



## D1 - Linux embarqué avec Buildroot et Yocto

*Construire et installer une plateforme Linux pour système embarqué*

### Objectifs

- Comprendre l'architecture d'un système Linux
- Créer et utiliser une chaîne de compilation croisée
- Apprendre à installer Linux sur votre cible matérielle et écrire un BSP
- Installer Xenomai pour le temps réel
- Explorer l'architecture système de Linux
  - Boot de Linux
  - Initialiser le système
- Installer des paquetages logiciels existant sur la cible
- Apprendre à flasher Linux

Les exercices se font sur des cartes cibles :

- STM32MP15-DISCO basée sur un ARM Cortex/A7 dual cœur.
- NXP i.MX6 Sabrelite basée sur un ARM Cortex/A9 quadri cœur.
- NXP i.MX8MQ-EVK basée sur un ARM Cortex/A53 quadri cœur.

Nous utilisons le dernier noyau supporté par le fournisseur du chip (4.x)

### Matériel

- Un PC Linux par binôme
- Une carte embarquée par binôme
- Support de cours fournis

### Environnement du cours

- Cours théorique
  - Support de cours imprimé et au format PDF (en anglais)
  - Le formateur répond aux questions des stagiaires en direct pendant la formation et fournit une assistance technique et pédagogique
- Activités pratiques
  - Les activités pratiques représentent de 40% à 50% de la durée du cours
  - Elles permettent de valider ou compléter les connaissances acquises pendant le cours théorique.
  - Un PC Linux pour deux stagiaires pour les activités pratiques
  - Une plateforme cible pour deux stagiaires (sauf en cas d'utilisation de qemu)
  - Exemples de code, exercices et solutions
  - Le formateur assiste les stagiaires pendant les exercices
- Une machine virtuelle préconfigurée téléchargeable pour les activités pratiques après le cours
- Au début de chaque demi-journée une période est réservée à une interaction avec les stagiaires pour s'assurer que le cours répond à leurs attentes et l'adapter si nécessaire

### Pré-requis

- Bonne maîtrise du langage C
- Connaissance de la programmation Linux en mode utilisateur (voir notre cours [D0 - Programmation en mode utilisateur Linux](#))
- De préférence, connaissance du noyau Linux et de la programmation de driver (voir notre cours [D3 - Drivers Linux](#))

### Audience visée

- Tout ingénieur ou technicien en systèmes embarqués possédant les prérequis ci-dessus

## Audience visée

- Tout ingénieur ou technicien en systèmes embarqués possédant les prérequis ci-dessus

# Plan du cours

## 1er jour

### Architecture de Linux

- Linux
  - Histoire
  - Gestion de version
- Les diverses licences utilisées par Linux (GPL, LGPL, etc)
- Distributions Linux
- Architecture et modularité de Linux

### Les chaînes de compilation croisée

- Chaînes de compilation croisée pré-compilées
- Outils de génération de chaînes de compilation croisée
  - Crosstool-ng
  - Buildroot
- Compilation manuelle de chaîne de compilation croisée

**Exercice :** Construction d'une chaîne de compilation croisée avec Crosstool-ng

### Les outils Linux pour l'embarqué

- Les bootloaders (Uboot, Redboot, barebox)
- Les bibliothèques adaptées à l'embarqué (eglibc, uClibc)
- Les IHM adaptées à l'embarqué
- Busybox

### Le boot loader U-Boot

- Introduction à U-Boot
- Booter la carte à travers U-Boot
  - Booter depuis la NOR
  - Booter depuis la NAND
  - Booter depuis la eMMC
- Variables d'environnement d'U-Boot
  - Variables définies par l'utilisateur
  - Variables prédéfinies
  - Substitution de variable
- Le shell U-Boot minimal
  - Ecrire des scripts dans des variables
  - Exécuter des scripts
  - Utiliser des variables dans des scripts : le patron set-script
- Principales commandes d'U-Boot
- Booter un OS
  - Accéder aux flashes
  - Accéder aux systèmes de fichiers (NFS, FAT, EXTx, JFFS2&)
- Le shell U-Boot complet
  - Structure du script

- Instructions de contrôle (if, for&)

**Exercice :** Ecrire un script qui configure le réseau et passe cette information au noyau Linux

**Exercice :** Booter la carte en NFS, en utilisant des images pré-existantes

**Exercice :** Ecrire des scripts pour choisir entre booter depuis la flash ou le réseau

## 2ème jour

### Créer le noyau Linux embarqué

- Télécharger un code source stable
  - Obtenir une tarball
  - Utiliser GIT
- Configurer le noyau
- Compiler le noyau et ses modules
  - Modules internes aux sources de Linux (in-tree)
  - Modules externes aux sources (out-of-tree)
- Installer le noyau et les modules

