

Volume

1

Manuale ROSA Marathon 2012 LTS

(long time support)

Installazione e configurazioni

Davide Garatti



Davide_01

Versione 0.1

18 maggio 2012

Modifiche dalla versione precedente

Versione 0.1

Rosa MARATHON 2012 LTS

INDICE GENERALE

1	INTRODUZIONE.....	6
1.1	CARATTERISTICHE versione MARATHON 2012 LTS	6
2	INSTALLAZIONE SISTEMA BASE.....	8
2.1	Configurazione esistente.....	8
2.2	Riconoscimento hardware.....	9
2.3	Controlli preliminari.....	9
2.4	In caso di acquisto.....	9
2.5	Diagramma flusso di installazione.....	11
2.6	Installazione del sistema.....	12
2.6.1	Download delle immagini ISO.....	12
2.6.1.1	Mettere le ISO su Penna USB	13
2.6.2	Installazione diretta da Live DVD.....	14
2.6.3	Boot Live DVD ed installazione.....	21
2.6.4	Aggiornamento da precedente versione.....	22
2.6.5	Rimozione pacchetti inutili.....	23
3	Configurazione ADSL.....	24
3.1	ADSL Ethernet.....	24
3.2	ADSL USB.....	25
3.3	GPRS/HSDPA Con dispositivi USB.....	25
3.4	ADSL tramite WIFI.....	27
4	AGGIORNAMENTO DEL SISTEMA (sicurezza e correzione bachi) (ADSL)...30	
4.1	Configurazione dei vari repository UFFICIALI e MIB.....	30
4.1.1	Abilitare le fonti bloccate.....	32
4.2	Aggiornamenti sistema.....	32
4.3	Installazione programmi	34
4.3.1	Meta-Pacchetti.....	36
4.4	Aggiornamento di un singolo programma.....	37
4.5	I primi programmi che installo!.....	37
4.6	“Recovery” del sistema.....	39
5	CONFIGURAZIONE SISTEMA.....	40
5.1	ROSA CONTROL CENTER.....	41
5.1.1	Configura l'autenticazione per gli strumenti ROSA.....	45
5.1.2	Aggiungere componenti in MCC.....	46
5.2	Centro di controllo (KDE 4)	47
5.2.1	Mouse	50
5.3	Configurazione Sensori Ventole/temperatura.....	51
5.4	Installazione CODEC Video.....	51
5.5	Lettori di Memorie,dispositivi mp3, Macchine fotografiche digitali.....	52
5.6	Programmi OCR.....	53
5.7	INSTALLAZIONE DRIVER NVIDIA.....	53
5.7.1	NVIDIA driver scheda Video.....	54
5.7.1.1	Installazione driver ufficiale NVIDIA.....	54

5.7.1.2	Installazione driver NVIDIA tramite pacchetti DKMS.....	56
5.8	INSTALLAZIONE DRIVER ATI.....	57
5.9	INSTALLAZIONE DRIVER INTEL.....	58
5.10	In caso di Problemi con i driver proprietari (Ati/Nvidia).....	58
5.11	Configurazione Boot Loader.....	59
5.12	Installazione e configurazione Periferiche.....	60
5.12.1	Stampante.....	61
5.12.2	Scanner.....	62
6	APPLICAZIONI.....	63
7	INSTALLAZIONE / AGGIORNAMENTO PROGRAMMI PRINCIPALI.....	64
8	Ritocchi al sistema.....	65
8.1	TERMINALE.....	65
8.2	MENU DI SISTEMA (Simple Wellcome - Classico - Kickoff -Lancelot)...	65
8.3	Konqueror - Link su Linguette scheda sinistra (RIMOSSO).....	67
8.4	Nuovi Caratteri (Fonts).....	68
8.5	Passaggio dalla RocketBar RosaLab a KDE4.....	69
9	WINE - Eseguire programmi win sotto Linux.....	70
10	Informazioni varie.....	71
10.1	NOTE INIZIALI.....	71
10.2	Comandi principali shell.....	71
10.3	VI un editor rapido ed efficace.....	74
10.4	Super User (utente root).....	75
10.5	Struttura file system.....	76
10.6	Sicurezza.....	77
10.7	Cambiare Password.....	77
10.8	Applicazioni su server remoti.....	78
10.9	Collegamento da remoto alla macchina (XDMCP).....	78
10.10	Configurazione delle autenticazioni per gli strumenti ROSA.....	79
10.11	Kernel.....	80
10.12	Opzioni del kernel.....	82
10.13	SpeedBoot.....	84
10.14	Informazioni di avvio.....	85
10.15	LOG di sistema.....	85
10.16	Chiudere un programma bloccato.....	86
10.17	KDE GNOME XFCE etc.....	87
10.18	Permessi, Gruppi, dispositivi.....	87
10.19	Avviare, Fermare, Riavviare i servizi.....	88
10.20	Aggiungere font "particolari".....	89
10.21	Ripristinare il Boot loader.....	90
10.22	Evitare L'aggiornamento di alcuni programmi	90
10.23	/etc/fstab.....	91
10.24	Attivare/disattivare CTRL+ALT+Backspace per il riavvio di X.....	93
10.25	Cambiare la versione di java in uso.....	94
10.26	Montaggio automatico dei filesystem NFS (autofs).....	95
10.27	Verifica Casse audio.....	95
10.28	Collegamento da remoto alla macchina (TigerVNC).....	98
10.28.1	PC con X ma "SENZA" Monitor	99
10.29	Directory Condivise.....	100

10.29.1	SMB - samba server	100
10.30	SYSTEMD - Gestore di sistema e di servizi	105
10.30.1	systemctl - Gestiamo i servizi	105
10.30.2	systemd-cgls - Vediamo il contenuto di un Cgroup	106
10.30.3	Analizziamo il boot - systemd-analyze	107
10.31	PLYMOUTH - Il boot grafico	109
10.32	Qualche informazione su Kontact, nepomuk e Akonadi	110
11	Impostazioni e particolarità su sistemi a 64bit	113
12	Varie	114
12.1	Filtri per la Famiglia	114
13	LINK DI RIFERIMENTO	116
13.1	LINUX	116
13.2	DISTRIBUZIONI	117
13.3	HARDWARE	118
13.3.1	HCL (Hardware Compatibility list) ROSA	118
13.4	SOFTWARE	119
14	Licenza	120
15	Note Finali	121

Capitolo**1**

1 INTRODUZIONE

Tralasciando ogni mia opinione personale, o tentativo di interpretazioni, possiamo considerare Rosa Marathon 2012 LTS come una Mandriva 2011 aggiornata e soprattutto in versione “Long Time Support”, questo comporterà un support tecnico ed aggiornamenti duraturi e garantiti esattamente fino al 2017.

Come al solito questo manuale vuole essere una semplice guida, da seguire passo passo, per completare l'installazione, e le prime configurazioni, subito dopo l'installazione del nuovo sistema operativo.

Si baserà sulla versione ROSA MARATHON 2012 LTS .

Questo è solo uno dei tanti modi di configurare Linux ROSA / Mandriva

1.1 CARATTERISTICHE versione MARATHON 2012 LTS

Kernel LTS	“3.0.28”
KDE	“4.8.2”

Libreoffice : versione 3.4.5
Gimp : versione 2.6.11
Amarok : versione 2.5
Firefox : versione 10.0.2
Thunderbird : versione 10.0.2
hplip : versione 3.11.5

La principale caratteristica di questo rilascio è il supporto prolungato alla distribuzione stessa che durerà ben 5 anni, durante i quali saranno garantiti tutti gli aggiornamenti di sicurezza e le correzioni bachi, nonché il supporto.

Sarà pertanto indirizzata a tutte quelle applicazioni ed utenti che richiedono maggiore stabilità sia del sistema sia nelle versioni dei programmi.

Le ISO possono essere messe sulle penne USB grazie a hybrid ISO [2.5.1.1.Mettere ISO della ONE su Penna USB](#)

Sono disponibili principalmente due versioni
la FREE priva di software con licenze restrittive (quindi codecs e driver proprietari) I repository da abilitare sono solo quelli MAIN
[ROSA.2012.MARATHON.FREE.i586.iso](#)

e la versione EE (Extended Edition) Driver, codecs etc e con i repository MAIN, non-Free e Restricted
[ROSA.2012.MARATHON.EE.i586.iso](#)

Entrambe le versioni sono scaricabili sia per sistemi a 32bit sia per quelli a 64bit. Tutte le ISO hanno come desktop predefinito KDE4

Link utili:

Problemi conosciuti fin dal rilascio della distribuzione.

http://wiki.rosalab.ru/en/index.php/Errata_ROSA_Marathon_2012

http://wiki.rosalab.ru/en/index.php/Release_notes_ROSA_Marathon_2012_it#Distribuzione

Capitolo**2**

2 INSTALLAZIONE SISTEMA BASE

2.1 Configurazione esistente

Analizziamo i tre casi più comuni:

- 1) Sistema con win NT,2000,XP,Vista o Maggiore.*
- 2) Sistema con win 95,98,ME*
- 3) Sistema con senza Sistema Operativo*

Nei primi due casi occorre predisporre una partizione dove andremo ad installare Linux, per farlo possiamo usare, per esempio, programmi come Partition Magic o le utility di win XP,Vista,2000, oppure affidarci all'applicativo di partizionamento (e ridimensionamento) di ROSA Desktop, in tutti i casi e sempre opportuno prevedere l'esecuzione di una deframmentazione delle partizioni windows®, in modo tale da semplificare l'eventuale processo di ridimensionamento della partizione.

Nota: Ovviamente con il passare del tempo anche il processo di ridimensionamento su partizioni NTFS sta diventando comune e “sicuro” quindi scegliere l'applicativo più che altro in funzione delle proprie conoscenze.

Se Non si ha alcun S.O. Rientrando così nel terzo caso, basta partire con l'installazione.

2.2 Riconoscimento hardware

La maggior parte delle periferiche (Stampanti, scanner, modem) e dei dispositivi interni (controller EIDE, SATA, SCSI, schede video, schede audio etc) sono riconosciute e gestite senza grosse difficoltà.

Qualche difficoltà potrebbe insorgere con chipset e hardware di nuovissima generazione.

L'unica periferica, quasi certamente non funzionante sono i win-modem, in realtà alcuni funzionano dipende dal chipset che montano.

2.3 Controlli preliminari

Una volta identificata la partizione su cui installare Linux si ci può informare sul hardware che abbiamo “sotto”, le informazioni utili sono :

tipo di scheda audio

scheda video

chipset

eventuale driver SATA

stampante

etc.

Nota: Le informazioni importanti **non sono** il nome o la marca delle schede video piuttosto che delle schede madri ma bensì il nome del chipset e delle GPU montate su di esse.

è sempre buona norma avere a disposizione il maggior numero di informazioni possibili sul proprio hardware, ma questo non dipende dal sistema operativo, è solo una buona norma.

Tralasciare questo passaggio non implica alcun problema a livello di installazione, ma serve più che altro per capire in anticipo se aspettarci problemi di qualsiasi genere.

2.4 In caso di acquisto

Aggiungo questo paragrafo perché purtroppo troppo spesso dimentichiamo come si faccia la “spesa”... imbattendoci così in veri e propri ostacoli, che tendenzialmente si risolvono con il tempo, ma spesso provocano due effetti dannosi:

- 1) Ci irritano (acquistare un oggetto “costoso” che non funziona adeguatamente ...può irritare)
- 2) Ma molto più importante, non generiamo quell'effetto di mercato per il quale in futuro avremo un miglior supporto per il nostro sistema operativo preferito.

Se volete avere indicazioni, link, avvertimenti o leggere di esperienze positive e negative guardate la pagina “Consigli per gli acquisti” su www.linux-corner.it

2.5 Diagramma flusso di installazione

2.6 Installazione del sistema

*Impostare l'opzione del BIOS “**PNP OS installed**” = **NO***

NOTA: per accedere al BIOS premere il tasto specificato a video durante le primissime fasi di avvio del sistema.

I tasti in genere possono essere F1, F10, CANC , Dipende da fornitore del BIOS.

2.6.1 Download delle immagini ISO

I CD, DVD di installazione di ROSA sono reperibili dal sito ufficiale

<http://www.ROSA.com/>

nella sezione download

<http://www.ROSA.com/en/download>

<http://mirror.rosalab.ru/iso/ROSA.Desktop/ROSA.2012.MARATHON/>

da qui è possibile scaricare due diverse versioni della distribuzione, una nominata FREE completamente Libera priva quindi di driver e codecs proprietari, l'altra denominata EE extended edition con tutti i repository abilitati per accedere alle parti proprietarie o soggette a licenze restrittive.

Entrambe le versioni sono rilasciate sia per architettura 32bit sia per quella a 64 bit

in breve tempo la comunità dovrebbe rilasciare anche delle ISO con i DM non supportati direttamente da ROSA e quindi con LXDE e GNOME.

Ciò che si scarica è ovviamente un'immagine ISO compatibile con il proprio sistema (32bit o 64bit) che dovremo andare a masterizzare su un supporto DVD.

In genere si ha una voce “scrivi immagine ISO CD o DVD” nel proprio programma di masterizzazione.

NOTA

E buona norma scaricare anche il piccolo file testuale che riporta il check-sum MD5, i programmi di masterizzazione in genere calcolano il check-sum sul file ISO scaricato per poi verificarlo con quello scaricato dal sito. Se la stringa

coincide il download è avvenuto correttamente senza errori altrimenti scaricare nuovamente il file da internet.

Consiglio inoltre di masterizzare l'immagine ISO ad una velocità bassa (8x - 10x) specie se si utilizzano supporti riscrivibili.

2.6.1.1 Mettere le ISO su Penna USB

La ISO può essere inserita in un dispositivo USB nel solito modo

- 1) Scaricare l'immagine ISO di ROSA che si desidera.
- 2) inserire una penna USB (di capienza opportuna)
- 3) verificare su quale dispositivo è stata agganciata con il comando `df` e prendere nota (`sdb`, `sdc` o altro) non tenere in considerazione il numero, quindi smontare la penna.
- 4) portarsi nella directory che contiene l'immagine ISO
- 5) Diventare Amministratore (su -)
- 6) Dare il comando :

```
dd if=/percorso_completo/ROSA.2012.MARATHON.EE.i586.iso of=/dev/sdx bs=1M
```

Dove: **Percorso completo** è il percorso completo alla directory contenente il file ISO nel mio caso `/home/davide/Scaricati/`

ROSA.2012.MARATHON.EE.i586.iso è il nome del file ISO scaricato

`/dev/sdx` è il dispositivo associato alla penna USB

Non rimane che avviare il computer su cui si desidera installare ROSA/MANDRIVA con il dispositivo USB inserito e selezionare in modo opportuno il dispositivo di Boot.

Nei portatili e nei PC non molto vecchi in genere all'avvio viene specificato il tasto Funzione Fx con cui si potrà lanciare un menù di selezione dei dispositivi presenti da cui eseguire il boot.

Nota 1:

Se alla partenza il boot si blocca con una scritta:

Probing EDD (edd=off to disable)

Occorre rifare partire il sistema e prima di scegliere se far partire la live o installarla premere il tasto F4, selezionare Default e scrivere sulla linea il comando `edd=off`.

Nota 2:

Questo metodo permette di avere come supporto di installazione un dispositivo USB.

Se la vostra intenzione è invece quella di avere una ROSA installata su un dispositivo USB (penne USB o HD esterni), allora provvedete all'installazione da DVD o Penna USB con il dispositivo inserito, e facendo attenzione ad indicare opportunamente l'HD su cui installare Linux.

Installando il Bootloader sul dispositivo USB si potrà scegliere in fase di avvio il dispositivo di Boot (in genere basta premere F8 o F11)

Purtroppo quest'ultima opzione non funziona più, in pratica se si installa il boot loader in un disco che non sia il primo, grub non riesce a far partire il sistema. Indicazione peraltro presente anche nella pagina di errata del rilascio.

Nota 3: Durante l'installazione da questo supporto USB, comparirà un messaggio un po' ambiguo che farà riferimento a possibili problemi sulla tabella di allocazione del dispositivo USB stesso (si riferisce alla penna su cui abbiamo caricato la ISO), è solo un messaggio di warning andate avanti e proseguite con l'installazione tranquillamente.

2.6.2 Installazione diretta da Live DVD

Impostare il BIOS per partire da CD/DVD

Inserire il DVD ed avviare il sistema.

L'installazione di ROSA/MANDRIVA è molto semplice, e si risolve in un tempo che varia tra i 15 e i 30 minuti circa.... dipende dalle prestazioni del PC e del lettore/Masterizzatore usato durante l'installazione.

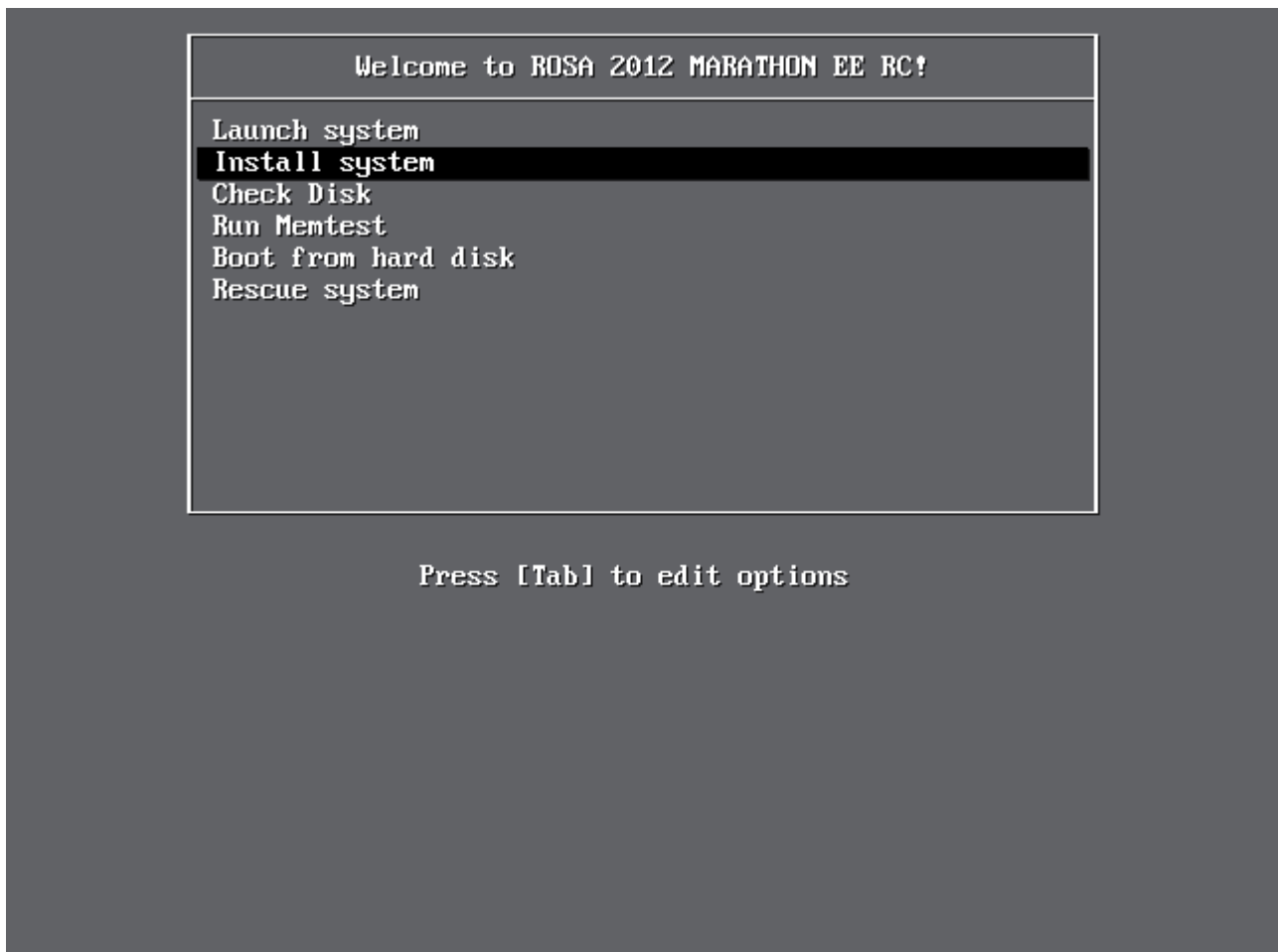
La prima schermata permette di scegliere il tipo di boot, le opzioni disponibili si riferiscono ai due metodi di installazione diretta o post avvio della live e alle opzioni per il ripristino, ed i controlli su disco e memorie.

- Launch System
- Install System

La prima voce avvia la distribuzione in maniera Live (solo su Memoria) e la seconda voce la useremo per installare direttamente il nostro nuovo sistema operativo.

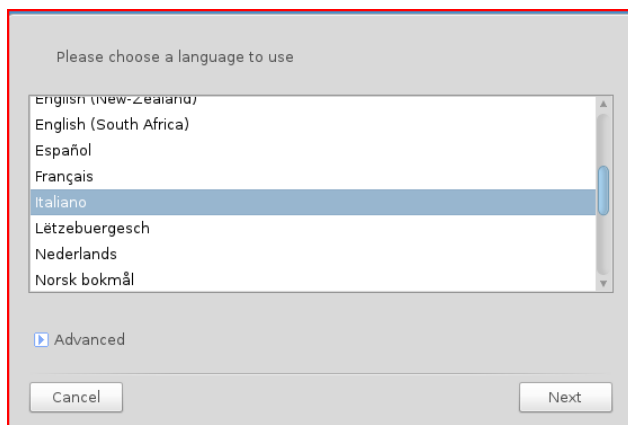
In questo capitolo vedremo come installare il S.O. direttamente, quindi scegliamo la Voce :

Install System



Sara' necessario attendere un po di tempo, per l'avvio di un sistema base di appoggio al programma di installazione:

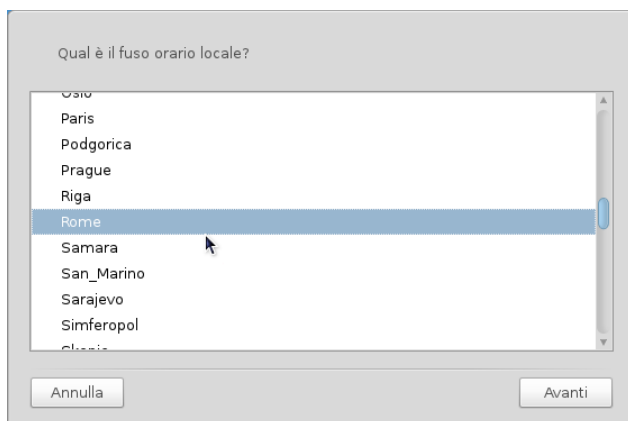
Ecco i passi in sequenza:



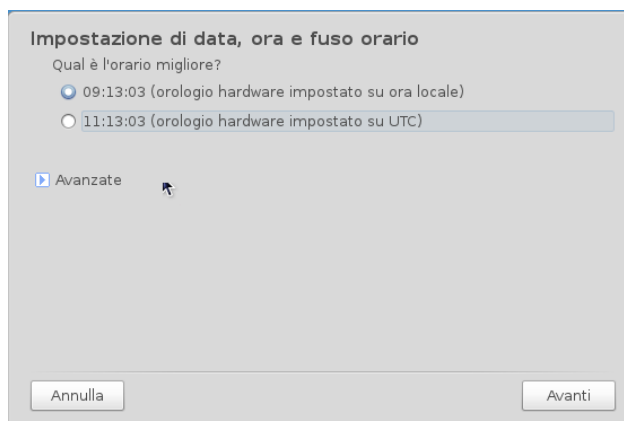
1) Scegliere la propria lingua, premere NEXT



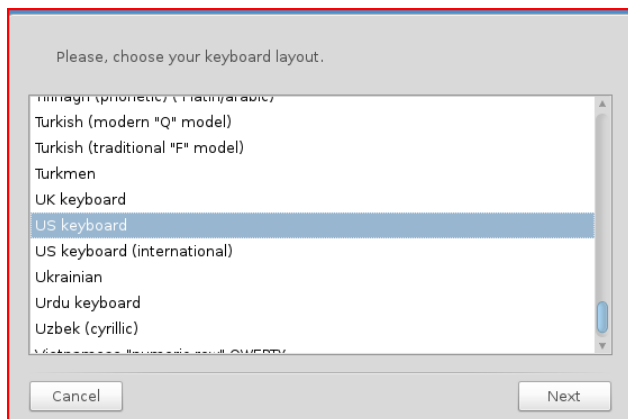
2) Accettare la licenza, premere OK



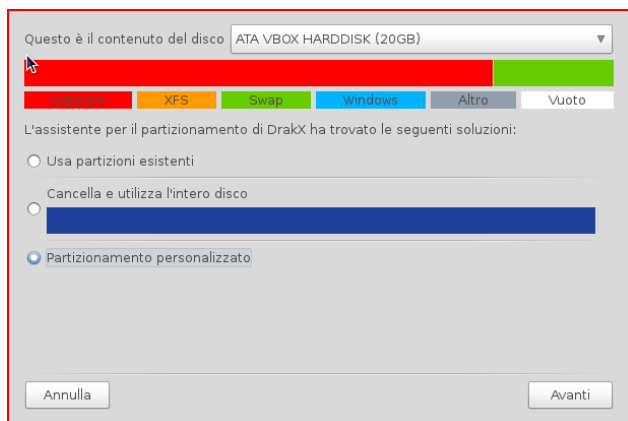
3) Scegliere il Fuso orario



4) Selezionare l'ora corretta



5) Si seleziona la mappatura della tastiera, premere AVANTI



6) In questo passo, si sceglie come partizionare il disco.

Se non avete altro S.O. o non avete esigenze particolari di partizionamento usate la Voce "Cancella e utilizza l'intero disco".

Questa schermata semplificata risulterà molto utile in caso di re-installazione (partizioni già fatte) oppure di installazione su disco vuoto.

Io consiglio comunque la terza opzione "**Partizionamento Personalizzato**" con cui avremo i seguenti vantaggi:

- A) Maggior coscienza delle operazioni che stiamo compiendo.
- B) La possibilità di avere una più accurata gestione delle

L'utilizzo del programma è molto intuitivo, basta cliccare su una partizione e oltre alle varie informazioni su di essa, si attiveranno i comandi utilizzabili, quindi dal "cancella partizione" al "formatta", etc.

Una volta completate le partizioni si clicca su **FATTO**.



varie partizioni e degli hard-disk, presenti nel Computer.

Si devono per forza creare, almeno:

una partizione di root identificata con il simbolo "/" (file-system EXT4 - [*])

una partizione di swap, con dimensione in genere il doppio della RAM. Se si hanno 512 MB o più, si può impostare la dimensione della partizione di swap al valore della ram stessa.

Quindi:

RAM (MB)	Dimensione Swap	note
<512	RAM x 2	
512M	512MB	
1G	512MB o 1G	[**]
>1G	512MB o 1G	[**]
>1G	Uguale alla memoria	Per ibernazione[**]

Ciò che dobbiamo fare è essenzialmente assegnare a tutte le partizioni, anche quelle win un punto di mount (montaggio). E' Assolutamente necessaria la presenza di una partizione Linux con punto di mount "/"

ATTENZIONE A NON ESEGUIRE ALTRO SULLE PARTIZIONI WIN (Premere Solo "PUNTO DI MOUNT")

[*] Il tipo di file system è una scelta personale, iniziate con quello predefinito (attualmente l'EXT4) poi con il tempo potrete provare le altre, ovviamente nelle future installazioni.

[**] Non è necessario andare oltre le 512MB tuttavia vista la capienza dei dischi attuali, se si vuole si può aumentare la dimensione della partizione di swap fino a 1G o più.

Nel caso in cui vogliate usare la swap per l'ibernazione del sistema impostate la memoria di swap esattamente alla stessa quantità di memoria presente nel sistema, per esempio 4G di memoria 4G di swap.

Nell'utilizzo normale 512M vanno più che bene.

Vi ricordo che nel caso abbiate già impostato la swap ad un valore inferiore, e vogliate comunque usare/provare l'ibernazione del sistema potrete usare i file di swap.

<http://ubuntuforums.org/showthread.php?t=1042946>

Alcuni preferiscono creare una partizione di "/home" (file system EXT4) dove saranno messe le cartelle di default dei vari utenti, lo si fa nell'eventualità di lasciare intatta la propria home salvando documenti ed impostazioni.

Tuttavia, visto che è buona norma fare il backup dei propri dati (possibilmente in un'altra partizione o meglio ancora in un altro disco se disponibile, e visto che, personalmente, preferisco vedere le impostazioni di default delle nuove versioni di KDE e di ROSA, è ormai mia consuetudine non usare più una partizione separata per /home.

Scegliere se crearla o meno in funzione delle proprie esigenze.

Se si ha spazio si può prevedere di creare delle Partizioni per i backup o delle partizioni con file system FAT32/NTFS per condividere i documenti tra windows® e Linux, questo per semplificare il raggiungimento dei file presenti su Linux quando si sta usando windows®, mentre quando si usa Linux non ci sono problemi.

NOTA: #Nome dei dispositivi EIDE (PATA) e SATA#

I nomi dei dispositivi dipendono dal tipo di interfaccia e dal tipo di controller (PATA e SATA), in genere

gli HD e CD/DVD connessi alle interfacce EIDE verranno agganciati ai dispositivi HDx. Dove la x sta per la prima lettera disponibile.

