

Le system call nel sistema Unix

Antonio Rocchia

April 23, 2022

Contents

1	Le system call di Unix	1
2	Lista delle system call Unix	1
3	Wrapper delle system call nel linguaggio C	1
3.1	fork()	1
3.2	getpid(),getppid()	3
3.3	exit()	4
3.4	pipe()	5
3.5	signal()	7
3.6	kill() e raise()	9

1 Le system call di Unix

Il kernel di Linux espone un API di funzioni che un utente o un processo può chiamare per richiedere che un servizio venga svolto dal sistema operativo a livello kernel.

Ogni linguaggio di programmazione fa uso di queste system call in tantissimi modi. Ad esempio per aprire e creare file, leggere da un file, inizializzare un processo e così via.

Nei linguaggi di programmazione moderni le system call sono esposte al programmatore tramite una serie di funzioni(wrapper) che ne semplificano l'uso ed impediscono che vengano commesse violazioni dell'API.

2 Lista delle system call Unix

- Controllo dei processi/thread:
 - Creazione processi
 - Terminazione processi
 - Sospensione processi
 - Attesa terminazione
 - Sostituzione di un processo
- Gestione del file system
- Gestione dei dispositivi
- Comunicazione

3 Wrapper delle system call nel linguaggio C

3.1 fork()

fork - Crea un processo figlio ,Includere fork

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

```
int fork();
```

Descrizione: `fork()` genera un processo figlio duplicando il processo che chiama questa funzione. Il nuovo processo è chiamato *figlio*, il processo chiamante è chiamato *padre*

Il processo figlio ed il padre *continuano l'esecuzione in spazi di memoria diversi*. Al momento della `fork()` il figlio ottiene una copia dello spazio di memoria del padre. Il padre ed il figlio sono identici eccetto per queste differenze:

- Il figlio ha il suo PID unico e diverso dal padre
- il figlio non eredita allarmi (*alarm()*) dal padre
- Il segnale di terminazione del figlio è sempre *SIGCHLD*
- Il figlio eredita le copie dei descrittori (*file descriptor*) aperti dal padre
- Il figlio eredita una copia dello stream di direttori aperti dal padre (*opendir()*)

Valore di ritorno: In caso di successo, il processo padre riceve il PID del processo figlio appena generato, e il figlio riceve 0. In caso di fallimento, il padre riceve -1, non viene generato nessun processo figlio e *errno* viene impostata correttamente.

Esempi: Di seguito vengono riportati alcuni esempi di codice che mostrano gli utilizzi tipici di `fork()`. Si cerca dove possibile di spiegare al meglio ciò che succede durante l'esecuzione

fork_base.c

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

```
int main(void)
{
    // Inizializzo e controllo il valore di ritorno di fork()
    int pid = 0;
    pid = fork();
    if (pid == 0)
```

Il processo figlio ottiene una copia dello spazio di memoria del padre, in questo caso la variabile `pid` è inizializzata a 0. Il processo padre ed il processo figlio proseguono l'esecuzione allo stesso momento (in parallelo), ma con una differenza, *fork restituisce il PID del processo figlio generato al padre e restituisce 0 al figlio*. Questo valore viene assegnato alla variabile `pid`. Ora possiamo scrivere del codice che permetta al processo di capire se è il padre o il figlio.

fork_base.c

```
if (pid == 0)
{ // Sono il figlio
    // Codice del figlio
    printf("Sono il figlio\n");
    return 0;
}
else if (pid > 0)
{ // Sono il padre
    // Codice del padre
    printf("Sono il padre\n");
}
return 0;
```

```
}
```

Il processo figlio esegue lo stesso codice del processo padre. Pertanto nella maggior parte dei casi è necessario terminare l'esecuzione del figlio prima di uscire dal blocco *if(pid==0)*

Output fork_base.c

```
Sono il padre
Sono il figlio
```

3.2 getpid(),getppid()

getpid, getppid - restituisce l'identificatore del processo(PID) ,Includere getpid()

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

```
int getpid();
int getppid();
```

Descrizione: *getpid()* restituisce al processo che chiama la funzione il suo identificatore di processo (*PID*).

getppid() restituisce al processo che chiama la funzione l'identificativo di processo (*PID*) del suo processo padre.

