treiber mit uniformer Schnittstelle ...



- ermöglichen ein (dynamisch) erweiterbares E/A System
- erlauben flexibles "Stapeln" von Gerätetreibern
 - virtuelle Geräte
 - Filter



Das Treibermodell umfasst ...



"detaillierte Vorgaben für die Treiber-Entwicklung"

- die Liste der erwarteten Treiber-Funktionen
- Festlegung optionaler und obligatorischer Funktionen
- die Funktionen, die ein Treiber nutzen darf
- Interaktionsprotokolle
- Synchronisationsschema und Funktionen

- Festlegung von **Treiberklassen** falls mehrere Schnittstellentypen unvermeidbar sind



Anforderungen an Gerätetreiber

- Zuordnung zu Gerätedateien erlauben
- Verwaltung mehrerer Geräteinstanzen
- Operationen:
 - Hardware-Erkennung
 - Initialisierung und Beendigung
 - Lesen und Schreiben von Daten
 - ggf. auch *Scatter/Gather*
 - Steueroperationen und Gerätestatus
 - z.B. über ioctl oder virtuelles Dateisystem
 - Energieverwaltung
- intern zu bewältigen:
 - Synchronisation
 - Pufferung
 - Anforderung benötigter Systemressourcen



Linux – Treibergerüst: Registrierung

```
MODULE_AUTHOR("B.S. Student");
MODULE_LICENSE("GPL");
MODULE_DESCRIPTION("Dummy Treiber.");
MODULE_SUPPORTED_DEVICE("none");

static struct file_operations fops;
// ... Initialisierung von fops (Funktionszeiger)

static int __init mod_init(void){
    if(register_chrdev(240,"DummyDriver",&fops)==0)
        return 0; // Treiber erfolgreich angemeldet
    return -EIO; // Anmeldung beim Kernel fehlgeschlagen
}

static void __exit mod_exit(void){
    unregister_chrdev(240,"DummyDriver");
}

module_init( mod_init );
module_exit( mod_exit );
```

Metainformation,
anzufragen mit
'modinfo'

Registrierung für
das char-Device
mit der Major-
Number 240

mod_init und
mod_exit werden
beim Laden bzw.
Entladen
ausgeführt.



Linux – Treibergerüst: Operationen

```
static char hello_world[]="Hello World\n";

static int dummy_open(struct inode *geraete_datei,
                      struct file *instanz) {
    printk("driver_open called\n"); return 0;
}

static int dummy_close(struct inode *geraete_datei,
                      struct file *instanz) {
    printk("driver_close called\n"); return 0;
}

static ssize_t dummy_read(struct file *instanz,
                         char *user, size_t count, loff_t *offset ) {
    int not_copied, to_copy;
    to_copy = strlen(hello_world)+1;
    if( to_copy > count ) to_copy = count;
    not_copied=copy_to_user(user,hello_world,to_copy);
    return to_copy-not_copied;
}

static struct file_operations fops = {
    .owner    =THIS_MODULE,
    .open     =dummy_open,
    .release =dummy_close,
    .read    =dummy_read,
};
```

die Treiberoperationen entsprechen den normalen Dateioperationen

in diesem Beispiel machen open und close nur Debugging-Ausgaben

mit `copy_to_user` und `copy_from_user` kann man Daten zwischen Kern- und Benutzeradressraum austauschen

es gibt noch wesentlich mehr Operationen, sie sind jedoch größtenteils optional



Linux – Treibergerüst: Operationen

```
// Struktur zur Einbindung des Treibers in das virtuelle Dateisystem
struct file_operations {
    struct module *owner;
    loff_t (*lseek) (struct file *, loff_t, int);
    ssize_t (*read) (struct file *, char __user *, size_t, loff_t *);
    ssize_t (*aio_read) (struct kiocb *, char __user *, size_t, loff_t *);
    ssize_t (*write) (struct file *, const char __user *, size_t, loff_t *);
    ssize_t (*aio_write) (struct kiocb *, const char __user *, size_t, loff_t *);
    int (*readdir) (struct file *, void *, filldir_t *);
    unsigned int (*poll) (struct file *, struct poll_table_struct *);
    int (*ioctl) (struct inode *, struct file *, unsigned int, unsigned long);
    int (*mmap) (struct file *, struct vm_area_struct *);
    int (*open) (struct inode *, struct file *);
    int (*flush) (struct file *);
    int (*release) (struct inode *, struct file *);
    int (*fsync) (struct file *, struct dentry *, int datasync);
    int (*aio_fsync) (struct kiocb *, int datasync);
    int (*fasync) (int, struct file *, int);
    int (*lock) (struct file *, int, struct file_lock *);
    ssize_t (*readv) (struct file *, const struct iovec *, unsigned long, loff_t *);
    ssize_t (*writev) (struct file *, const struct iovec *, unsigned long, loff_t *);
    ssize_t (*sendfile) (struct file *, loff_t *, size_t, read_actor_t, void __user *);
    ssize_t (*sendpage) (struct file *, struct page *, int, size_t, loff_t *, int);
    unsigned long (*get_unmapped_area)(struct file *, unsigned long,
                                     unsigned long, unsigned long);
};
```