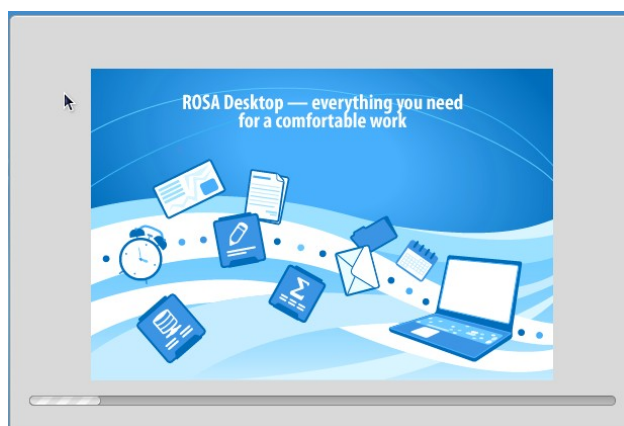
Questo significa che, nel caso di due HD PATA collegati all'interfaccia IDE 0 e due CD rom sulla interfaccia IDE 1, potremo avere i seguenti dispositivi:

PATA (IDE)	Mater/Slave	Dispositivo
IDE 0	Master	hda
IDE 0	Slave	hdb
IDE 1	Master	hdc
IDE 1	Slave	hdd

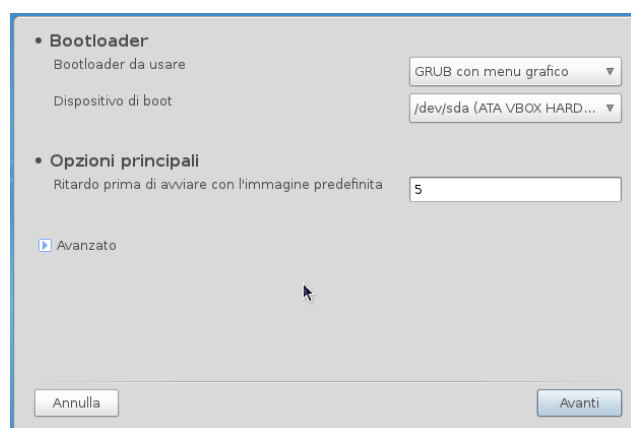
I dischi SATA usano invece i dispositivi Sdx e quindi se avessimo un altro disco SATA questo sarebbe agganciato al dispositivo SDA.

In entrambi i casi il numero successivo alla sequenza di lettere specifica la partizione presente nel disco, ATTENZIONE perché questi numeri possono essere anche non contigui.

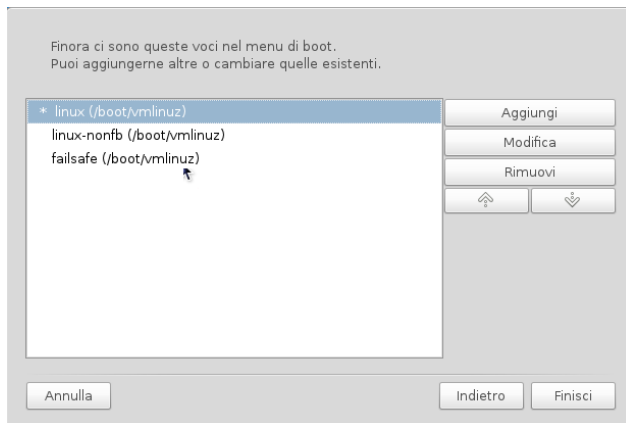
7)Premere su AVANTI per iniziare la formattazione della Partizione e l'installazione vera e propria del S.O.



Inizia l'installazione del sistema, dovremo solo attendere un tempo che dipende dalle prestazioni generali del sistema in cui state installando Linux ROSA Marathon 2012 LTS



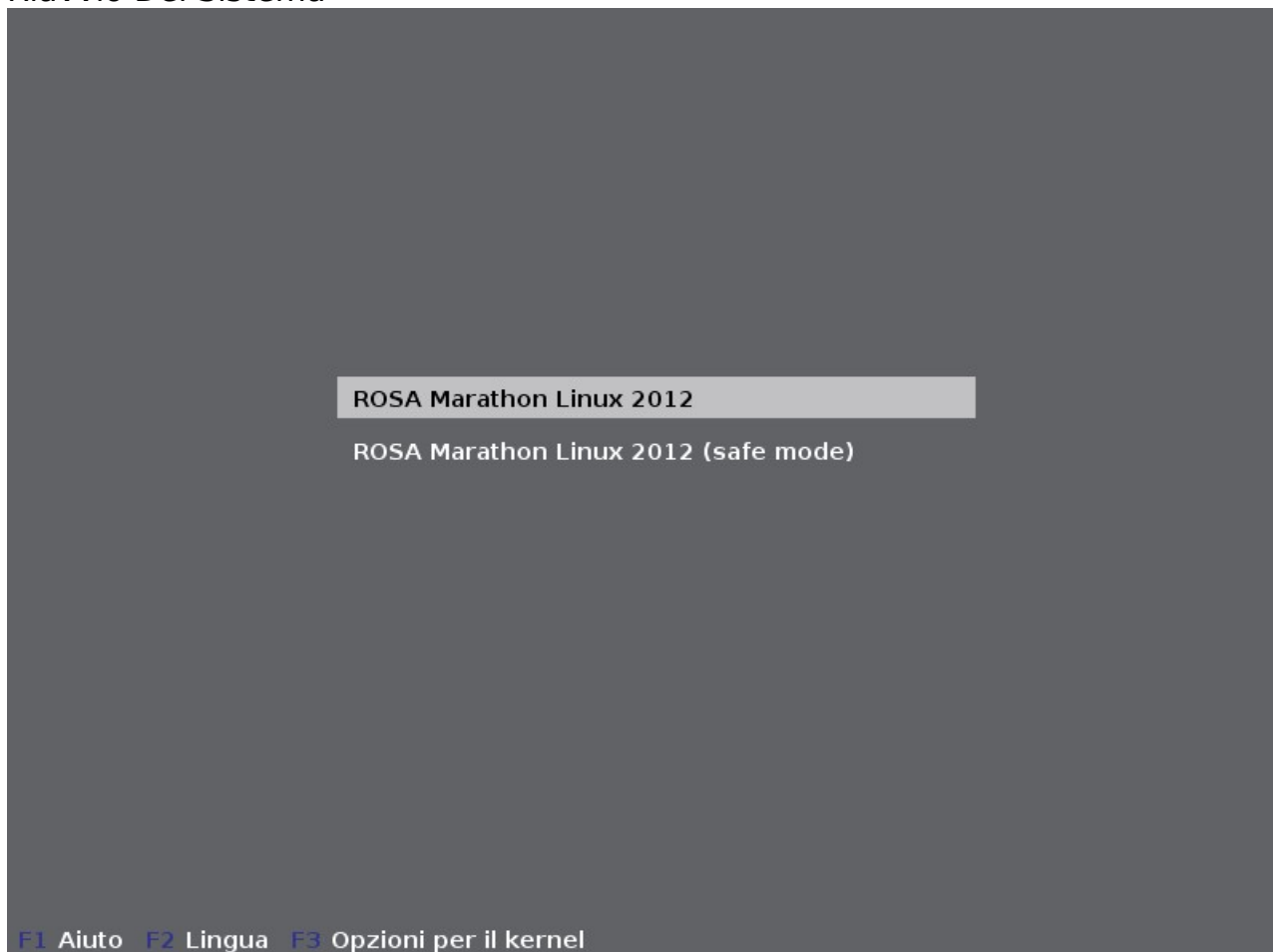
8)Ridurre il tempo di attesa prima del boot in caso non ci siano altri S.O. Installati sul sistema (3 Secondi vanno bene). Premere AVANTI

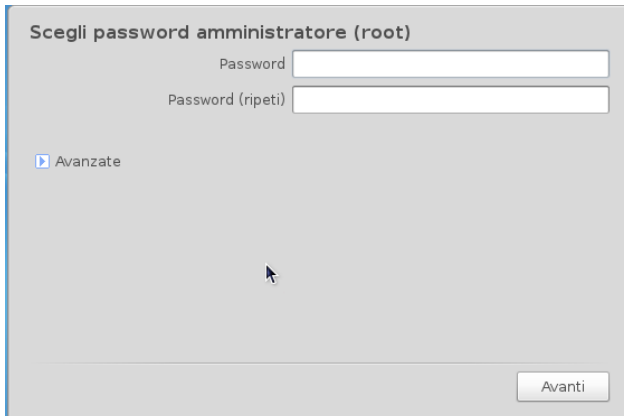


9) Premere su FINISCI, per completare la prima parte dell'installazione.

A questo punto verrà chiesto di riavviare il sistema e rimuovere il dispositivo di installazione (DVD o Penna USB che sia)

Riavvio Del Sistema

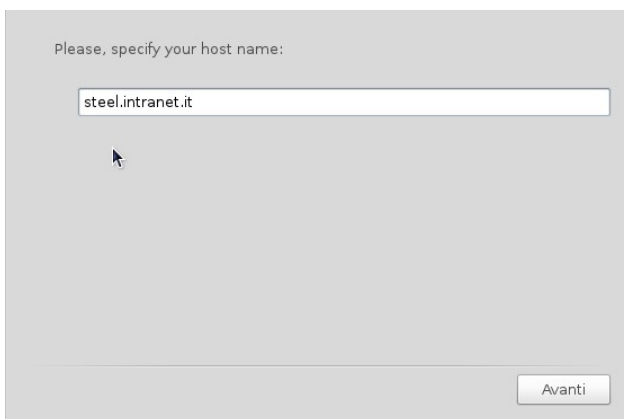




10) ecco la maschera dove andremo ad inserire la password di amministratore del sistema.

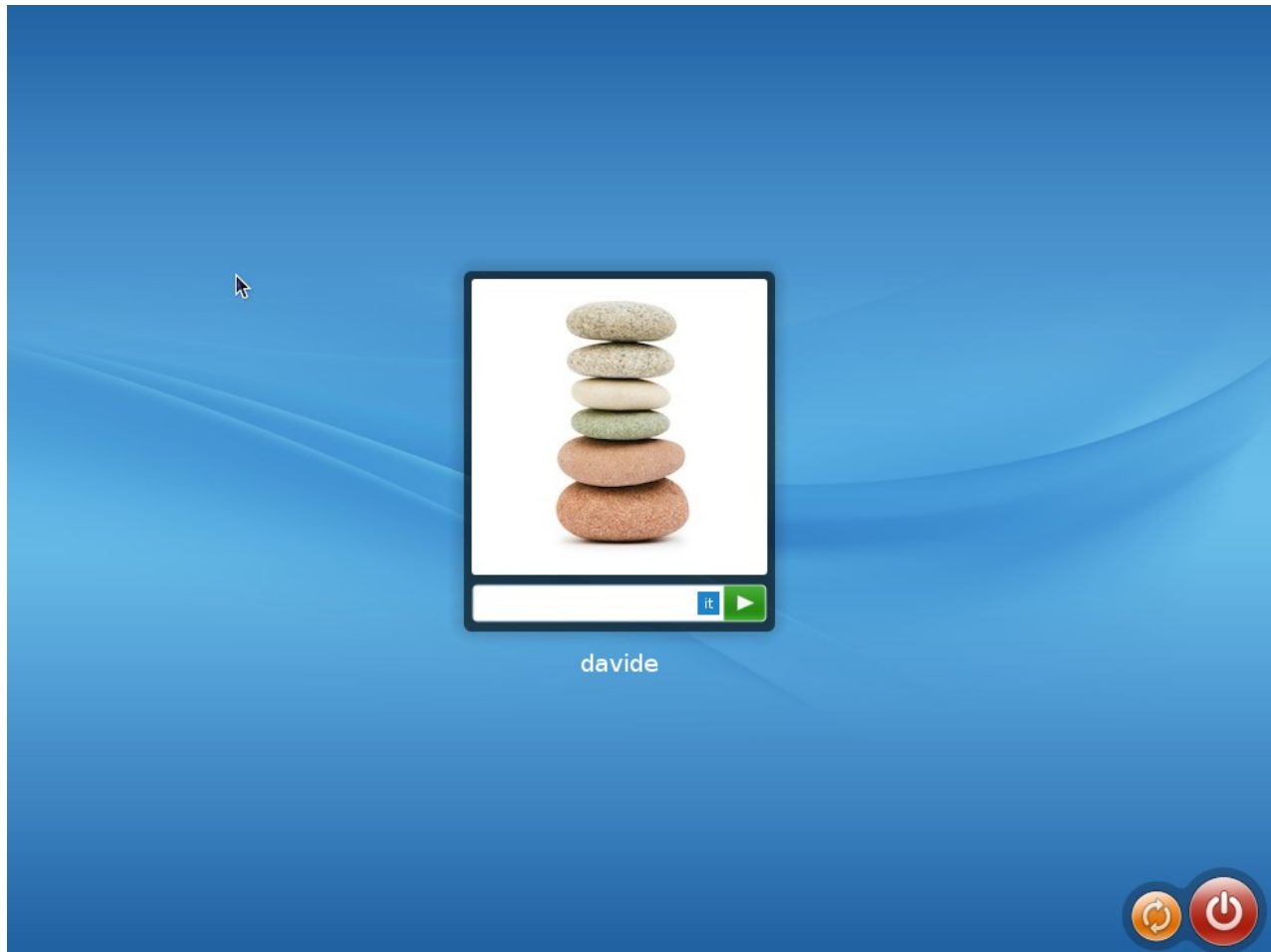


11) Inseriamo tutti i dati relativi al primo utente, gli altri andranno aggiunti in seguito.



12) Impostiamo il nome del PC ed il dominio in cui è inserito.

L'installazione di Linux ROSA LTS è finita, non resta che inserire la password dell'utente appena inserito ed accedere al desktop KDE.

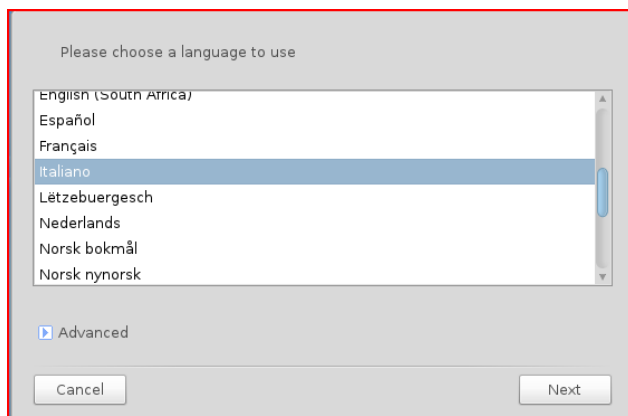


2.6.3 Boot Live DVD ed installazione

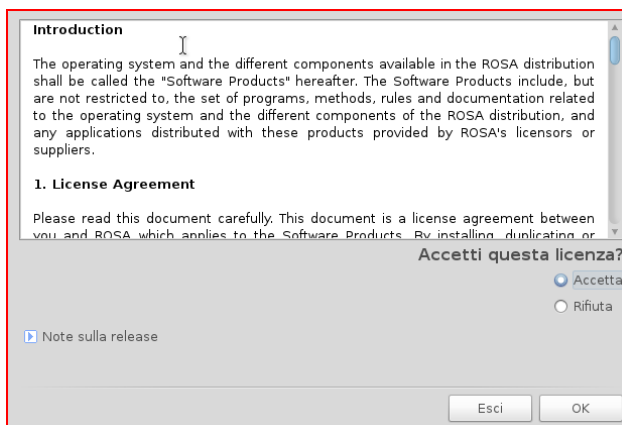
Per eseguire l'installazione dopo aver lanciato e provato il Live DVD occorre semplicemente scegliere al Boot la voce:

Launch System

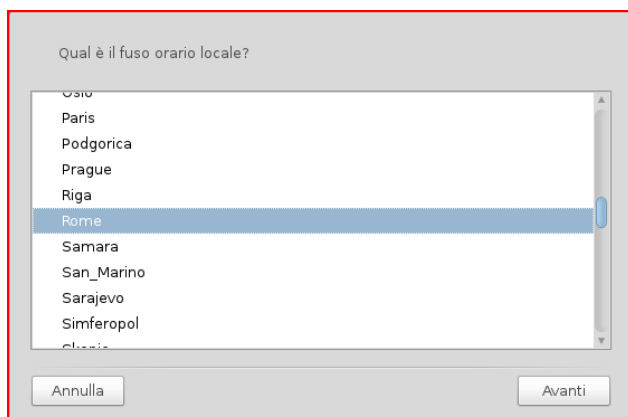
Come al solito occorre attendere un po che il sistema base parta....



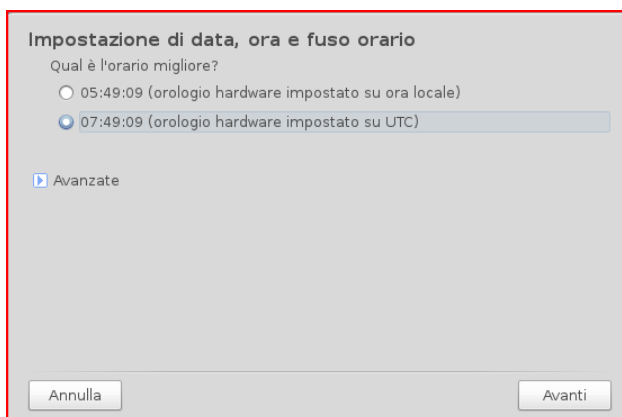
1) Si sceglie la propria lingua



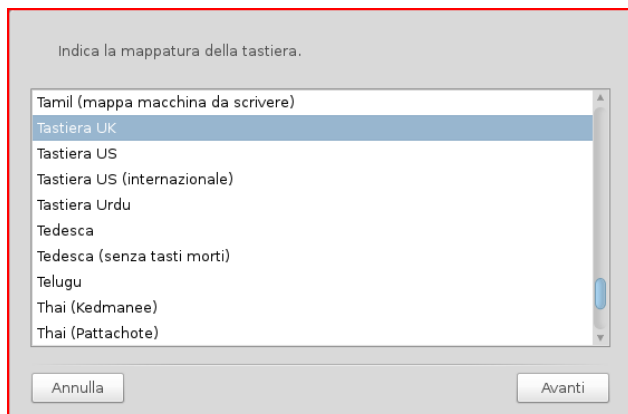
2) Si Accetta la licenza



3) Si imposta il proprio fuso orario



4) si sceglie l'ora esatta



3) Si seleziona la mappatura della tastiera

4) Si aspetta di entrare nel desktop KDE4 da cui potremo avviare il programma di installazione guidata. Programma che si trova nella sezione strumenti del Menu Rosa Simple Welcome alla voce Installa ROSA Live.

I passi rimangono quelli mostrati nel capitolo [2.5.2.Installazione diretta da Live DVD](#)

2.6.4 Aggiornamento da precedente versione

Anche se Rosa 2012 LTS si può considerare l'aggiornamento di Mandriva 2011, sconsiglio l'aggiornamento diretto tramite sostituzione dei repository se non per motivi particolari o per prova.

Comunque ricordatevi di aggiornare la Mandriva 2011 prima di provvedere alla

sostituzione dei repository e all'aggiornamento a Rosa Marathon.

2.6.5 Rimozione pacchetti inutili

Essendo quest'edi fatto delle Live installate portano con se Driver del tutto inutili.

Quindi una delle prime operazioni da fare e' proprio quella di rimuovere i pacchetti inutilizzabili.

Aprire quindi un terminale e diventare amministratore

```
[davide@ iron ]$ su -
```

immettere la password di root

```
[davide@ iron ]#remove-unused-hardware
```

completare i passaggi....

Il Resto del manuale, ovviamente, rimane identico o quasi a quello della Mandriva 2011.

Le immagini, dove non strettamente necessario, rimarranno quelle vecchie.

Capitolo**3**

3 Configurazione ADSL

Tralasciando la configurazione di una connessione ad internet tramite linea telefonica normale, nei paragrafi successivi mi soffermerò, a grandi linee, sulla configurazione delle linee ADSL.

Note:

- 1) preferire router ADSL con interfaccia Ethernet.
- 2) in caso di router in comodato d'uso richiederne espressamente uno con interfaccia Ethernet.

Effettuare una ricerca su internet per cercare una guida più dedicata sia al proprio hardware (router etc) sia al proprio provider.

Le seguenti sono solo indicazioni generali, valide per qualsiasi sistema operativo.

3.1 ADSL Ethernet

Il modo più semplice di accedere alla linea ADSL è quello di usare un router ADSL con connessione Ethernet, nel caso in cui ci venga fornito un dispositivo USB richiederne espressamente uno Ethernet (o con entrambe le interfacce). Con un dispositivo internet, il tutto si risolve con la connessione della nostra scheda di rete al router tramite il solito cavo Ethernet RJ45 e la configurazione della nostra scheda di rete, quindi su:

**Configura il tuo computer
rete ed internet**

Configura una nuova interfaccia di rete (LAN, ISDN, ADSL, ...)Modifica varie opzioni per Internet

si sceglie il tipo di connessione che si vuole configurare, nel nostro caso

ETHERNET <avanti>

si seleziona la scheda da configurare (in caso di più interfacce di rete)

I parametri da impostare/selezionare sono :

IP automatico BOOTP/DHCP

<avanti>

Nome host (il nome del PC sempre che lo si voglia impostare)

LASCIARE IL RESTO DELLE OPZIONI COSI' COME LE SI TROVA

<avanti>

selezionare le opzioni

Consentire agli utenti la gestione della connessione

Avviare la connessione al boot

LASCIARE IL RESTO DELLE OPZIONI COSI' COME LE SI TROVA

<avanti>

<avanti>

A questo punto se si ha una connessione flat basta provare con il proprio browser preferito ad accedere a qualsiasi sito.

3.2 ADSL USB

In questo caso occorre ricercare in rete le guide relative ai propri dispositivi, spesso occorre installare alcuni pacchetti e driver aggiuntivi.

3.3 GPRS/HSDPA Con dispositivi USB

Questo tipo di interfacce USB sono modem GPRS/HSDPA forniti da praticamente tutti i provider. Permettono un accesso veloce ad internet su qualsiasi dispositivo portatile e non.

La prima considerazione da fare è in realtà la solita, occorre informarsi sul

modello di chiavetta USB. Tutti i provider hanno diversi fornitori e diversi modelli. Fino ad oggi ho potuto testare solo i dispositivi

“Huawei **e169** hsdpa”.

La procedura di configurazione in ROSA è piuttosto semplice, si inserisce la penna e si aspetta qualche istante, verrà rilevato un cdrom, **IGNORATELO!**.

Aspettate qualche istante e lanciate ROSA Control Center. Andate nella sezione “Rete ed Internet” e selezionate la solita voce di configurazione

“CONFIGURA UNA NUOVA INTERFACCIA DI RETE”

Nella lista dei tipo di connessione selezionare GPRS/edge/3G e premere avanti verranno installati dei pacchetti (se non avete altro tipo di accesso ad internet assicuratevi che siano configurati come repository i CD o il DVD).

Dopo l'installazione dei pacchetti necessari, verrà rilevata la chiavetta Huawei premendo avanti verrà configurata, inserite il PIN quando richiesto (il PIN lo trovate nella carta che contiene la SIM inserita nel dispositivo).

Non rimane che scegliete l'operatore a cui ci siamo affidati, inserire/verificare l'**APN** (*Access Point Name*)

- tre.it (3 Italia) (prova anche naviga.tre.it)
- internet.wind (Wind Telecomunicazioni) (non inserite il .it finale)
- web.omnitel.it (Vodafone Italia)
- ibox.tim.it (Telecom Italia Mobile)

e rimuovere lo user e la password se non necessarie. In genere queste informazioni le trovate sul sito del provider.

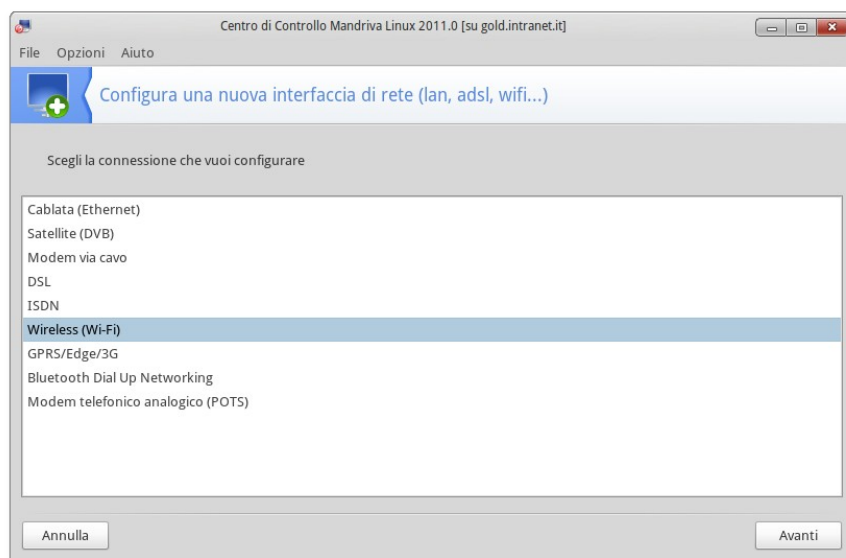
Usate l'icona della rete nel vassoio di sistema per connettersi e disconnettersi.

Nota: in rete si trovano diversi forum e guide che parlano di applicazioni per effettuare uno switch, ROSA fa tutto da solo, solo nel caso il dispositivo non sia rilevato avviate il PC con la chiavetta inserita.

Solo per informazione il modulo che usano questi dispositivi si chiama **OPTION** con dipendenza **USB SERIAL**.

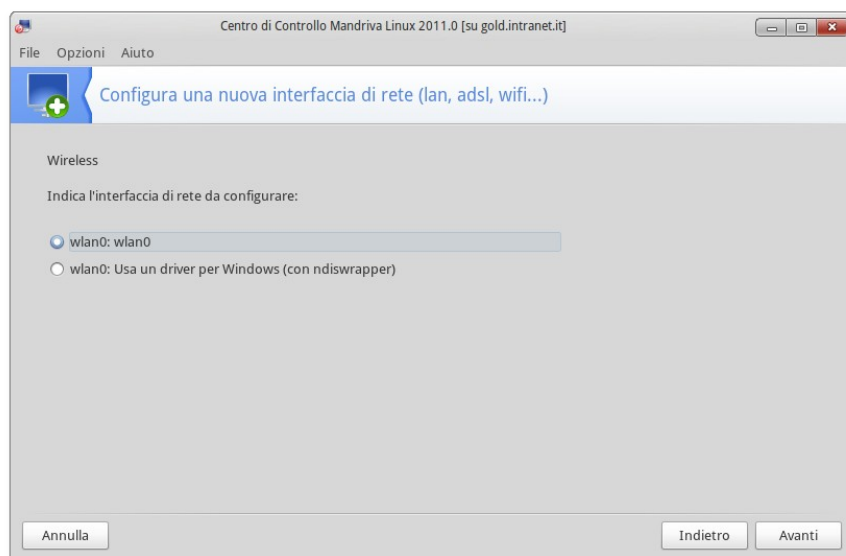
3.4 ADSL tramite WIFI

La procedura risulta semplice come per il collegamento Ethernet fisico con RJ45



Selezionare Wireless (WIFI) come tipo di connessione

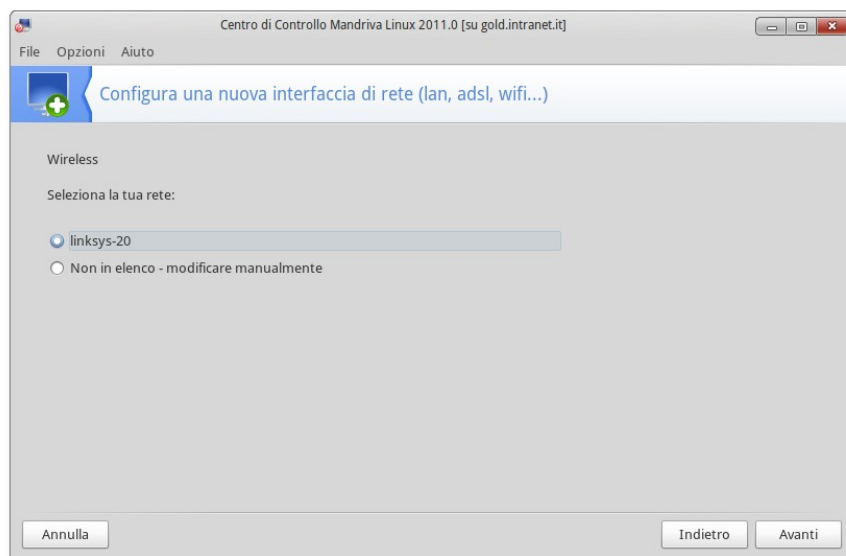
e premere sul tasto AVANTI



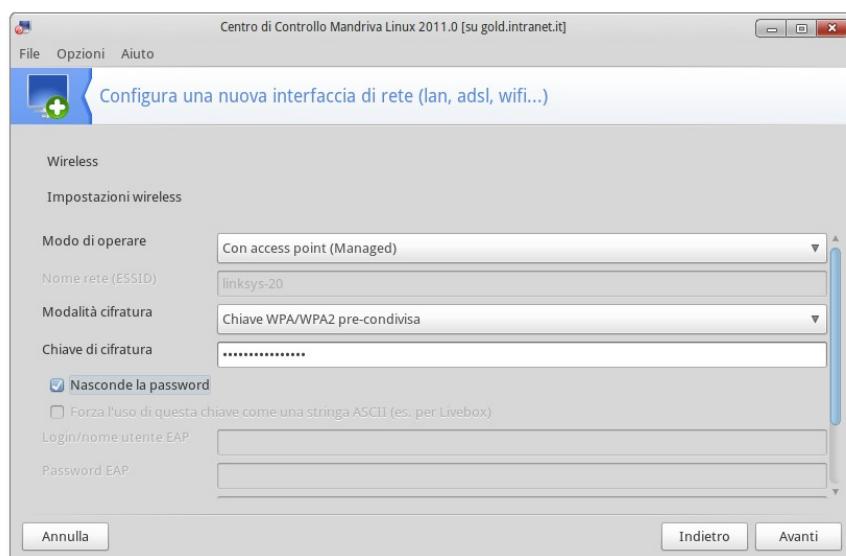
Selezionare il dispositivo da usare, notate che anche in presenza di un solo dispositivo WIFI wlan0 avrete comunque due opzioni selezionabili. La prima usa i driver Open già presenti nel kernel adatti alla vostra periferica.

La seconda usa il relativo driver window tramite ndiswrapper

Scegliete la prima e solo in caso di problemi provare la seconda opzione.



