## Systèmes d'exploitation pour l'embarqué

UV 5.2 - Exécution et Concurrence

#### Paul Blottière

ENSTA Bretagne 2017 / 2018

https://github.com/pblottiere

### Amélioration continue

Contributions



- ► Dépôt du cours : https://github.com/pblottiere/embsys
- Souhaits d'amélioration, erreurs, idées de TP, ...: ouverture d'Issues (avec le bon label!)
- ▶ Apports de corrections : Pull Request

# Les processus et les threads

## Plan

- 1. Définitions
- 2. Outils
- 3. Appels système
- 4. Identification (PID, ...)
- 5. Capacités d'un processus
- 6. Création de processus
- 7. Terminaison d'un processus
- 8. Les pthreads

## Définitions (1)

Programme, Processus et Threads

Programme : fichier exécutable, enregistré sur le disque

#### Processus:

- programme en cours d'exécution
- disposent chacun d'un espace mémoire indépendant et protégé des autres processus (MMU)
- monothread ou multithread

#### Thread:

- les threads d'un même processus partagent le même espace mémoire
- ▶ ne partagent pas les informations d'ordonnancement

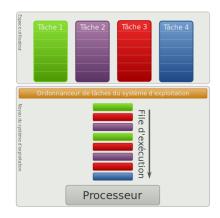
5

## Définitions (2)

#### Ordonnanceur

Linux est un kernel préemptif (capacité à exécuter ou stopper une tâche en cours) : imite un comportement multitâche.

L'ordonnanceur distribue le temps CPU entre les différents processus selon des politiques d'ordonnancement.



[Exemple d'ordonnancement de tâches]

## Définitions (3)

Ordonnanceur

Il existe plusieurs politiques d'ordonnancement :

- FIFO (First In First Out) : file d'attente avec niveaux de priorité
- ► RR (Round Robin) : idem que FIFO mais avec en plus un quantum de temps (un processus dépassant ce quantum est mis en veille si une tâche ayant un même niveau de priorité est prête)
- OTHER: priorité dynamique recalculée en fonction de la priorité par défaut et du travail réalisé pendant le quantum

7

## Définitions (4)

**Process Control Block** 

Un processus est représenté par un PCB (linux/sched.h).

Les éléments principaux de cette structure :

- run\_list : pointeur vers les processus suivants/précédents de la runqueue
- sibling : pointeurs vers les processus de même père
- sleep\_avg : temps moyen dans l'état Sleeping
- ▶ policy : OTHER, RR, FIFO
- pid : process identifier
- parent : process père
- children : liste des processus fils

## Définitions (5)

#### Les états

- ► Running (R) : en cours d'exécution
- Sleeping (S): non actif mais susceptible d'être réveillé par un évènement
- Stopped (T): tâche temporairement arrêté. Attend un signal de redémarrage
- Zombie (Z) : tâche terminée mais code de retour non lu





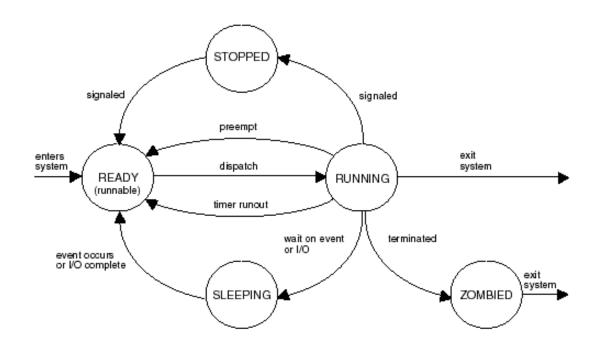




9

## Définitions (6)

#### Les états



## Définitions (7)

#### Limites

Un processus est évidemment limité en ressource!