- Ressourcen reservieren
 - Speicher, Ports, IRQ-Vektoren, DMA Kanäle
- Hardwarezugriff
 - Ports und Speicherblöcke lesen und schreiben
- Speicher dynamisch anfordern
- Blockieren und Wecken von Prozessen im Treiber
 - waitqueue
- Interrupt-Handler anbinden
 - low-level
 - Tasklets für länger dauernde Aktivitäten
- Spezielle APIs für verschiedene Treiberklassen
 - Zeichenorientierte Geräte, Blockgeräte, USB-Geräte, Netzwerktreiber
- Einbindung in das proc oder sys Dateisystem



Windows – E/A System

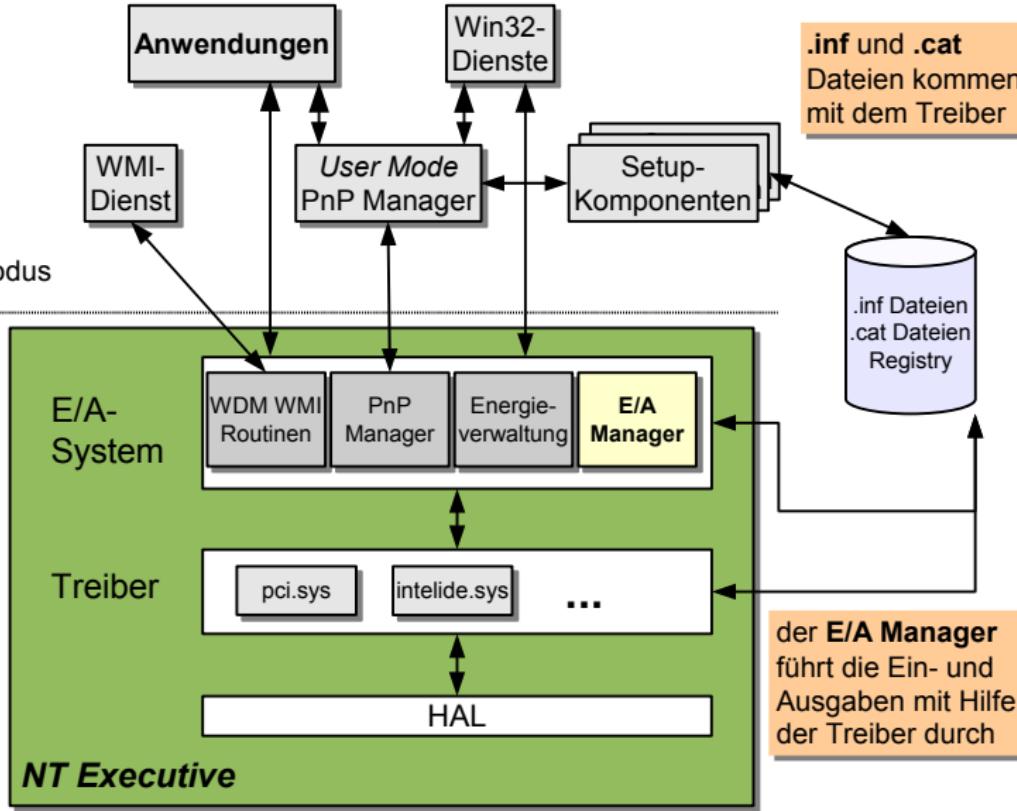
WMI (ab Win2K)
dient der Ereignis- und Leistungüberwachung

Benutzermodus

der **PnP Manager** erkennt neue Geräte und fragt ggf. mit Hilfe des User-Mode Teils nach einem Treiber.