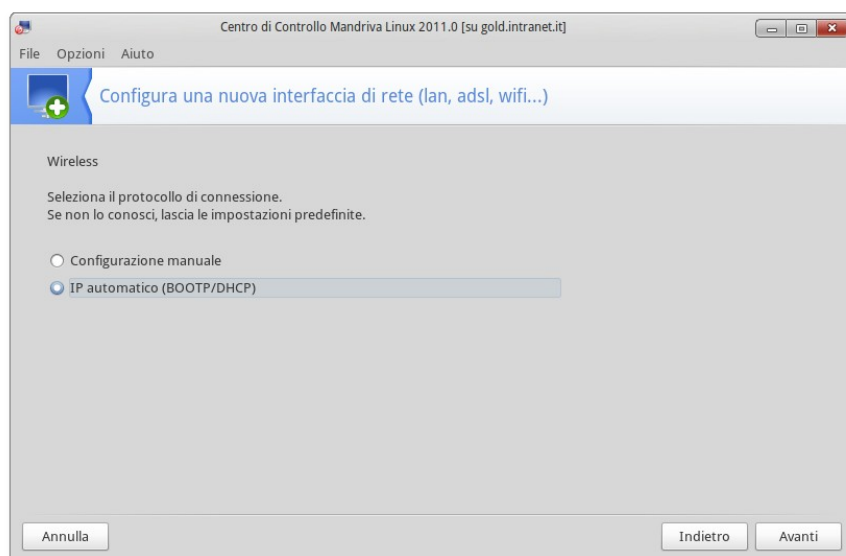
Selezionare la vostra rete wireless tra quelle disponibili e premere sul tasto AVANTI



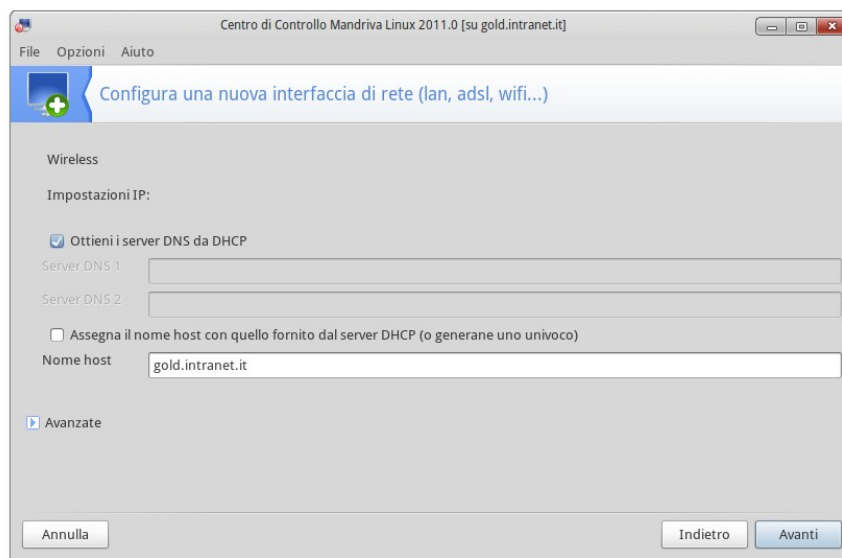
Scegliere il tipo di cifratura, ed inserire la password se prevista

Nota deselegionando la voce Nasconde la password vedrete in chiaro cosa state scrivendo.

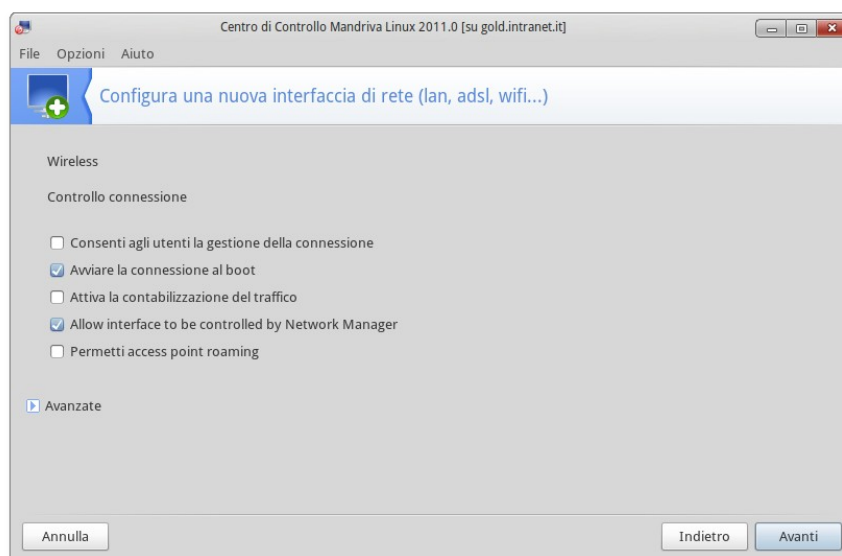
Premete sul tasto AVANTI



AVANTI

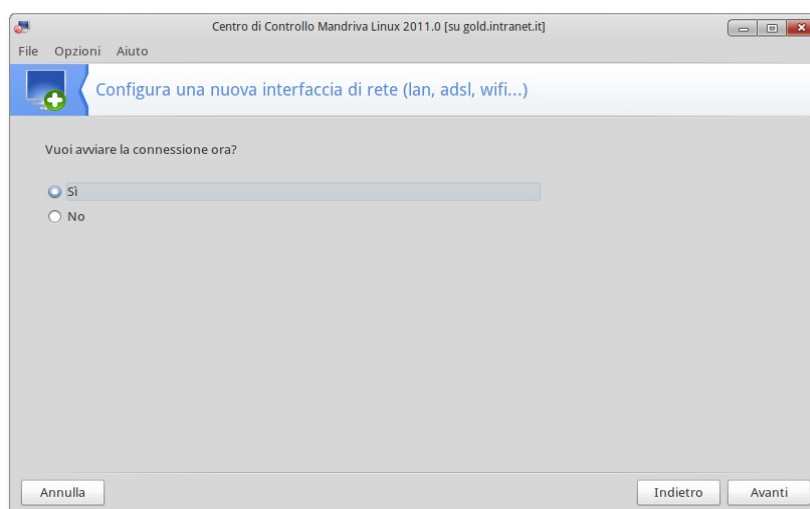


Inserire il nome del vostro PC se lo impostate in Nome Host e premere sul tasto AVANTI



Selezionate a seconda delle vostre esigenze le varie opzioni. Quelle che vedete sono le predefinite.

E poi premete avanti



Premere AVANTI e completare l'operazione

Capitolo**4**

4 AGGIORNAMENTO DEL SISTEMA (sicurezza e correzione bachi) (ADSL)

L'aggiornamento del sistema permette di eliminare le vulnerabilità conosciute, correggere i bachi software già risolti, ed aggiornare driver, programmi e librerie.

Per rendere possibile tutto ciò, sarà necessario effettuare alcune operazioni che ci permetteranno inoltre di usufruire di una quantità pressoché illimitata di pacchetti software.

OVVIAMENTE È ASSOLUTAMENTE NECESSARIO UN COLLEGAMENTO AD INTERNET VELOCE (ADSL)

Nota: Se si volessero eliminare tutti i repository precedentemente impostati, usare il comando:

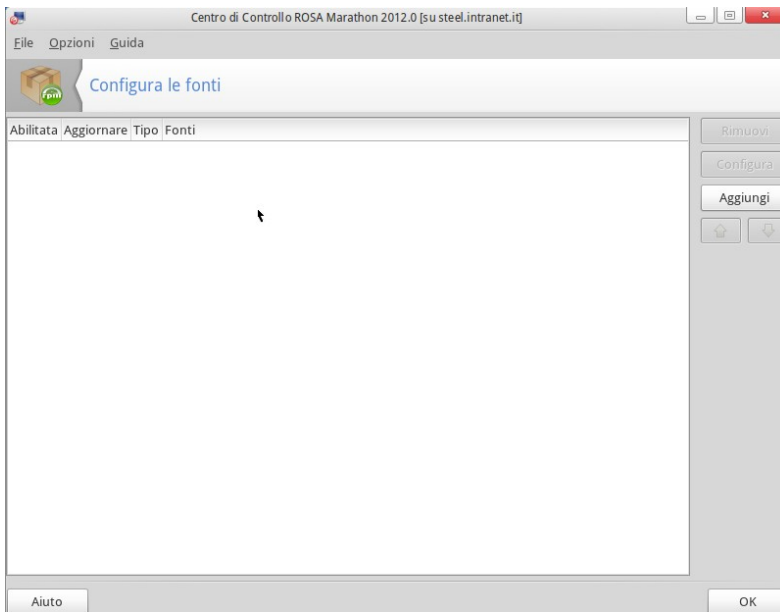
#urpmi.removemedi -a

4.1 Configurazione dei vari repository UFFICIALI

Da ROSA Marathon control Center (Configura il tuo computer)

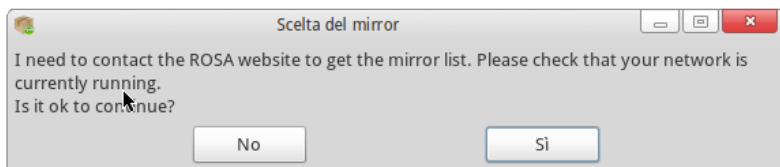
scegliere la voce :

“CONFIGURA I SUPPORTI DA CUI INSTALLARE E AGGIORNARE”



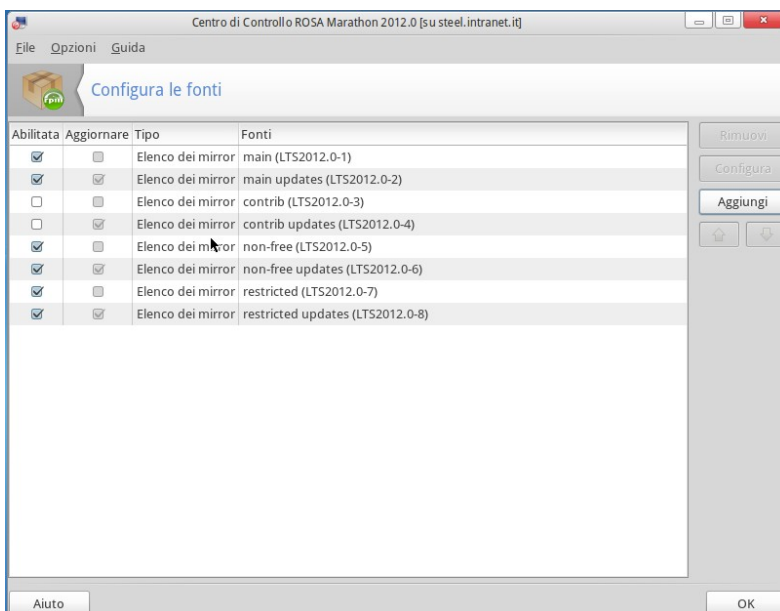
In caso ci siano i supporti DVD o CD provvedere a rimuoverli con l'apposito tasto.

Per inserire i nuovi on-line premere su **AGGIUNGI**



Verificare che il collegamento internet sia attivo (se non lo è attivatela) e accettare di contattare il sito web ROSA con il tasto **SI**

Purtroppo alcune maschere sono completamente in inglese, verranno probabilmente tradotte in breve tempo.



Dopo una fase di download verrà presentata la lista dei repository configurati.

Da notare che non tutti i repository sono ABILITATI ed in particolare quelli principali (che in realtà non dovrebbero modificare) non hanno il segno di spunta su AGGIORNARE.

A seconda della versione di Rosa Marathon 2012 LTS installata avremo un set di repository e abilitazioni diverso.

Premere quindi **OK**,

Aprire un terminale diventare amministratore con il comando

SU <INVIO>

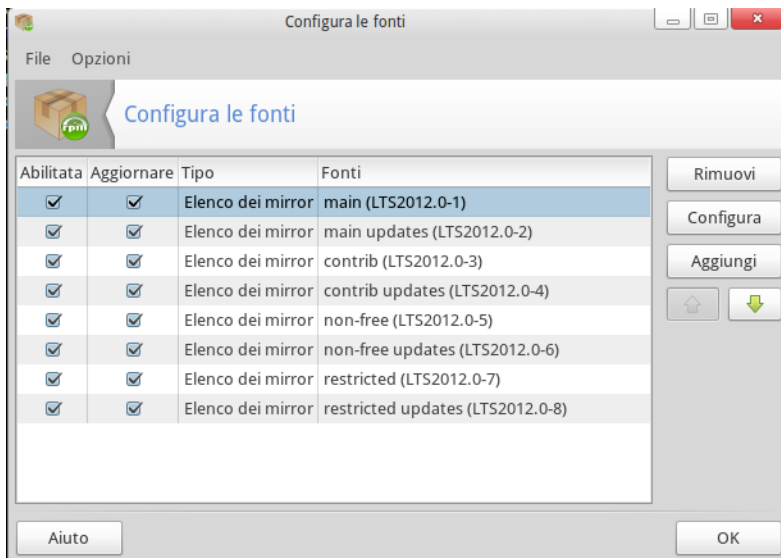
immettere la password di root

dare il comando

drakrpm-edit-media --expert

che farà riaprire la stessa finestra di prima ma questa volta potremo eseguire tutte le

modifiche necessarie.



In particolare andremo a selezionare la casella AGGIORNARE anche sulle Fonti principali cioè MAIN, CONTRIB, Non-Free

in oltre si potranno abilitare anche le fonti Restricted.

Premere OK per completare l'operazione

Nota Usando io un sistema a 64bit nell'immagine vedrete più fonti rispetto a quelle che trovereste su un sistema a 32bit.

Questo è dovuto alla presenza delle fonti a 32bit in più.

4.1.1 Abilitare le fonti bloccate

Se avete seguito tutti i passi del paragrafo 4.1 non questa sezione non serve

Alcuni repository risultano bloccati per update, e tramite la consueta interfaccia in MCC, risulta impossibile sbloccarli. Per abilitarli a tale scopo è necessario dare il seguente comando da terminale (come amministratore).

```
[root]#drakrpm-edit-media --expert
```

si aprirà la solita maschera in cui però potremo abilitare la voce Update su tutti i repository.

Abilitateli solo se avete reali esigenze e magari in modo mirato.

4.2 Aggiornamenti sistema

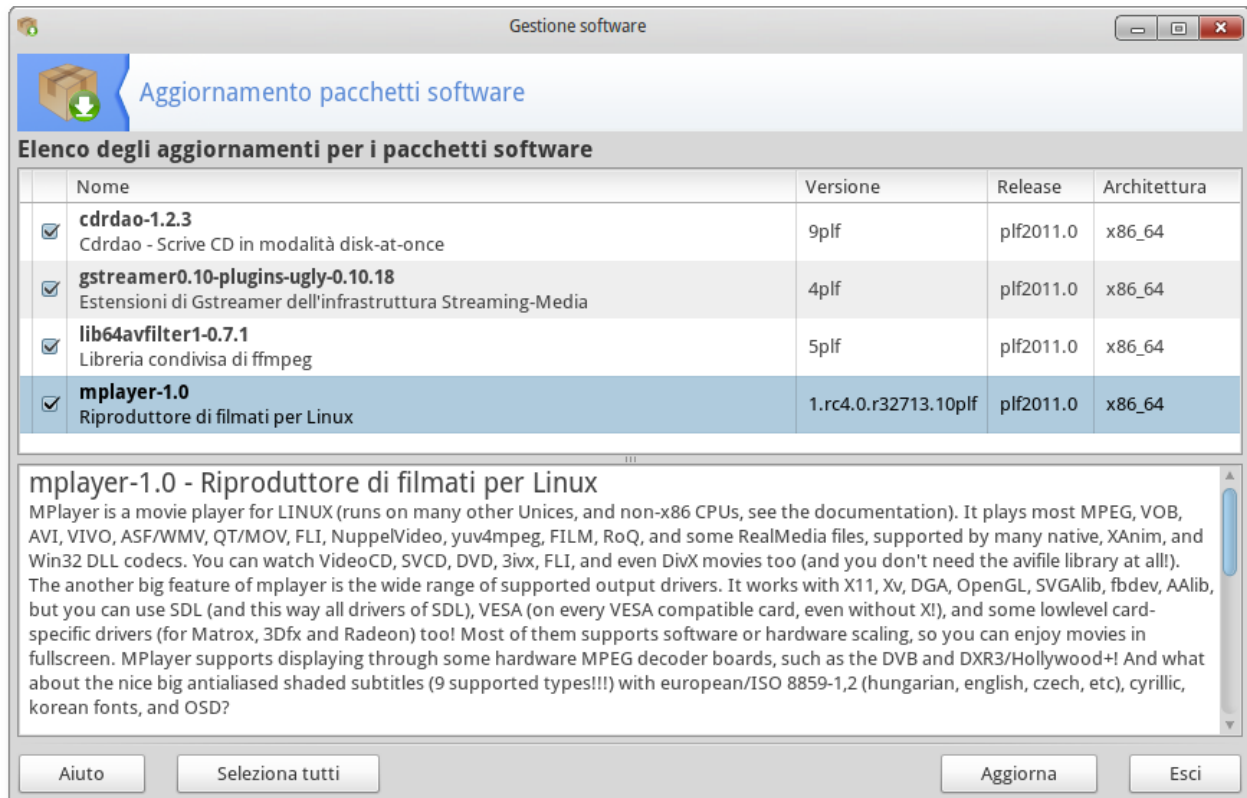
NOTA: una volta configurati i repository il sistema vi avvertirà della presenza di eventuali aggiornamenti in completa autonomia, facendo comparire una piccola icona nel vassoio di sistema (Mandriva Online).



Premendola verrà richiesta la password **UTENTE**. Nella finestra che si apre sarà presente la lista dei pacchetti da aggiornare.

Se si volesse cambiare la richiesta della password utente con la password di root leggere il seguente paragrafo:

[Configura l'autenticazione per gli strumenti ROSA](#)



non dovremo far altro che premere il tasto AGGIORNA e confermare l'aggiornamento nella finestra successiva. Dopo il download e l'installazione degli aggiornamenti la finestra risulterà vuota potremo quindi chiudere la finestra tramite il tasto ESCI. La piccola icona cambierà colore



e dopo alcuni secondi scomparirà.

Si può effettuare l'aggiornamento del sistema anche da terminale ovviamente.....

Aprire un terminale e diventare amministratore, dopo di che lanciare il seguente comando.

```
[root@GOLD davide]# urpmi --auto-update
```

il sistema aggiornerà le liste dei repository internet,verificherà gli aggiornamenti, scaricherà, ed installerà in completa autonomia...

ad operazione completata scollegarsi da internet (se necessario).

NOTA: alcune volte è possibile che le firme dei pacchetti da installare non siano

Davide Garatti

www.linux-corner.it

corrette, solo quando accade potete ridare il comando aggiungendo la seguente opzione :

--no-verify-rpm

quindi:

```
[root@GOLD davide]# urpmi --auto-update --no-verify-rpm
```

NOTA: con le connessioni ADSL non è affatto male provvedere all'aggiornamento del sistema ogni volta (o quasi) che si va su internet, o in caso di connessione flat ogni volta che si ricorda. In pratica il tutto si risolve con lo stesso comando

```
[root@GOLD davide]# urpmi --auto-update
```

Un aggiornamento frequente ha molteplici benefici, da un lato si è sempre aggiornati sia per le correzioni di banchi software che per gli aggiornamenti di sicurezza, dall'altro il numero di pacchetti da installare sarà basso quindi il processo durerà poco o pochissimo.

Aggiornamenti infrequenti possono portare anche ad un processo di aggiornamento che coinvolga centinaia di pacchetti.

4.3 Installazione programmi

Dopo aver inserito le nuove fonti dei pacchetti, nella sezione di MCC| installa software si troveranno migliaia di software catalogati per tipo di applicazione

Per installarli:

selezionarli

Attivare il collegamento ad internet (se necessario)

premere **installa**

ad operazione completata scollegarsi da internet.

(in realtà appena inizia la fase di installazione si può già chiudere il collegamento ad internet)

Da terminale si può installare i programmi di cui si conosce già il nome semplicemente con il comando `urpmi <nome del programma>` ovviamente occorrerà essere super utente ed avere la connessione internet già attiva quindi:

```
#urpmi <nome programma> <INVIO>
```

NOTA:

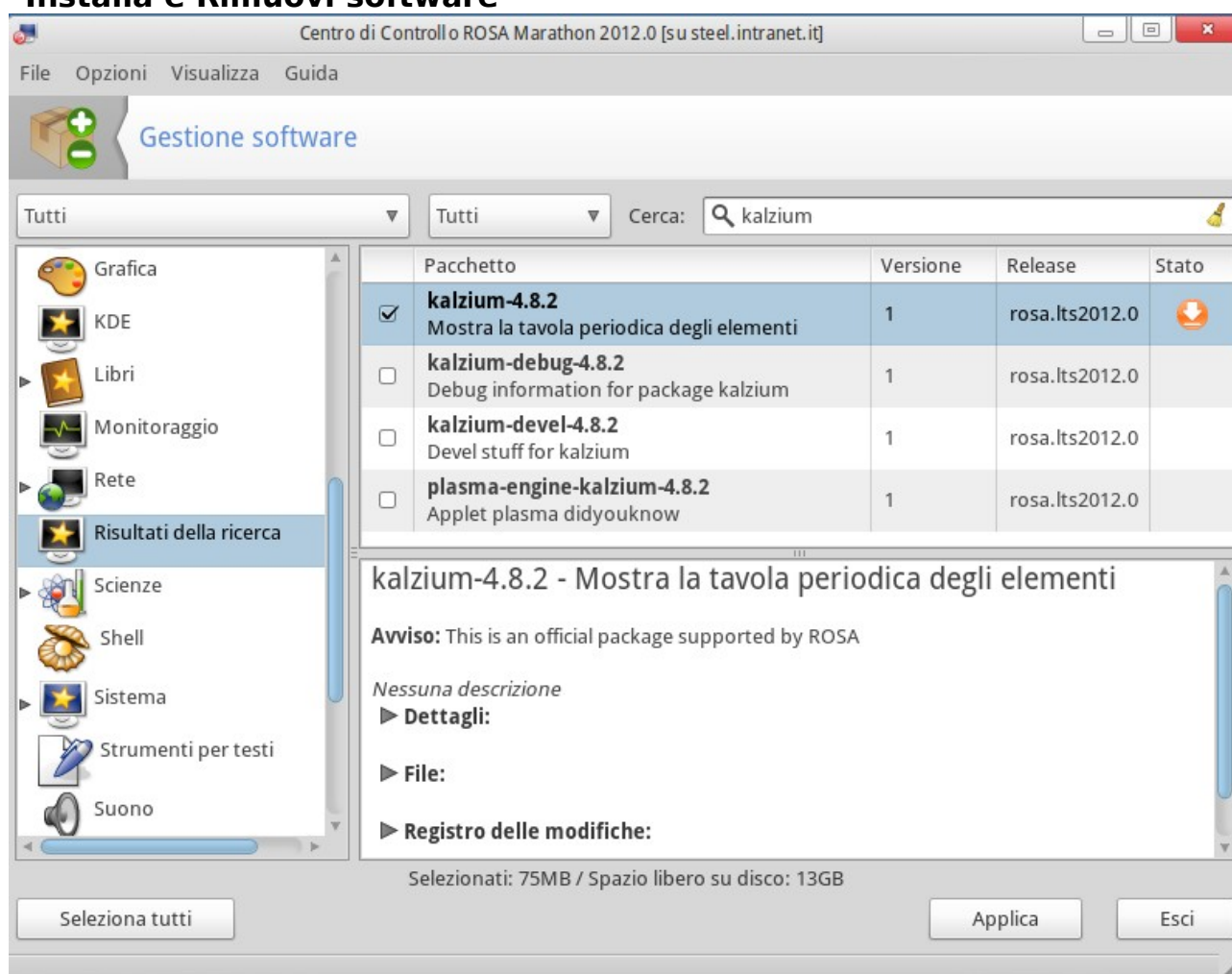
Nel caso in cui il PC sia inserito in una rete aziendale dotata di proxy si aggiunga al comando la seguente stringa

--proxy <IP del proxy>:<porta> --proxy-user <nome utente>:<password>

oppure se il proxy non richiede password

--proxy <IP del proxy>:<porta>

Il programma grafico per l'installazione dei programmi, lo si trova in ROSA Control Center, oppure nel Menù principale selezionare la voce **“Installa e Rimuovi software”**



Per cercare un programma di cui si conosce il nome, basta scriverlo nell'apposito campo in alto, di fatto verranno trovati tutti i pacchetti che contengono nel nome la stringa ricercata.

Per alcuni particolari programmi, per esempio PYTHON la ricerca tirerà fuori numerosi file, quello che dobbiamo fare, in assenza di particolari necessita (per

esempio usare una versione specifica di python), è selezionare solo quello principale, quindi solo python.

Poi si preme Applica e si accetta le eventuali dipendenze da risolvere.

NOTA 1:

Notare la voce TUTTI sopra alle icone dei gruppi di programmi, serve a specificare di visualizzare tutti i pacchetti disponibili.

Il menù a tendina permette di scegliere altre opzioni tra cui “Pacchetti con GUI” tramite il quale verranno visualizzati i pacchetti dotati di interfaccia grafica tralasciando librerie e programmi da terminale, insomma per semplificare la scelta.

NOTA 2:

Nel menù Opzioni selezionare la voce “usa espressioni regolari per la ricerca” in questo modo potrai affinare la ricerca.

Nota 3:

Nel menù VISUALIZZA è possibile scegliere tra vari tipi di raggruppamento dei pacchetti.

4.3.1 Meta-Pacchetti

Sempre dal menù a tendina, di cui abbiamo appena parlato, tra le varie opzioni c'è la voce Meta-pacchetti.

Questi, sono pacchetti vuoti che si trascinano dietro come dipendenze un set particolare di pacchetti.

Facciamo un esempio, selezionando la voce “Meta-pacchetti” dal menù, e scegliendo sulla barra di sinistra l'icona “Desktop grafico” e per esempio “lxde” si troveranno un po di pacchetti nominati task-lxde (più la versione) selezionandone uno, lo potete fare anche per sola prova, vedrete la lista di dipendenze ad esso associato, e capirete subito la comodità di questi meta pacchetti.

4.4 Aggiornamento di un singolo programma

Se, per qualche motivo, non si vuole fare l'aggiornamento del sistema ma si vuole aggiornare solo un singolo programma per esempio k3b basta aggiornare le liste con il solito comando :

#urpmi.update -a

dopodiché si installa l'aggiornamento con

#urpmi -update k3b

4.5 I primi programmi che installo!

Ci sono una serie di programmi e librerie di cui “io” non posso fare a meno, e che installo immediatamente dopo l'aggiunta dei repository, ed il primo aggiornamento di sistema.

ecco l'elenco:

Programma	Descrizione
yakuake	terminale, (compare e sparisce premendo F12)
kaffeine	Player multimediale ottimo per la TV digitale
wine	per installare i programmi win
xsane	per lo scanner
xsane-gimp	scanner tramite gimp
Java-1.6.0-sun	Java SDK della SUN (versione 1.6)
lame	encoder MP3
kipi-plugins	plugin per correzione foto
glabels	per le etichette
win32-codecs	decoder per vari formati (se sono su un sistema 32bit)
libdvdcss2	librerie per leggere i DVD
libdvdnav4	librerie per la navigazione dei DVD
libfreetype6	librerie per i font
libfreetype6-devel	librerie per i font
Kommader	Editor ed executor per kommander scripts

verranno installate anche delle dipendenze

Un ulteriore passo è quello di installare i sorgenti del kernel (questo passo non dovrebbe essere necessario se il sistema è installato con i DVD Live”

quindi verifico il kernel in uso

```
[root@gold davide]#uname -r <INVIO>
```

3.0.28-nrj-desktop-2rosa.lts

che indica sia la versione del kernel : **3.0.28**

sia il tipo : **desktop**

installo i sorgenti relativi al kernel-nrj-desktop

```
[root@gold davide]#urpmi kernel-nrj-desktop-devel<INVIO>
```

il pacchetto devel potrebbe essere già installato, se così fosse verra comunicato.

Se si cerca kernel sul programma di installazione grafico, saranno elencati vari kernel tra cui selezioneremo il

<input checked="" type="checkbox"/>	kernel-nrj-desktop-devel-3.0.28-2rosa.lts-1 The kernel-devel files for kernel-nrj-desktop-3.0.28-2r...	1	rosa.lts2012.c
-------------------------------------	--	---	----------------

4.6 “Recovery” del sistema

Non mi è mai capitato, ma se per caso avrete la necessità di ripristinare il Boot loader di Linux o di Windows® (quindi riscrivere MBR), o per qualsiasi altro motivo, potete utilizzare il DVD di installazione di ROSA 2012 LTS, selezionando la voce “Rescue System”

Dopo qualche istante necessario per caricare il programma e per rilevare alcune informazioni sul sistema, si arriverà ad un menù contenente, tra le altre varie voci, anche:

“Re-install Boot loader”

“Retore win Boot loader”

Selezionare quello desiderato

Capitolo**5**

5 CONFIGURAZIONE SISTEMA

I programmi di configurazione che useremo per modificare alcuni aspetti della distribuzione sono sempre i soliti:

Centro di controllo

(cambi a livello utente)

Centro di controllo ROSA Desktop

(cambi a livello macchina) (per lanciarlo da Terminale usare il comando "mcc")

Nel menù start si trovano sotto :

STRUMENTI | STRUMENTI DI SISTEMA

ed hanno i seguenti nomi :

Centro di controllo

<>

Configura il tuo desktop

Centro di controllo ROSA Desktop

<>

Configura il tuo Computer

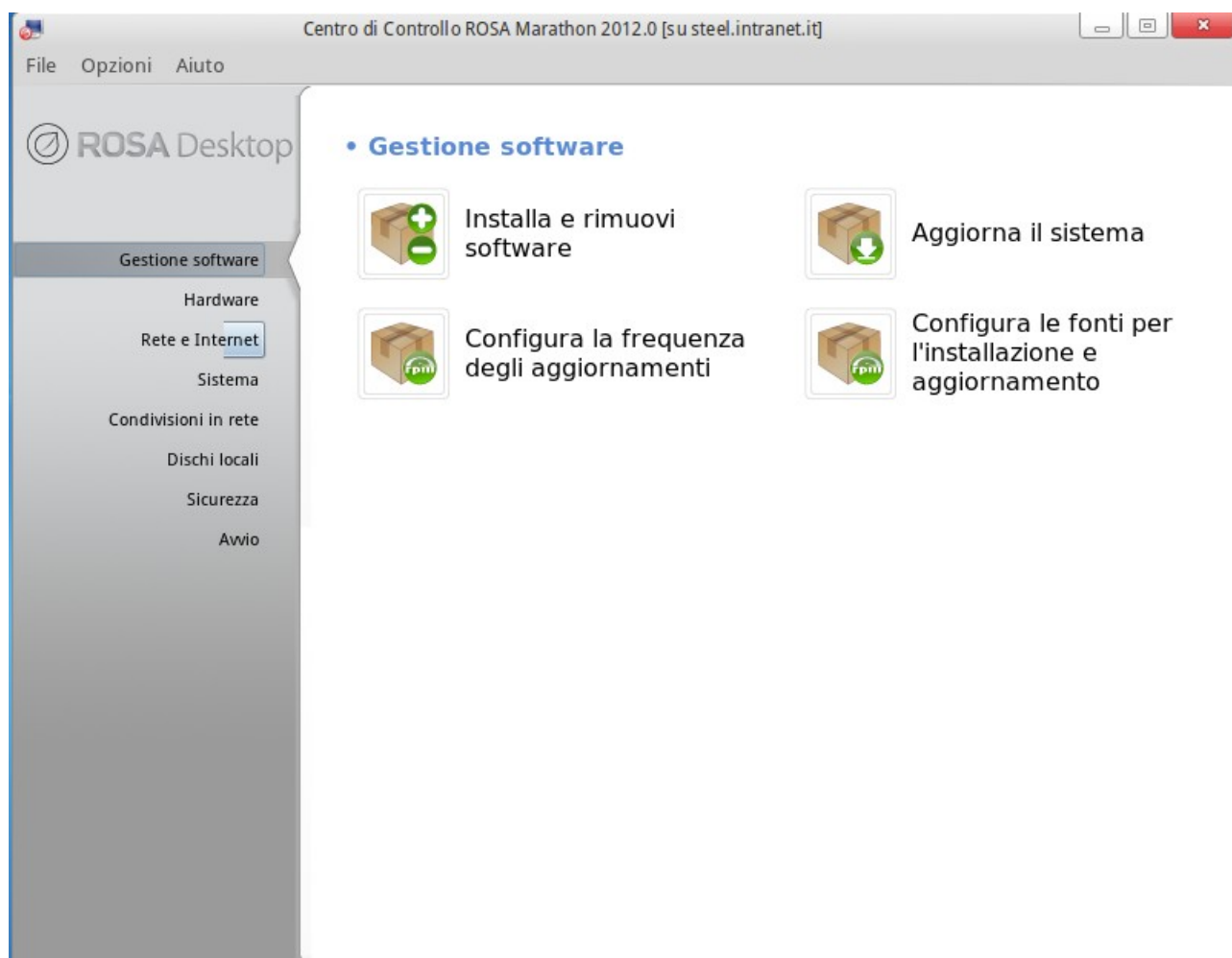
5.1 ROSA CONTROL CENTER

Tutte le operazioni di settaggio del sistema possono essere eseguite tramite un apposito programma grafico.