Champ rlim de la structure signals du PCB :

- RLIMIT\_AS : taille max d'adressage (vérifiée lors d'un malloc)
- ► RLIMIT\_CORE : taille max du core dump
- ► RLIMIT CPU: temps CPU max en secondes
- **...**

11

## Outils (1)

Lister les processus en cours : commande ps

```
tergeist@multi:~$ ps u
           PID %CPU %MEM
                             VSZ
                                                 STAT START
                                                               TIME COMMAND
          4581 0.0 0.2
                            8096
                                                      13:56
tergeist
                                  6312 pts/0
                                                 Ss+
                                                               0:04 bash
                            7076
                                                 Ss
          4595 0.0 0.1
                                  5180 pts/1
                                                      13:56
tergeist
                                                               0:00 bash
          4658
               1.7
                     1.3 334112 40936 pts/1
                                                 Sl+
                                                      13:57
                                                               2:45 vim lecture
tergeist
          6735 0.0 0.1
                                  5172 pts/5
                            7072
                                                 Ss
                                                      16:18
                                                               0:00 bash
tergeist 11518 0.0 0<u>.1</u>
                            7620
                                  3436 pts/5
                                                 R+
                                                      16:38
                                                               0:00 ps u
tergeist 32153 0.0
                     0.1
                            6992
                                  4776 pts/4
                                                               0:00 bash
                                                 Ss+
tergeist@multi:~$ ∏
```

#### Les champs principaux :

- USER : propriétaire du processus
- ► PID : numéro d'identification du processus
- CPU : pourcentage du temps CPU consacré
- ► MEM : mémoire totale utilisée par le processus
- STAT : code d'état du process
- ► TIME : temps CPU utilisé
- ► COMMAND : nom de la commande

## Outils (2)

#### Diverses commandes

- nohup : ignore les déconnexion SIGHUP
- nice / renice : affectation de priorité (changement dans l'ordonnancement)
- ▶ kill / killall / pkill : terminaison de processus
- crontab : lancement programmé de processus
- cpulimit : limite le temps CPU d'un processus

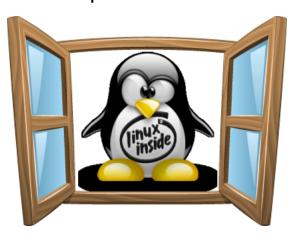
13

## Outils (3)

/proc

/proc est un système de fichier virtuel : les fichiers sont générés à la volée par le kernel!

/proc est une fenêtre sur le Kernel à travers laquelle on peut récupérer des informations sur le système et configurer certains comportements.



## Outils (4)

/proc

Il existe un répertoire /proc/<PID> par processus qui contient toutes les informations le concernant :

- cmdline : ligne de commande
- ▶ limits : limites des ressources
- mem : mémoire tenue par le processus
- ► d'autres: http://man7.org/linux/man-pages/man5/proc.5.html

```
tergeist@multi:~$ ps -a
 PID TTY
                   TIME CMD
 4658 pts/1
               00:03:02 vim
  531 pts/4
               00:00:04 gimp
               00:00:00 script-fu
  927 pts/0
               00:00:15 evince
               00:00:00 ps
14640 pts/5
tergeist@multi:~$ cat /proc/11927/stat
 927 (evince) S 4581 11927 4581 34816 4581 4202496 382085 0 0 0 1350 15
 0 0 20 0 5 0 1020780 177508352 18737 4294967295 2148098048 2148545160
3214147424 3214146900 3077823456 0 0 4224 0 4294967295 0 0 17 0 0 0 0 0
0 2148551724 2148561436 2180816896 3214149371 3214149400 3214149400 3214
```

15

## Appels Système

Qu'est-ce?

Syscalls: Interface fondamentale entre le Kernel et les programmes de l'espace utilisateur et fournit via des wrappers de la libc.

Liste des appels système SUSv4 :

http://pubs.opengroup.org/onlinepubs/9699919799/

Par exemple, *unistd.h* est défini pour tous les UNIX et donne accès à des fonctions de l'API POSIX (read, write, fork, ...).

## Identification (1)

PID et PPID

Systèmes UNIX : règles précises concernant l'identification des utilisateurs et des processus!

