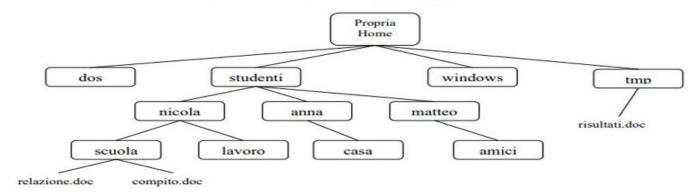
#### **ESERCIZIO W5D1**

La seguente esercitazione ci metterà davanti all'uso del terminal delle sue keywords. Creiamo cartelle e sottocartelle come in figura adoperando il comando mkdir.



#### Muoversi tra le cartelle

Cominciamo con le prime richieste. Partiamo dalla directory lavoro e mettiamo piedi nella directory casa, usando sia il percorso relativo che quello assoluto. Il procedimento è il seguente:

```
(kali@ kali)-[~]
$ cd studenti/nicola/lavoro

(kali@ kali)-[~/studenti/nicola/lavoro]
$ cd /home/kali/studenti/anna/casa

(kali@ kali)-[~/studenti/anna/casa]

spostamento in casa tramite
percorso assoluto
```

### a) Copia di compito nella cartella correte

Una volta all'interno della sotto directory casa, copiamo il file compito per incollarlo al suo interno. Per farlo, affianchiamo al comando cp(copia) un percorso relativo/assoluto.

# b) Spostamento del file relazione nella cartella corrente

Sempre dentro casa, ci spostiamo adesso il file relazione proveniente dal percorso di nicola. Il comando giusto per riuscirci è mv, accompagnato dal percorso sorgente.

# c) Cancella la cartella tmp

Il prossimo obiettivo consisterà nel cancellare la cartella tmp assieme al suo contenuto risultati. Useremo rm, seguito dal percorso di destinazione.

```
(kali@ kali)-[~/tmp]
$ cd /home/kali/studenti/anna/casa

(kali@ kali)-[~/studenti/anna/casa]
$ rmdir /home/kali/tmp eliminazione tmp
```

rm cancella file e directory completamente, senza mantenerle nella cache. Volendo, come nel mio caso, si potrà anche usare rmdir, a patto che la cartella risulti già vuota.

## d-g) Creare il file pippo nella cartella lavoro

Siamo alla quarta fase dell'esercitazione. Dopo aver scritto il testo appropriato con sudo nano scegliamo come destinazione, durante il salvataggio(ctrl+o), la cartella lavoro.



```
(kali@ kali)-[~/studenti/anna/casa]

sudo nano

(kali@ kali)-[~/studenti/anna/casa]

scompito relazione

(kali@ kali)-[~/studenti/anna/casa]

scd ../../studenti/nicola/lavoro

cd: no such file or directory: ../../studenti/nicola/lavoro

(kali@ kali)-[~/studenti/anna/casa]

scd ../../nicola/lavoro

(kali@ kali)-[~/studenti/nicola/lavoro]

sls

pippo.txt

(kali@ kali)-[~/studenti/nicola/lavoro]

sls

pippo.txt
```

### e) Cambiare i privilegi del file pippo

Pippo necessita di un upgrade. Grazie al comando chmod rendiamo pippo leggibile e scrivibile per l'utente, mentre per gli altri gruppi solo leggibile. Nel terminale utilizziamo la combinazione numerica 644 per ottenere il risultato voluto.

```
(kali@kali)-[~/studenti/nicola/lavoro]
$ cd /home/kali/studenti/anna/casa

(kali@kali)-[~/studenti/anna/casa]
$ sudo chmod 644 /home/kali/studenti/nicola/lavoro/pippo.txt

(kali@kali)-[~/studenti/anna/casa]
$ cambio privilegi pippo
```

# f) Nascondere il contenuto della cartella Anna

Da qui in poi nascondiamo la sotto cartella di Anna, ovvero casa. Per farlo ci basterà il comando mv. Sovrascriviamo la cartella casa e la rinominiamo in .casa. La cartella non sarà identificabile con ls, a meno che non aggiungiamo -l(long list format).