Il principale centro di controllo nella distribuzione GNU/Linux ROSA è proprio “ROSA Control Center” raggiungibile tramite:

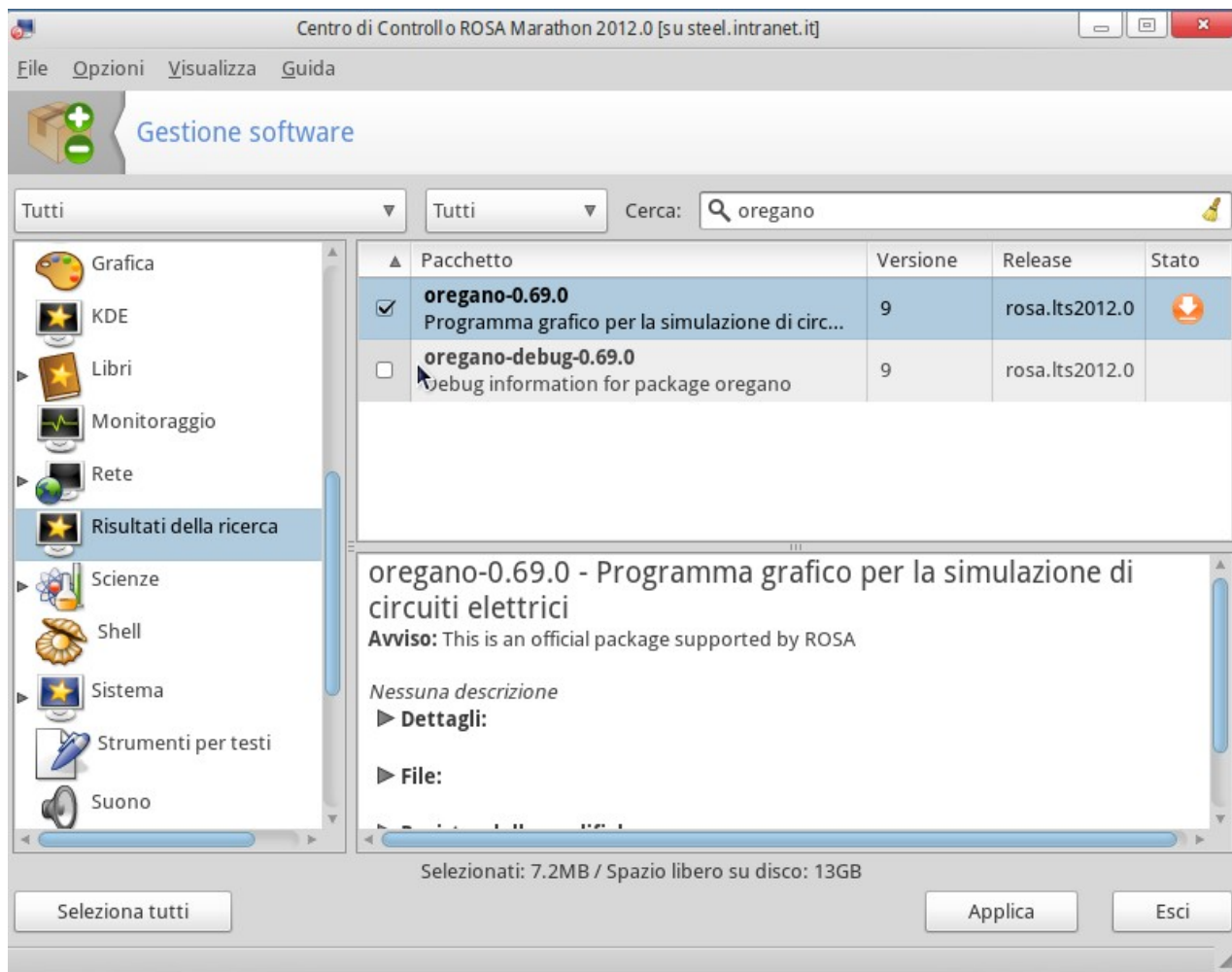
MENU | STRUMENTI | STRUMENTI DI SISTEMA

Identico al consueto Mandriva Control Center



Sulla sinistra ci sono le varie sezioni di cui la più utilizzata sarà sicuramente “**Gestione Software**”, da qui potrai accedere al sistema per la gestione della installazione e rimozione dei pacchetti .RPM che contengono i vari programmi.

Selezionando l'icona per l'installazione si ottiene:



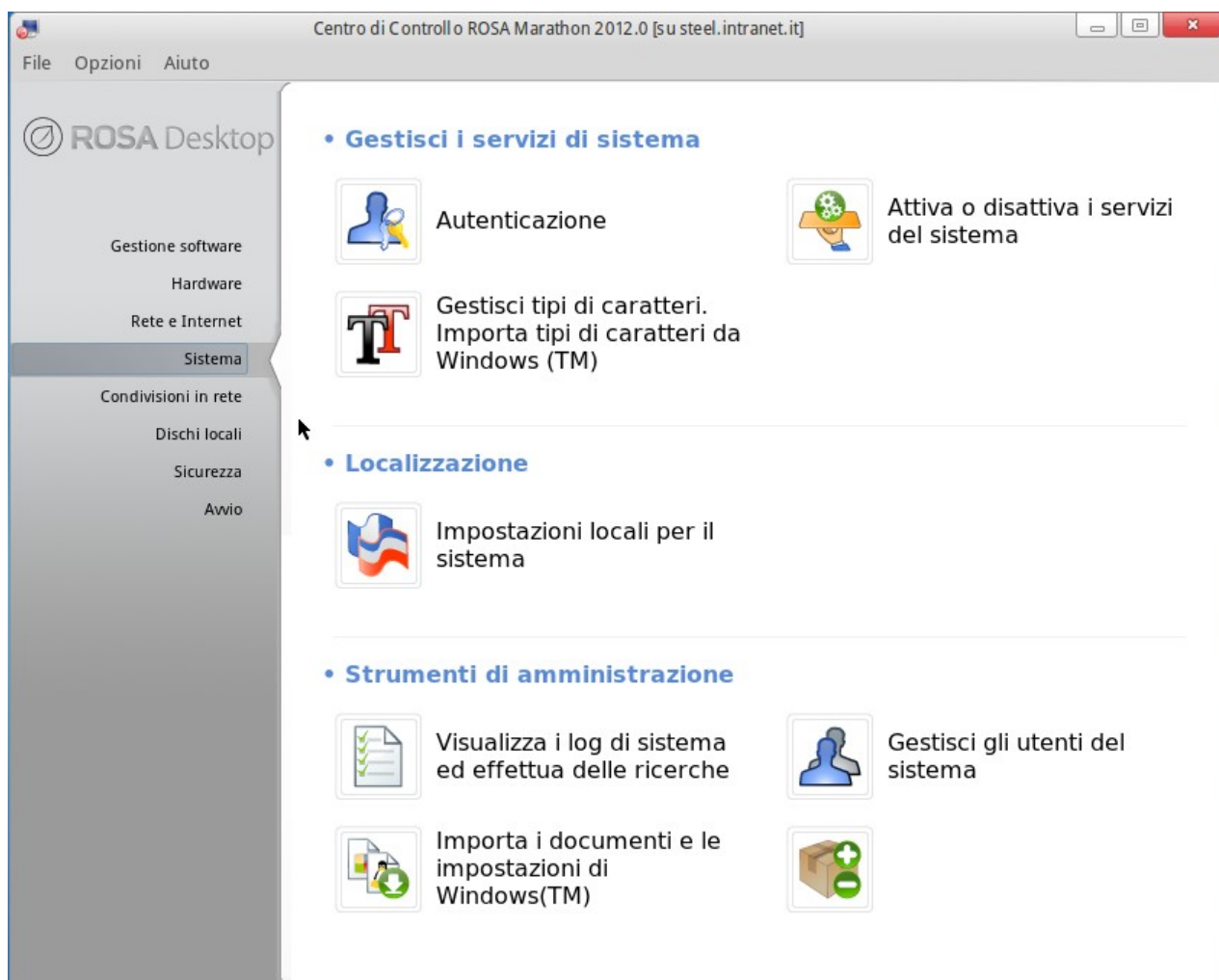
Se si conosce già il nome del pacchetto che si vuole installare, per esempio se voglio installare un programma per la simulazione elettronica, allora cerco “oregano” e lo seleziono, il sistema selezionerà in automatico anche tutti gli altri pacchetti necessari alla sua installazione (ovviamente se ce ne saranno).
 A questo punto premi **APPLICA**.

Ovviamente è possibile selezionare più voci ed eseguire l'installazione solo alla fine della selezione.

Nel TAB sistema di MCC si possono configurare :

- stile del menù (KDE, ROSA etc)
- i font (se si vogliono importare presenti sulla partizione windows (se l'avete))
- i servizi attivi(fate attenzione)
- Le impostazioni locali (lingua usata dal sistema e compatibilità vecchia codifica

- non UTF-8, raggiungibile tramite la voce AVANZATO)
- Provvedere al backup ed impostare il backup periodico.
-

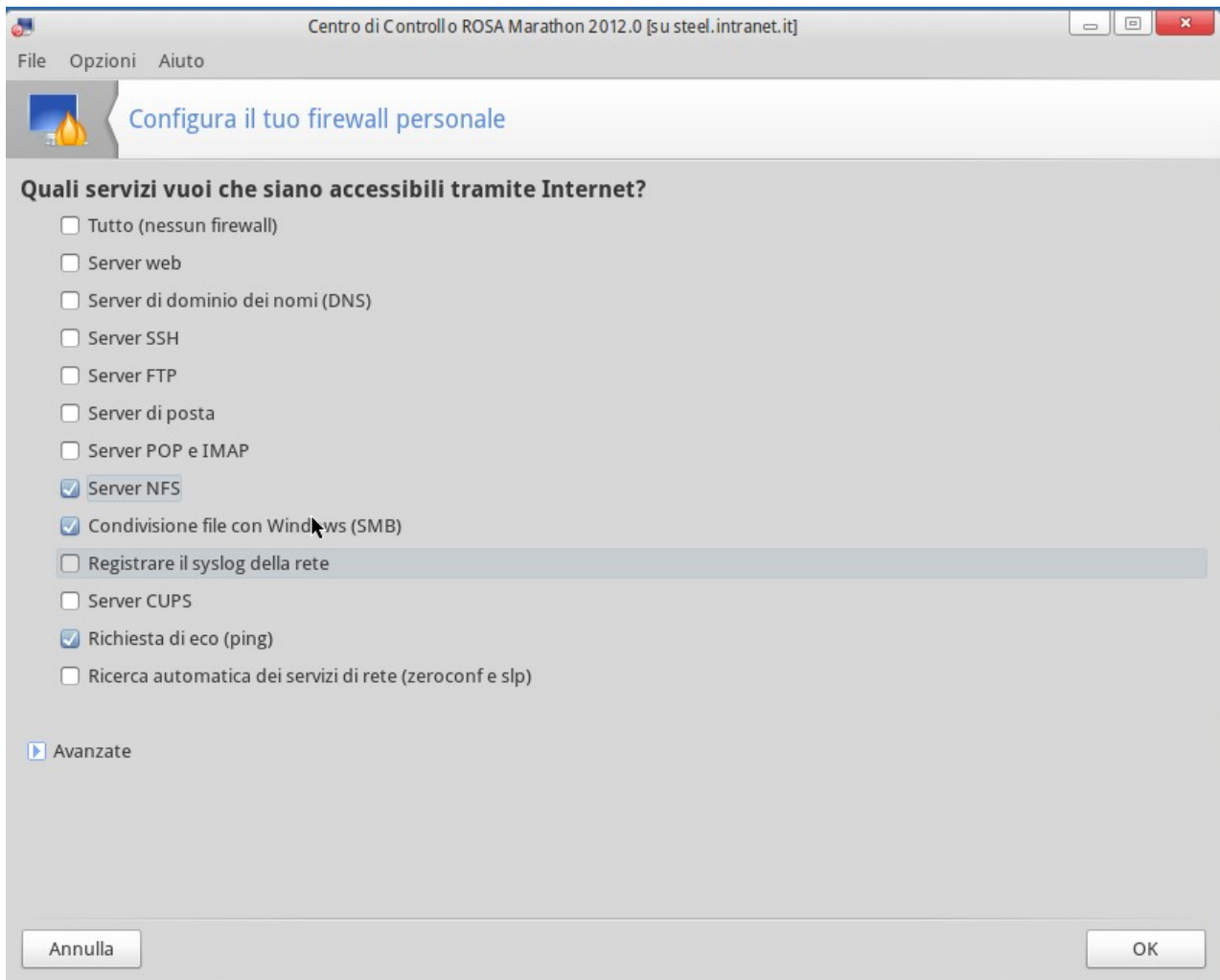


“Imposta la data e l'ora” è utile se si vuole attivare l'opzione per il settaggio dell'ora via rete. Basta avere il collegamento a internet attivo nel momento in cui lo si configura.

E ovviamente la gestione degli utenti con cui è possibile in modo rapido ed intuitivo aggiungere altri utenti.

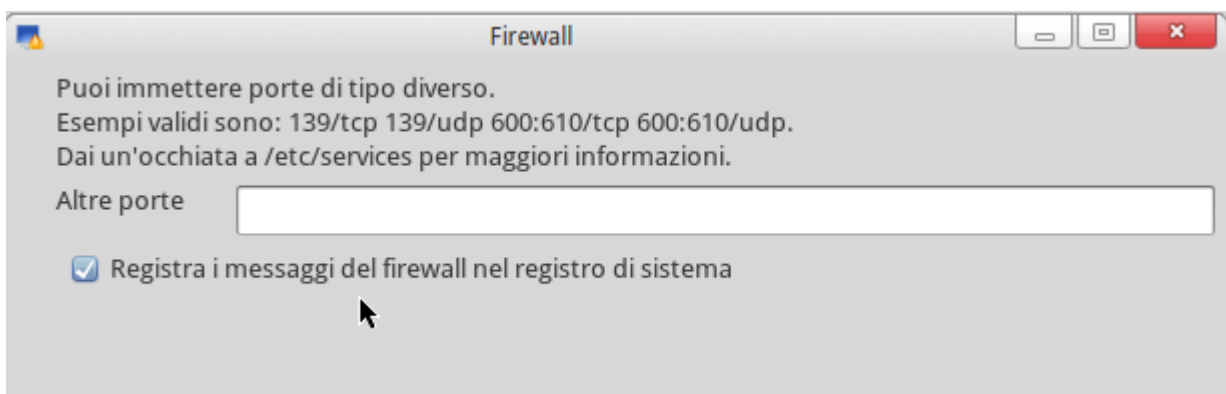
Sempre da MCC si può facilmente configurare un firewall per internet nella sezione **SICUREZZA**

selezionando la voce “Configura il Tuo firewall personale”



Puoi **ABILITARE** i servizi ed i server che **POSSONO** essere raggiunti da internet. In genere deseleziono tutte le voci (quindi nessuna porta aperta verso internet)

Inoltre è possibile chiudere/Aprire tutte le porte di accesso al sistema, singolarmente, in base al numero di porta e al servizio.



Come specificato controllare su `/etc/services` quali sono le porte disponibili.

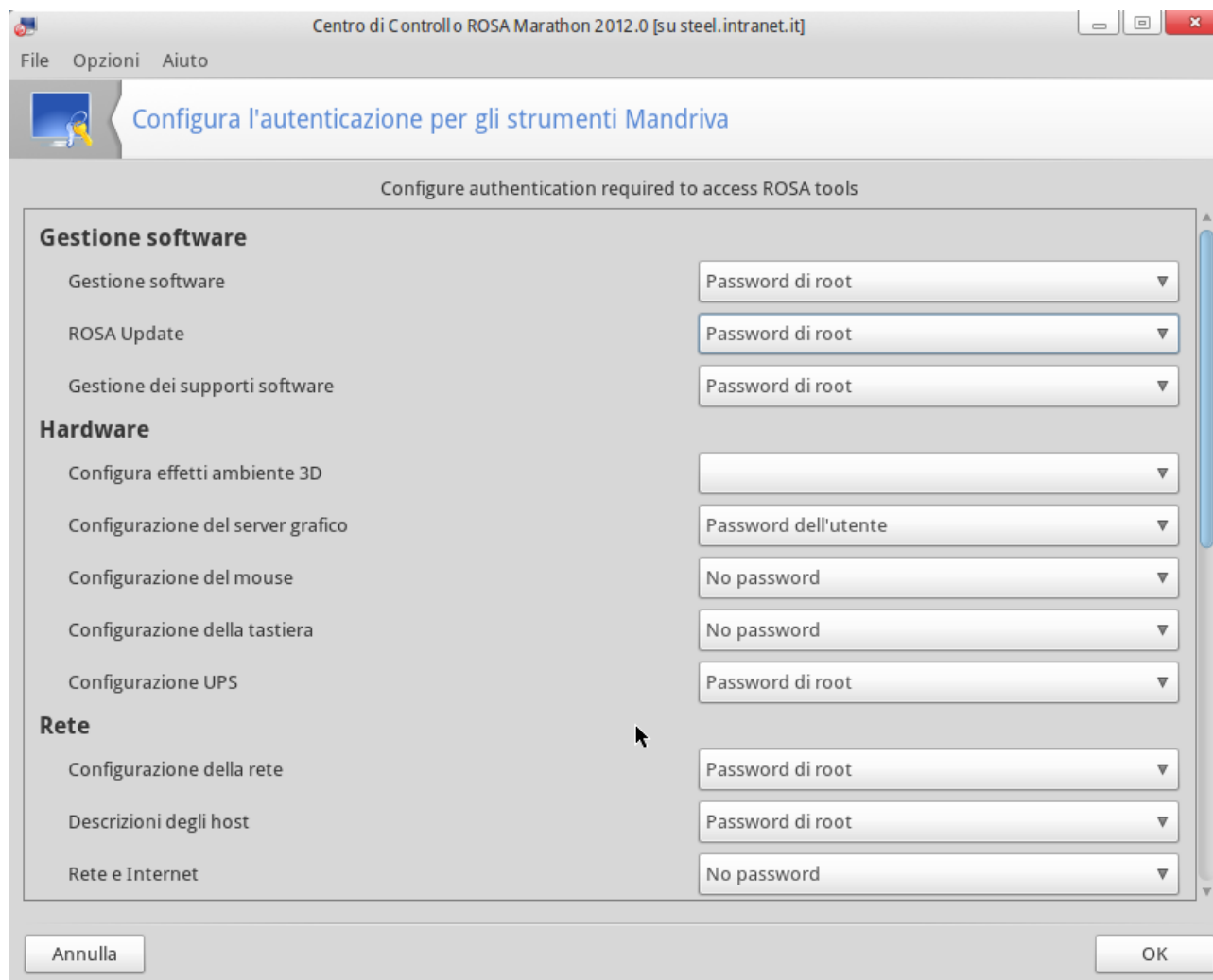
Una volta abilitato il firewall basta Cliccare su OK e scegliere su quale interfaccia eth si vuole abilitare il firewall.

è importante dare un'occhiata ai log del firewall di tanto in tanto per verificare eventuali tentativi di accesso

Nella stessa sezione troviamo anche la seguenti voce:

5.1.1 Configura l'autenticazione per gli strumenti ROSA

Tramite questo menù possiamo selezionare i permessi necessari per i vari programmi di configurazione. Facciamo un esempio pratico se volessimo modificare la richiesta della password utente per gli aggiornamenti del sistema, rendendo necessaria la password dell'utente amministratore (root), basterà trovare la riga relativa agli "Aggiornamenti ROSA" e selezionare dal relativo menù a tendina "Password di root"



5.1.2 Aggiungere componenti in MCC

Dopo aver aggiunto i repository internet è possibile installare dei pacchetti che aggiungeranno altri wizard di configurazione in ROSA Control Center.

Ce ne sono parecchi, tra cui vi cito:

Drakfax : Vi permetterà di configurare un server fax, attenzione che usa Hylafax, ed infatti vi chiederà subito di installare il pacchetto Hylafax-server. Verrà visualizzata una nuova icona in MCC nella sezione Hardware | Configura stampanti e scanner.

Drakwizard : insieme di wizard per la configurazione del sistema (server ftp, web, dhcp, dns, sshd etc)

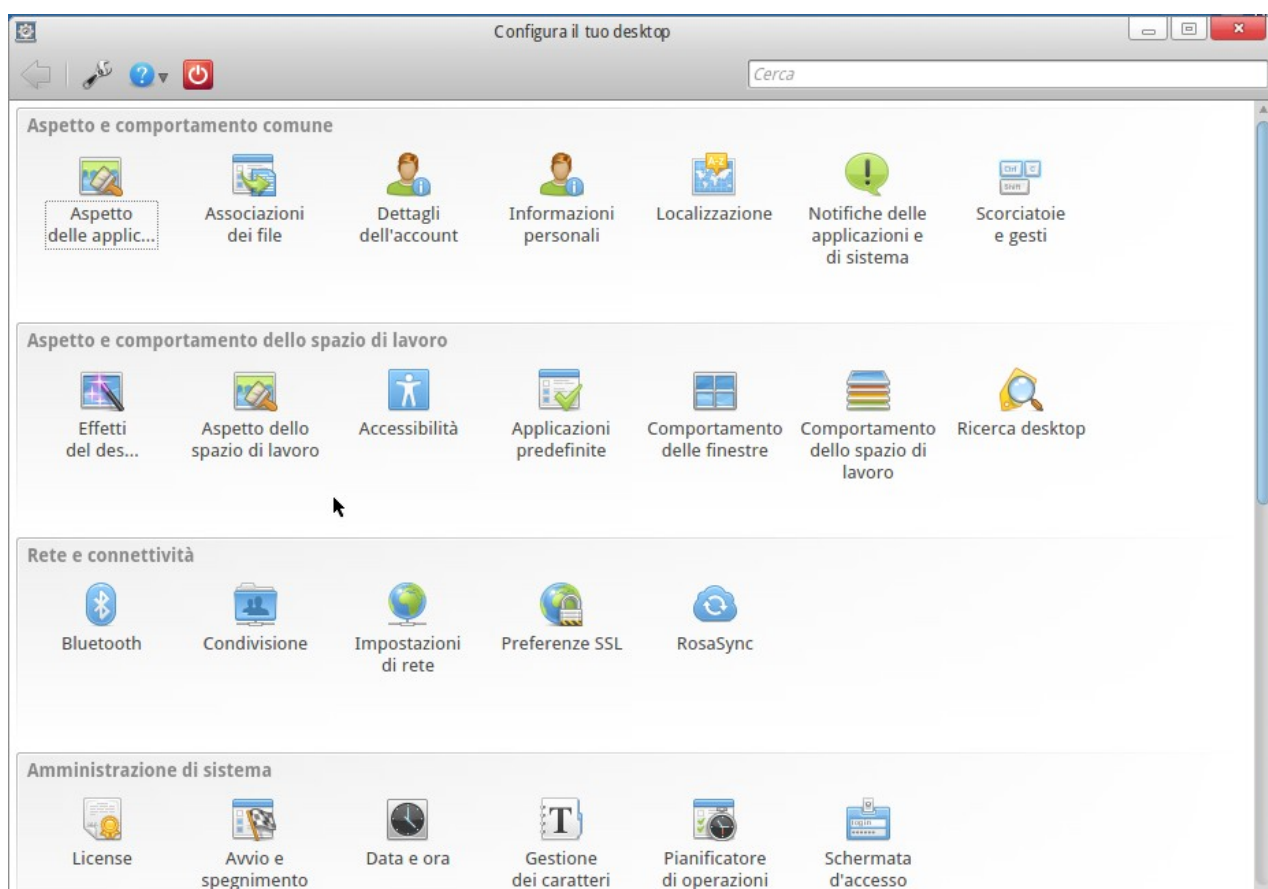
Altri non verranno visualizzati in MCC ma potranno essere lanciati direttamente da terminale.

Drakoo : Imposta il formato di salvataggio di default per Openoffice.

5.2 Centro di controllo (KDE 4)

Tramite il centro di controllo di KDE4 raggiungibile da

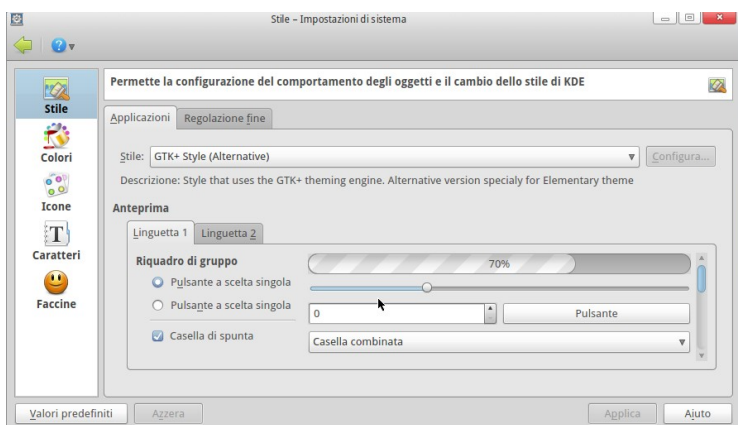
Menu | Computer | Impostazioni di sistema, è possibile configurare tutte quelle opzioni relative al proprio desktop, quindi l'aspetto, le informazioni sull'utente, i programmi predefiniti, le scorciatoie da tastiera con la relativa configurazione dei vari tasti funzione, e molto altro.





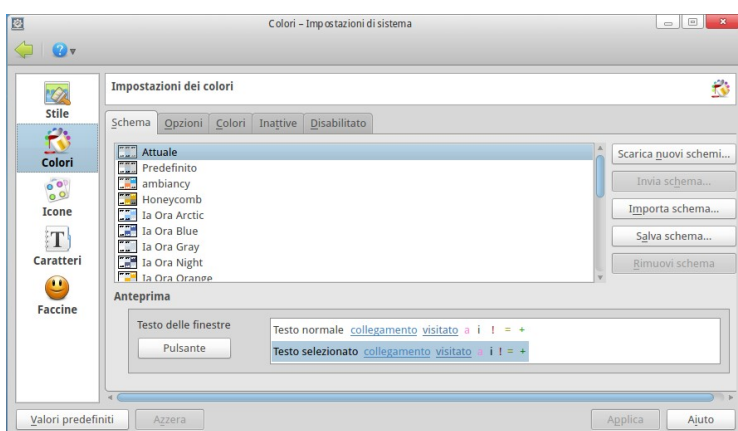
Le voci sono le solite già presenti nel vecchio centro di controllo, e le funzioni rimangono le stesse.

Sono raggruppate in sezioni il cui titolo già esplicita le funzioni che andremo a controllare.

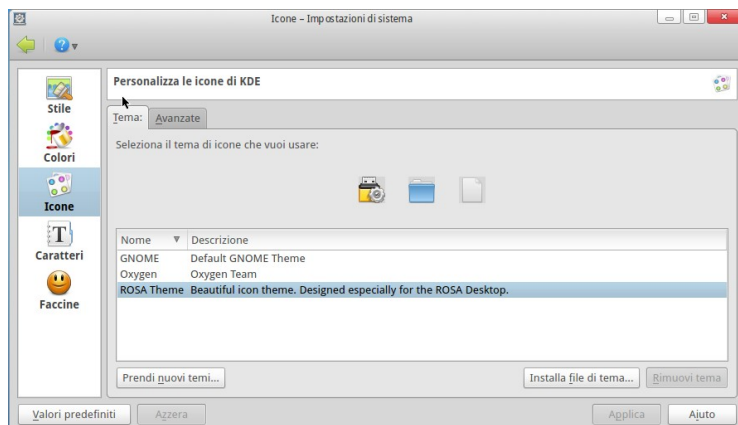


Selezionando ASPETTO delle applicazioni si aprirà la solita finestra con un menù ad icone sulla sinistra e la relativa presentazione delle opzioni modificabili.

