

Système

fiducie - écriture ouverture

int fd = open(chemin, flag, mode)

char* $\xrightarrow{\text{lecture}}$
lecture :
écriture :
les 2 :

ne pas oublier de fermer : close(fd)

read(fd, buf, taille - but)

void*

retourne le nombre écrit \leq taille - but

write (fd, buf, n)

lseek (fd, offset, whence)

décalage

SEEK - SET
SEEK - CUR
SEEK - END

Inoent

```
res = lstat(argv[1], &st);  
//avec lstat test_ltem == lien symbolique  
if(res < 0){  
    perror("stat");  
    exit(1);  
}  
else{  
    printf("n° inoent %ld\n", st.st_ino);  
    printf("Type de fichier : %s");  
    switch (st.st_mode & S_IFMT) {  
        case S_IFBLK: printf("périphérique de bloc\n"); break;  
        case S_IFCHR: printf("périphérique de caractère\n"); break;  
        case S_IFDIR: printf("répertoire\n"); break;  
        case S_IFIFO: printf("fifo/tube\n"); break;  
        case S_IFLNK: printf("lien symbolique\n"); break;  
        case S_IFREG: printf("fichier ordinaire\n"); break;  
        case S_IFSOCK: printf("socket\n"); break;  
        default: printf("inconnu\n"); break;  
    }  
}
```

Random

srand (time (NULL));
rand () % MAX;

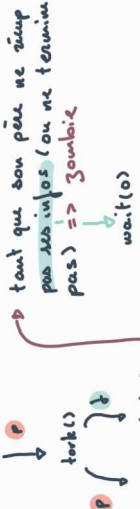
Répertoire

Se déplace dans les dossiers

dir
stat
zombie

Processus

.Comment créer n fils



```
#include <stdio.h>  
#include <sys/wait.h>  
#include <stdlib.h>  
  
main()  
{  
    int pid;  
    int i = 1;  
    int nbre = 5; //** Nombre de zombies à créer  
    int vcrea = 2; //** Vitesse de création des zombies, en seconde  
    int vdest = 5; //** Vitesse de destruction des zombies, en seconde  
    int tps2 = 20; //** Temps d'attente pour observer les zombies, en seconde  
    int tps1 = 5; //** Temps d'attente pour observer le père, en seconde  
  
    for (i; i <= nbre; i++)  
    {  
        pid = fork();  
  
        if (pid == 0) // processus fils  
        {  
            printf("Zombie id dt: %secreva....\n", i);  
            exit(1);  
        }  
        else // processus pere  
        {  
            sleep(vcrea);  
        }  
    }  
  
    printf(" Vous avez %d processus zombies. \n", i-1);  
    printf(" Ils errent pendant %d sec, observable avec ps -aux. \n", tps2);  
    printf(" ");  
    // Temps d'attente, en seconde, pour observer les zombies  
    sleep(tps2);  
  
    // Le père fait ensuite appel à wait() et récupère ces fils terminés  
    for (i; i > 1; i--)  
    {  
        sleep(vdest);  
        printf("Le zombie id a disparu %d", i-1);  
    }  
  
    // Le père reste encore x secondes pour l'observer  
    sleep(tps1);  
    // Fin du script, le père se termine  
}
```

Tube a signal

- un mécanisme de communication entre processus.
- manipulable presque comme un fichier ordinaire -> descripteur, read, write...
- la lecture est destructive : tout octet lu est consommé et retiré du tube
- fort continu de caractères, pas de séparation entre 2 écritures successives
- fonctionnement de type fifo, unidirectionnel : un tube a une extrémité en écriture et une en lecture
- capacité limitée (donc notion de tube plein)
- par défaut, les opérations sur les tubes sont bloquantes
- un tube est auto-synchronisant : impossible de lire un caractère avant qu'il ne soit écrit !

int pipe(int pipefd[2]);

- crée et ouvre un tube anonyme - donc alloue :
- stocke ces descripteurs dans pipefd : lecture dans pipefd[0], écriture dans pipefd[1].
- renvoie 0 en cas de succès, -1 en cas d'échec (si la table de descripteurs du processus ou la table des ouvertures de fichiers est pleine)

le tube créé n'est accessible que via ces 2 descripteurs - comme il n'a pas de nom, on ne peut pas le récupérer avec open.
seuls les descendants du processus qui a créé un tube anonyme peuvent donc y accéder, en héritant des descripteurs.

