Module SY5 – Systèmes d'Exploitation

Dominique Poulalhon dominique.poulalhon@irif.fr

Université de Paris (Diderot)
L3 Informatique & DL Bio-Info, Jap-Info, Math-Info
Année universitaire 2021-2022

SIGNAUX

DÉFINITION

mécanisme d'interruption asynchrone, i.e. non corrélé à une demande explicite : l'interruption peut intervenir à tout moment de l'exécution

envoyés par le système pour notifier un événement (chaque signal code un type d'événement), ou par un autre processus

le processus qui envoie un signal n'a pas de moyen de savoir quand le signal sera délivré (ni même s'il l'est)

liste des signaux disponibles : ${\tt kill}$ -1 liste non normalisée (et encore moins la correspondance nom-numéro)

- 1 terminaison du processus
- 2 terminaison + génération d'un fichier core
- 3 signal ignoré
- 4 suspension du processus
- 5 reprise du processus

1 terminaison du processus

SIGINT, SIGTERM, SIGKILL...

2 terminaison + génération d'un fichier core

3 signal ignoré

4 suspension du processus

1 terminaison du processus

SIGINT, SIGTERM, SIGKILL...

2 terminaison + génération d'un fichier core

SIGQUIT, SIGSEGV...

3 signal ignoré

4 suspension du processus

1 terminaison du processus

SIGINT, SIGTERM, SIGKILL...

2 terminaison + génération d'un fichier core

SIGQUIT, SIGSEGV...

3 signal ignoré

SIGCHLD, SIGWINCH

4 suspension du processus

1 terminaison du processus

SIGINT, SIGTERM, SIGKILL...

2 terminaison + génération d'un fichier core

SIGQUIT, SIGSEGV...

3 signal ignoré

SIGCHLD, SIGWINCH

4 suspension du processus

SIGSTOP, SIGTSTP

1 terminaison du processus SIGINT, SIGTERM, SIGKILL...

2 terminaison + génération d'un fichier core

SIGQUIT, SIGSEGV...

3 signal ignoré

SIGCHLD, SIGWINCH

4 suspension du processus

SIGSTOP, SIGTSTP

5 reprise du processus

SIGCONT

problèmes matériels: SIGBUS, SIGSEGV, SIGILL, SIGFPE 2



Principaux signaux

problèmes matériels : SIGBUS, SIGSEGV, SIGILL, SIGFPE 2

problèmes matériels: SIGBUS, SIGSEGV, SIGILL, SIGFPE 2

événements « externes » : SIGCHLD 3, SIGPIPE 1

job-control:

- SIGTERM, SIGKILL pour terminer 1
- SIGSTOP, SIGTSTP pour suspendre 4
- SIGCONT pour reprendre 5

SIGSTOP et SIGKILL ne peuvent être ni ignorés ni captés

problèmes matériels: SIGBUS, SIGSEGV, SIGILL, SIGFPE 2

événements « externes » : SIGCHLD 3, SIGPIPE 1

job-control: SIGTERM, SIGKILL, SIGSTOP, SIGTSTP, SIGCONT SIGSTOP et SIGKILL ne peuvent être ni ignorés ni captés

problèmes matériels: SIGBUS, SIGSEGV, SIGILL, SIGFPE 2

événements « externes » : SIGCHLD 3, SIGPIPE 1

job-control: SIGTERM, SIGKILL, SIGSTOP, SIGTSTP, SIGCONT SIGSTOP et SIGKILL ne peuvent être ni ignorés ni captés

événements liés au terminal :

- SIGHUP: déconnexion 1
- SIGINT 1, SIGTSTP 4, SIGQUIT 2: ctrl-C, ctrl-Z, ctrl-\
- SIGTTIN, SIGTTOU 4: tentative de lecture/écriture par un processus à l'arrière-plan
- SIGWINCH 3: redimensionnement

problèmes matériels: SIGBUS, SIGSEGV, SIGILL, SIGFPE 2

événements « externes » : SIGCHLD 3, SIGPIPE 1

job-control: SIGTERM, SIGKILL, SIGSTOP, SIGTSTP, SIGCONT SIGSTOP et SIGKILL ne peuvent être ni ignorés ni captés