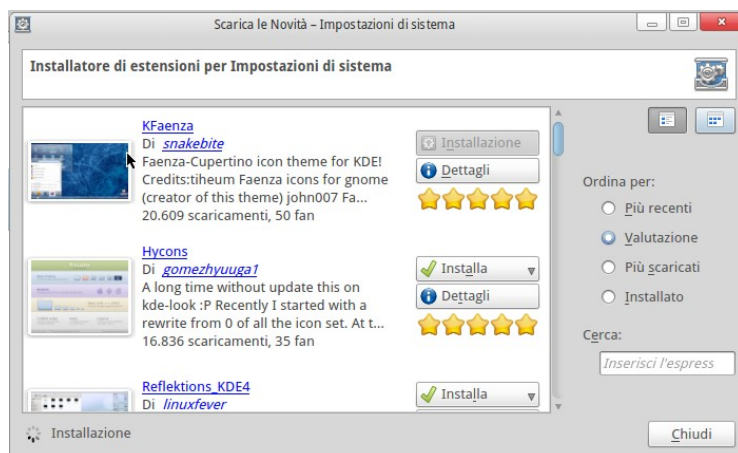
Selezionando STILE potremo selezionare tramite l'apposito menù a tendina gli stili già disponibili nel sistema.



COLORI, Modifica il set di colori usati (menù barre etc)



Qui potremo selezionare il tema delle icone oppure aggiunge dei set nuovi scaricandoli direttamente da kde-look, per farlo basta premere il tasto [Prendi nuovi temi...]



Per installarli basta scegliere quello desiderato , selezionandolo e premendo su installa

il tema lo ritroveremo nella lista.

NOTA:

Il tasto [Prendi nuovi] lo potremo ritrovare in altre sezioni e ci permetterà sempre di accedere alla vasta libreria di kde-look.

Scorriamo tutte le voci presenti all'interno del Centro di controllo KDE per verificare tutte le possibili configurazioni

Di particolare interesse può esserci:

Associazione dei File che permette di selezionare il programma da usare per aprire un determinato tipo di file. Basta cercare l'estensione del file ed organizzare in maniera opportuna la lista di programmi ad esso associato, tenendo presente che il primo programma nell'elenco sarà quello utilizzato normalmente per aprire quel tipo di files.

Avvio Automatico da cui si possono inserire sia i programmi che gli script, da lanciare automaticamente all'ingresso nel nostro desktop. Vedi un esempio di applicazione su uno script, per lanciare un VNC server, nel paragrafo [\(10.28\)](#)

Gestione della sessione utile per impostare l'azione di uscita predefinita e rimuovere o aggiungere la richiesta delle opzioni di spegnimento.

5.2.1 Mouse

Se si preferisce l'impostazione singolo click al posto del doppio per l'apertura dei file

Centro di controllo
TAB Hardware
Dispositivi di immissione
Mouse

Selezionando sul menu di sinistra il mouse

Abilito “ click singolo per aprire file e cartelle”

Lascio il resto com'è.

Sempre in questa finestra sarà possibili eseguire la calibrazione del joystick e modificare ed aggiungere delle scorciatoie da tastiera, basterà scegliere le relative icone.

NOTA:

Una sezione dedicata a KDE4 , viene introdotta sul Manuale delle Applicazioni reperibile sempre sul sito www.linux-corner.it .

5.3 Configurazione Sensori Ventole/temperatura

lm_sensors e' uno di quei pacchetti che viene installato automaticamente durante l'installazione del S.O. Per verificarne la presenza andate in un terminale e digitate:

`$sensors <INVIO>`

il comando dovrebbe restituire qualcosa del genere:

`acpitz-virtual-0`

Adapter: Virtual device

`temp1: +55.0°C (crit = +105.0°C)`

`temp2: +51.0°C (crit = +105.0°C)`

`temp3: +36.6°C (crit = +105.0°C)`

`temp4: +60.0°C (crit = +110.0°C)`

`temp5: +60.0°C (crit = +256.0°C)`

`temp6: +56.0°C (crit = +105.0°C)`

quindi e già tutto installato e configurato. Nel caso non venga restituito nulla o non sia presente il comando, basterà installare il pacchetto `lm_sensors`.

lanciare come amministratore il comando:

`#sensors-detect`

e seguire i suggerimenti proposti ad ogni domanda (le opzioni scritte in maiuscolo)

Usando KDE4 risulta certamente semplice usare i plasmoidi disponibili per monitorare temperature.

5.4 Installazione CODEC Video

Per poter vedere i vari formati multimediali sia audio che video, nonché leggere i dvd nel modo più completo possibile, occorre installare alcuni pacchetti che forniscono le librerie ed i codec necessari.

Libreria / codec	Descrizione
libdvdcss2	Accesso DVD usando deCSS
libdvdread4	Libreria per lettura Immagini DVD Video
libdvdnav4	Libreria DVD Navigation
libdv4	Codecs per Quasar DV Video
<code>liba52dec0</code>	Libreria per decodifica ATSC A/52 streams
<code>libdvbpsi</code>	Decodifica MPEG2 e DVB PSI sections
<code>libebml3</code>	Extensible Binary Meta Language
<code>libmatroska4</code>	Libreria per file Matroska (HD)

win32-codecs	Insieme di codecs
x264	H264/AVC encoder
real-codecs	Codecs real player
faac	Free Advanced Audio Encoder (AAC encoder)
faad2	Free Advanced Audio Decoder (Mpeg2 e 4 decoder)

Installandoli potrai vedere tutti i tuoi DVD e leggere la maggior parte dei formati audio/video

SE HAI ATTIVATO I REPOSITORY PLF-FREE e PLF-NONFREE ti sarà sufficiente usare INSTALLA SOFTWARE da MCC cercare. selezionare ed installare i vari pacchetti.

Nota Obbligatoria: Alcuni di questi pacchetti gestiscono formati coperti da Diritti (DRM o altro), il cui uso potrebbe essere illegale nel paese di utilizzo, per questo vengono rilasciati dai repository Restricted.

Oltre a questi tre pacchetti potresti installare

- *gststreamer0.10-pitfdl questo pacchetto permette a gstreamer di utilizzare le dll dei codecs presenti in /usr/lib/codecs/ (che vengono installati da win32-codecs)*

*NOTA: se hai installato la versione a 64bit cerca le sopracitate librerie nella versione a 64bit in pratica basta cambiare il nome da **libvdcss2** <> **lib64vdcss2**, solo per fare un esempio. Ti conviene cercarli con il programma grafico per l'installazione dei pacchetti, in modo tale da semplificare la ricerca e il controllo della versione (64bit/32bit) che sono entrambe presenti.*

5.5 Lettori di Memorie,dispositivi mp3, Macchine fotografiche digitali

Come già detto, il rilevamento e montaggio dei dispositivi USB è decisamente efficiente, quindi in linea di massima tutto ciò che si connette al PC viene rilevato e montato automaticamente presentando una ICONA nel widget **[Dispositivi inseriti recentemente]**. Inoltre selezionando il dispositivo dalla suddetta finestra compare una finestra con varie opzioni tra cui scegliere, ad esempio aprirli in una finestra oppure non fare nulla.

Nel caso inserissimo una macchina fotografica e non dovesse essere presentata, si può usare il programma DIGIKAM, basta collegare la fotocamera e dal menù "macchina fotografica" si preme su "aggiungi macchina fotografica". La comunicazione avverrà tramite "ptp mode"

Digikam è utile sia come semplice catalogatore / visualizzatore sia per correggere e ritoccare le nostre foto. Per foto ritocchi più complessi affidarsi a Gimp.

Vedere il “MANUALE DELLE APPLICAZIONI” sempre su linux-corner
www.linux-corner.it

5.6 Programmi OCR

Come spesso avviene in Linux abbiamo anche per l'OCR dei programmi da linea di comando e dei front-end per semplificarne l'utilizzo, abbiamo quindi a disposizione

Gocr	(versione 0.48)
Ocrad	(versione 0.21)
Tesseract	(versione 3.00)

Vedere il “MANUALE DELLE APPLICAZIONI” sempre su linux-corner
www.linux-corner.it

5.7 INSTALLAZIONE DRIVER NVIDIA

Sempre più produttori di hardware rilasciano driver proprietari anche per Linux, uno di questi è NVIDIA, produttore di chip grafici (GEFORCE2, 4 , GEFORCE FX, GeForce serie 6000/7000/8000 etc) e chipset per motherboard NFORCE (Nforce 2, Nforce2 ultra 400, Nforce3 Nforce4 etc)

NOTA: A mio parere è assolutamente da preferirsi l'installazione tramite pacchetti DKMS, i quali hanno molti vantaggi tra cui elenco :

1. Semplicità di installazione
2. Aggiornamento automatico dei driver durante gli aggiornamenti del sistema.
3. Ricompilazione automatica dei driver in caso di aggiornamento del kernel e dei relativi pacchetti devel.

usare l'altro metodo solo nel caso di impossibilità di accesso alla rete.

NOTA: se si installa il S.O. Da cd-live ONE verranno già installati i driver proprietari opportuni.

5.7.1 NVIDIA driver scheda Video

Prima di tutto occorre verificare l'installazione i file kernel-source che avranno l'estensione devel, con questi potremo compilare i nuovi driver.

Vista la possibilità di aggiornare il sistema via rete, e sempre opportuno verificare la versione del kernel con il comando

```
$uname -r
```

Il quale restituisce qualcosa del genere: 3.0.28-nrj-desktop-2rosa.lts
e quindi verificare che il relativo pacchetto kernel-nrj-desktop-**devel**-3.0.28-2rosa.lts sia già installato (come dovrebbe). Altrimenti provvedere all'installazione.

Se il kernel utilizzato e i kernel devel non sono allineati, l'installazione del driver non verrà completata.

NOTA: ovviamente si può selezionare il pacchetto devel giusto da "installa software" cercando kernel, sarà sufficiente selezionare il pacchetto devel corrispondente al proprio kernel ed installarlo direttamente dal tool grafico.

5.7.1.1 Installazione driver ufficiale NVIDIA

Se non si hanno esigenze particolari usare i driver DKMS, vedi paragrafo Successivo.

Dal sito Nvidia nella sezione download si possono scaricare gli ultimi driver per la propria scheda, basta selezionare la serie e si verrà mandati nella pagina di download opportuna

Nel mio caso avendo sistemi con le GPU FX5200, Geforce 7050 e 7300 GS scarico il file

NVIDIA-Linux-x86-169.07-pkg1.run (Il numero varia in caso di nuove versioni)

Per installare il driver occorre uscire dal serverX lo si può fare da console (prompt) lanciando come amministratore il comando:

```
#init 3 <INVIO>
```

il serverX cesserà di funzionare e si ci ritroverà davanti ad una console pura.

A questo punto si va nella directory dove abbiamo salvato il nostro file .run e daremo il comando:

```
#sh NVIDIA-Linux-x86-169.07-pkg1.run
```

Partirà una applicazione che installerà nel sistema il nuovo driver, ma per farlo dovrà

compilarne uno.

Unica attenzione e nel rispondere NO alla richiesta di connessione al mirror Nvidia per la ricerca di un driver già compilato (si può anche tentare se si ha internet ADSL già attivo e se non si è mai aggiornato il kernel).

Finita la procedura si deve dire al sistema di usare il driver Nvidia, per farlo occorre editare il file:

```
/etc/X11/xorg.conf
```

quindi:

```
[root@GOLD davide]#vi /etc/X11/xorg.conf
```

nella sezione DEVICE cambiare la voce Driver che da **"nv"** deve diventare **"nvidia"**

```
Section "Device"
    Identifier "device1"
    VendorName "nVidia"
    BoardName "NVIDIA GeForce FX (generic)"
    Driver "nvidia"
    Option "DPMS"
EndSection
```

Nota: Lascio le seguenti righe ma non sono più necessarie.

inoltre solo per precauzione occorre verificare che all'inizio del file sezione Module ci sia la voce corretta chiamata glx:

```
Section "Module"
    Load "dbe" # Double-Buffering Extension
    Load "v4l" # Video for Linux
    Load "extmod"
    Load "type1"
    Load "freetype"
    #Load "glx" # 3D layer
    Load "/usr/lib/xorg/modules/extensions/nvidia/libglx.so"
EndSection
```

```
salvare il file
ESC
:wq
```

controllare inoltre la presenza della voce "nvidia" in /etc/modprobe.preload

e riavviare il serverX con il comando

```
#init 5 <INVIO>
```

oppure riavviare il sistema con il comando

```
#shutdown -r now <INVIO>
```

5.7.1.2 Installazione driver NVIDIA tramite pacchetti DKMS

Se si sono già configurati i repository internet ufficiali (non-free e restricted)

E' sufficiente andare in **MCC** (ROSA Marathon Control Center)

Sezione **HARDWARE**

e premere su **Configura il Sistema grafico**

Si aprirà una finestra tramite la quale andremo a **riselezionare** la nostra scheda video (sono elencate praticamente a gruppi per esempio "Geforce FX - series") confermare.

Verremo avvertiti della presenza di un driver Proprietario e ci viene chiesto se vogliamo usarlo.... Clicchiamo su "SI"

Verranno così installati tutti i pacchetti necessari tra cui anche i DKMS.

Dopo alcuni istanti ritorneremo alla finestra riepilogativa da cui tramite il tasto PROVA, verificheremo il corretto funzionamento dei nuovi driver.

Possiamo comunque controllare/modificare i soliti file:

```
/etc/X11/xorg.conf
```

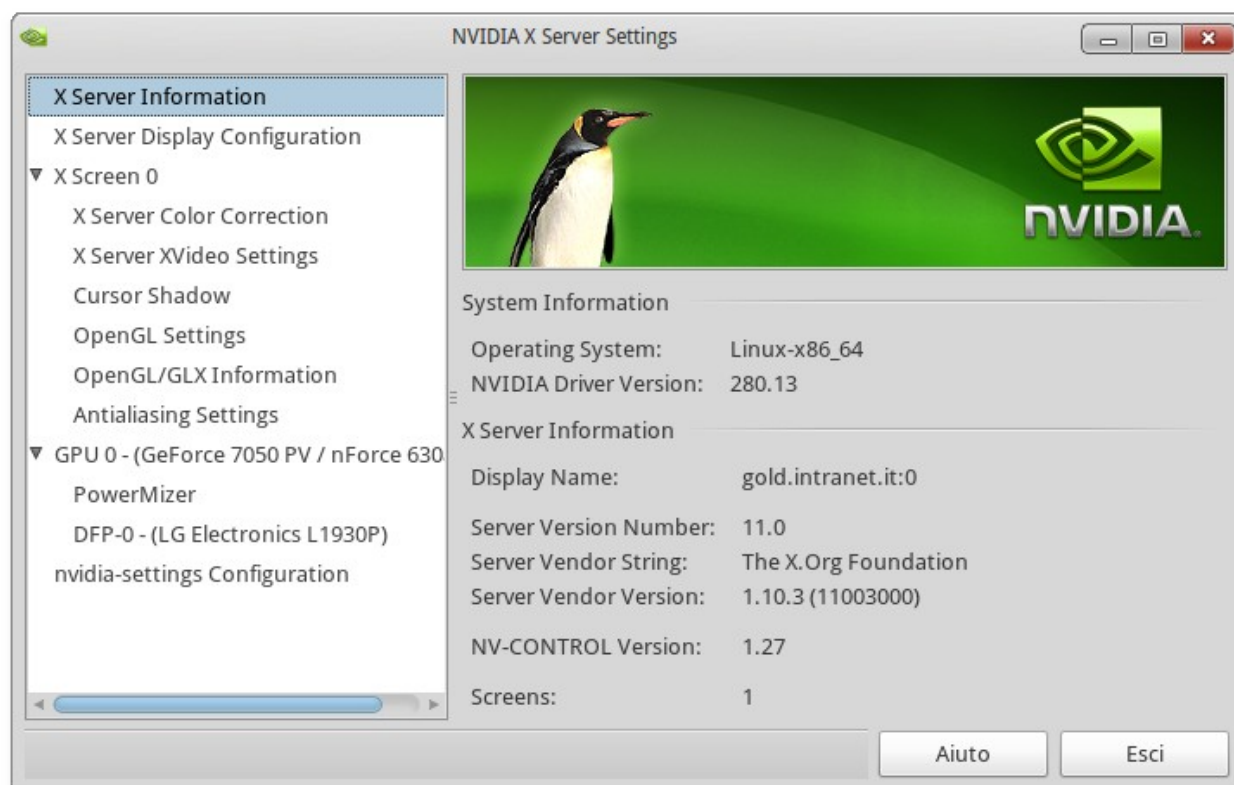
```
/etc/modprobe.preload
```

Vedi impostazioni paragrafo precedente, o segui le indicazioni riportate al termine dell'installazione dei moduli.

Il vantaggio di utilizzare questi pacchetti è oltre al non dover uscire da X, quello di venire automaticamente ricompilati ad ogni aggiornamento del kernel, e di venire aggiornati durante i consueti aggiornamenti del sistema.

Lo svantaggio è che aggiornandosi automaticamente durante gli aggiornamenti di sistema si corre il rischio, bassissimo perché vengono prima ampiamente testati, di installare una versione con bachi anche bloccanti, dovuti alla pacchettizzazione o dal driver stesso. Per ovviare a questo problema basta inserire questi driver tra i pacchetti da non aggiornare.

I driver installati forniscono alcuni programmi come nvidia-settings con cui si possono ricavare molte informazioni sul hardware della scheda video.



Ma anche configurare un eventuale secondo monitor.

In caso si voglia usare questa applicazione per configurare la scheda video ricordarsi di lanciarlo come amministratore, il comando da usare é:

`#nvidia-settings`

Lanciandolo come amministratore potremo salvare le modifiche nel solito file
`/etc/X11/xorg.conf`

5.8 INSTALLAZIONE DRIVER ATI

Installare i sorgenti del kernel

e seguire le stesse indicazione del paragrafo

[5.8.1.2.Installazione driver NVIDIA tramite pacchetti DKMS](#)

Il procedimento é pressoché identico.

Non posso essere più dettagliato in quanto non ho mai avuto modo di provare delle schede ATI, comprando, infatti sempre l'hardware in funzione di Linux, non prendo nemmeno in considerazione le schede diverse da Nvidia o intel..... almeno per ora. Ma questa è soltanto una mia opinione personalissima.

Maggiori informazioni dedicate si possono trovare comunque in rete.

5.9 INSTALLAZIONE DRIVER INTEL

Intel rilascia i driver direttamente alla comunità Open source quindi non ci sono driver proprietari da aggiornare. Avendo un portatile con scheda video Intel ho potuto constatare che i driver rilasciati sono sufficientemente buoni, ed è attivabile anche il 3D.

Le performance non sono paragonabili alle schede Nvidia, ma decisamente buone.

Nota: alcune volte la riproduzione di video con questo tipo di schede video presenta un'anomala sovrapposizione di puntini neri sulle immagini. Per risolvere tale problema sarà sufficiente selezionare nelle impostazioni del player nella categoria VIDEO un Video driver adatto, come per esempio **X11Shm**.

Questo su quasi tutti i player mplayer, xine e i programmi che a loro si appoggiano kmpayer, kaffeine etc.

5.10 In caso di Problemi con i driver proprietari (Ati/Nvidia)

Se la verifica del funzionamento dei driver proprietari non ha un esito positivo, sarà sufficiente rieseguire il procedimento di selezione della scheda e alla domanda

“esiste un driver proprietario lo vuoi utilizzare” rispondere NO!

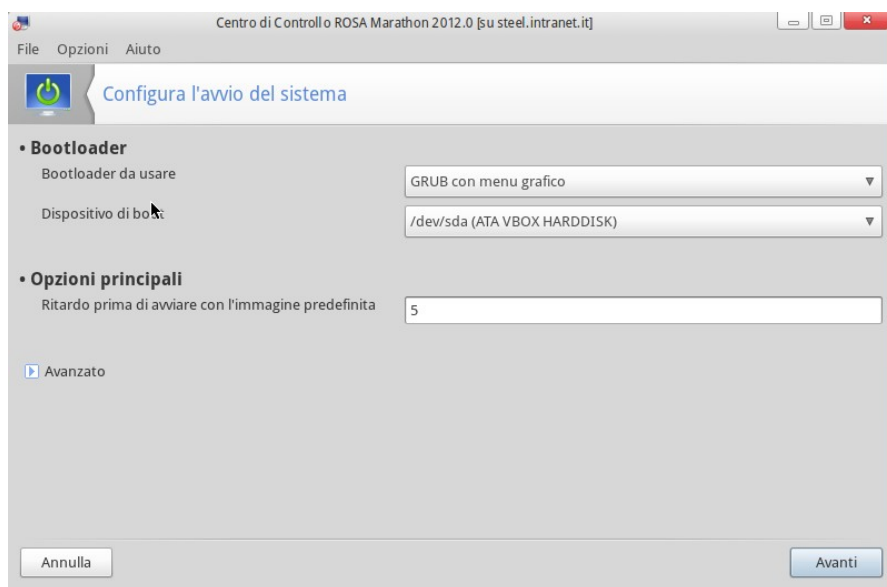
Completare e riprovare sempre con il tasto PROVA, il corretto funzionamento del driver open.

A questo punto riavremo una interfaccia grafica e potremo dedicarci a capire l'origine del problema con i driver Proprietari.

5.11 Configurazione Boot Loader

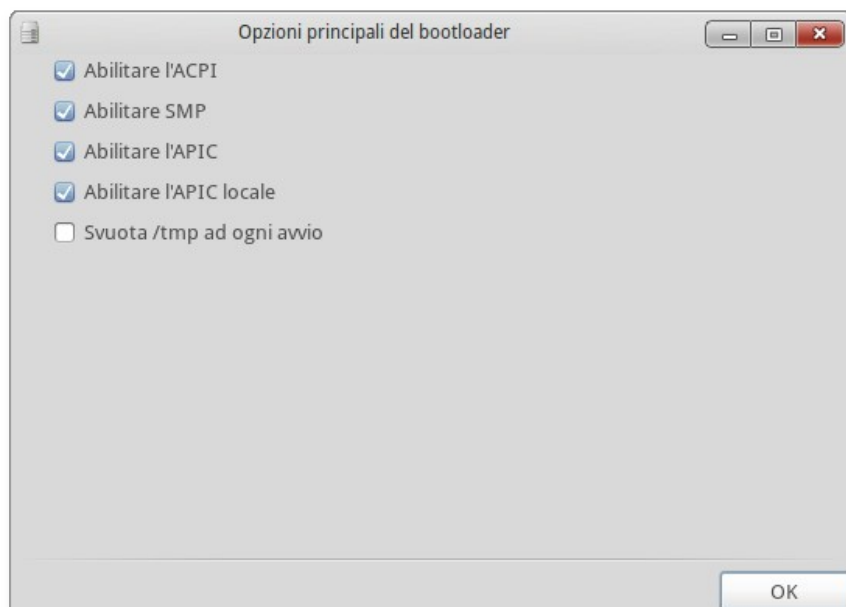
Il boot loader di default in Rosa 2012 LTS è GRUB

Per la sua configurazione consiglio l'utilizzo del tool grafico "Configura il boot del sistema" presente nella sezione AVVIO in MCC (ROSA Control Center)

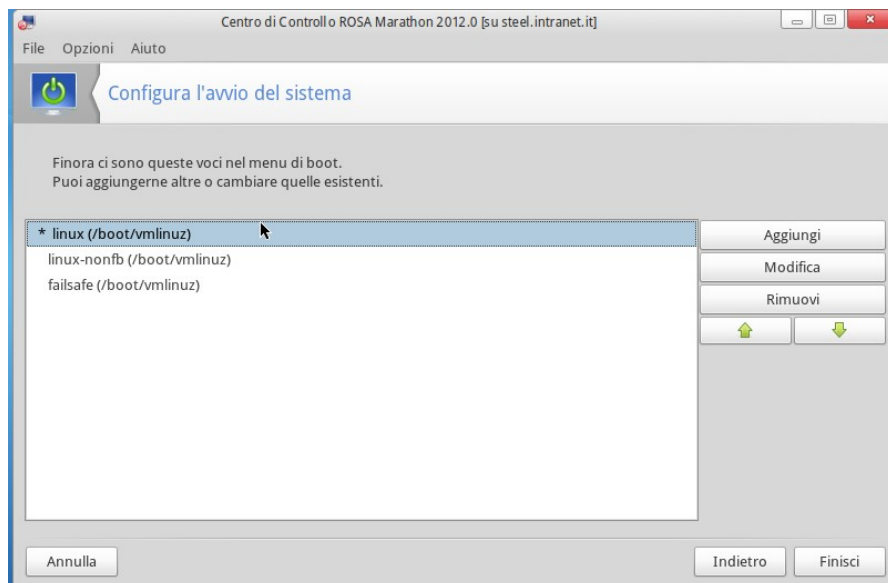


Nota che il dispositivo di Boot è il dispositivo su cui verrà installato GRUB, quindi nel caso tu stia installando ROSA su un HD esterno per prova ricordati di assicurarti di aver selezionato il dispositivo giusto.

Quando pronti Premere AVANTI

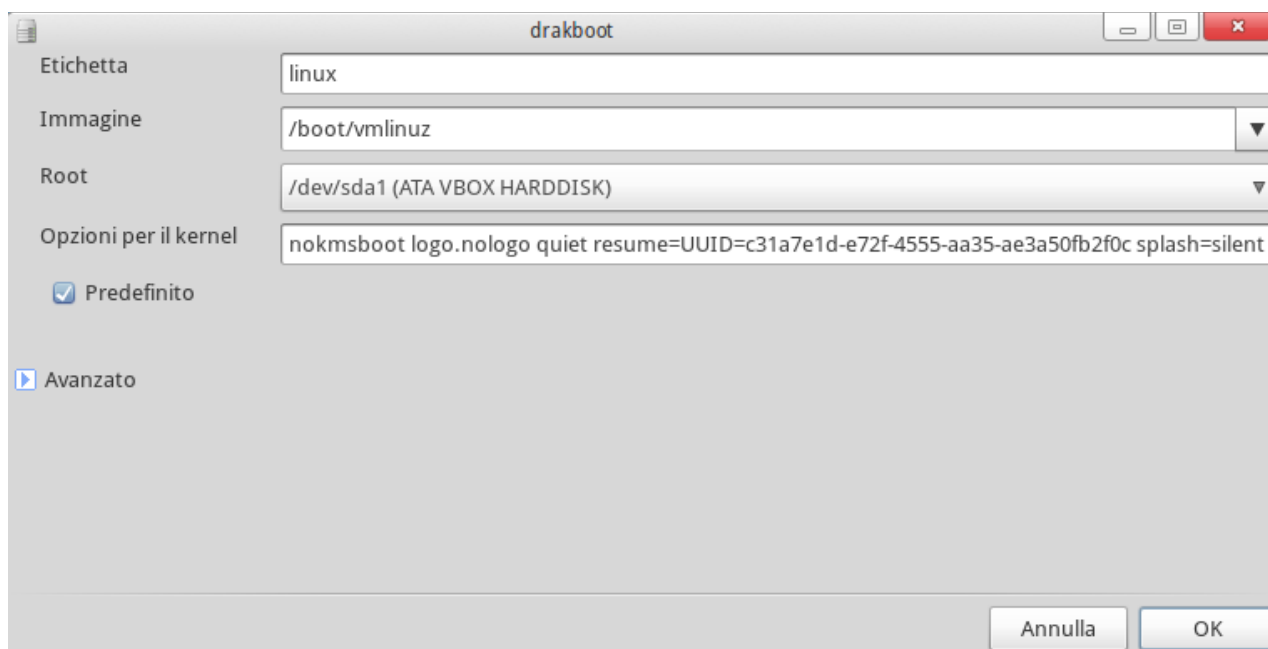


Premendo su Avanzato si ottengono altre opzioni da abilitare o disabilitare in assenza di specifiche esigenze lasciare le impostazioni predefinite.



Qui si possono aggiungere o modificare delle voci, anche in questo caso lasciare le impostazioni predefinite.

Qui possiamo selezionare ciascuna voce e premendo il tasto modifica variare Nome, opzioni passate al kernel ed altro.



Premere OK e FINE aspettare alcuni istanti fino al ritorno al MCC.

5.12 Installazione e configurazione Periferiche

In questi paragrafi verranno date indicazioni su come si installano le più comuni periferiche su ROSA, spesso non sarà necessario fare nulla altre volte dovremo eseguire dei passi, in linea di massima semplici.

5.12.1 Stampante

Da **ROSA Control Center** (Configura il tuo computer)

sezione **Hardware**

Premere il tasto: **Configura stampante (i), code di stampa**

Ci ritroveremo davanti ad una finestra in cui andremo ad aggiungere la stampante, già collegata, tramite il tasto **AGGIUNGI**.

In seguito potrebbe essere necessaria l'installazione di alcuni pacchetti, quindi accertarsi di aver già configurato i repository e di avere l'accesso ad internet attivo. Se richiesto accettare l'installazione dei pacchetti necessari.

Se la stampante viene collegata tramite USB la troveremo già nella lista, se invece è una stampante di rete dovremo scegliere :

“**Trova stampante di rete**” aggiungendo nell'apposito spazio **HOST** l'indirizzo IP della stampante e rintracciarla tramite il tasto **TROVA**

Dopo alcuni istanti di ricerca verrà trovata la stampante e verrà aggiunta alla lista “Stampante di rete”

Premiamo sul tasto **AVANTI** per completarne la configurazione, se saranno necessari verranno installati altri pacchetti.

Ora sceglieremo il driver da usare, cerchiamo la marca della nostra stampante ed il modello dalla lista. Nella finestra di destra saranno presenti diverse driver, tra cui scegliere. Vanno bene tutti, in genere è sufficiente selezionare quello raccomandato e premere **AVANTI**

Impostare il nome e la descrizione della stampante e premere **APPLICA**

Nella finestra Proprietà della stampante sarà ancora possibile cambiare delle Opzioni, per esempio la qualità di stampa da usare come valore predefinito piuttosto che la stampa su due lati se disponibile (in genere nelle stampanti da ufficio o nelle multi-funzioni)

NOTA:

I passaggi e le opzioni dipendono molto dal tipo di stampante, marca, modello, tipo di connessione ed optional disponibili, quindi ciò che sarà richiesto potrebbe variare un po dalla descrizione appena fatta.

Cercare in rete eventuali guide o indicazioni.

Su www.linux-corner.it è presente, per esempio, una guida per la stampante HP 6500 Multifunzione con collegamento ethernet.

5.12.2 Scanner

Da **ROSA Control Center** (Configura il tuo computer)
sezione **Hardware**

Premere il tasto: **Configura uno scanner**

Verranno installati se necessario alcuni pacchetti tra cui ovviamente il back end sane, dopo di che verrà rilevato lo scanner connesso al PC.

