

R3.05 Programmation Système

BUT Informatique

Michaël Hauspie

11 octobre 2023

Plan du cours

1 Semaine 1

- Présentation
- Système d'exploitation
- Organisation mémoire d'un processus

2 Semaine 2

- Entrées/Sorties bas niveau

3 Semaine 3

- Manipulation du système de fichier

4 Semaine 4

- Gestion de processus

5 Semaine 5

- Exécution de commande

6 Semaine 6

- Communication Inter-processus : tubes
- Redirections

Organisation du cours

- 6 semaines
- 1h d'amphi
- 3h de TP

Équipe pédagogique

- Julien Baste
- Bruno Beaufils
- Jean Carle
- *Michaël Hauspie*

Contenu

- Programmation système en C
 - ▶ Utilisation des primitives de la spécification POSIX
- Gestion mémoire
- Système de fichiers
- Gestion de processus
- Communication inter-processus

Évaluation

- Chaque TP sera vérifié
 - ▶ TP validé = 1 point
 - ▶ 6 TPs = 6 points
- Contrôle TP à la fin du module
 - ▶ Noté sur 14
- Note finale du module = Note CTP + Notes TPs

Plan du cours

1 Semaine 1

- Présentation
- **Système d'exploitation**
- Organisation mémoire d'un processus

2 Semaine 2

- Entrées/Sorties bas niveau

3 Semaine 3

- Manipulation du système de fichier

4 Semaine 4

- Gestion de processus

5 Semaine 5

- Exécution de commande

6 Semaine 6

- Communication Inter-processus : tubes
- Redirections

Rôles d'un système

- Fournir un environnement d'exécution aux applications
- Abstraire le matériel
- Partager les ressources
 - ▶ Assurer une utilisation équitable
 - ▶ Protéger les ressources

- Les systèmes POSIX sont
 - ▶ **Multi-utilisateurs** : plusieurs entités peuvent avoir des droits d'accès différents
 - ▶ **Multi-tâches** : plusieurs tâches s'exécutent en *même temps*, en apparence

Fournir un environnement d'exécution

Un application a besoin

- De mémoire
- De ressources
 - ▶ temps de calcul
 - ▶ fichier, réseau...

Pour exécuter un **programme**, le système crée un **processus** qui va exécuter ce programme.

Accéder aux ressources : abstraction

- Fournir une vue indépendante du matériel
 - ▶ portabilité
- Deux *côtés*
 - 1 Proposer une interface pour accéder au matériel pour les processus
 - ★ Sous Unix, **tout est fichier**
 - 2 Permettre au noyau de gérer les matériels du même type
 - ★ notion de pilotes (*drivers*)

Partage d'accès au ressources

- Partage et protection de la mémoire
 - ▶ Un processus ne doit pas pouvoir accéder à la mémoire d'un autre processus
 - ★ gestion des protections
 - ▶ Plusieurs processus doivent pouvoir avoir de la mémoire
 - ★ gestion des allocations
- Partage et protection des autres ressources
 - ▶ Limiter les accès aux fichiers, aux matériels

Partage du temps : ordonnancement

- Un cœur ne peut exécuter qu'une seule instruction à la fois
 - ▶ il faut partager le temps d'utilisation à tous les processus du système
- Le noyau du système choisi quel processus s'exécute à quel moment et pendant combien de temps
 - ▶ c'est l'**ordonnancement**

Exemples d'ordonnancement

- Ordonnancement par ordre de soumission (premier arrivé, premier servi)
 - ▶ on choisi un processus dans l'ordre d'arrivé, et on l'exécute tant qu'il peut s'exécuter
- Ordonnancement par tourniquet
 - ▶ on choisi les processus chacun leur tour, et on les exécute pendant un temps fixé avant de passer au suivant
- Ordonnancement par priorité préemptive
 - ▶ Même chose que pour le tourniquet, mais on donne priorité à certains processus.
 - ★ C'est un ordonnancement de cet famille qui est utilisé sous linux