événements liés au terminal : SIGHUP, SIGINT, SIGTSTP, SIGQUIT, SIGTTIN, SIGTTOU, SIGWINCH

problèmes matériels: SIGBUS, SIGSEGV, SIGILL, SIGFPE 2

événements « externes » : SIGCHLD 3, SIGPIPE 1

job-control: SIGTERM, SIGKILL, SIGSTOP, SIGTSTP, SIGCONT SIGSTOP et SIGKILL ne peuvent être ni ignorés ni captés

événements liés au terminal : SIGHUP, SIGINT, SIGTSTP, SIGQUIT, SIGTTIN, SIGTTOU, SIGWINCH

auto-notification: SIGABRT 2, SIGALRM 1

problèmes matériels: SIGBUS, SIGSEGV, SIGILL, SIGFPE 2 événements « externes » : SIGCHLD 3, SIGPIPE 1 iob-control: SIGTERM, SIGKILL, SIGSTOP, SIGTSTP, SIGCONT SIGSTOP et SIGKILL ne peuvent être ni ignorés ni captés événements liés au terminal : SIGHUP, SIGINT, SIGTSTP, SIGQUIT, SIGTTIN, SIGTTOU, SIGWINCH auto-notification: SIGABRT 2, SIGALRM 1 sans signification prédéfinie : SIGUSR1, SIGUSR2 1

ENVOYER UN SIGNAL

```
int kill(pid_t pid, int sig);
int raise(int sig); /* équivalent à kill(getpid(), sig) */
```

- sig est le numéro du signal à envoyer (ou 0 pour tester la faisabilité)
- pid indique le(s) processus cible(s):
 pid>0 pour un processus unique,
 0 pour tous les processus appartenant au même groupe
 -1 pour tous les processus (sauf lui-même sous Linux),
 pid<-1 pour tous les processus appartenant au groupe -pid
- retourne 0, ou -1 en cas d'erreur

un processus p1 est autorisé à envoyer un signal à un processus p2 si le propriétaire (réel ou effectif) de p1 est privilégié, ou s'il est le propriétaire (réel ou effectif) de p2

ATTENDRE L'ARRIVÉE D'UN SIGNAL

il est possible de bloquer un processus jusqu'à la réception d'un signal, par exemple avec :

```
int pause(void);
```

le plus simple, ne fait rien d'autre qu'attendre (indéfiniment); en cas de retour, retourne -1, avec errno=EINTR

```
unsigned int sleep(unsigned int seconds);
```

pour éviter de bloquer indéfiniement... retourne le nombre de secondes restant en cas d'interruption (et de retour), 0 sinon

REDÉFINIR LA RÉACTION

chaque processus peut choisir son comportement à la réception d'un signal particulier (sauf SIGKILL et SIGSTOP) :

- ignorer le signal : rien ne se passe
- capter le signal et exécuter une fonction particulière (handler)
- revenir au comportement par défaut

cela doit être mis en place *avant* la réception du signal concerné avec la primitive suivante :

il existe également une primitive obsolète et absolument pas fiable tl;dr: ne jamais utiliser signal()

REDÉFINIR LA RÉACTION

- signum est le signal concerné par la modification
- act décrit le comportement souhaité (si non NULL)
- oldact permet de récupérer le comportement actuel (si non NULL)
- retourne 0, ou -1 en cas d'échec

```
struct sigaction { /* contient entre autres : */
  void (*sa_handler)(int);
  sigset_t sa_mask;
  int sa_flags;
}
```

- sa_handler est soit un pointeur vers une fonction explicite, soit SIG_IGN, soit SIG_DFL
- les deux autres champs permettent de préciser le comportement pendant et après l'exécution du handler; ils peuvent être mis à 0

COMMENT ÇA MARCHE?

chaque processus a sa table des signaux, qui inclut (entre autres) :

- une table des signaux pendants, i.e. émis mais non encore délivrés; c'est une bitmap – il n'y a pas de possibilité de décompte des occurrences d'un signal donné reçues
- une table des signaux masqués cf plus loin
- une table des *handlers*: SIG_IGN, SIG_DFL ou un pointeur de fonction (donc vers la zone de texte du processus)

COMMENT ÇA MARCHE?

chaque processus a sa table des signaux, qui inclut (entre autres) :

- une table des signaux pendants, i.e. émis mais non encore délivrés; c'est une bitmap – il n'y a pas de possibilité de décompte des occurrences d'un signal donné reçues
- une table des signaux masqués cf plus loin
- une table des *handlers*: SIG_IGN, SIG_DFL ou un pointeur de fonction (donc vers la zone de texte du processus)

la table des signaux pendants est a priori incluse dans la table des processus, et mise à jour lors de l'envoi d'un signal (donc alors que le processus cible n'est pas actif), puis lors du traitement