NOTA: Se possedete una stampante multifunzione HP non usate questo sistema per configurare lo scanner integrato, il driver HP per la stampante già prevede tutto il necessario per usare sane.



6 APPLICAZIONI

Vedi “Manuale delle Applicazioni ” per avere una guida ai programmi di più frequente utilizzo.

Programma di masterizzazione

Posta elettronica

Gestore file audio Mp3,ogg

Gestore Fotocamera e foto

Gnucash (gestore finanze personali)

Ed altro

Vedere il “MANUALE DELLE APPLICAZIONI” sempre su linux-corner
www.linux-corner.it



7 INSTALLAZIONE / AGGIORNAMENTO PROGRAMMI PRINCIPALI

Se non avete esigenze particolari affidatevi sempre agli aggiornamenti e all'installazione normale dai repository ROSA.

Essendo questa una distribuzione LTS rimuovo questa sezione.



8 Ritocchi al sistema

Ci sono alcuni ritocchini che possono essere utilizzati per rendere più fruibile il nostro sistema.

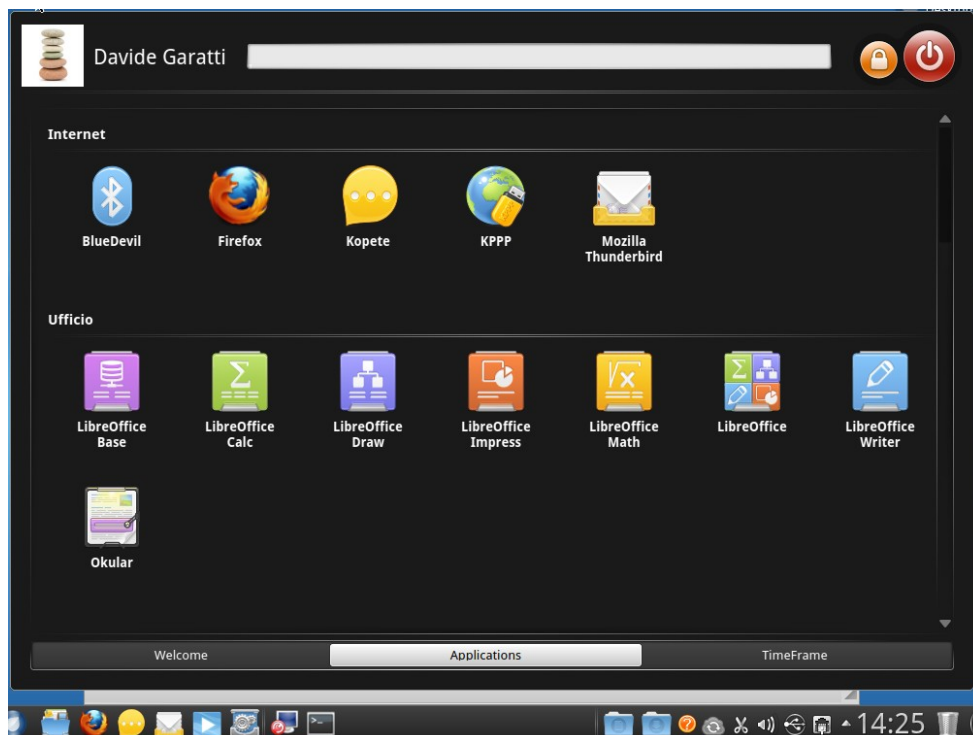
8.1 TERMINALE

“Yakuake”, per esempio, è uno splendido programmino che permette di avere sempre pronto un terminale. Non lo si vedrà ma basterà un semplice click su F12 e comparirà dall'alto.

8.2 MENU DI SISTEMA (*Simple Wellcome - Classico - Kickoff -Lancelot*)

Simple Wellcome

Il menù di ROSA Marathon 2012 LTS si chiama Simple wellcome è un menù un po particolare che occupa praticamente l'intero schermo e che ricalca il menù dei dispositivi portatili come tablet e smat-phone presentando tutte le icone delle applicazioni installate raggruppate in gruppi.



È diviso in tre sezioni:
La prima è un riepilogativo con con ultime applicazioni eseguite e l'accesso ai dischi e directory principali

Quella centrale presenta su varie sezioni tutti i programmi installati nel sistema

La terza denominata TimeFrame Riporta in ordine cronologico tutte i documenti (foto e video compresi) ma per funzionare richiede l'abilitazione di Nepomuk dal centro di controllo KDE.

MENU CLASSICO

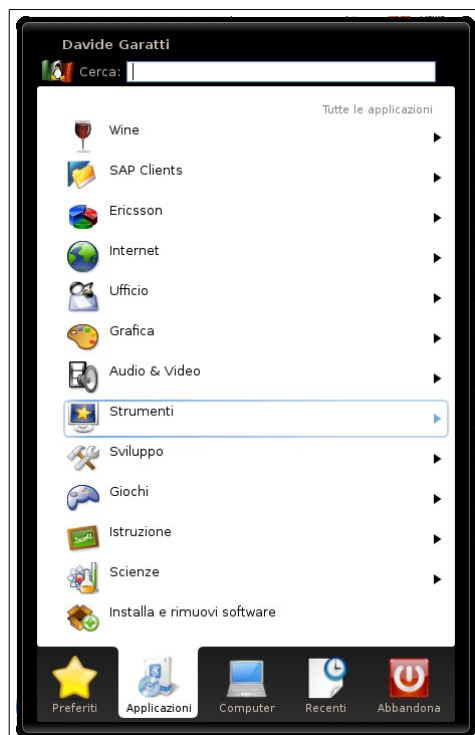
Si aggiunge inserendo il l'oggetto "Menù dell'avviatore di applicazioni"

Nota: Se volessimo solo sostituire l'icona del tasto START con una personalizzata, sarà sufficiente usare il tasto destro del mouse sull'icona del menu e selezionare [impostazione di lancio di applicazioni]
Basta premere sull'icona e cambiarla.

KICKOFF

*C'è la possibilità di usare il menù "**Kickoff**" al posto del nuovo Simple wellcome , sarà sufficiente aggiungere il widget "Avviatore di applicazioni"*

Sia sul menù classico che su Kickoff premendo sul menù con il tasto destro sarà possibile passare da uno stila all'altro in modo rapido.

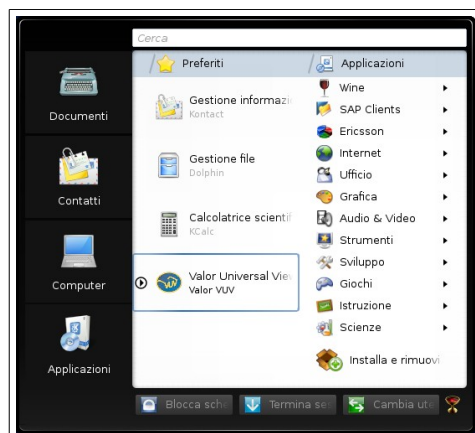


L'aspetto del menù è molto simile a KBFX, ma, rispetto a quest'ultimo, la soluzione delle schede forse è più semplice e chiara.

La navigazione all'interno risulta abbastanza semplice, anche se rispetto al menù CLASSICO, può sembrare più lenta e meno naturale, ma forse tutto ciò è dovuto all'abitudine, ed infatti è presente anche usando KBFX.

LANCELOT

Absolutamente da provare l'applet LANCELOT su KDE4



L'aspetto del menù è molto simile agli altri..

l'icona a forma di calice in basso a destra permette di cambiare alcune impostazioni del menù

Per cambiarne altre e anche l'icona del menù stesso, usare il tasto destro sull'icona principale e selezionare "impostazioni del menù di avvio applicazioni Lancelot"

8.3 Konqueror - Link su Linguette scheda sinistra (RIMOSSO)

8.4 Nuovi Caratteri (Fonts)

Dopo l'installazione abbiamo a disposizione di ogni programma diverse serie di caratteri, nei repository internet, ma anche nei CD/DVD di installazione, ve ne sono diversi altri, tra questi ci sono i seguenti pacchetti:

fonts-ttf-dejavu **(già installato)**

urw-fonts **(già installato)**

x11-font-sun-misc (necessario solo quando ci si connette a macchine
SUN e si usano applicazioni vecchiotte)

installarli da installa software oppure da terminale con:

`#urpmi <nome pacchetto> <invio>`

una lista completa la si può trovare su “Installa software” cercando “font”

8.5 Passaggio dalla RocketBar RosaLab a KDE4

Il desktop ROSA Marathon 2012 utilizza la RocketBar creata da Rosa LAB e che sostituisce interamente il pannello classico di KDE4.

Il passaggio da una configurazione all'altra risulta piuttosto semplice, basta andare sul tool box nell'angolo a destra e selezionare la voce

AGGIUNGI PANNELLO e dal menù selezionare il tipo di pannello desiderato.

Le opzioni sono tre:

- 1) Pannello Predefinito
- 2) Pannello vuoto
- 3) RocketBar

La prima e la terza voce ricreano in un colpo solo un pannello completo in versione classica KDE4 e RocketBar dei RosaLab

Quindi basta rimuovere completamente il pannello che si vuole sostituire ed aggiungere il pannello desiderato. Per farlo usare il menù contestuale che compare premendo il tasto destro del mouse sopra il pannello da rimuovere e selezionando :Rimuovi Pannello

Nota: Nel caso in cui non si rimuova il pannello già presente il nuovo pannello lo andrà a ricoprire senza sostituirlo. Quindi basta spostarne uno su un altro lato dello schermo per averli entrambi visibili.



9 WINE - Eseguire programmi win sotto Linux

Vedi Manuale delle Applicazioni per questa sezione, lo trovi nella pagina Manuali di Linux-corner.

<http://www.linux-corner.it/it/pagine/Manuali.htm>



10 Informazioni varie

10.1 NOTE INIZIALI

In questo capitolo elenco alcune nozioni che spesso torna utile conoscere, anche se non sono assolutamente necessarie per l'uso quotidiano e proficuo del sistema, possono semplificare la vita in caso di problemi.

Nel manuale faccio spesso riferimento a comandi eseguiti su terminali, alcune volte soprattutto all'inizio ciò può risultare ostico, tuttavia è bene specificare che tutte le operazioni di configurazione, installazione etc possono essere fatte anche tramite le varie applicazioni grafiche fornite da ROSA, come da qualsiasi altra distribuzione Linux.

Detto questo, con il passare del tempo alcune operazioni, preferirete farle tramite riga di comando, proprio in funzione della loro praticità e rapidità.

10.2 Comandi principali shell

Per utilizzare la shell occorre conoscere almeno i comandi principali che nell'elenco sono evidenziati in grassetto.

La shell può essere chiamata in molti modi sapete che quando si parla di terminale, prompt, o linea di comando ci si riferisce sempre alla stessa cosa.

Ci sono un enorme quantità di comandi, qui di seguito un breve elenco dei più significativi ed utilizzati, e per alcuni sono elencate anche le principali opzioni.

man	:	formatta e mostra le pagine della guida in linea.
cd	:	cambia la directory corrente.
ls	:	mostra il contenuto di una directory.
cp	:	copia file e directory.

mv	:	muove o rinomina un file o una directory.
rm	:	cancella file e directory.
mkdir	:	crea una directory.
ln	:	crea link a file e directory.
pwd	:	mostra la directory corrente.
chmod	:	modifica i permessi di accesso di un file.
Chown	:	cambia il proprietario di un file.
cat	:	mostra il contenuto di un file.
find	:	cerca un file tra le directory.
vi	:	l'editor di testo. l'unico ed il solo.
df	:	mostra lo spazio libero sul disco fisso.
free	:	mostra lo stato della memoria.
mount	:	monta un filesystem.
umount	:	disattiva un filesystem.
ps	:	visualizza un elenco dei processi correnti.
kill	:	invia un messaggio (TERM di default) ad un processo.
hostname	:	mostra e cambia il nome dell'host.
gzip	:	comprime e decomprime file .gz.
tar	:	crea backup di file (file .tar).
more	:	separa l'output in piu' pagine (anche less).
less	:	separa l'output in piu' pagine
reset	:	resetta il terminale alle impostazioni iniziali.
zip e unzip	:	comprime e decomprime file .zip.
top	:	mostra i processi che usano più' tempo CPU o memoria.
uncompress	:	decomprime file compressi (file .Z)
dmesg	:	stampa log eventi sul sistema, se inserisci una memoria USB
o	:	un altro dispositivo vedi a cosa viene associato:

Alcuni precisazioni sulle varie opzioni dei seguenti comandi:

cp	:	copia file e directory. -r ricorsivo. (se copi una directory) -a mantiene gli attributi. -f forza.
rm	:	cancella file e directory (nota bene: NON esiste undelete!!!). -d anche directory. -i chiede conferma. -f forza. -r ricorsivo. (se cancelli una directory)
tar	:	crea od estrae backup di file. x estrae. c archivia. v verbose. f file (in cui archiviare o da estrarre).

z processa prima con gzip (per file .tar.gz o .tgz).

In genere per archiviare:

```
tar -cvf <nomearchivio.tar> <nomefiles (o directory)>
```

e per estrarre

```
tar -xvf <nomearchivio.tar>
```

oppure

```
tar -zxvf <nomearchivio.tar.gz>
```

oppure

```
tar -zxvf <nomearchivio.tgz>
```

gzip : comprime e decomprime file (estensione .gz).

-d decomprime.

-f forza.

-r ricorsivo.

-1 piu' veloce.

-9 miglior compressione.

ps : visualizza un elenco dei processi correnti.

l formato esteso.

u nome utente ed ora di avvio.

m informazioni sull'utilizzo della memoria.

a mostra anche i processi di altri utenti.

r mostra solo i processi attivi.

x mostra anche i processi che non controllano un terminale.

tail : mostra la fine di un file.

-s solo le ultime s righe.

-c x ultimi x byte.

-f continua a leggere un file, utile se questo viene modificato.

chgrp : cambia il gruppo di appartenenza di un file.

chmod : modifica i permessi di accesso di un file.

metodo numerico:

primo numero (opzionale):

4 : set user ID

2 : set group ID

1 : swappa la text image

secondo numero; permessi del proprietario:

4 : lettura

2 : scrittura

1 : esecuzione

terzo numero; permessi del gruppo, stessi valori.

quarto numero; permessi degli altri, stessi valori.
-R ricorsivo.

chown : cambia il proprietario di un file o directory.
user.group setta il proprietario a user.group
-R ricorsivo.

rpm : gestire pacchetti .rpm
-i installa un pacchetto.
-e rimuove un pacchetto.
-qi [-qip] mostra informazioni su un pacchetto [non] installato.
-ql [-qlp] mostra i file contenuti in un pacchetto [non] installato.
-qa mostra l'elenco dei pacchetti installati.

ROSA fornisce il comando “urpmi” molto comodo e funzionale.

#urpmi <nome pacchetto.rpm>

10.3 VI un editor rapido ed efficace

Benché tutte le modifiche ai vari file di configurazione si possano eseguire tramite i consueti editor grafici come kwrite, lanciandoli in modalità di amministratore.

Con KDE4 occorre aprire il terminale e passare ad amministratore per poi lanciare il programma.

```
[davide@GOLD ~]$su -<INVIO> (NOTARE il trattino dopo il comando è assolutamente necessario)
password:
[davide@GOLD ~]# kwrite<INVIO>
```

un ottimo editor da terminale è il famosissimo VI, purtroppo il suo utilizzo non è dei più semplici, tuttavia ricordandosi solo alcuni comandi si riesce in pochi istanti ad eseguire quelle modifiche minimali richieste, alcune volte, nei vari file di configurazione.

```
([davide@GOLD ~]#vi nome del file <INVIO>
```

ecco solo alcuni comandi utili da conoscere.

Comando	Effetto
vi nome del file	Apertura file
Esc	Passa da modalità scrittura a visualizzazione
i	Abilita la scrittura nella posizione del cursore (insert)
a	Abilita la scrittura nella posizione successiva (append)

x	In modalità visualizzazione elimina il carattere sottostante
dd	Elimina la riga
Esc :	Abilita i comandi di salvataggio uscita
Esc : r	Inserisce il contenuto del file letto (r /etc/fstab inserisce il contenuto di fstab nel file e nel punto su cui stiamo eseguendo il comando)
Esc : wq	Salva ed esce (write quit)
Esc : q!	Esce senza salvare

10.4 Super User (utente root)

Aprendo un terminale si ottiene quello che si definisce prompt :

es. [davide@GOLD ~]\$
oppure [root@GOLD davide]#

queste stringhe presenti su ogni nuova linea ci danno alcune informazioni tipo:

lo user (davide, root)

Il nome del sistema (GOLD)

e soprattutto il **PATH** (~ davide)

se da davide mi sposto nella directory Musica tramite il comando

```
[davide@GOLD ~]$ cd Musica
```

il prompt diventerà così:

```
[davide@GOLD Musica]$
```

Infine l'informazione più importante ci dice se siamo utente (\$) o amministratore (#)

il simbolo **#** indica che sei Super user (amministratore o utente root), per diventarlo digita:

```
[davide@GOLD ~]$ su <invio>  
[davide@GOLD ~]$ password *****  
[root@GOLD davide]#
```

Nota:

Se si volessero editare dei file come utente root ma da interfaccia grafica basta aprire il terminale e passare ad amministratore per poi lanciare il programma desiderato.

```
[davide@GOLD ~]$ su -<INVIO> (NOTARE il trattino dopo il comando è assolutamente necessario)  
password:  
[davide@GOLD ~]# kwrite<INVIO>
```

Qualunque programma può essere lanciato con i privilegi di root nello stesso modo. **ATTENZIONE** perché l'utilizzo dello user root ha pesanti implicazioni a livello di sicurezza. vedi [#2.5](#)

10.5 Struttura file system

Ecco la struttura del file system alcune cartelle sono basilari per un lavoro quotidiano, tra queste la propria directory home.

```

./
../
bin/      --> link ai programmi e programmi di sistema
boot/     --> file per l'avvio, Boot manager(LILO) ect
dev/      --> Cartella con tutti i dispositivi utilizzabili rilevati e no
etc/      --> Cartella con tutti i file di configurazione di tutti i programmi
home/    --> Contiene le cartelle degli utenti.
    |davide
    |alessia
    |andrea
    |alice

initrd/   --> Cartella di sistema
lib/      --> Contiene la maggior parte delle librerie necessarie ai vari
programmi
Media/   --> Contiene link a Cdrom, floppy come /mnt
mnt/     --> Contiene le directory con le partizioni di windows® o i
dispositivi      rimovibili ,Chiavette USB, iPod ect
    |Cdrom
    |Floppy
    |Wind_C
    |Wind_D
    |Removable

opt/      --> Cartella usata in altre distribuzioni per installare programmi
          (Libreoffice in versione ufficiale viene installato qui)
proc/     --> Cartella di sistema (contiene tutte le info sul proprio hardware)
root/     --> Cartella utente root
sbin/     --> Cartella di sistema (link a programmi)
sys/      --> Cartella di sistema
tmp/      --> Classica cartella temp
usr/      --> Contiene tutti i programmi e altro
var/      --> Cartella di sistema [ qui risiedono tutte le informazioni che
variano, più un po di cartella contenenti per esempio la sezione "html " per
gestire un server web (apache) in cui si vanno ad inserire le pagine WEB in

```

costruzione o da pubblicare.]

10.6 Sicurezza

SISTEMA

LA PASSWORD DI ROOT NON DEVE MAI ESSERE USATA COME SE FOSSE UN UTENTE NORMALE, USARE L'UTENTE ROOT COME UTENTE PRINCIPALE PENALIZZA GRAVEMENTE LA SICUREZZA DEL SISTEMA.

QUINDI USARE IL PROPRIO USER!

DATI

EFFETTUARE IL BACKUP PERIODICO DEI DATI VERSO UN'ALTRA PARTIZIONE O MEGLIO UN DISCO DIVERSO, è una buona norma onde evitare la perdita di dati totale, sia per involontaria cancellazione sia per rottura del supporto di archiviazione.

10.7 Cambiare Password

Ci sono vari modi per cambiare la propria password ma il più semplice e rapido è quello di aprire un terminale e digitare il comando "passwd".

```
$passwd <INVIO>
```

Verrà chiesto di inserire in sequenza
la vecchia password
La nuova password
ancora la nuova password

Fatto....

Per farlo con Applicativi grafici occorre lanciare il programma di configurazione ROSA (ROSA Control Center) la voce la si trova nel menù :

KDE |Strumenti |strumenti di sistema |Configura il computer

Lanciandolo sarà richiesta l'inserzione della password di Amministratore

Spostarsi sulla scheda SISTEMA e cliccare sulla voce
"Gestione degli utenti del sistema"

Selezionare l'utente e cliccare su tasto Modifica.

Nella maschera che compare scrivere la nuova password nei campi

Password e Conferma Password.

Click su OK e uscire dal programma.

NOTA: Come si può vedere già da questo esempio alcune operazioni sono molto più rapide se eseguite da terminale.

10.8 Applicazioni su server remoti

Può capitare la necessita di utilizzare applicazioni residenti su altri server (Linux, HP, SUN), in questi casi occorre ricordarsi due cose importanti:

a) Esportare il proprio DISPLAY :
quindi dopo aver fatto login sul server gli diamo il seguente comando

setenv DISPLAY <indirizzoIP della nostra macchina>:0.0

b) Permettere l'accesso al proprio server X alla macchina che ospita il programma.

Da terminale sulla nostra macchina \$xhost <nome del server>
oppure \$xhost + (permette l'accesso a tutti)

questi comandi possono essere automatizzati al login in vari modi il più semplice e inserire la riga di comando xhost <nome server> nel file .bash_profile
che si trova nella nostra home

questo è il posto dove mettere eventuali script/programmi che si desidera far partire in automatico.

In caso di accesso tramite SSH (sempre che il server lo supporti) non ci sarà bisogno di altro comando oltre al seguente:

ssh -X <nome del server> -l <user>

10.9 Collegamento da remoto alla macchina (XDMCP)

Se abbiamo due o più PC in rete possiamo usare XDMCP per connetterci da remoto ai vari PC aprendo una vera e propria sessione remota con il proprio user. Di fatto lo stesso PC, e le applicazioni in esso contenute potranno essere usate da più utenti in contemporanea.

Editando il file di configurazione /etc/alternatives/kdm4-config modificando il campo "Enable" rendiamo il PC raggiungibile.

Ovviamente come amministratore, scorreremo il file fino alla sezione Xdmcp e metteremo Enable=true

```
[Xdmcp]
Enable=true
Willing=/usr/share/X11/xdm/Xwilling
Xaccess=/etc/X11/xdm/Xaccess
```

Lato client abbiamo due possibilità

- 1) Dalla maschera di login scegliere tra le opzioni Remote login selezionare la macchina da raggiungere e provvedere al login
- 2) Dal proprio desktop aprire un terminale e dare il comando `X :1 -query <nome del PC da raggiungere o indirizzo IP>`

in entrambi i casi ci si ritroverà alla consueta maschera di login.

Nota 1: nel secondo esempio avremo il nostro desktop (locale) raggiungibile tramite CTRL+ALT+F8 mentre quello remoto tramite CTRL+ALT+F9

Nota 2: Meglio non usare il desktop 3D per questo tipo di applicazioni.

Nota 3: Se facciamo il log-off ciò che otteniamo è la chiusura della sessione, e dei processi/programmi attivati, quindi non è da usare come controllo remoto di una sessione. Se questo è ciò che volete dovrete usare qualcosa come tightVNC o TigerVNC, vedi il relativo paragrafo.

10.10 Configurazione delle autenticazioni per gli strumenti ROSA

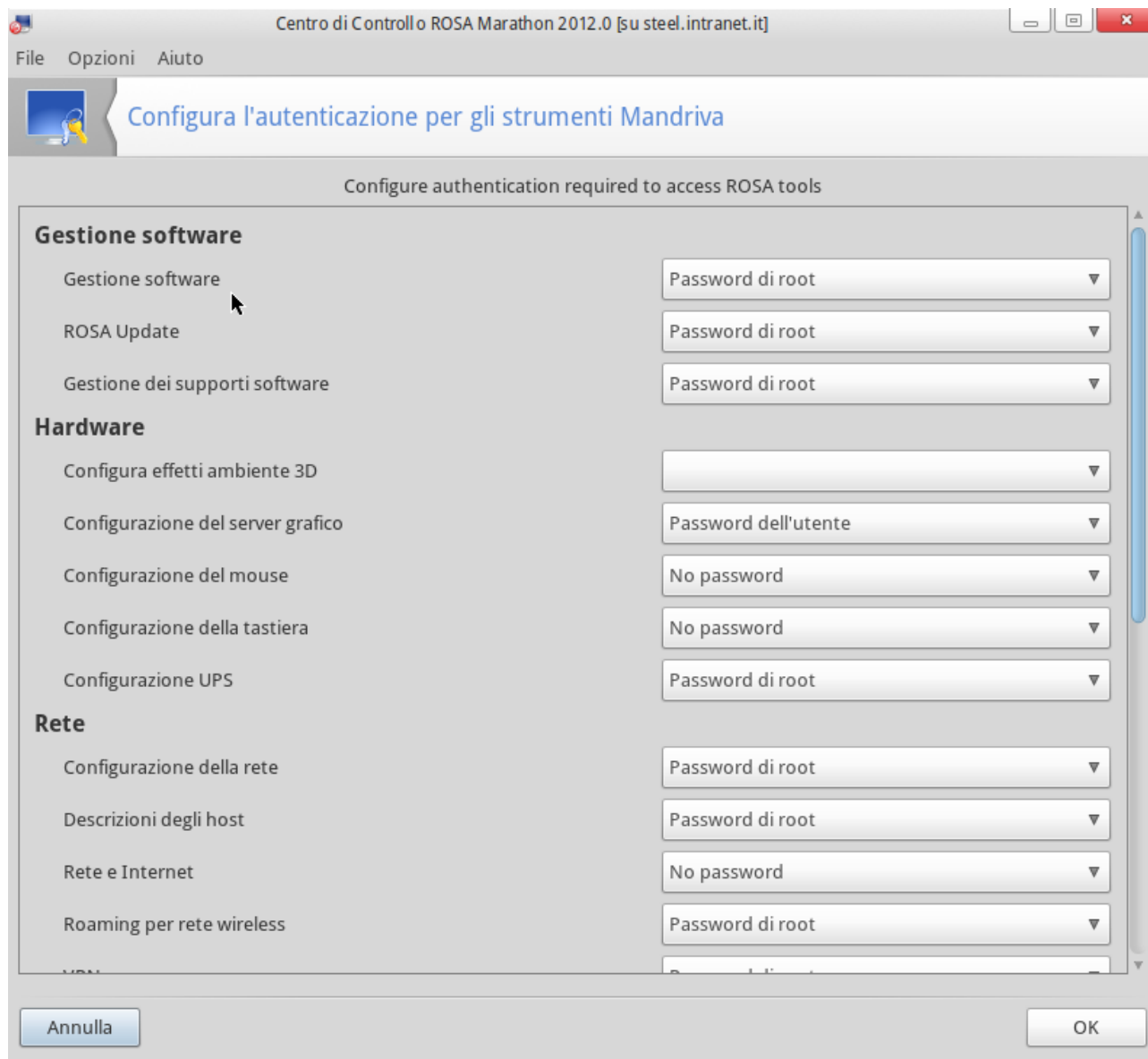
Su ROSA Control Center nella sezione SICUREZZA è possibile impostare le autenticazioni richieste nelle varie applicazioni di configurazione di ROSA, tramite la voce:

“Configurazione delle autenticazioni per gli strumenti ROSA”

Si aprirà una finestra con la lista delle operazioni su cui sarà possibile scegliere il tipo di autenticazione necessaria, tra le seguenti opzioni:

Password di root
Password dell'utente
No password

Per fare un esempio la configurazione di default prevede la possibilità di eseguire gli aggiornamenti del sistema inserendo la password dell'utente, se avete figli sarebbe meglio cambiare questa opzione con “Password di root” da questa maschera lo potrete fare in modo semplice, modificando la seconda voce.



10.11 Kernel

Partiamo dal presupposto che voi sappiate cosa sia un kernel, questa sezione specificherà i vari kernel installabili su ROSA e il loro “campo di azione”.

vengono nominati a seconda di alcune loro caratteristiche e differenze

Kernel name	Descrizione e caratteristiche salienti
Kernel-nrj-desktop586	i586, SMP (supporto ai multi processori),fino a 4 GB di memoria + patch ROSA + patch per gestione risparmio energetico / batterie
Kernel-nrj-desktop	
Kernel-nrj-desktop-core2	
Kernel-server	i686, SMP (supporto ai multi processori),da 4 a 64 GB di memoria + patch ROSA
Kernel-desktop586	i586, SMP (supporto ai multi processori),fino a 880 MB di memoria + patch ROSA
Kernel-laptop	Integrato nel kernel-desktop
Kernel-nrj-netbook	i586, SMP (supporto ai multi processori),fino a 4 GB di memoria, Ottimizzato per i netbook
Kernel-nrj-netbook686-pae	
Kernel-nrj-netbook-atom	

Per installarli è sufficiente, per esempio, dare il comando

```
#urpmi kernel-nrj-netbook-atom <invio>
```

ricordarsi di installare anche il relativo pacchetto “devel” (sviluppo) soprattutto in presenza di moduli DKMS e driver proprietari.

Quindi nel nostro esempio sarà necessario dare anche il comando

```
#urpmi kernel-server-devel <invio>
```

Nota 1: nella maggior parte dei casi verrà utilizzato il kernel-desktop ottimizzato per i686 (Athlon XP, Sempron, Athlon64, 64x2, Pentium III,IV,Duo etc) e con memoria di sistema gestibile fino ai 4GB.

Nota 2: Esistono e verranno rilasciati altri kernel dedicati a particolari esigenze si va dai kernel “real time” a quelli “vanilla” (privi di qualsiasi patch supplementare).

Nota 3: L'estensione successiva al nome del kernel indica la versione dello stesso, per esempio kernel-server-2.6.22-1mdv

kernel-server- Tipo di kernel

2.6.22 Versione del kernel base

-1mdv Versione ROSA (successive correzioni e patch sullo stesso kernel)

Nei repository sono presenti altri Kernel senza le patch di ROSA

Kernel name	Descrizione e caratteristiche salienti
Kernel-linus	Kernel Vanilla (Senza nessuna patch)
Kernel-mm	Kernel Vanilla + patch Andrew Morton's mm
Kernel-Kerrigher	Kernel Vanilla + patch Kerrighed homepage (per soluzioni clusters)
Kernel-rt	Kernel Vanilla + patch per real time

Non utilizzarli se non per test, prove o specifiche applicazioni.