Les appels système POSIX associés :

- pid\_t getpid (void): entier 32 bits sous Linux. PID du processus courant.
- pid\_t getppid (void) : PID du père.

17

## Identification (2)

PID et PPID (pid.c)

```
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>

int main()
{
    pid_t pid_child = getpid();
    pid_t pid_father = getppid();

    printf("PID: %Id\n", (long) pid_child);
    printf("PPID: %Id\n", (long) pid_father);

    return EXIT_SUCCESS;
}
```

tergeist@multi:~/test\$ ./pid
PID: 15342
PPID: 6735
tergeist@multi:~/test\$ echo \$\$
6735

## Identification (3)

#### UID

Chaque processus s'exécute sous une identité propre. Il existe trois identifiants d'utilisateurs par processus :

- UID réel : UID de l'utilisateur ayant lancé le programme
- UID effectif : indique les privilèges accordés au processus (flag setuid)
- UID sauvé : copie de l'ancien UID effectif lorsque celui-ci est modifié par le processus (automatique par le kernel)

#### Les appels système associés :

- POSIX : getuid / geteuid / setuid / setreuid
- ► Linux : setresuid

19

## Identification (4)

Groupe d'utilisateur, groupe de processus et groupe de groupe

Il existe encore beaucoup de méthodes d'identification :

- par groupe d'utilisateurs du processus : GID
- par groupe de processus : PGID
- ▶ par session : SID

## Capacités d'un processus

#### Privilèges

Depuis la version 2.2 du Kernel Linux, chaque processus possède un jeu de capacités définissant précisément ses privilèges :

- ► CAP\_SYS\_BOOT : shutdown autorisé
- CAP\_SYS\_RAWIO : accès aux ports d'entrées / sorties
- ► d'autres: http://manpagesfr.free.fr/man/man7/capabilities.7.html

Pour cela, utiliser la librairie libcap!

21

## Création de processus (1)

fork

fork est un appel système qui :

- duplique le processus appelant (PID différent)
- les processus fils ne partagent pas le même espace mémoire que le père
- a un coût très faible en ressources (mécanisme COW)

```
tergeist@multi:~/test = □ X

tergeist@multi:~/test$ ./fork

Father: PID=16259 / PPID=6735

Child: PID=16260 / PPID=16259

tergeist@multi:~/test$ echo $$

6735
```

## Création de processus (2)

#### fork (fork.c)

```
#include <stdio.h>
#include < stdlib .h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <sys/wait.h>
int main()
    pid_t pid_fork = fork();
    if (pid\_fork == -1)
         printf("fork error (%s)", strerror(errno));
        exit (EXIT_FAILURE);
    if (pid fork == 0)
         printf("Child: PID=%Id / PPID=%Id\n", (long) getpid(), (long) getppid());
        return EXIT_SUCCESS;
    }
    else
         printf("Father: PID=\%Id / PPID=\%Id \setminus n", (long) getpid(), (long) getppid());
        wait (NULL);
        return EXIT_SUCCESS;
    }
```

23

## Création de processus (3)

vfork

#### vfork est un appel système qui :

- créé un processus qui partage le même espace mémoire que le père
- bloque le père jusqu'à la terminaison du fils

Peut créer des problèmes d'inversion de privilège car le fils n'est pas privilégié même si le père l'est : ne pas utiliser vfork!

=> relevé dans un audit de sécurité de Linux en 2000!

## Création de processus (4)

clone, execve, system, popen, ...

Il existe de nombreux autres moyens d'initier un processus :

- clone : paramétrage précis du comportement du fils
- execve : espace mémoire totalement remplacé
- system : exécute une commande shell (à bannir bien sûr...)
- popen / pclose : pipe + fork + invocation dans le shell (idem)

25

## Terminaison d'un processus (1)

#### Généralité

Un processus peut se terminer :

- ▶ volontairement : tâche terminée, erreur gérée, ...
- ▶ involontairement : erreur non gérée, Ctrl-C, ...