**Exercice :** Configurer et compiler un noyau pour la carte cible

### Le BSP Linux

- Architecture du BSP Linux
  - Structure générale
  - Le BSP ARM
  - Le système de compilation de Linux
- Définir et initialiser la carte
  - Programmiquement (platform, i2c, spi, &)
  - En utilisant le Flattened Device Tree

**Exercice :** Créer un BSP minimal pour la carte cible

### Créer un système de fichier racine

- Paquetages
  - Divers systèmes de compilation de paquetages (autotools, CMake, &)
  - Compiler un paquetage en croisée
- Les applications tout-en-un
  - Busybox, les utilitaires basiques
  - Dropbear: communications cryptées(ssh)
- Construire manuellement son système de fichier racine
  - Fichiers de périphérique, programmes et bibliothèques
  - Fichiers de configuration (réseau, udev, &)
  - Installer des modules
  - Chercher et installer les bibliothèques dont on a besoin
  - Tester la cohérence et la complétude du système de fichier

**Exercice :** Configurer et compiler Busybox et Dropbear

**Exercice :** Créer un système de fichier racine minimal en utilisant Busybox et Dropbear

### Le boot de Linux

- Paramètres du noyau Linux
- La séquence de démarrage de Linux
- Divers systèmes d'initialisation (busybox init, system V init, systemd)
- Démarrer automatiquement un système embarqué

**Exercice :** Booter Linux en démarrant automatiquement une application utilisateur

## 3ème jour

### Systemes de fichier embarqués

- Interfaces de stockage
  - Périphérique bloc
  - MTD
- Mémoires flash et MTDs Linux
  - flash NOR
  - flash NAND
  - flash ONENAND
- Les divers formats de système de fichier pour flash
  - JFFS2, YAFFS2, UBIFS
- Systemes de fichier en lecture seule
  - CRAMFS, SQUASHFS
- Systemes de fichier standards de Linux
  - Ext2/3/4, FAT, NFS
- Ramdisks et initrd
  - Créer un initramfs
  - Booter à travers un initramfs
- Choisir les bons formats de système de fichier
- Flasher le système de fichier

**Exercice :** Construire un système de fichier racine de type initrd

### Buildroot

- Fonctionnement
  - Configuration de la chaîne de compilation
  - Sélection de paquetages
  - Configuration système (port série, remplissage de /dev, &)
  - Configuration du noyau et du boot-loader
  - Construire une image de système de fichier
- Adaptation
  - Utiliser une chaîne de compilation pré-compilée
  - Ajouter un patch à un paquetage existant
  - Ajouter un nouveau paquetage
  - Utiliser un squelette de rootfs customisé

**Exercice :** Construire un système de fichier racine avec Buildroot

## 4ème jour

### Introduction à Yocto

- Présentation de Yocto
  - Histoire
  - Yocto, Open Embedded et Poky
  - Objectif du projet Yocto
  - Les principaux projets
- Architecture Yocto
  - Aperçu
  - Recettes et classes
  - Les tâches

**Exercice :** Construire un système de fichier racine avec Yocto

### Le système de compilation Yocto

- Objectifs du système de compilation
  - Construire des images déployables
  - Couches et priorités de couches
  - Mise en page de l'annuaire
  - layout des dossiers
  - Fichiers de configuration (local, machine et distribution)
  - L'outil bitbake
- Utiliser Yocto
  - Build d'un package
  - Build d'une image (rootfs, u-boot et noyau)

**Exercice :** Utiliser les commandes bitbake pour compiler des packages et des images

## Structure des recettes du package Yocto

- Architecture de recettes
  - Les tâches
  - Dépendances de tâches
  - Dépendances de recettes
- Le langage bitbake
  - Variables et fonctions standard
  - Les classes et les recettes
  - La classe « base »
  - Les commandes principales de bitbake
- Ajouter un nouveau layer
  - Structure de la couche (Layer)
  - Différents types de couches (Layer)

**Exercice :** Ajouter un nouveau layer

**Exercice :** Ajouter une nouvelle recette

## Annexes

### Linux temps-réel

- solutions temps-réel pour Linux
  - xenomai
  - patch rt preempt
- architecture de Xenomai
  - co-kernel
  - skins
  - drivers RTDM
- installation
  - installer Xenomai
  - cross-compiler une application Xenomai

**Exercice :** installer Xenomai 3.x

**Exercice :** mesurer les temps de latence

**Exercice :** cross-compiler une application Xenomai

### Le BSP U-Boot

- Portage de U-Boot
  - Structure de code source U-Boot
  - Ajouter une nouvelle carte aux sources U-Boot
  - Drivers U-Boot (RS232, réseau, flash, SD / MMC)
  - Démarrage U-Boot et initialisation de la carte

**Exercice :** Création d'un BSP dans U-Boot et configuration du code d'initialisation