HAL ist die Hardware-Abstraktions- schicht

.inf und .cat
Dateien kommen mit dem Treiber

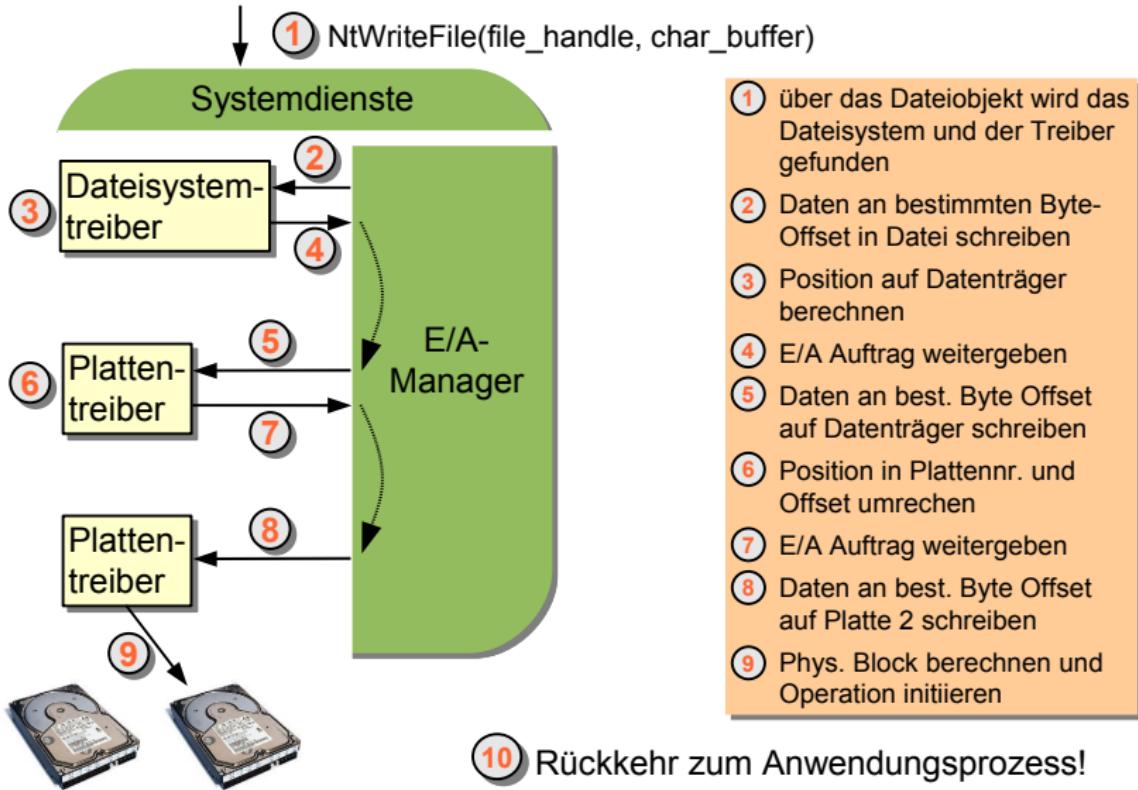


Das E/A-System steuert den Treiber mit Hilfe der ...

- Initialisierungsroutine/Entladeroutine
 - wird nach/vor dem Laden/Entladen des Treibers ausgeführt
 - Routine zum Hinzufügen von Geräten
 - PnP Manager hat ein neues Gerät für den Treiber
 - "Verteilerroutinen"
 - Öffnen, Schließen, Lesen, Schreiben und gerätespezifische Oper.
 - Interrupt Service Routine
 - wird von der zentralen Interrupt-Verteilungsroutine aufgerufen
 - DPC-Routine
 - "Epilog" der Unterbrechungsbehandlung
 - E/A-Komplettierungs- und -Abbruchroutine
 - Informationen über den Ausgang weitergeleiteter E/A-Aufträge
- ...