Un processus retourne un code d'erreur. Pour être portable :

- un main doit toujours retourner un int!
- ▶ utiliser EXIT SUCCESS et EXIT FAILURE

Ce code d'erreur est ensuite lu par le père :

```
tergeist@multi:~$ cd .
tergeist@multi:~$ echo $?
0
tergeist@multi:~$ cd fake
bash: cd: fake: Aucun fichier ou dossier de ce type
tergeist@multi:~$ echo $?
1
tergeist@multi:~$ [
```

## Terminaison d'un processus (2)

Je vais bien, tout va bien...

Pour une terminaison normale, plusieurs appels système :

- exit : termine le programme avec un code de retour.
- atexit : permet de spécifier des fonctions à appeler en fin d'exécution
- on\_exit : comme atexit mais beaucoup moins standard (pas sur OSX) donc préférer atexit

#### File d'exécution de exit :

- 1. exécute les fonctions enregistrées par atexit / on\_exit
- 2. ferme les flux d'entrées / sorties
- appel \_exit qui termine le processus et retourne le code d'erreur

27

## Terminaison d'un processus (3)

Terminaison anormale

Lors d'une terminaison anormale, un fichier core est généré.

Ce fichier est une image mémoire de l'instant de l'anomalie permettant de rejouer le scénario (avec gdb)!

On peut modifier le pattern de création du fichier core!

```
> cat /proc/sys/kernel/core_pattern
core
```

Pour créer des fichiers core sans limite de taille :

```
> ulimit -c unlimited
```

28

## Terminaison d'un processus (4)

#### Signaux

Un processus peut aussi se terminer lors de la réception d'un signal :

Ctrl-Alt gr-\: SIGQUIT

► Ctrl-C : SIGINT

▶ kill / pkill : SIGKILL

 beaucoup d'autres, dont certains définis par les normes POSIX temps réel

Pour fermer proprement une application, il est indispensable de gérer l'interception des signaux!



29

## Terminaison d'un processus (5)

Signaux (signals.c)

```
2) SIGINT
7) SIGBUS
                                                         SIGILL
                                                                       5) SIGTRAP
                                    8) SIGFPE
                                                      9) SIGKILL
                                                                       10) SIGUSR1
   SIGABRT
                 12) SIGUSR2
17) SIGCHLD
                                                                       15) SIGTERM
   SIGSEGV
                                   13) SIGPIPE
                                                     14) SIGALRM
    SIGSTKFLT
                                   18)
                                                     19)
                                                         SIGSTOP
                 22) SIGTTOU
                                   23) SIGURG
                                                     24) SIGXCPU
   SIGTTIN
                                                     29)
36)
                                   28) SIGWINCH
   SIGVTALRM
                 27) SIGPROF
                                                         SIGIO
                                                                       30) SIGPWR
                 34)
                                   35)
                     SIGRTMIN
                                                         SIGRTMIN+2
                                  40) SIGRTMIN+6
                                                    41)
   SIGRTMIN+9
                 44) SIGRTMIN+10 45)
                                       SIGRTMIN+11 46)
                                                         SIGRTMIN+12 47)
                                                                           SIGRTMIN+13
                                       SIGRTMAX-14 51)
SIGRTMAX-9 56)
   SIGRTMIN+14 49)
                     SIGRTMIN+15 50)
                                                         SIGRTMAX-13 52)
                                                                          SIGRTMAX-12
   SIGRTMAX-11 54) SIGRTMAX-10 55)
                                                         SIGRTMAX-8 57)
58) SIGRTMAX-6 59) SIGRTMAX
63) SIGRTMAX-1 64) SIGRTMAX
                     SIGRTMAX-5 60) SIGRTMAX-4 61) SIGRTMAX-3 62) SIGRTMAX-2
tergeist@multi:~/devel/packages/embsys/lectures/2_processus/code$ ./signals
1 : Hangup
  : Interrupt
  : Illegal instruction
  : Trace/breakpoint trap
  : Aborted
    Bus error
  : Floating point exception
   Killed
   : User defined signal 1
  : Segmentation fault
12 : User defined signal 2
   : Broken pipe
: Alarm clock
   : Terminated
     Child exited
     Continued
     Stopped (signal)
```