10.12 Opzioni del kernel

In alcuni casi (rari)l'installazione del S.O. non riesce a concludersi o ad iniziare, spesso è sufficiente aggiungere al kernel delle opzioni che abilitano / disabilitano / forzano “qualcosa”. Questa sezione elenca alcune opzioni da aggiungere al kernel, per risolvere questo tipo di problemi.

Iniziamo con il chiarire come e dove si mettono queste opzioni in FASE DI INSTALLAZIONE.

Al Boot da CD/DVD quando si presenta la schermata con le varie opzioni

Installa ROSA Linux 2012

Boot da sistema

Memory test

si preme il tasto funzione F3 (other Option)

compare una riga di comando (Boot option) in fondo alla quale andremo ad aggiungere l'opzione preventivamente scelta in funzione del problema riscontrato.

Nota alcune opzioni sono già elencate e disponibili per l'inserimento tramite il tasto F6, per esempio NOAPIC e NOLAPIC ed altri.

Occorre solo aggiungere le opzioni desiderate in fondo alla riga “boot option”

vediamo cosa dovrebbero fare queste opzioni.

Opzione	Descrizione		Info
NOAPIC	Disabilita APIC (Advanced Programmable Interrupt Controllers)	Sistema usato per impostare gli interrupt dei vari dispositivi	(*)
NOLAPIC	Disabilita APIC (Local Advanced Programmable Interrupt Controllers)	Sistema usato per impostare gli interrupt dei vari dispositivi	
ACPI=OFF	Disabilita ACPI (Advanced Configuration and Power Interface)	Sistema per controllare velocità delle ventole ed i vari tipi di spegnimento del PC	(*)
NOAPM	è l'altro power management in uso.		
mem=xxxM	Sovrascrive la memoria rilevata dal sistema utile per PC vecchi ma anche per laptop con scheda video che condivide la memoria	Sovrascrive la memoria rilevata dal sistema da usare in caso di discrepanza tra la memoria rilevata e quella realmente presente.	(**)
nopcmcia	Disabilita i dispositivi PCMCIA presenti nel sistema		
nosmp	Forza il boot in single processor mode		
speedboot	Opzione che abilita l'avvio rapido del sistema	ROSA usa speedboot per velocizzare l'avvio caricando prima i servizi necessari alla partenza dell'interfaccia grafica	
edd=off			
mce=off nomce	Controllo delle eccezioni del sistema	Disabilita questo controllo	

(*) Provalo se ti è impossibile avviare l'installazione del S.O.

(**) sostituire xxx con il valore della memoria espresso in Megabyte.

10.13 SpeedBoot

Sulla ROSA 2011 con l'introduzione del gestore di init Systemd non dovrebbe essere più usato , in realtà il comando

```
[xxx]$ cat /var/lib/speedboot/status
```

restituisce

3.0.28-nrj-desktop-2rosa.lts STANDARD BOOT

Speedboot è un sistema per velocizzare l'avvio, in pratica si caricano prima i servizi necessari alla partenza dell'interfaccia grafica. Il sistema deve essere ancora un po' sviluppato e limato.

La configurazione iniziale prevede che l'opzione sia impostata su auto, ciò significa che al primo avvio con un kernel cercherà di verificare la compatibilità del sistema con lo speed-boot, e al secondo avvio lo userà o meno in funzione della prima verifica. Per verificare se è stata abilitata controllate così:

```
[xxx]$ cat /var/lib/speedboot/status
```

2.6.33.4-desktop-3mnb OK

2.6.33.5-desktop-1mnb OK

2.6.33.5-desktop-2mnb OK

La si può comunque forzare.

Se non rimarrete soddisfatti dalla gestione dell'avvio con lo speed boot o riscontrerete problemi di qualsiasi tipo sappiate che basta editare come amministratore il file /etc/sysconfig/speedboot

modificando

SPEEDBOOT=auto

in

SPEEDBOOT=no

in questo modo non sarà necessario aggiungere o rimuovere nessuna opzione del kernel.

Se la volete forzare attiva, assegnate a SPEEDBOOT=yes

10.14 Informazioni di avvio

Durante l'avvio del sistema veniamo "intrattenuti da una bella schermata ed una barra che indica la progressione del Boot del sistema, questa è solo una copertura della classica checklist di avvio dei sistemi Linux, che potrebbe spaventare i nuovi utenti e che comunque era "brutta" a vedersi.

Per tirarla fuori basta premere il tasto ESC durante l'avvio.

La sequenza di "OK" oppure "Fallito" dedicata ad ogni avvio di servizi, può essere utile per verificare la presenza o meno di problemi, ma molto spesso risulta essere troppo veloce per la corretta comprensione dell'accaduto, quindi per rileggere con calma ciò che è avvenuto nell'ultimo avvio, basta andare a vedere il "log di sistema" /var/log/prcsys.log lo si può leggere da terminale tramite i soliti comandi

```
#cat /var/log/prcsys.log
```

oppure con

```
#less /var/log/prcsys.log
```

o ancora aprirli su kwrite in questo caso con

```
#kwrite /var/log/prcsys.log (bisogna essere Amministratore - comando "su -"
```

Note:

Meglio usare il primo comando per una comprensione più chiara.

Notare la necessita di aprirli come amministratore (SU)

Ciò che vedremo sarà una lista del genere :

Avvio servizi SMB:	[OK]
Avvio servizi NMB:	[OK]
Avvio wine:	[OK]

Dove andremo a cercare non gli OK ma bensì gli eventuali [FALLITO].

NOTA: Con l'utilizzo di speed boot vista la velocità di partenza del sistema, e il numero ed il tipo di servizi che partono prima, risulta ancora più importante verificare, in caso di problemi, o per curiosità, il log di sistema /var/log/prcsys.log memorizzato.

10.15 LOG di sistema

Come abbiamo visto nel paragrafo 11.3 i file .log di sistema vengono messi nella directory /var/log/ qui potremo leggere altri log con alcune informazioni utili.

Alcuni file sono listati molto lunghi che riportano e memorizzano le informazioni per ogni giorno, per limitare la visione alle ultime righe memorizzate usare il

comando “tail” con l'opzione -<numero di righe> per esempio:

```
#tail -20 /var/log/messages
```

10.16 Chiudere un programma bloccato

Non succede spesso ma alcune volte capita di trovarsi davanti ad un programma bloccato possiamo usare tre metodi differenti per “uccidere il processo”

- 1) usare il comando top su un terminale il quale presenterà dopo un tot righe di informazioni una lista dei processi attivi: in cui noi dovremo trovare quella con un utilizzo della CPU più alto oppure il nome del programma bloccato nella riga corrispondente troviamo l'informazione PID che ci serve per uccidere il programma

PID	USER	PR	NIVIRT	RES	SHR	S	%CPU	%MEM	TIME+	COMMAND
3581	root	15	0	286m	52m	4660 R	5	10.6	3:07.52	X
4294	davide	15	0	31856	14m	11m S	3	2.9	0:18.51	yakuake
3831	root	15	0	7168	1168	884 S	0	0.2	0:03.36	nmbd

Quindi basta prendere il tasto k di (kill) ed inserire il nome del processo da uccidere dopodiché premere 9.

per uscire da comando top usare “q”

- 2) premere la sequenza di tasti CTRL+Esc ,si aprirà una finestra con la lista dei processi, esattamente come in top, ma meno “impressionante”, dove andremo a cercare le stesse informazioni di prima ma, in questo caso sarà sufficiente selezionare la riga e premere il tasto “UCCIDI”. Da notare che si possono ordinare le informazioni premendo sulle intestazioni delle colonne.
- 3) Installare xkill (#urpmi xkill) lanciarlo dal menù | esegui comando, comparirà un teschio al posto della freccia del mouse e ci limiteremo ad andare a cliccare sulla finestra da uccidere.

Scegliete il metodo che preferite, ma ricordatevi che esistono vari modi per farlo.

10.17 KDE GNOME XFCE etc

Questo manuale, come del resto molti degli altri presenti su www.linux-corner.it partono dal presupposto di utilizzare come ambiente desktop KDE (ora KDE4), più che altro per mia comodità visto che è quello che preferisco.

KDE4 dovrebbe essere di fatto il desktop manager supportato direttamente da ROSA 2012 e RosaLab, tutti gli altri desktop dovrebbero essere gestiti dalla comunità.

Per nostra immensa fortuna, ci sono altri DE e tra quelli che vorreste/dovreste provare ci sono certamente GNOME e XFCE, i quali esattamente come KDE sono composti da moltissimi pacchetti e librerie alcuni dei quali sono essenziali per un corretto funzionamento del desktop.

Se volete provarli è sufficiente lanciare da amministratore su un terminale i seguenti comandi:

```
#urpmi task-gnome <INVIO>
```

```
#urpmi task-xfce <INVIO>
```

e naturalmente accettare l'installazione di tutte le dipendenze.

Per altri come, ad esempio, Enlightenment sarà necessario installare i pacchetti cercandoli su installa software e andando su Desktop Grafico e Enlightenment, qui dovreste selezionare il pacchetto principale ,e scegliere in funzione delle descrizioni degli altri pacchetti, quelli che vi potrebbero interessare.

Nota: XFCE potrebbe essere adatto a sistemi datati o poco performanti, proprio per la sua caratteristica migliore, la leggerezza.

Io per esempio l'ho scelto come base per il Multimedia center.

10.18 Permessi, Gruppi, dispositivi

Spesso ci si imbatte in problemi dovuti ai permessi impostati sui dispositivi , file, servizi etc,semplificando molto, questi variano in funzione del livello di sicurezza e molti di questi hanno dei gruppi propri per esempio sane, video, tty etc.

Quando non riusciamo da utente a fare qualcosa che invece da amministratore riusciamo ad eseguire,per esempio usare una scheda DVB piuttosto che uno scanner o altro, come prima cosa facciamo in modo di aggiungere al nostro "UTENTE" i gruppi che ci interessano. Per farlo usiamo MCC| SISTEMA| Aggiungi rimuovi modifica account.

Selezionare dalla lista di utenti il proprio nome e cliccare due volte su di esso. Si aprirà una finestra in cui ,sull'ultima scheda GRUPPI, andremo a selezionare la voce che ci interessa.

Selezionare solo quello relativo al vostro problema, non selezionate a tappeto tutto ciò che vi sembra utile.

10.19 Avviare, Fermare, Riavviare i servizi

In alcune occasioni può essere necessario oppure utile riavviare un servizio.

I servizi attivi si possono vedere sia tramite il solito **MCC |Sistema | abilita disabilita alcuni servizi del sistema**

Nella finestra che mostra i servizi ci sono due tasti per avviare o fermare ciascun servizio, oltre ad un comodo tasto informazioni per avere delucidazioni sul servizio (purtroppo in inglese).

Inoltre si può selezionare /deselezionare la voce boot per impostare quali servizi attivare o meno all'avvio.

Da terminale e come amministratore è possibile tramite il comando

```
# chkconfig
```

vedere i servizi che si dovrebbero attivare per ogni specifico runlevel.

Alcuni di questi non ci diranno nulla, altri li riconosceremo dal nome, altri ancora sono molto utili da conoscere.

Solo per esempio :

wine	Per wine
xfs	Per la gestione dei font (non più utilizzato)
cups	Per la gestione delle stampanti
network	Per la gestione rete

Per gestire l'avvio, lo stop o la ripartenza dei vari servizi, di cui ci ricordiamo il nome esatto, da terminale si usa il comando "service" come amministratore:

```
#service <servizio> <comando>
```

dove <comando> può assumere le seguenti voci

1) start

- 2) stop
- 3) restart

facciamo un esempio volendo inizializzare nuovamente la rete daremo il comando:

```
#service network restart<invio>
```

ottenendo:

```
Disattivo l'interfaccia eth0:          [ OK ]
Disattivo l'interfaccia eth1:          [ OK ]
Disattivazione interfaccia di loopback: [ OK ]
Attivazione interfaccia di loopback:    [ OK ]
Attivo l'interfaccia eth0:              [ OK ]
Attivo l'interfaccia eth1:              [ OK ]
```

10.20 Aggiungere font “particolari”

Tralasciando l'installazione normale dei vari pacchetti RPM, che richiede la sola selezione e l'installazione da “installa software” resolvendo automaticamente tutto, mi soffermo sull'aggiunta di particolari set di caratteri necessari per applicazioni eseguite, per esempio, su server SUN/HP etc.

Supponiamo di dover aggiungere una cartella <PROVA> contenente dei font sarà sufficiente copiarla in /usr/share/fonts/

entrare dentro la directory PROVA e lanciare il comando
mkfontdir<invio>

In /usr/share/fonts/ troverete anche le directory relative ai font già installati per esempio:

100dpi/ 75dpi/ chinese/ cyrillic/ default/ drakfont/ java/ misc/ msfonts/
OTF/ override/ Speedo/ ttf/ TTF/ Type1/

Dopodiché andremo nella directory /etc/X11/fontpath.d/
e creeremo un link simbolico alla cartella <PROVA> con il comando:

```
#ln -s ../../usr/share/fonts/PROVA PROVA:pri=50
```

Nota:

NON SERVE RIAVVIARE ALCUN SERVIZIO I FONT SONO SUBITO DISPONIBILI.

10.21 Ripristinare il Boot loader

Può capitare (raramente) di dover ripristinare il Boot Loader, che generalmente viene memorizzato sul MBR (Master Boot Record)...

Può capitare (raramente) di voler ripristinare il boot loader originale di windows® dopo aver rimosso Linux.

Per farlo occorre usare il DVD o il primo CD di installazione di ROSA 2010.2 o precedente.

Fare partire il PC (con il CD/DVD) inserito ed aspettare la comparsa del menù con le possibili opzioni.

A questo punto scegliendo la voce “**Rescue System**” ed attendendo un pochino di tempo per il caricamento del programma, andremo a finire in un nuovo menù, con più opzioni disponibili ma quelle che ci interessano a noi sono:

Re-install boot loader - serve a recuperare le informazioni di Grub dal disco e reinstallarlo nuovamente.

Restore Windows boot loader - ripristina il boot loader di windows® di fatto eliminando GRUB o LILO.

Scegliere la voce opportuna ed attendere la conferma dell'esecuzione dell'operazione, subito dopo si rientrerà nel menù precedente da cui sceglieremo di spegnere o riavviare il PC.

10.22 Evitare L'aggiornamento di alcuni programmi

L'aggiornamento automatico dei pacchetti, è una funzionalità molto comoda che permette di mantenere un sistema aggiornato risolvendo bachi, problemi vari e applicando le patch di sicurezza. Tuttavia l'operazione può risultare rischiosa su alcuni pacchetti “particolari” tipo kernel, driver (per esempio nvidia), infatti si potrebbe passare da un driver perfettamente funzionante ad uno nuovo ma con problemi.

Per ovviare a questo rischio diciamo “calcolato” si può editare il file

```
/etc/urpmi/skip.list
```

andando ad aggiungere linea per linea il nome dei programmi che non vogliamo che siano aggiornati.

Per esempio :

```
/^nvidia/
```

Nota:

`/^nvidia/` escluderà dall'aggiornamento tutti i pacchetti contenenti la stringa "nvidia"

10.23 /etc/fstab

INFORMAZIONE

Dalla versione 2010 di ROSA si introduce nel file `fstab` una novità (si fa per dire) che potrebbe risultare un po' ostica, in pratica nelle stringhe classiche

```
/dev/hda7 / ext3 defaults 1 1
```

viene sostituito l'identificativo del disco/partizione (`/dev/hda7`) con un identificativo UUID tipo

```
UUID=03d03a63-8fb0-11dd-a4b0-dfed5a0ba33a / ext3 defaults 1 1
```

non cambia molto se da un lato può apparire meno comprensibile si ha un bel vantaggio in caso di modifica delle partizioni, se dovessimo cancellare o creare più partizioni quelle rimaste continuerebbero ad avere lo stesso UUID e quindi il file `fstab` sarebbe comunque valido

Sopra ad ogni stringa c'è un commento che specifica il disco equivalente con la solita sintassi `/dev/hda1`, `/dev/sda5` o altro.

Per visualizzare UUID di un disco usare il comando (da amministratore)

```
# vol_id -u /dev/hda7 <invio>
```

NOTA :Se, per qualsiasi ragione, non si vuole utilizzare questo sistema si può ripristinare la "normale sintassi" aggiungendo ai parametri di configurazione del kernel l'opzione

use_uuid=0

Vediamo ora di ricordare il significato delle varie parti della stringa

/dev/hda7 / ext3 defaults 1 1

/dev/hda7 (o nuovo UUID) = dispositivo e partizione da montare
 / punto di mount (dove troveremo il contenuto del disco/partizione)
 ext3 tipo di file system
 defaults set di opzioni separate dalla virgola (vedi la tabella sottostante)
 1 (dump) specifica se dump deve fare il backup (obsoleto)
 1 (pass) Specifica se fare o meno il controllo del file system all'avvio e con che priorità
 0 = Nessun controllo
 1 = Controllo con priorità alta (partizione di boot)
 2 = Controllo con priorità secondaria

Opzione	Descrizione	Nota
default	Set di opzioni base: rw, suid, dev, exec, auto, nouser, async.	*
user	Consente anche agli utenti normali di montare il filesystem	
nouser	Non consente agli utenti normali di montare il filesystem	
auto	Tutti i filesystem con questa opzione citati in fstab vengono montati all'avvio del sistema (mount -a)	
noauto	Il filesystem deve essere montato esplicitamente	
exec	Consente l'esecuzione di programmi sul filesystem	
noexec	Non consente l'esecuzione di programmi sul filesystem	
ro	Monta il filesystem in sola lettura	
rw	Monta il filesystem in Lettura / scrittura	
async	tutto l'I/O sul filesystem deve essere asincrono	**
sync	tutto l'I/O sul filesystem deve essere sincrono	**
suid	Consente che i bit suid e sgid abbiano effetto	
nosuid	Non consente l'uso di file di dispositivo sul filesystem	

dev	Consente l'uso di file di dispositivo sul filesystem	
nodev	Non consente l'uso di file di dispositivo sul filesystem	
noatime	Non aggiorna la data di accesso all'inode ad ogni accesso. Aumenta la velocità di accesso ai dati	
gid=xxx	Indica i permessi del gruppo di utenti con la logica del comando "chmod" (ogni x va da 0 a 7)	*
uid=xxx	# uid=xxx - indica i permessi dell'utente.	*
umask=xxx	Imposta i permessi di filesystem DA SOTTRARRE A QUELLI DI SISTEMA (con la logica chmod), umask=777 neanche root può cambiare permessi a nessun file	*

* Se dopo l'opzione default si inserisce un'altra opzione contraria ad una di quelle presenti all'interno del set di default questa opzione sovrascriverà la precedente. Quindi possiamo usare l'opzione default come base e poi modificare le opzioni aggiungendone altre.

** Fare Attenzione ad utilizzare queste opzioni.

10.24 Attivare/disattivare CTRL+ALT+Backspace per il riavvio di X

Si può abilitare o disabilitare La combinazione dei tasti CTRL+ALT+Backspace, direttamente dal Xfdrake, basta selezionare l'apposita voce.

Aprire ROSA Control Center

sezione Hardware

si sceglie "Configura il sistema grafico"

Nella maschera che si apre selezionare il tasto "Opzioni"

e deselezionare la voce "Disabilita CTRL+ALT+Backspace"

Premere OK

Verrà richiesto di salvare le modifiche, premere quindi su "SI"

Per le versioni precedenti continuare a usare il vecchio metodo:

La combinazione dei tasti CTRL+ALT+Backspace per riavviare il server X e disabilitata, per riattivarla bisogna modificare il file

/etc/X11/xorg.conf

aggiungendo nella sezione ServerFlags la seguente opzione:

Option "DontZap" "false"

Section "ServerFlags"

Option "Xinerama" "0"

Option "DontZap" "false"

EndSection

10.25 Cambiare la versione di java in uso

Spesso occorre utilizzare degli applicativi che richiedono una particolare versione di java, in questo caso basta installare la versione corretta dai repository, senza rimuovere quella già installata.

Per verificare la versione attualmente in uso si può usare il comando:

[Prompt ~]\$ **java -version**

che restituisce:

```
java version "1.6.0_20"
```

```
Java(TM) SE Runtime Environment (build 1.6.0_20-b02)
```

```
Java HotSpot(TM) 64-Bit Server VM (build 16.3-b01, mixed mode)
```

tramite il comando `alternatives` (è necessario essere amministratore) si possono verificare le alternative disponibili e passare ad un'altra versione:

[Prompt ~]# `alternatives --config java`

che restituisce:

There are 3 programs which provide `java'.

Selection	Command

+ 1	/usr/lib/jvm/jre-1.6.0-openjdk.x86_64/bin/java
* 2	/usr/lib/jvm/jre-1.6.0-sun/bin/java
3	/usr/lib/jvm/jre-1.5.0-sun/bin/java

Basta scegliere tra quelli disponibili la versione richiesta, selezionando il numero corrispondente.

10.26 Montaggio automatico dei filesystem NFS (autofs)

Installare il pacchetto autofs

Come amministratore editare il file /etc/autofs/auto.master

[Prompt]# vi /etc/autofs/auto.master

e decommentare la seguente riga

/net -hosts

salvare il file e riavviare il servizio

[Prompt]# service autofs restart

A questo punto potremo montare in automatico le directory NFS condivise.

Sara sufficiente anteporre /net/ al nome della macchina da contattare per averla automaticamente montata sotto /net, lo potremo fare direttamente da dolphin.

Ottimo per anche per semplificare la condivisione di file e cartelle in ambiente domestico usando NFS.

10.27 Verifica Casse audio

Visto che le schede audio integrate nei nostri PC offrono oramai almeno 6 canali, ci potrebbe venire voglia di provare uno di quei set di casse 5.1. Una volta collocate e collegate al PC, possiamo usare il programma speaker-test, per verificarne il corretto funzionamento e la corretta posizione.

Il programma va installato, ed è ovviamente già presente nei repository, quindi installarlo come al solito usando MCC oppure direttamente da terminale con

#urpmi speaker-test <INVIO>

Prima di tutto si verifica le capacita della propria scheda audio con il comando aplay -L che restituisce tutte le possibili configurazioni.

[Prompt]\$aplay -L <invio>

front: CARD=Intel,DEV=0

HDA Intel, AD198x Analog

Front speakers

surround40: CARD=Intel,DEV=0

HDA Intel, AD198x Analog

4.0 Surround output to Front and Rear speakers

surround41: CARD=Intel,DEV=0

HDA Intel, AD198x Analog

4.1 Surround output to Front, Rear and Subwoofer speakers

surround50:CARD=Intel,DEV=0

HDA Intel, AD198x Analog

5.0 Surround output to Front, Center and Rear speakers

surround51:CARD=Intel,DEV=0

HDA Intel, AD198x Analog

5.1 Surround output to Front, Center, Rear and Subwoofer speakers

surround71:CARD=Intel,DEV=0

HDA Intel, AD198x Analog

7.1 Surround output to Front, Center, Side, Rear and Woofer speakers

null

Discard all samples (playback) or generate zero samples (capture)

pulse

PulseAudio Sound Server

default

Default ALSA Output (currently PulseAudio Sound Server)

La via più semplice è scegliere come dispositivo il Sound server PULSE, Facciamo una prova con le cuffie dando due comandi diversi ma ottenendo lo stesso risultato.

speaker-test -Dpulse -c2 -twav -l1

speaker-test -Dfront:Intel -c2 -twav -l1

Voce sulle casse e stampa a video:

speaker-test 1.0.21

Playback device is default

Stream parameters are 48000Hz, S16_LE, 2 channels

WAV file(s)

Rate set to 48000Hz (requested 48000Hz)

Buffer size range from 96 to 1048576

Period size range from 32 to 349526

Using max buffer size 1048576

Periods = 4

was set period_size = 262144

was set buffer_size = 1048576

0 - Front Left

1 - Front Right

Time per period = 3,860220

quindi possiamo a verificare il nostro sistema a 6 canali con il comando

speaker-test -Dpulse -c6 -twav -l1

Vediamo il significato delle varie opzioni:

-D Specifica il dispositivo da testare e lo si ricava dai vari nomi dei dispositivi restituiti dal comando aplay -L visto poco fa. Per esempio:

surround71:CARD=Intel,DEV=0

prima parte:nome della scheda

quindi

surround71: Intel

Ricordiamoci che il valore di default in caso di omissione della opzione D è

Default ALSA Output (currently PulseAudio Sound Server) Quindi **PULSE** (se abbiamo una sola scheda audio affidiamoci a PULSE)

-c : numero dei canali da testare, le configurazioni comprendono 2,4,5,6,7,8

-t : tipo di test,

pink : Rumore

sine : Segnale sinusoidale di cui si può variare la frequenza con l'opzione -f seguita dalla frequenza in Hz.

wav : si eseguono dei file wav contenuti in /usr/share/sounds/alsa/, nessuno vieta di sostituirli con dei file propri.

-l : Numero di esecuzioni del test, se lo si omette si usa il valore di default 0 che equivale al loop infinito, e di conseguenza per interrompere il test occorre premere CTRL+C.

Riepilogo Comandi:

[Prompt]\$ **speaker-test -Dpulse -c6 -twav -l1**

10.28 Collegamento da remoto alla macchina (TigerVNC)

Per collegarsi ad una sessione di lavoro “già aperta” sul nostro PC si possono usare diversi programmi VNC SERVER, TightVNC e dalla ROSA 2010.1 anche il TigerVNC.

Iniziamo con la ricerca e l'installazione del programma da ROSA Control Center | Gestione Software | Installa e Rimuovi Software

Si cerca tigervnc, si seleziona

tigervnc (viewer per connettersi ad altri VNC server)

tigervnc-server (il nostro server)

per un funzionamento corretto occorrono solo pochi passaggi:

1. Creare una password per il nostro utente, quindi su un terminale, dare il comando [prompt]\$**vncpasswd** <INVIO> digitare la password e poi ancora una volta per verificarla.
2. Dal pc che si vuole rendere controllabile dare il comando [prompt]\$ **x0vncserver -PasswordFile ~/.vnc/passwd** <INVIO>
3. dal PC con cui ci collegheremo al server lanciamo un vnc viewer qualsiasi (non e' detto che lo possiate scegliere) [prompt]\$ vncviewer <indirizzo IP>:5900 <INVIO> verrà richiesta la password di VNC precedentemente impostata e si entrerà nel desktop remoto ritrovando i programmi già in esecuzione su di esso.

Il comando per lanciare il server VNC può, ovviamente, essere inserito in un script.

Basta editare un file (per esempio startVNC) inserendo

#!/bin/bash

x0vncserver -PasswordFile ~/.vnc/passwd

salvarlo e renderlo eseguibile (tasto destro del mouse | Proprietà | Permessi e selezionare l'opzione ESEGUIBILE

Questo script potrà essere richiamato dal centro di controllo di KDE nella scheda AVANZATE | AVVIO AUTOMATICO selezionando aggiungi script. In questo modo verrà lanciato automaticamente ad ogni ingresso nella nostra sessione di lavoro.

Si può fare lo stesso anche su gnome ed altri desktop manager.

10.28.1 PC con X ma “SENZA” Monitor

Se Utilizziamo questa semplice configurazione su un PC che, per qualsiasi ragione, volessimo mettere nella nostra rete ma SENZA MONITOR, TASTIERA E MOUSE, dovremo modificare la configurazione eseguendo alcuni semplici passi:

- 1) Da BIOS cercare la voce che permette al PC di avviarsi anche senza la presenza di Tastiera e Mouse, La voce dipende dal produttore del BIOS e da altri fattori.
 - 2) Abilitare il login automatico (da MCC|Avvio|Login automatico)
 - 3) Aggiungere lo script per la partenza del server VNC all'avvio della sessione, come precedentemente visto.
 - 4) MA SOPRATTUTTO modificare il file /etc/X11/xorg.conf per avere le seguenti stringhe:
-

Section "ServerFlags"

```
Option "DontZap" "False" # disable <Ctrl><Alt><BS> (server abort)
AllowMouseOpenFail # allows the server to start up even if the mouse does not work
#DontZoom # disable <Ctrl><Alt><KP_+>/<KP_-> (resolution switching)
```

EndSection

Section "Module"

```
Load "dbe" # Double-Buffering Extension
Load "v4l" # Video for Linux
Load "extmod"
Load "glx" # 3D layer
Load "dri" # direct rendering
```

EndSection

Section "Device"

```
Identifier "VNC Device"
Driver "vesa"
```

EndSection

Section "Screen"

```
Identifier "VNC Screen"
Device "VNC Device"
Monitor "VNC Monitor"
SubSection "Display"
#
Modes "1024x768"
Modes "1280x1024"
EndSubSection
```

EndSection

Section "Monitor"

```
Identifier "VNC Monitor"
HorizSync 30-70
VertRefresh 50-75
```

EndSection

Altrimenti senza monitor, KDM (ma anche GDM, XDM etc) rimarrà “APPESO”

finché non inserirete il monitor, senza effettuare il login automatico e vanificando di fatto tutti i vostri sforzi.

Nota: le seguenti stringhe specificano la risoluzione che userete.

Modes "1024x768"

Modes "1280x1024"

10.29 Directory Condivise

Spesso si ha la necessita di condividere delle directory con altri computer nella stessa rete, sia in casa che in ufficio, sempre più spesso anche i dispositivi che compriamo hanno questa possibilità, vedi per esempio i media-center, televisori etc.

La condivisione di una directory la si può ottenere in diversi modi ma i più semplici sono tramite NFS e SMB, quest'ultimo risulta assolutamente necessario in una rete mista (linux/windows) o quando si ha a che fare con i dispositivi sopracitati che magari hanno un s.o. Linux a bordo ma danno per scontato di dover essere utilizzati “anche” con PC windows.

Vediamo allora come possiamo rendere disponibile una diretory sui nostri PC.

10.29.1 SMB - samba server

Iniziamo con l'installare i pacchetti necessari, per farlo installiamo il pacchetto samba-swath che si porterà dietro, come dipendenze, tutti i pacchetti necessari.

Samba-swath ci permette di configurare in modo semplice il nostro server samba, senza andare ad editare direttamente il file smb.conf posizionato in /etc/samba/.

Questo file ha una serie di impostazioni che coprono un numero impressionante di esigenze, che pero non servono nel nostro caso, e possono scoraggiare chi vuole semplicemente condividere una directory.