#### h) Rimuovere la cartella amici

Prima o poi arriva il momento di augurare buon viaggio ainostri amici, ed eccoci qua. Forse rm -r(recursive) è un po' troppo potente, ma dovevamo assicurarci di non lasciare nessun testimone.

```
(kali@ kali)-[~/studenti/nicola/lavoro]
$ rm -r ../../matteo/amici

(kali@ kali)-[~/studenti/nicola/lavoro]
$ cd ../../matteo

(kali@ kali)-[~/studenti/matteo]
$ ls

(kali@ kali)-[~/studenti/matteo]

(kali@ kali)-[~/studenti/matteo]
```

### i) Rimuovere tutte le cartelle create

Come ultima task eliminiamo tutte le cartelle che abbiamo creato per l'esercizio. Usiamo rm -r e confermiamo con y l'eventuale cancellazione di write protected files.

# Esercizi processi

Dopo un veloce controllo delle funzionalità rese disponibili da w,who, e whoami, ci accingiamo adesso ad esplorare i comandi relativi ai processi.

### 1) Aprire un terminale

Come da indicazione apriamo un terminale usando l'interfaccia grafica, oppure lo shortcut Ctrl+Alt+T.

# 2) Leggere il manuale del comando job, ps e kill

Il comando man ci consente di visualizzare su terminale le istruzioni relative a questi comandi. Affianchiamo ad esso i comandi del quale vogliamo sapere di più, et voila.

```
PS(1)
                               User Commands
                                                                      <u>PS</u>(1)
NAME
       ps - report a snapshot of the current processes.
SYNOPSIS
       ps [options]
                                                      man ps - manuale
DESCRIPTION
       ps displays information about a selection of the active processes.
       If you want a repetitive update of the selection and the displayed
       information, use top instead.
       This version of ps accepts several kinds of options:
          UNIX options, which may be grouped and must be preceded by a
          BSD options, which may be grouped and must not be used with a
           dash.
           GNU long options, which are preceded by two dashes.
       Options of different types may be freely mixed, but conflicts can
       appear. There are some synonymous options, which are functionally
       identical, due to the many standards and ps implementations that
       this ps is compatible with.
       Note that ps -aux is distinct from ps aux. The POSIX and UNIX
       standards require that ps -aux print all process<u>e</u>s owned by a user
```

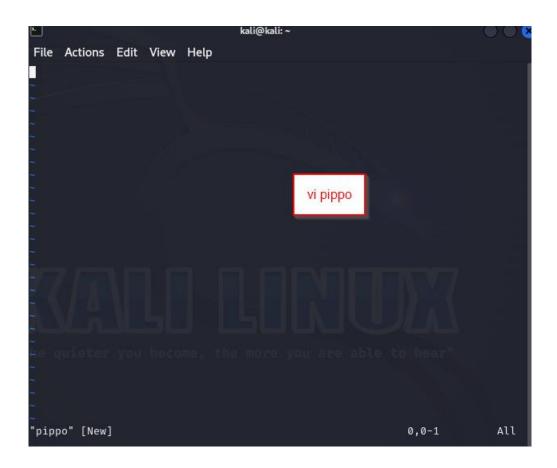
```
KILL(1)
                                 User Commands
                                                                         KILL(1)
NAME
       kill - send a signal to a process
                                                             man kill -
SYNOPSIS
                                                             manuale
       kill [options] <pid> [ ... ]
DESCRIPTION
       The default signal for kill is TERM. Use -1 or -L to list available
       signals. Particularly useful signals include HUP, INT, KILL, STOP,
       CONT, and 0. Alternate signals may be specified in three ways: -9,
       -SIGKILL or -KILL. Negative PID values may be used to choose whole
       process groups; see the PGID column in ps command output. A PID of
       -1 is special; it indicates all processes except the kill process
       itself and init.
OPTIONS
       <pid> [ ... ]
               Send signal to every <pid> listed.
       ≺signal>
       -s <signal>
       --signal <signal>
               Specify the signal to be sent. The signal can be specified by using name or number. The behavior of signals is ex-
               plained in signal(7) manual page.
 Manual page kill(1) line 1 (press h for help or q to quit)
```