Controllo degli errori Questa system call non fallisce mai. Non è necessario alcun controllo.

Valore di ritorno

- getpid(): Restituisce il pid del processo che la chiama
- getppid(): Restituisce il pid del padre del processo che la chiama.

Esempi: Di seguito alcuni esempi di codice che mostrano l'utilizzo di getpid() e getppid().

getpid() in azione

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

```
int main(void)
{
    int pid = 0;

    pid = fork();
    if (pid == 0)
    {
        // processo figlio
        printf("La variabile pid = %d\n", pid);
        printf("Il mio pid: %d\n", getpid());
        printf("Il pid del mio processo padre: %d\n",
               getppid());
        return 0;
    }
    else if (pid < 0)
    {
        perror("Errore durante la fork");
        return -1;
    }
}
```

```

    }
    else
    { // if(pid>0)
      // processo padre
      printf("La variabile pid = %d\n", pid);
      printf("Il mio pid: %d\n", getpid());
      printf("Il pid del mio processo padre: %d\n",
             getppid());
      return 0;
    }
}

```

Output getpid_base.c

```

La variabile pid = 22687
Il mio pid: 22686
Il pid del mio processo padre: 21857
La variabile pid = 0
Il mio pid: 22687
Il pid del mio processo padre: 22686

```

3.3 exit()

exit - Causa la terminazione *volontaria* di un processo.

Un processo può terminare involontariamente, se si tentano azioni illegali o se il processo viene interrotto tramite *segnale* (*kill()*), o volontariamente, se viene eseguita l'ultima istruzione o si esegue la funzione *exit()* ,

```

#include <stdlib.h>

void exit(int status);

```

exit o return? Se una procedura raggiunge un *return*, restituisce un valore alla procedura che l'ha invocata, il processo termina solo se il *main* effettua un *return*. *exit()* invece termina il processo in esecuzione, anche se non viene chiamato dal *main*.

Descrizione La funzione *exit()* causa la normale terminazione di un processo.

- Il byte meno significativo di *status* è restituito al processo padre.
- Tutte le stream di *stdio* (*stdin*, *stdout*, *stderr*) vengono chiuse.
- La libreria standard di C *stdlib.h* specifica due costanti (*EXIT_SUCCESS*, *EXIT_FAILURE*) che possono essere usate per specificare l'esito della terminazione.
- Se un processo padre termina prima della terminazione di un figlio. Il processo figlio viene "*adottato*" dal processo *init* (*pid==1*), che ne rileva automaticamente lo stato di terminazione.

Controllo degli errori Questa system call non fallisce *main*. Non è necessario alcun controllo.

Valore di ritorno Questa system call non ha nessun valore di ritorno.

Esempi Todo esempi

3.4 pipe()

pipe - Crea una pipe. ,name=pipe()

```
#include <unistd.h>

int pipe(int pipefd[2]);
```

Descrizione: pipe() crea una pipe, un *canale di comunicazione tra processi unidirezionale* per la trasmissione dei dati.

L'array *int pipefd[2]* è usato per specificare due *descrittori file (file descriptors)* che rappresentano gli estremi della pipe:

- pipefd[0] rappresenta il lato di lettura della pipe.
- pipefd[1] rappresenta il lato di scrittura della pipe.

Quando tutti i descrittori di file che si riferiscono al lato scrittura della pipe vengono chiusi, viene scritto *EOF*(end of file) sulla pipe. Il lato lettura potrà leggerlo tramite *read* e restituirà 0.