Inoltre l'interfaccia ci permette di conoscere il compito di ogni scritta con un

semplice click su AIUTO, (molto educativo).

Prima di poter accedere all'interfaccia web di swat dal classico indirizzo:

<http://localhost:901>

dobbiamo abilitare il servizio swat che di default risulta disabilitato, per farlo basta editare `/etc/xinetd.d/swat`, ovviamente, come amministratore.

```
# default: off
# description: SWAT is the Samba Web Admin Tool. Use swat \
#             to configure your Samba server. To use SWAT, \
#             connect to port 901 with your favorite web browser.
service swat
{
    port          = 901
    socket_type   = stream
    wait         = no
    only_from     = 127.0.0.1
    user          = root
    server        = /usr/sbin/swat
    log_on_failure += USERID
    disable       = no
}
```

basta cambiare l'ultima riga come mostrato sopra.

A questo punto rifacciamo partire il servizio con il comando

`service xinetd restart`

Accediamo all'interfaccia web di swat tramite il collegamento precedentemente riportato. Inseriamo lo user root e la relativa password, sul browser web ci ritroveremo di fronte ad alla seguente pagina.

Con dei comodi tasti posti in linea in alto, ciascuno dedicato ad una sezione e ad un preciso compito.

Quelli che ci servono a noi sono GLOBAL, SHARES e VIEW



HOME

GLOBALS

SHARES

PRINTERS

WIZARD

STATUS

VIEW

PASSWORD

Welcome to SWAT!

Please choose a configuration action using one of the above buttons

[Samba](#) Documentation

- **Daemons**
 - [smbd](#) - the SMB daemon
 - [nmbd](#) - the NetBIOS nameserver
 - [winbindd](#) - the winbind daemon
- **Configuration Files**
 - [smb.conf](#) - the main Samba configuration file
 - [lmhosts](#) - NetBIOS hosts file
 - [smbpasswd](#) - SMB password file
- **Administrative Utilities**
 - [smbcontrol](#) - send control messages to Samba daemons
 - [smbpasswd](#) - managing SMB passwords
 - [SWAT](#) - web configuration tool
 - [net](#) - tool for administration of Samba and remote CIFS servers
 - [pdbedit](#) - Samba user account management tool
 - [tdbbackup](#) - Tool for backing up TDB databases
- **Client Tools**
 - [rpcclient](#) - command line MS-RPC client
 - [smbtar](#) - SMB backup tool
 - [smbclient](#) - command line SMB client
 - [smbmnt](#) - helper utility for mounting SMB filesystems on Linux hosts
 - [smbmount](#) - user space tool for mounting SMB filesystems under Linux
 - [smbumount](#) - user space tool for unmounting SMB filesystems under Linux
 - [ntlm_auth](#) - allow external programs to use NTLM authentication
 - [smbcquotas](#) - get or set quotas on NTFS 5 shares
 - [smbspool](#) - Send a print job to an SMB printer
 - [smbtree](#) - Text-based SMB network browsing
- **Diagnostic Utilities**
 - [smbstatus](#) - monitoring Samba
 - [testparm](#) - validating your config file
 - [nmblookup](#) - NetBIOS name query tool
 - [wbinfo](#) - Tool for getting winbind information
- **Misc. Utilities**
 - [profiles](#) - migrating profiles from one domain to another
 - [log2pcap](#) - generate pcap files from samba log files
- **Books**
 - [Using Samba, 2ed.](#) - by Jay Ts, Robert Eckstein, and David Collier-Brown
 - [The Official Samba HOWTO and Reference Guide](#)

Iniziamo da GLOBAL, in questa sezione andremo ad impostare alcuni parametri molto importanti tra cui

il gruppo di lavoro (workgroup o **mdvgroup**) basta che tutti i PC siano nello stesso gruppo.

l'alias con cui ci troveranno (in genere l'hostname)

e il tipo di condivisione (**security**), che nel nostro caso deve essere **SHARE**

Variabili Globali

Configurazione Attuale: ☒ Vista Semplice ☐ Vista Avanzata
 Cambia Password:

Opzioni Basilari

Aiuto	workgroup	MDVGROUP	<input type="button" value="Imposta Default"/>
Aiuto	realm		<input type="button" value="Imposta Default"/>
Aiuto	netbios name	SILVER	<input type="button" value="Imposta Default"/>
Aiuto	server string	Samba file and print server	<input type="button" value="Imposta Default"/>
Aiuto	interfaces		<input type="button" value="Imposta Default"/>
Aiuto	bind interfaces only	Yes ▾	<input type="button" value="Imposta Default"/>

Opzioni di Sicurezza

Aiuto	security	SHARE ▾	<input type="button" value="Imposta Default"/>
Aiuto	auth methods		<input type="button" value="Imposta Default"/>
Aiuto	encrypt passwords	Yes ▾	<input type="button" value="Imposta Default"/>
Aiuto	client schannel	No ▾	<input type="button" value="Imposta Default"/>
Aiuto	server schannel	No ▾	<input type="button" value="Imposta Default"/>
Aiuto	guest account	nobody	<input type="button" value="Imposta Default"/>
Aiuto	invalid users		<input type="button" value="Imposta Default"/>
Aiuto	valid users		<input type="button" value="Imposta Default"/>

Modificate solo le tre voci specificate, e non preoccupatevi del resto.

Ricordatevi che prima di passare ad un'altra sezione dovrete salvare le modifiche con l'apposito tasto.

Creiamo a questo punto la vera e propria condivisione: la Sezione SHARES



Inseriamo un nome per la condivisione e premiamo CREA CONDIVISIONE verrà inserita nel menu a tendina poco sopra, selezioniamola e premiamo SCEGLI CONDIVISIONE

In questa maschera sono assolutamente importanti i campi **PATH**, e' il percorso completo della directory da condividere
Read only che deve essere impostato a NO
Guest OK, **Browsable** e **Available** che devono essere impostati a YES

Anche in questo caso ricordatevi che prima di passare ad un'altra sezione dovrete salvare le modifiche con l'apposito tasto.

La sezione view vi mostra semplicemente il file /etc/samba/smb.conf appena modificato.

Non vi rimane che riavviare il servizio con il comando
service smb restart
dato in un terminale come amministratore.

10.30 **SYSTEMD** - Gestore di sistema e di servizi

Dalla ROSA 2011 e' stato introdotto, un nuovo sistema di init chiamato **systemd**.

(Gestore di sistema e di servizi per Linux)

vediamo un po di comandi per gestire il tutto

10.30.1 **systemctl** - Gestiamo i servizi

Il primo comando ci aiuta a gestire e monitorare i vari servizi

Vediamo un po delle opzioni a nostra disposizione.

systemctl list-units (visualizza i servizi attivi e il loro stato)

systemctl --failed (Visualizza i soli servizi falliti)

systemctl status <Nome del servizio> (mostra diverse informazioni interessanti tra cui

- lo stato
- il Cgroup assegnato
- la posizione del file di configurazione (/etc/rc.d/init.d/smb)
- programmi in cascata e relativi PID

```
[root@iron user]# systemctl status smb.service
```

```
smb.service - LSB: Samba servers (nmbd and smbd)
```

```
Loaded: loaded (/etc/rc.d/init.d/smb)
```

```
Active: active (running) since Tue, 27 Sep 2011 07:18:18 +0200; 8h ago
```

```
CGroup: name=systemd:/system/smb.service
```

```
└─ 16580 smbd -D
```

```
└─ 16586 smbd -D
```

```
└─ 16589 nmbd -D
```

NOTE:

1. il nome del servizio va scritto completo
2. le informazioni riportate sono differenti se si lanciano da amministratore

3.

systemctl start/stop/reload/restart <Nome del servizio>

avvia ferma ricarica e riavvia il servizio specificato

lo si può ancora fare con il comando `service <servizio> start/stop/restart`
per esempio

systemctl restart smb.service

e

service smb restart

Restarting smb (via systemctl):

[OK]

ci sono molti altri comandi con varie funzionalità che vanno dalla gestione dell'spegnimento del sistema alla creazioni di snapshot di backup

systemctl halt	Shut down and halt the system
systemctl poweroff	Shut down and power-off the system
systemctl reboot	Shut down and reboot the system

10.30.2 systemd-cgls - Vediamo il contenuto di un Cgroup

Dando come amministratore il comando

```
# systemd-cgls systemd:/system/smb.service
```

il terminale ci restituisce i processi associati al CGROUP specificato

systemd:/system/smb.service:

```
├─ 16580 smbd -D
├─ 16586 smbd -D
└─ 16589 nmbd -D
```

notare che la lista dei cgroup creati da systemd la si può ottenere anche lanciando il solo comando

```
# systemd-cgls
```

10.30.3 Analizziamo il boot - systemd-analyze

Tra le varie caratteristiche che offre, ciò che ci coinvolgerà di più e' la parallelizzazione dell'avvio dei servizi, con cui si dovrebbe riuscire a far partire contemporaneamente e nel momento giusto diversi service (.service) in modo tale da ottenere un boot più rapido ed efficiente.

Questo nuovo sistema offre dei comandi che ci permetteranno di analizzare il boot nella sua forma più completa in funzione dei processi e dei tempi di esecuzione.

I comandi da usare per fare questo tipo di analisi sono:

\$ **systemd-analyze time**

```
Startup finished in 1926ms (kernel) + 8767ms (initrd) + 26692ms (userspace)
= 37386ms
```

da un indicazione dei tempi del boot dividendoli nelle tre parti principali Kernel, initrd e userspace.

Con l'opzione BLAME andremo a verificare il tempo di esecuzione di ogni servizio presente , ma non avremo alcuna indicazione su quanti e quali processi siano partiti o eseguiti in parallelo

\$ **systemd-analyze blame**

```
8432ms smb.service
8177ms partmon.service
7460ms haldaemon.service
7047ms cups.service
6994ms mdadm.service
6623ms avahi-daemon.service
6550ms atd.service
6545ms rpcbind.service
6517ms networkmanager.service
6505ms xfs.service
6500ms hddtemp.service
6469ms autofs.service
6395ms lm_sensors.service
```

```
$ systemd-analyze plot > boot.svg
```

[illegible]

10.31 PLYMOUTH - Il boot grafico

Il sistema che gestisce i temi che vediamo durante tutta la fase di boot si chiama plymouth. La ROSA 2011 usa la versione 0.8.3.

Nel caso in cui si voglia sostituire il tema, e quindi l'aspetto con cui il sistema si presenta al boot, avremo bisogno di conoscere alcuni comandi.

Iniziamo con il dire che la directory contenente i temi di plymouth risiede in `/usr/share/plymouth/themes/`

e che la lista dei temi installati (semplicemente contenuti dentro la directory `themes` la si può vedere con il comando :

plymouth-set-default-theme -list

che restituisce

details

ROSA-One

text

notare che il comando va dato come amministratore.

A questo punto dobbiamo cercare sui repository o su kde-look il tema che più ci soddisfa.

Se lo troviamo sui repository (quindi da installa software) semplicemente lo selezioniamo e lo installiamo.

Se lo troviamo su <http://www.kde-look.org> lo scarichiamo e scompattiamo l'archivio da qualche parte.

Prendiamo per esempio dal sito <http://www.kde-look.org> il tema degli amici del MIB:

`"MIB-Ossigeno-Ultimate-Plymouth.tar.gz"`

lo scompattiamo e come amministratore copiamo la directory nel punto giusto con il comando

cp -rf MIB-Ossigeno-Ultimate-Plymouth /usr/share/plymouth/themes/

A questo punto il tema e' disponibile e dobbiamo solo impostarlo come tema da usare, per farlo usiamo il seguente comando:

plymouth-set-default-theme MIB-Ossigeno-Ultimate-Plymouth -rebuild-initrd

non ci rimane che provarlo riavviando il computer

10.32 Qualche informazione su Kontact, nepomuk e Akonadi

Se come me usate di solito kontact e kmail per la posta, e quindi avrete già provveduto ad installarli dai repository, dovete sapere che Kontact ed i suoi componenti, come del resto molti oggetti di plasma, hanno iniziato ad usare akonadi come ente centralizzato per memorizzare e recuperare diversi tipi di informazione personali.

Questa centralizzazione offrirà diversi vantaggi in futuro, ma come sempre accade nella fase iniziale potrà provocare diversi problemi.

Allora teniamo presente alcuni semplici punti ed indichiamo qualche comando per capire lo stato attuale dei vari servizi.

Tutti i componenti principali di kontact usano akonadi, ed ad ogni avvio di ogni singolo programma si avvierà in automatico anche akonadi.

Si può controllare lo stato di akonadi con il seguente comando:

\$ akonadictl status

Akonadi Control: running

Akonadi Server: running

Akonadi Server Search Support: not available

Questo è lo stato dopo aver disabilitato nepomuk e strigi dal centro di controllo di KDE nella sezione Ricerca Desktop.

Tuttavia perché kontact funzioni correttamente, si ha la necessita di avere akonadi e nepomuk in funzione.

Nota importante: Non è assolutamente necessario abilitare strigi (indicizzazione del desktop)

di conseguenza dal centro di controllo di KDE selezioniamo

RICERCA DESKTOP e provvediamo all'abilitazione di NEPOMUK e alla disabilitazione di STRIGI.

Diamo nuovamente il comando per verificare lo stato di akonadi:

\$ akonadictl status

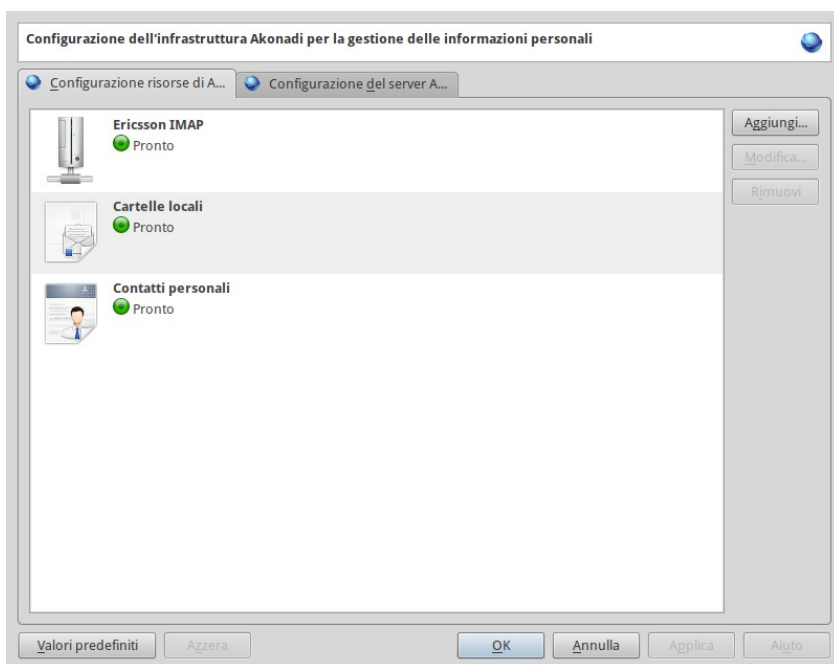
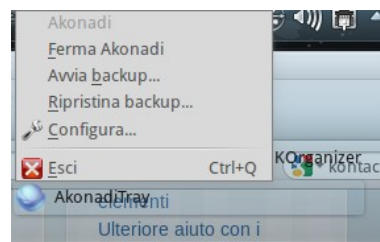
Akonadi Control: running

Akonadi Server: running

Akonadi Server Search Support: available (backend: Virtuoso)

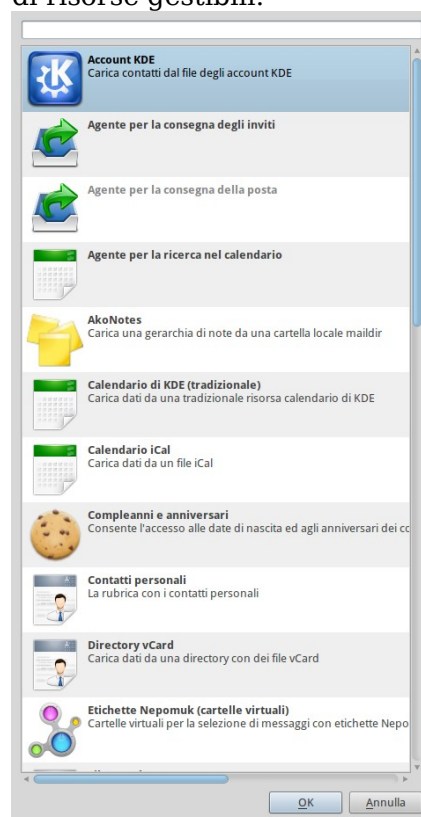
Il comando di controllo che abbiamo utilizzato **akonadictl** permette anche di avviare/fermare e riavviare il server, usando start, stop e restart al posto di status.

Ricordatevi che si può avviare **akonaditray** (fatelo con alt +f2 o direttamente da terminale) che inserirà nel vassoio di sistema una icona blu da cui sarà possibile fermare ed avviare akonadi, ma anche eseguire e ripristinare copie di backup, che vedremo in seguito, ed avviare la finestra di configurazione di akonadi tramite la voce **configura**.

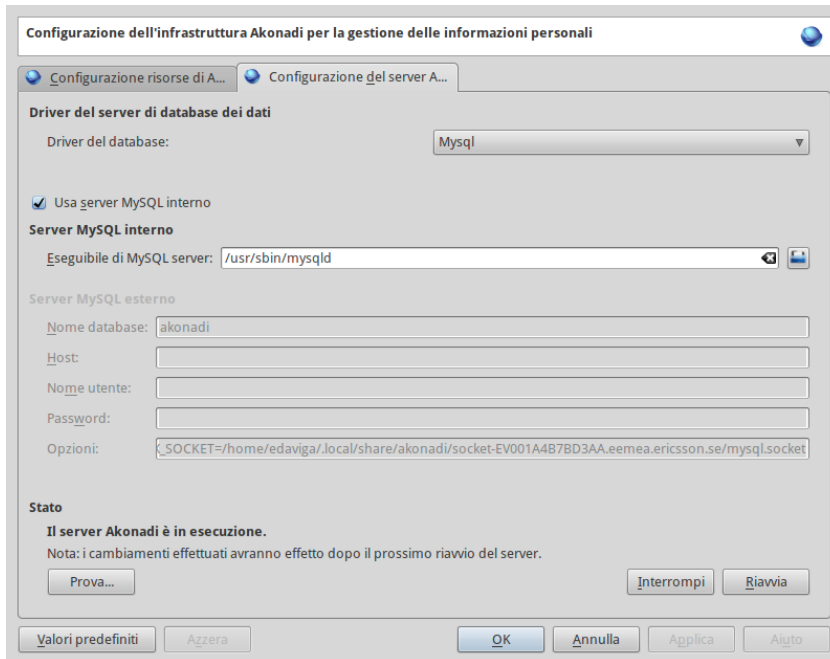


Nella prima scheda ci sono tutte le risorse configurate, quindi posta elettronica (pop o imap) la rubrica etc.

il tasto aggiungi permette di accedere ad una lista corposa di risorse gestibili.



La risorsa CONTATTI PERSONALI punta normalmente alla directory:
~/.local/share/contacts



Qui non cambiare nulla

....

Ora abbiamo teoricamente tutto ciò che serve per far funzionare senza problemi kontact e molti altri programmi kde nativi.



11 Impostazioni e particolarità su sistemi a 64bit

Non ci sarebbe più alcuna necessità di tenere una sezione distinta per questi sistemi, basta ricordarsi che nell'aggiunta dei repository si dovrà scegliere, ovviamente, quelli a 64bit.

Anche i problemi con i programmi proprietari quali, per esempio, flashplayer, sono ormai superati, l'installazione dei plugins seguirà esattamente la stessa procedura usata per i sistemi a 32bit, quindi installando il pacchetto flash-player-plugin (vedrete che sarà marcato x86-64), che scaricherà la versione appropriata di flash-player (anche se ancora in una fase beta) senza alcuna necessità di ulteriori interventi manuali.

Alcune librerie come quelle per la lettura corretta dei DVD hanno un nome leggermente diverso dalla versione a 32bit per identificarle, quindi

Libdvdcss2	Lib64dvdcss2	
Libdvdnav4	Lib64dvdnav4	

Durante la configurazione dei repository verranno inseriti anche quelli a 32bit in cui potremo trovare per esempio i codec audio video win32-codecs

Capitolo 12

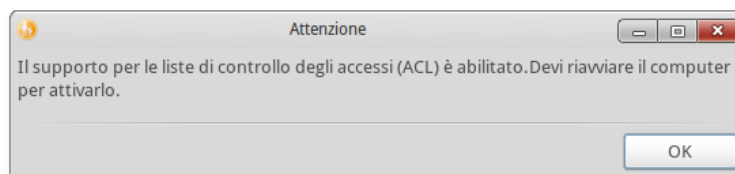
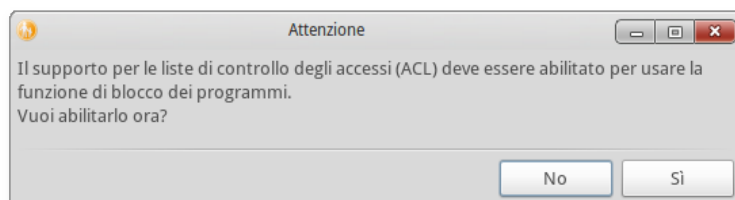
12 Varie

12.1 Filtri per la Famiglia

Dalla versione 2008.1 è comparsa una nuova voce, nel ROSA Control Center dedicata alla tutela dei figli durante la navigazione internet.

Spesso infatti si hanno delle remore a lasciare i propri figli su internet, che rimane pur sempre un ottimo mezzo di apprendimento e conoscenza.

Questo sistema ci permette di alleviare i nostri timori, rendere più piacevole la navigazione e l'utilizzo del PC ai piccoli, e dare delle regole temporali sull'utilizzo del PC e della rete.



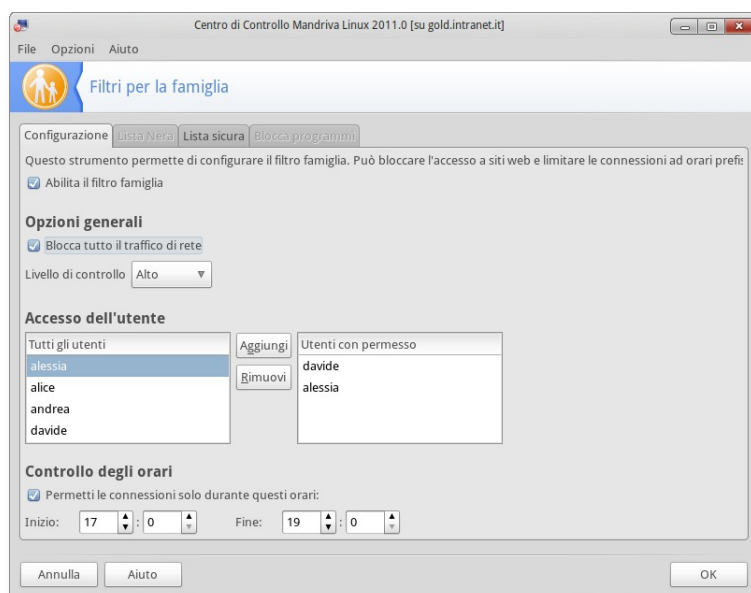
Tramite la voce in **MCC | Sicurezza | Filtri per la famiglia**

si accede alla finestra principale ma al primo accesso comparirà la seguente maschera con cui abiliteremo il controllo degli accessi ACL

Premere **SI**

Un secondo avviso ci dirà di riavviare il computer, tuttavia noi potremo anticipare le opzioni scelte

Premere **OK**



Nella finestra principale si ha la possibilità di :

1) abilitare un filtro che impedisca di andare in siti potenzialmentepericolosi o altro.

2) Limitare l'accesso alla rete ad un orario ben preciso e limitato nel tempo.

Per farlo basta segnare

a) "Abilita il filtro famiglia"

b) scegliere il livello di controllo

ALTO per i Bambini Piccoli

MEDIO per i bambini

MASSO per i più grandi (ma temo che a quel momento saranno loro a gestire il computer)

c) Spostare, nella finestra di destra, tramite il tasto AGGIUNGI gli user name "adulti" che non useranno alcun filtro e che non avranno limitazioni.

Tramite le schede Lista Nera e Lista Sicura si potranno modificare i filtri rendendo accessibili o meno alcuni siti di nostra conoscenza.

Capitolo
13

13 LINK DI RIFERIMENTO

13.1 LINUX

Tipo	Indirizzo internet	Note
Nuovo ROSA FORUM	http://www.it-ROSA.org/	in Italiano
Richiesta Pacchetti e repository	http://mib.pianetalinux.org/miblight/index.php	in Italiano
Linux-Corner - Manuali	http://www.linux-corner.it	in Italiano
NEWS / ROSA FORUM - GUIDE e molto altro	http://www.mandrakeitalia.org/	in Italiano
Trovare informazioni	http://www.google.com/linux	
Trovare RPM	http://rpmfind.net/	
Temi per KDE ed i suoi programmi	http://www.kde-look.org/	
Programmi KDE	http://www.kde.org/	
Trovare informazioni	http://www.google.com/	
KDE FAQ	http://docs.kde.org/stable/it/kdebase/faq/	in Italiano
KDE Documenti	http://docs.kde.org/stable/it/kdebase	in Italiano
NEWS	www.ziobudda.net	in Italiano

13.2 DISTRIBUZIONI

NOME	Indirizzo internet	Note
ROSA	http://www.ROSA.com/	
Ubuntu	http://www.ubuntulinux.org/	
Fedora	http://fedora.redhat.com/	
Knoppix	http://www.knoppix.org/	
SUSE	http://www.suse.com/	
Debian	http://www.debian.org	
Slackware	http://www.slackware.com/	
Madeinlinux	http://www.madeinlinux.com/	
Turbolinux	http://www.turbolinux.com/	
Dinebolic	http://www.dynebolic.org/	
Geexbox	http://www.geexbox.org/	
Damnsmaillinux	http://www.damnsmaillinux.org/	
Linspire	http://www.lindows.com/	
Scientific linux	https://www.scientificlinux.org/	

Nota: Una delle caratteristiche più avvincenti del free software, dell'O.S e di Linux è che, potenzialmente chiunque può crearsi una distribuzione, se da un lato questo porta ad avere migliaia di distribuzioni, dall'altro comporta una notevole rapidità di sviluppo ed un altissimo tasso di innovazione, impensabile in qualsiasi altro modello di sviluppo software.

Sui forum spesso si assiste a vere e proprie guerre di opinione tra le varie distribuzioni. In linea di massima ci sono tre punti da tenere in considerazione

- 1) Tutte le distribuzioni possono fare la stessa cosa, si differenziano per le applicazioni con cui configureremo i vari programmi. Il resto sono preferenze personali, per esempio avere la password di root o usare SUDO, oppure usare Gnome, KDE, XFCE o altro oppure il tipo di pacchettizzazione dei programmi RPM, DEB, TGZ ed altro ancora.
- 2) La sicurezza la si ottiene. Se inizio ad usare la password di root come utente principale, non abilitare o disabilitare il firewall, ed usare password banali, sarà arduo parlare di sicurezza, con qualsiasi distribuzione.
- 3) A mio avviso è di basilare importanza il numero di pacchetti disponibili per la propria distribuzione, ed il loro frequente aggiornamento.

13.3 HARDWARE

La cosa migliore quando si acquista un PC o una qualunque altra parte del sistema è iniziare a cercare le varie periferiche, partendo dal presupposto di voler usare “anche”, si fa per dire, Linux.

Molti produttori (sempre di più) rilasciano i driver per Linux e altri sistemi operativi, e la concorrenza li deve seguire.

La maggior parte dei componenti come i chipset usano driver O.S. uguali per i vari produttori vedi driver per usb, IDE etc.

elenco anche alcuni siti dove è possibile trovare informazioni su PC,Laptop, periferiche varie ect.

Produttore	Indirizzo internet	Note
Scheda Video (geforce)	http://www.nvidia.com	Ottimi driver
Chipset (Nforce)	www.nvidia.com	Ottimi driver
HP Linux Inkjet Driver Project	www.hpinkjet.sourceforge.net	Driver Linux
Masterizzatori/DVD/CD	http://www.sony-optiarc.com/	Ottimo
Stampanti Multifunzione Brother	http://solutions.brother.com/linux/en_us/index.html	RIMOSSO
Linux drivers for Philips USB webcams	www.smcc.demon.nl/webcam	Non ufficiali
Linux Hardware Database	www.lhd.zdnet.com	
LinuxHardware.org	www.linuxhardware.org	
TuxMobil Laptop Manufacturers	www.tuxmobil.org/laptop_manufacturer.html	LAPTOP

Vedi anche il paragrafo [3.3](#)

Su www.linux-corner.it ho aggiunto una pagina [Hardware Database](#) dove inserirò tutto l'hardware che ho già avuto modo di provare.

13.3.1 HCL (Hardware Compatibility list) ROSA

Il sito <http://hcl.ROSA.com> può essere un valido aiuto per verificare se un determinato prodotto hardware sia supportato o meno da ROSA. La ricerca delle informazioni risulta piuttosto complessa pero dovrebbe migliorare con il tempo.

Utile per sistemi e portatili.

13.4 SOFTWARE

Qui di seguito elenco i siti dove è possibile scaricare le release software aggiornate di alcuni programmi che definirei base.

Programma	Link	Note
Libreoffice	http://www.Libreoffice.org/	
Firefox	http://www.mozilla.com	
Gimp	http://www.gimp.org/ http://www.gimpitalia.it/	
Java SUN	http://www.java.com/it/download/	
Adobe Acrobat Reader	Http://www.adobe.it	

Ovviamente le distribuzioni hanno dei pacchetti già pronti per questi programmi.



14 Licenza

Questo manuale, come tutti i manuali presenti su <http://www.linux-corner.it> è rilasciato sotto licenza creative commons.

<http://creativecommons.org/licenses/by-nc-nd/2.5/it/>



15 Note Finali

Ho scritto questo manuale nella convinzione che uno dei freni all'utilizzo di Linux sia il velo di difficoltà che tutti noi abbiamo contribuito a creare.

In realtà Linux non è, né più difficile né più semplice di qualsiasi altro sistema operativo.

Penso che molti di noi vorrebbero avere la possibilità di far funzionare al meglio tutto, nel più breve tempo possibile..... per iniziare poi con calma ad imparare.....se si vuole..... non è detto....