30

## Terminaison d'un processus (6)

#### Signaux

Pour gérer les signaux, deux méthodes :

- signal : très simple, défini par Ansi C et SUSv4 mais peut avoir des problèmes de portabilité entre systèmes UNIX
- sigaction : plus complexe mais complètement portable!

```
tergeist@multi:~/devel/packages/embsys/lectures/2_processus/code$ ./sigaction
sleep...
sleep...
^Csignal 2 received
sleep...
sleep...
^\signal 3 received
```

31

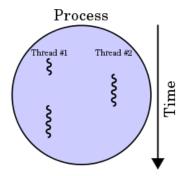
## Terminaison d'un processus (7)

#### Signaux (sigaction.c)

```
#include < stdlib .h>
#include <stdio.h>
#include <signal.h>
#include <unistd.h>
void signals_handler(int signal_number)
    printf("Signal %d received\n", signal_number);
}
int main()
    struct sigaction action;
    action.sa_handler = signals_handler;
    sigemptyset(& (action.sa_mask));
    action.sa_flags = 0;
    sigaction (SIGQUIT, & action, NULL);
    action.sa_flags = SA_RESETHAND;
    sigaction (SIGINT, & action, NULL);
    while (1)
        printf("sleep...\n");
        sleep(2);
    return EXIT_SUCCESS;
```

## Les pthreads (1)

Présentation



Threads avec portabilité SUSv4 sous Linux : les pthreads!

33

## Les pthreads (2)

**NTPL** 

Les pthreads sont intégrés dans le Kernel Linux depuis la version 2.6 via la bibliothèque Native Posix Thread Library (NTPL).

Pour utiliser les threads de la NTPL :

- #include <pthread.h>
- ► gcc -pthread

## Les pthreads (3)

#### Création et identification

#### Identifiant:

▶ d'un processus : pid\_t

d'un thread : pthread\_t

#### Pour la création d'un pthread :

```
tergeist 25832 0.0 0.0 10452 592 pts/0 - 00:31 0:00 ./thread
tergeist - 0.0 - - - Sl+ 00:31 0:00 -
tergeist - 0.0 - - - - Sl+ 00:31 0:00 -
```

35

## Les pthreads (4)

#### Application (thread.c)

```
#include <stdio.h>
#include <pthread.h>
#include < stdlib .h>
#include <unistd.h>
void * function(void *arg)
    while (1)
        printf("Secondary thread\n");
        sleep(2);
}
int main()
    pthread_t thread;
    if (pthread_create(& thread, NULL, function, NULL) != 0)
        exit(EXIT_FAILURE);
    while (1)
        printf("Main thread\n");
        sleep(2);
    return EXIT_SUCCESS;
```

## Les pthreads (5)

#### Terminaison

Cas où tout le processus (et donc tous les threads) est tué :

- ▶ le thread principal fait appel à return dans le main
- ► le thread principal fait appel à exit
- ▶ un des threads fait appel à exit
- un des threads se termine involontairement

Cas où juste un threads est tué :

▶ le thread fait appel à la fonction pthread\_exit

37

## Les pthreads (6)

join

Un pthread stocke sa valeur de retour dans la pile.

Pour récupérer la valeur de retour, il faut utiliser **pthread\_join**. Cependant, le thread appelant bloque jusqu'à la fin du thread!

Un processus a un espace mémoire limité donc ???

=> comme un thread stocke sa valeur de retour dans la pile, un processus peut instancier seulement un nombre limité de thread!