A parte i ps e kill, job non possiede un libretto di istruzioni richiamabile, per questo dovremo usare builtins. Ci toccherà scorrere la gerarchia alfabetica fino a che non troveremo job.

```
jobs [-lnprs] [ jobspec ...
jobs -x command [ args ... ]
              The first form lists the active jobs. The options have the
              following meanings:
                     List process IDs in addition to the normal informa-
              -1
                      Display information only about jobs that have changed
              -n
                      status since the user was last notified of their sta-
                      tus.
                     List only the process ID of the job's process group
              -p
                      leader.
                                                              man builtins -
                      Display only running jobs.
              -\mathbf{r}
                      Display only stopped jobs.
              -5
              If <u>jobspec</u> is given, output is restricted to information about that job. The return status is 0 unless an invalid op-
              tion is encountered or an invalid jobspec is supplied.
              If the -x option is supplied, jobs replaces any jobspec found
              in command or args with the corresponding process group ID,
              and executes command passing it args, returning its exit sta-
      kill [-s sigspec | -n signum | -sigspec] [pid | jobspec]
Manual page builtins(7) line 823 (press h for help or q to quit)
```

## 3) Lanciare il comando vi pippo

Andiamo ad aprire l'editor di testo vi chiamato pippo.



# 4) Aprire un nuovo terminale e visualizzare tutti i processi

Apriamo il terminale ed inseriamo il comando ps -all per avere una panoramica di tutti i processi attivi.

# 5) Cercare di terminare il processo vi per sbloccare il terminale

Se tutto procede bene il comando kill, seguito dal codice identificativo del processo, darà in output un'immagine come questa.

```
kali@kali)-[~]
y vi pippo
Vim: Caught deadly signal TERM
Vim: Finished.

Pippo era una
brava persona

zsh: terminated vi pippo
```

# 6-7) Lanciare il comando firefox in background

Eseguire in bg un processo ci permette di renderlo indipendente da noi mentre utilizziamo il terminale. Il comando per farlo sarà firefox &.

# 8) Cercare di terminare il processo firefox

Ci aiutiamo con ps -eaf per cercare tra i processi in funzione. Sicuramente esistono modi migliori per uccidere un processo, ma mi sono trovato più a mio agio con ps -eaf. Basta cercare il percorso il percorso giusto. Di solito lo troveremo proprio in fondo alla lista. Se la terminazione riesce, la schermata successiva a questa mostrerà un messaggio di errore.

(kali⊛kali)-[ \$ ps -eaf	~]			attempt to kill fox
UID PID	PPID C	STIME TTY	TIME C	CMD
root 1	0 0	09:16 ?	00:00:01 /	/sbin/init splash
root 2	0 0	09:16 ?	00:00:00 [	[kthreadd]
root 3	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[rcu_gp]
root 4	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[rcu_par_gp]
root 5	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[slub_flushwq]
root 6	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[netns]
root 11	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[mm_percpu_wq]
root 12	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[rcu_tasks_kthread]
root 13	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[rcu_tasks_rude_kthread]
root 14	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[rcu_tasks_trace_kthread]
root 15	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[ksoftirqd/0]
root 16	2 0	09:16 ?	00:00:01 [	[rcu_preempt]
root 17	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[migration/0]
root 18	2 0	09:16 ?		[idle_inject/0]
root 19	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[cpuhp/0]
root 20	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[cpuhp/1]
root 21	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[idle_inject/1]
root 22	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[migration/1]
root 23	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[ksoftirqd/1]
root 25	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[kworker/1:0H-events_high
root 26	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[cpuhp/2]
root 27	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[idle_inject/2]
root 28	2 0	09:16 ?	00:00:00 [	[migration/2]
root 29	2 0	0 09:16 ?	00:00:00 [	[ksoftirqd/2]



# 9) Verificare quanto spazio si sta occupando su disco

Per ultimo, visto che abbiamo a cuore la salute del nostro Mushu chiamato Kali Linux, diamo un'occhiata alla memoria libera sul disco. Usiamo df accompagnato da -h per vedere dei numeri più comprensibili.

```
      (kali@ kali)-[~]

      $ df -h
      Size
      Used Avail Use% Mounted on udev
      2.46
      0 2.46
      0% /dev

      tmpfs
      499M
      960K
      498M
      1% /run
      Spazio libero su disco

      /dev/sda1
      79G
      17G
      58G
      23% / su disco

      tmpfs
      2.5G
      0
      2.5G
      0% /dev/shm

      tmpfs
      5.0M
      0
      5.0M
      0% /run/lock

      tmpfs
      499M
      76K
      499M
      1% /run/user/1000
```