à certaines occasions (non spécifiées, mais souvent lors de la bascule entre mode noyau et mode utilisateur), le processus actif prend connaissance des signaux pendants et en traite un (pas de critère de choix spécifié)

QUE METTRE DANS UN handler?

le processus peut avoir été interrompu absolument n'importe quand, en plein milieu d'une opération complexe agissant sur des variables globales par exemple – voire des variables « cachées », comme les structures utilisées pour la gestion des zones allouées ou les entrées/sorties de haut-niveau

QUE METTRE DANS UN handler?

le processus peut avoir été interrompu absolument n'importe quand, en plein milieu d'une opération complexe agissant sur des variables globales par exemple – voire des variables « cachées », comme les structures utilisées pour la gestion des zones allouées ou les entrées/sorties de haut-niveau

on ne peut pas mettre n'importe quoi dans un handler, au risque d'interférer et de rendre ces structures incohérentes

il faut se limiter aux fonctions dites async signal-safe, cf man 7 signal-safety

en particulier, ni malloc, ni free, ni printf ne sont sûres

QUE METTRE DANS UN handler?

il faut se limiter aux fonctions dites async signal-safe

en particulier, ni malloc, ni free, ni printf ne sont sûres

une bonne pratique peut être de limiter le rôle du handler à la modification d'une variable globale dédiée de type volatile sig_atomic_t, pour déléguer le traitement réel au programme prinicipal

```
volatile sig_atomic_t signal_recu = 0;
void handler () { signal_recu = 1; }
int main () {
    ... /* mise en place du handler */
    while (1) {
      if (signal_recu == 1) { ... }
      ...
    }
}
```

Appels systèmes interrompus

sauf si sa_flags inclut SA_RESTART, un appel système (bloquant) interrompu par la réception d'un signal ne reprend pas : il retourne -1 et errno=EINTR

il faut donc en tenir compte tout au long d'un programme susceptible de recevoir des signaux

Exemple:

```
do {
  rc = write(...);
} while(rc < 0 && errno == EINTR);</pre>
```

MASQUAGE DE SIGNAUX

une solution pour améliorer la fiabilité des signaux en retardant le moment où un signal est délivré (pour éviter les sections critiques)

masque = ensemble de signaux (temporairement) masqués/bloqués

```
int sigprocmask(int how, const sigset_t *set, sigset_t *oldset);
```

- l'ancien masque est stocké dans oldset (si non NULL)
- si set est NULL, pas de changement, sinon le nouveau masque est déterminé à partir de set et how
- how vaut SIG_BLOCK (ajout au masque), SIG_UNBLOCK (suppression)
 ou SIG_SETMASK (remplacement du masque)

MANIPULATION DES ENSEMBLES

```
/* initialisation */
int sigemptyset(sigset_t *set);
int sigfillset(sigset_t *set);

/* modification */
int sigaddset(sigset_t *set, int signum);
int sigdelset(sigset_t *set, int signum);

/* test d'appartenance */
int sigismember(const sigset_t *set, int signum);
```

MASQUAGE DURANT L'EXÉCUTION D'UN handler

sauf si sa_flags inclut SA_NODEFER, le signal en cours de gestion est masqué

sa_mask permet de définir un masque additionnel (i.e. en plus du masque défini par sigprocmask)

Relâchement du masquage

attention à ce genre de situations :

```
sigprocmask(SIG_BLOCK, &newmask, &oldmask);
... /* section critique protégée des interruptions par le masquage */
sigprocmask(SIG_SETMASK, &oldmask, NULL);
pause(); /* pb si le signal attendu arrive avant la pause */
```

Relâchement du masquage

attention à ce genre de situations :

```
sigprocmask(SIG_BLOCK, &newmask, &oldmask);
... /* section critique protégée des interruptions par le masquage */
sigprocmask(SIG_SETMASK, &oldmask, NULL);
pause(); /* pb si le signal attendu arrive avant la pause */
```

il est *indispensable* de procéder au relâchement + attente de manière *atomique* \implies il faut un appel système spécifique

```
int sigsuspend(const sigset_t *mask);
```

- de manière atomique, remplace temporairement le masque par mask et met le processus en attente
- (si le processus ne termine pas) replace l'ancien masque avant de retourner -1, avec errno=EINTR