Chiusura lato scrittura

```
#include <unistd.h>

int main(void) {
    int pipefd[2];

    pipe(pipefd);

    close(pipefd[1]); /* tutti i file descriptor per il lato scrittura
        ↳ sono chiusi */
                    /* Scrivo EOF sulla pipe */

    char c;
    read(pipefd[0], &c, 1); /* restituisce 0 */
}
```

Quando vengono chiusi tutti i descrittori di file che si riferiscono al lato lettura, ogni write verso la pipe causerà un *SIGPIPE* verso il processo che prova a leggere. Questa situazione potrà quindi essere gestita come ogni altro segnale.

Chiusura lato lettura

```
#include <unistd.h>

int main(void) {
    int pipefd[2];

    pipe(pipefd);

    close(pipefd[0]); /* tutti i file descriptor per la lettura sono
        ↳ chiusi */

    char myString[5] = "Ciao\0";
    write(pipefd[1], myString, 5); /* Causa SIGPIPE */
}
```

La pipe non ha una dimensione. Il canale di comunicazione della pipe è una *byte stream*, quindi non esiste il concetto di limite del file. Il kernel si occupa di gestire la pipe.

- Se la pipe è piena, write sarà sospensiva.
- Se la pipe è vuota o non ha la quantità di byte richiesti da una read, read sarà sospensiva.

La capacità effettiva della pipe dipende dall'implementazione. In ogni caso è preferibile che il programma non sia progettato facendo affidamento ad una particolare capacità: Un applicazione dovrebbe essere progettata in modo che il processo che legge consumi i dati appena sono disponibili, così che il processo di scrittura non rimanga bloccato.

Un applicazione che usa pipe() e fork() dovrebbe usare close() per chiudere file descriptor duplicati di cui non ha bisogno. Se il processo figlio deve solo scrivere dati, chiuderà il lato lettura della pipe. close(pipefd[0]);

Chiudere i file descriptor inutilizzati

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

int main(void) {
    int pipefd[2];

    pipe(pipefd);

    int pid = fork();
    if(pid == 0) {
        close(pipefd[0]); /* Chiudo il lato lettura */

        /* Scrivo nella pipe */

        exit(EXIT_SUCCESS);
    } else if(pid < 0) {
        /* fork error recovery */
        exit(EXIT_FAILURE);
    } /* if pid > 0: Sono il padre */
    close(pipefd[1]); /* Chiudo il lato scrittura */

    /* Leggo dalla pipe */

    exit(EXIT_SUCCESS);
}
```

Valore di ritorno: In caso di successo, pipe() restituisce 0. In caso di errore restituisce -1, pipefd[2] rimane invariato e viene impostato un valore per *errno*

Esempi: Nel seguente esempio il programma crea una pipe, dopo effettua una fork per creare un processo figlio. Il figlio ottiene un duplicato dei descrittori dei file che fanno riferimento alla pipe creata dal padre. Dopo la fork ogni processo chiude i descrittori di cui non hanno più bisogno. Il padre scrive poi una stringa passata al programma per argomento nella pipe, il figlio la legge e la scrive su *stdout*

Tipico uso di pipe()

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

int main(int argc, char *argv[])
{
```

```

int pipefd[2];
int cpid;
char buf;

if (argc != 2)
{
    fprintf(stderr, "Usage: %s <string>\n", argv[0]);
    exit(EXIT_FAILURE);
}

if (pipe(pipefd) == -1)
{
    perror("pipe");
    exit(EXIT_FAILURE);
}

cpid = fork();
if (cpid == -1)
{
    perror("fork");
    exit(EXIT_FAILURE);
}

if (cpid == 0)
{
    /* Child reads from pipe */
    close(pipefd[1]); /* Close unused write end */

    while (read(pipefd[0], &buf, 1) > 0)
        write(STDOUT_FILENO, &buf, 1);

    write(STDOUT_FILENO, "\n", 1);
    close(pipefd[0]);
    _exit(EXIT_SUCCESS);
}
else
{
    /* Parent writes argv[1] to pipe */
    close(pipefd[0]); /* Close unused read end */
    write(pipefd[1], argv[1], strlen(argv[1]));
    close(pipefd[1]); /* Reader will see EOF */
    wait(NULL); /* Wait for child */
    exit(EXIT_SUCCESS);
}
}