Windows – typischer E/A-Ablauf

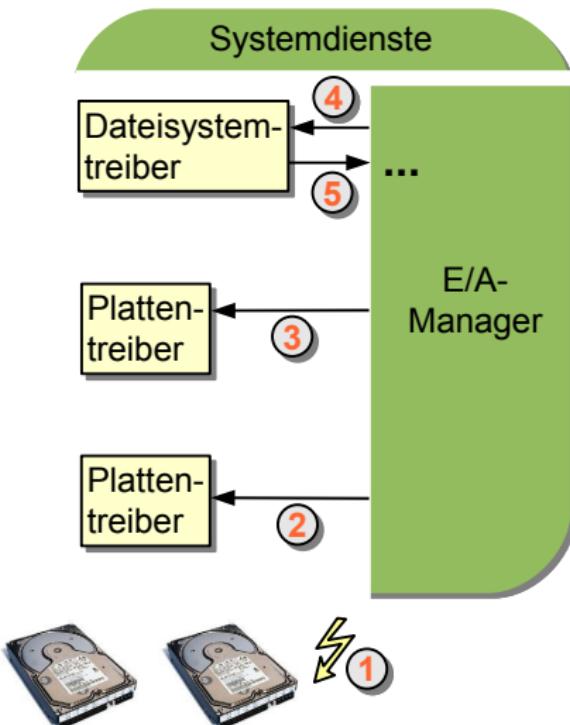


Windows – typischer E/A-Ablauf

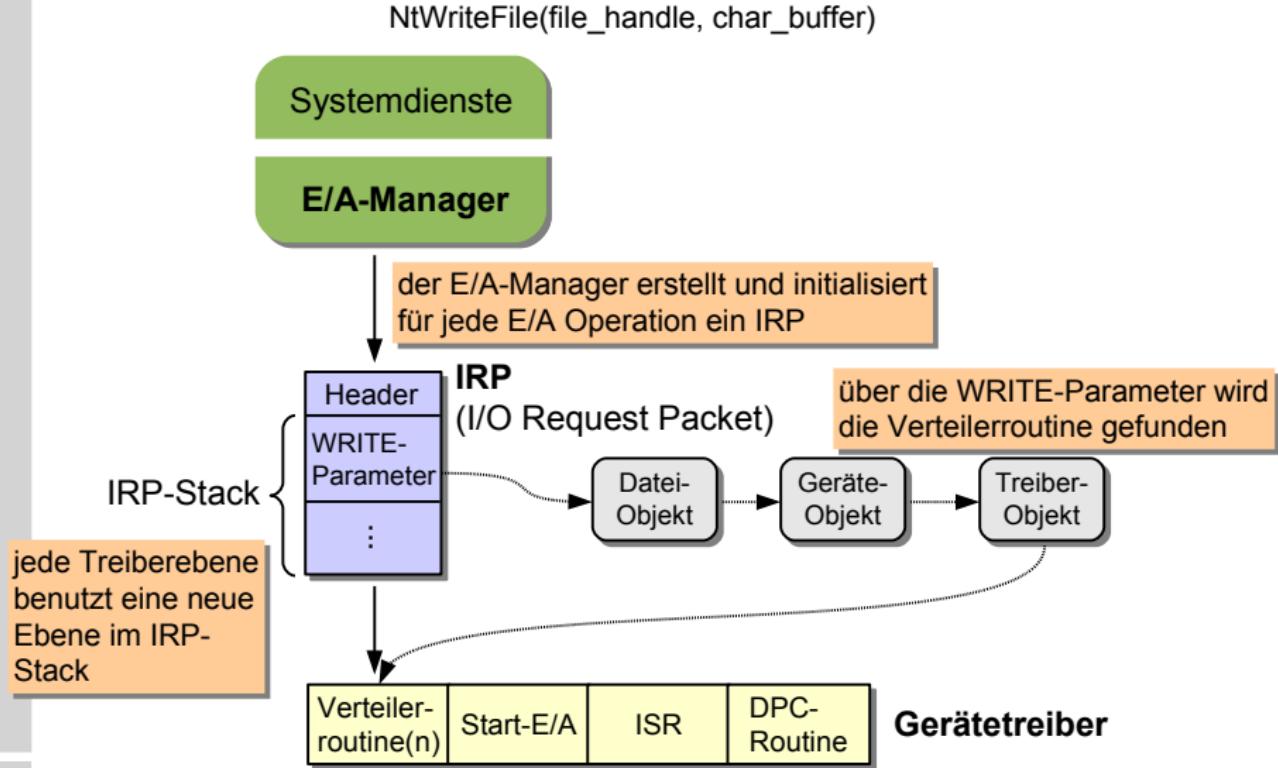
... Fortsetzung (nachdem die Platte fertig geworden ist)

- ① Plattencontroller signalisiert per Unterbrechung den Abschluss der Operation
- ② Aufruf der ISR bzw. des DPC
- ③ Aufruf der Komplettierungsroutine
- ④ Aufruf der Komplettierungsroutine
- ⑤ weiterer (Teil-)Auftrag an den Datenträgertreiber

Wo merkt sich das System den Zustand einer E/A-Operation?



Windows – E/A-Anforderungspaket



Agenda

Einordnung

Anforderungen an das BS

Struktur des E/A-Systems

Zusammenfassung



Zusammenfassung

- ein guter Entwurf des E/A Subsystems ist enorm wichtig
 - E/A-Schnittstelle
 - Treibermodell
 - Treiberinfrastruktur
 - Schnittstellen sollten lange stabil bleiben
- Ziel ist die Aufwandsminimierung bei der Treibererstellung
- Windows besitzt ein ausgereiftes E/A System
 - "alles ist ein Kern-Objekt"
 - asynchrone E/A Operationen sind die Basis
- Linux zieht rasant nach
 - "alles ist eine Datei"
 - sysfs und asynchrone E/A sind relativ neu (seit 2.6)