- si le tube n'est pas vide et contient taille octets, nb_lus = min(taille, TAILLE_BUF) octets sont extraits et copiés dans buf
- si le tube est vide, le comportement dépend du nombre d'écritures (i.e. de descripteurs en écriture sur le tube) :
- renvoie nb_lus = 0 si le nombre d'écritures est nul
- sinon, par défaut la lecture est bloquante : le processus est mis en sommeil jusqu'à ce que quelque chose change (contenu du tube ou nombre d'écritures)

le caractère bloquant permet la synchronisation d'un lecteur sur un écrivain... mais peut également provoquer des auto- ou interblocages

• Tubes nommés

de même nature que les tubes anonymes, mais avec une existence dans le S.OF :

- création et ouverture séparées
- accessibles par des processus non nécessairement apparentés
- accessibilité contrôlable
- persistants (enfin... pas leur contenu)

↳ Création

```
int mkrfifo(const char *pathname, mode_t mode);
```

- Suppression avec unlink(), renommage avec rename(), changement des droits avec chmod()... comme les autres entrées de répertoires

Parfois le comportement bloquant par défaut des tubes n'est pas adapté : on peut le modifier :

- à l'ouverture d'un tube nommé, avec le flag O_NONBLOCK
 - (sous Linux) à la création/ouverture d'un tube anonyme par
 - int pipe2(int pipefd[2], int flags), avec le flag O_NONBLOCK
 - après ouverture, en modifiant les flags du descripteur avec
 - int fcntl(int fd, int cmd, ... /*arg*/)
- comportement d'une ouverture non bloquante :
- en lecture, elle réussit immédiatement.
 - en écriture, elle réussit seulement en présence d'un lecteur ; sinon elle échoue, avec errno=ENXIO

- termination du processus
- SIGINT, SIGTERM, SIGKILL...
- terminalisation + génération d'un fichier core
- SIGQUIT, SIGSEGV...
- signal ignoré
- SIGCHLD, SIGWINCH
- suspension du processus
- SIGSTOP, SIGTSTP
- repère du processus
- SIGCONT

Principaux signaux

- 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 5SIGSTOP et SIGKILL ne peuvent être ni ignorés ni captés
- événements liés au terminal :
 - SIGHUP : déconnexion 1
 - SIGINT 1, SIGSTP 4, SIGQUIT 2 : ctrl-C, ctrl-Z, ctrl-\
 - SIGTIN, SIGTTOU 4 : tentative de lecture/écriture par un processus à l'arrière-plan
 - SIGWINCH 3 : redimensionnement
- auto-notification : SIGABRT 2, SIGALRM 1
- sans signification prédéfinie : SIGUSR1, SIGUSR2 1

pause() : permet de bloquer un processus jusqu'à la recep. d'un signal

```
int main(int argc, char const *argv[]) {  
    pid_t pid;  
    pid = fork(); // essai de création fils  
  
    if (pid == -1)  
        fprintf(stderr, "impossible de créer le fils %d\n", errno);  
  
    if (pid == 0) { // Fils  
        printf("pid = %d\n", getpid());  
        printf("Je suis le fils de %d\n", getppid());  
        int n;  
        // Appel bloquant  
        scanf("%d", &n, &n);  
        exit(1);  
    } else { // Père  
        int n, erreur;  
        pid_t fils;  
        // Attente du fils  
        fils = wait(&erreur);  
        printf("stdout, pid = %d", getpid());  
        printf("Je suis le père de %d", pid);  
        printf("...et je suis le fils du shell %d\n", getppid());  
  
        // Appel bloquant  
        scanf("entrez 1 : %d ", &n);  
        printf("mon fils %d est mort avec %d\n", (int)fils, erreur);  
    }  
  
    return EXIT_SUCCESS;  
}
```