```

3.5 signal()

signal - gestione dei segnali secondo ANSI C ,

```

#include <signal.h>

typedef void (*sighandler_t)(int);

sighandler_t signal(int signum, sighandler_t handler);

```

L'uso di *sighandler_t* è un'estensione di GNU, senza la dichiarazione di `signal` risulta essere un po' più difficile da leggere.

```
void (* signal(int sig, void (*func)())) (int);
```

Descrizione: `signal()` ridireziona la gestione del segnale *signal* all'handler specificato.

L'handler può essere:

- `SIG_IGN`, il segnale è ignorato.
- `SIG_DFL`, la gestione del segnale è impostata su default (Vd. sezione successiva)
- Funzione specificata dal programmatore.

Se la gestione del segnale è impostata su una funzione specificata dal programmatore:

1. Si interrompe l'esecuzione del processo che riceve il segnale.
2. Viene eseguito l'handler
3. Dopo l'esecuzione dell'handler il processo riprende l'esecuzione da dove si è fermato.

I segnali UNIX Di seguito una lista di tutti i segnali con i relativi codici in un sistema UNIX

Lista dei segnali				
1) SIGHUP	2) SIGINT	3) SIGQUIT	4) SIGILL	5)
↪ SIGTRAP				
6) SIGABRT	7) SIGBUS	8) SIGFPE	9) SIGKILL	10)
↪ SIGUSR1				
11) SIGSEGV	12) SIGUSR2	13) SIGPIPE	14) SIGALRM	15)
↪ SIGTERM				
16) SIGSTKFLT	17) SIGCHLD	18) SIGCONT	19) SIGSTOP	20)
↪ SIGTSTP				
21) SIGTTIN	22) SIGTTOU	23) SIGURG	24) SIGXCPU	25)
↪ SIGXFSZ				
26) SIGVTALRM	27) SIGPROF	28) SIGWINCH	29) SIGIO	30)
↪ SIGPWR				
31) SIGSYS	34) SIGRTMIN	35) SIGRTMIN+1	36) SIGRTMIN+2	37)
↪ SIGRTMIN+3				
38) SIGRTMIN+4	39) SIGRTMIN+5	40) SIGRTMIN+6	41) SIGRTMIN+7	42)
↪ SIGRTMIN+8				
43) SIGRTMIN+9	44) SIGRTMIN+10	45) SIGRTMIN+11	46) SIGRTMIN+12	47)
↪ SIGRTMIN+13				
48) SIGRTMIN+14	49) SIGRTMIN+15	50) SIGRTMAX-14	51) SIGRTMAX-13	52)
↪ SIGRTMAX-12				
53) SIGRTMAX-11	54) SIGRTMAX-10	55) SIGRTMAX-9	56) SIGRTMAX-8	57)
↪ SIGRTMAX-7				
58) SIGRTMAX-6	59) SIGRTMAX-5	60) SIGRTMAX-4	61) SIGRTMAX-3	62)
↪ SIGRTMAX-2				
63) SIGRTMAX-1	64) SIGRTMAX			

Impostare un handler personalizzato

```
#include <signal.h>

void gestore(int);
void gestore2(int);

int main(void) {
    /* ... */
}
```



```

    signal(SIGUSR1, gestore);
    signal(SIGUSR2, gestore);
    signal(SIGCHLD, gestore2);

    signal(SIGCHLD, SIG_DFL); /* Reimposto il valore di default */

    /* ... */
}

```

I segnali SIGKILL e SIGSTOP non possono essere ignorati e non possono essere gestiti esplicitamente dai processi.

Valore di ritorno Il valore di ritorno in caso di errore è SIG_ERR e errno viene correttamente impostato.