## Les pthreads (7)

Nombre maximum de threads (maxthread.c)

```
#include <pthread.h>
#include <stdio.h>
#include <stdib.h>
#include <unistd.h>

void * function(void * arg) { return NULL; }

int main()
{
    pthread_t thread;
    int number_of_thread = 0;

    while(pthread_create(&thread, NULL, function, NULL) == 0)
    {
        number_of_thread ++;
        usleep(100000);
    }

    printf("Number of threads: %d\n", number_of_thread);

    return EXIT_SUCCESS;
}
```

```
tergeist@multi:~/test = □ × tergeist@multi:~/test$ ./maxthread

Number of threads: 381

tergeist@multi:~/test$ []
```

39

## Les pthreads (8)

detach (unlthread.c)

Pour indiquer au kernel de ne pas stocker les valeurs de retours dans la pile, on peut utiliser **pthread\_detach**.

=> un processus peut alors créer un nombre illimité de thread!

```
tergeist@multi:~/devel/packages/embsys/lectures/2_processus/code$ ./unlthread
Number of threads: 100
Number of threads: 200
Number of threads: 300
Number of threads: 400
Number of threads: 500
Number of threads: 500
Number of threads: 600
Number of threads: 700
Number of threads: 800
Number of threads: 900
Number of threads: 1000
^C
```

## Les pthreads (9)

#### Thread Safety et \_REENTRANT

Un code Thread Safe peut travailler **correctement** en mode multitâches, c'est à dire être utilisé simultanément par plusieurs threads au sein d'un même espace mémoire.

L'option -D\_REENTRANT indique au compilateur que les fonctions peuvent être utilisées simultanément (évite la duplication en RAM).

```
COLLECT_GCC_OPTIONS='-v' '-o' 'thread' '-pthread' '-mtune=generic' '-march=i586' 
/usr/lib/gcc/i586-linux-gnu/5/ccl -quiet -v -imultiarch i386-linux-gnu -D_REENT 
RANT thread.c -quiet -dumpbase thread.c -mtune=generic -march=i586 -auxbase thread -version -o /tmp/ccstLfvc.s
```

Une fonction réentrante n'est pas forcément Thread Safe. => des mécanismes d'exclusion mutuelle sont nécessaires dû au caractère préemptif du Kernel!

41

## Les pthreads (10)

#### Synchronisation

Utilisation de **mutex** (mutual exclusion) pour la synchronisation d'accès à des données partagées.

Les mutex sont des verrous à deux états (libre ou verrouillé) et représentés par des variables de type **pthread mutex t**.



## Les pthreads (11)

#### Mutex et RW Lock

#### Mutex avec type pthread\_mutex\_t:

- ► création statique : PTHREAD\_MUTEX\_INITIALIZER
- création dynamique : pthread\_mutex\_init
- ► libération de la variable : pthread\_mutex\_destroy
- verrouillage : pthread\_mutex\_lock
- ► déverrouillage : pthread\_mutex\_unlock

#### RW Lock avec type pthread\_rwlock\_t :

- création statique : PTHREAD RWLOCK INITIALIZER
- création dynamique : pthread\_rwlock\_init
- libération de la variable : pthread\_rwlock\_destroy
- demande Read Only : pthread\_rwlock\_rdlock
- demande RW : pthread\_rwlock\_wrlock
- déverrouillage : pthread\_rwlock\_unlock

43

## Les pthreads (12)

#### Programmation avancée

Les applications concurrentes sont complexes à mettre en place et de très nombreuses fonctions existent pour gérer de manière précise le comportement d'un thread :

- nettoyage : pthread\_cleanup\_push, pthread\_cleanup\_pop
- taille de la pile : pthread\_attr\_getstackaddr, pthread\_attr\_setstackaddr
- variable globale à portée d'un seul thread : pthread\_key\_create
- et encore beaucoup d'autres...

## Conclusion

# Il faut être un vieux sage pour maîtriser tous les aspects de la programmation multithread!



45

## Références

- ► Linux Embarqué Pierre Ficheux
- Développement système sous Linux Christophe Blaess
- ► Modern Operating Systems Andrew Tanenbaum