• App' à table

Lo tous los fils arrivent

Lo fil-n arrive à n appel

piste

```
#include <stdio.h>
#include <signal.h>

pid_t pid;

void handler(int sig){
    if(sig == SIGALRM){
        kill(pid, SIGUSR1);
        signal(SIGUSR1, handler);
    }
    else{
        printf("Pong\n");
        signal(SIGALRM, handler);
        alarm(2);
    }
    pause();
}

void handlerf(int sig){
    if(sig == SIGALRM){
        kill(pid, SIGUSR1);
        signal(SIGUSR1, handlerf);
    }
    else{
        printf("Ping\n");
        signal(SIGALRM, handlerf);
        alarm(2);
    }
    pause();
}

int main(void){
    signal(SIGUSR1, handler);
    pid = fork();
    if(pid == 0){
        signal(SIGUSR1, handlerf);
        kill(getppid, SIGUSR1);
    }
    pause();
}
```

à la fin
tar ...

l'un à la suite : tous les cils a change signal, puis metten en pause, puis envoie du signal

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
#include <string.h>
#include <sys/wait.h>

int main(void){
    int fd2[2];
    int cpt = 5; //nombre de passes
    char buf2[52];

    if (pipe(fd) == -1 || pipe(fd2) == -1){
        perror("pipe");
        exit(1);
    }

    int r = fork();
    while(cpt >= -1){
        switch (r) {
            case -1 :
                perror("fork");
                exit(1);
            case 0 : // Fils renvoie pong
                printf("Fils : %d\n", cpt);
                close(fd[0]); //fermer en lecture
                close(fd2[1]); //fermer en écriture
                read(fd2[0], buf2, 52);
                printf("%s\n", buf2);
                if(cpt == 0){
                    cpt--;
                    write(fd[1], "Fils : Pong. \n Dehors, j'ai gagné", 52);
                    break;
                }
                else if(cpt == -1){
                    cpt--;
                    write(fd[1], "Fils : Bravo. une petite revanche?" , 52);
                    close(fd2[0]);
                    break;
                }
                else if(cpt > 0){
                    cpt--;
                    write(fd[1], "pong", 52);
                }
                break;
            default : // père envoie ping
                printf("Père : %d\n", cpt);
                close(fd[1]); //fermer en écriture
                close(fd2[0]); //fermer en lecture
                if(cpt == 0){
                    cpt--;
                    write(fd2[1], "Père : Ping. \n Dehors, j'ai gagné", 52);
                    close(fd2[1]);
                    break;
                }
                else if(cpt == -1){
                    cpt--;
                    write(fd2[1], "Père : Bravo. une petite revanche?" , 52);
                    break;
                }
                else if (cpt > 0){
                    cpt--;
                    write(fd2[1], "ping", 52);
                    read(fd[0], buf, 52);
                    printf("%s\n", buf);
                }
            }
        }
    }
}
```

Ping-Pong

```
#include <stdio.h>
#include <signal.h>

pid_t pid;

void handler(int sig){
    if(sig == SIGALRM){
        kill(pid, SIGUSR1);
        signal(SIGUSR1, handler);
    }
    else{
        printf("Pong\n");
        signal(SIGALRM, handler);
        alarm(2);
    }
    pause();
}

void handlerf(int sig){
    if(sig == SIGALRM){
        kill(pid, SIGUSR1);
        signal(SIGUSR1, handlerf);
    }
    else{
        printf("Ping\n");
        signal(SIGALRM, handlerf);
        alarm(2);
    }
    pause();
}

int main(void){
    signal(SIGUSR1, handler);
    pid = fork();
    if(pid == 0){
        signal(SIGUSR1, handlerf);
        kill(getppid, SIGUSR1);
    }
    pause();
}
```

pour la précision pour
on modifie le processus
j'ib