Persistenza dell'handler Alla fine dell'esecuzione di un handler definito dall'utente il sistema si occupa di reinstallarlo automaticamente.

Se durante l'esecuzione di un handler, arriva un secondo segnale uguale a quello che ha causato la sua esecuzione, il segnale viene accodato e gestito una volta terminato il primo handler.

Segnali che arrivano mentre c'è un segnale uguale accodato vengono accorpati, come se fosse un solo segnale. Quindi un solo segnale verrà consegnato al processo.

Gestire un segnale durante una system call Cosa succede se arriva un segnale mentre c'è una system call in esecuzione.

Le system call possono essere classificate come slow o non slow. *Le system call slow possono essere interrotte da un segnale*, in questo caso la system call fallisce.

3.6 kill() e raise()

kill - Invia un segnale ad un processo. raise - Invia un segnale al processo che la invoca. ,

```

#include <signal.h>

int kill(int pid, int sig);
int raise(int sig);

```

Descrizione kill() può inviare un segnale ad processo o un process group in base al pid specificato:

- Se pid>0, sig è inviato al processo con quel pid.
- Se pid=0, sig è inviato ad ogni processo del process group corrente.
- Se pid=-1, sig è inviato ad ogni processo eccetto per il primo. L'ordine di invio del segnale va dal processo che ha il pid più grande nella tabella dei processi, a quello avente il pid più piccolo.
- Se pid<-1, il segnale è inviato ad ogni processo che ha il process group uguale a valore assoluto del pid.

Se sig=0 il segnale non viene inviato, tuttavia viene fatta ugualmente la ricerca degli errori. Ciò è utile per verificare se un pid è associato a qualche processo.

Il processo che invia il segnale e i processi che lo ricevono devono avere lo stesso user ID effettivo, a meno che il segnale non sia inviato dal super user.

raise() invece invia il segnale sig al processo che la invoca.

Tavola dei segnali UNIX

1) SIGHUP	2) SIGINT	3) SIGQUIT	4) SIGILL	5)
↪ SIGTRAP				
6) SIGABRT	7) SIGBUS	8) SIGFPE	9) SIGKILL	10)
↪ SIGUSR1				
11) SIGSEGV	12) SIGUSR2	13) SIGPIPE	14) SIGALRM	15)
↪ SIGTERM				
16) SIGSTKFLT	17) SIGCHLD	18) SIGCONT	19) SIGSTOP	20)
↪ SIGTSTP				
21) SIGTTIN	22) SIGTTOU	23) SIGURG	24) SIGXCPU	25)
↪ SIGXFSZ				
26) SIGVTALRM	27) SIGPROF	28) SIGWINCH	29) SIGIO	30)
↪ SIGPWR				
31) SIGSYS	34) SIGRTMIN	35) SIGRTMIN+1	36) SIGRTMIN+2	37)
↪ SIGRTMIN+3				
38) SIGRTMIN+4	39) SIGRTMIN+5	40) SIGRTMIN+6	41) SIGRTMIN+7	42)
↪ SIGRTMIN+8				
43) SIGRTMIN+9	44) SIGRTMIN+10	45) SIGRTMIN+11	46) SIGRTMIN+12	47)
↪ SIGRTMIN+13				
48) SIGRTMIN+14	49) SIGRTMIN+15	50) SIGRTMAX-14	51) SIGRTMAX-13	52)
↪ SIGRTMAX-12				
53) SIGRTMAX-11	54) SIGRTMAX-10	55) SIGRTMAX-9	56) SIGRTMAX-8	57)
↪ SIGRTMAX-7				
58) SIGRTMAX-6	59) SIGRTMAX-5	60) SIGRTMAX-4	61) SIGRTMAX-3	62)
↪ SIGRTMAX-2				
63) SIGRTMAX-1	64) SIGRTMAX			

Valore di ritorno: Il caso di successo `kill()` e `raise()` restituiscono 0. In caso di fallimento restituiscono un valore diverso da 0 e la variabile `errno` è impostata correttamente.