Plan du cours

1 Semaine 1

- Présentation
- Système d'exploitation
- Organisation mémoire d'un processus

2 Semaine 2

- Entrées/Sorties bas niveau

3 Semaine 3

- Manipulation du système de fichier

4 Semaine 4

- Gestion de processus

5 Semaine 5

- Exécution de commande

6 Semaine 6

- Communication Inter-processus : tubes
- Redirections

Organisation mémoire d'un processus

La mémoire d'un processus est organisée en plusieurs *parties*

- ① Les données *statiques*
- ② le code, *i.e* les instructions machines à exécuter
- ③ la pile
- ④ le tas (ou /heap)

Les parties 1, 2 et 3 sont de taille fixe

Les données statiques

Ce sont les données globales du processus, initialisées à partir du fichier exécutable. On y trouve :

- les variables globales
 - ▶ initialisées à partir de la valeur données dans le programme
 - ▶ mise à 0 sinon
- les constantes globales

Ces données statiques sont *valides* du début à la fin de l'exécution du processus

Les données statiques – Exemple

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

```
int a = 1; int b;
```

```
const int c = 3;
```

```
int main(void) {  
    printf("&a: %p\n", &a);  
    printf("&b: %p\n", &b);  
    printf("&c: %p\n", &c);  
    printf("chaîne: %p\n", "Une constante");  
    return 0;  
}
```

&a: 0x100db4000

&b: 0x100db4004

&c: 0x100daff80

chaîne: 0x100daffa9

Le code

Les instructions machines sont chargées en mémoire au moment de l'exécution du **programme** par le **processus**.

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

```
int main(void) {  
    printf("main: %p\n", main);  
    return 0;  
}
```

main: 0x1001cbf5c

La pile

Contient les contextes d'exécutions du processus. A chaque appel de fonction, un contexte de fonction (*stack frame*) est empilé. Il contient principalement :

- l'adresse de retour (où revenir quand la fonction est terminée)
- les paramètres de la fonction
- les variables locales

La pile – Avertissements

Les variables locales ne sont pas initialisées. Leur valeur dépend de l'évolution passée de la pile

*Quand la fonction est quittée, la stack frame **n'est plus valide**. Aucun pointeur vers cette frame ne doit être utilisé en dehors de la fonction*

La pile – Exemple

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

```
void b(void) {  
    int j = 42;  
    printf("(%p) j = %d\n", &j, j);  
}
```

```
void a(void) {  
    int i;  
    printf("(%p) i = %d\n", &i, i);  
}
```

```
int main(void) {  
    a();  
    b();  
    a();  
    return 0;  
}
```

```
(0x16dcf329c) i = 1  
(0x16dcf329c) j = 42  
(0x16dcf329c) i = 42
```

Le tas (*Heap*)

Toutes les zones de mémoires précédentes ont une taille fixe

- pile : paramètre du noyau
- données statique et code : dépendent du fichier exécutable

Et une durée de vie non *contrôlable*

- pile : durée de vie de la *stack frame*
- données statique et code : toute la durée de vie du programme

Un processus doit pouvoir obtenir de la mémoire en fonction d'une taille non connue à la compilation et décider de sa durée de vie

- traitement de volume de données importants
- données qui *survivent* à une fonction

Le tas (*Heap*)

Le tas est une zone mémoire dont la taille varie en fonction des besoins du processus.

C'est le processus qui décide d'agrandir ou réduire le tas avec `brk`, `sbrk`, `mmap`, `munmap`.

Les développeurs utilisent plutôt `malloc`, `realloc`, `calloc` et `free` : interface simplifiée pour l'allocation de mémoire contiguë.

Le tas (*Heap*) – Exemple

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

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

```
int main(void) {  
    void *p = malloc(10);  
    printf("p: %p\n", p);  
    free(p);  
    return 0;  
}
```

p: 0x6000036a0050

Le tas (*Heap*) – Exemple

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

char *nouvelle_chaine_vide(size_t taille_max) {
    // +1 pour le '\0'
    char *p = malloc(taille_max + 1);
    if (p == NULL)
        return NULL;
    p[0] = '\0';
    return p;
}

int main(void) {
    char *s = nouvelle_chaine_vide(20);
    strncpy(s, "Hello world", 20);
    printf("> %s\n", s);
    free(s);
    return 0;
}

> Hello world
```

Le tas (Heap) – Mauvais Exemple

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

char *nouvelle_chaine_vide(size_t taille_max) {
    // tableau de taille variable autorisés depuis C99
    // MAIS: si la taille est trop grande, le comportement est indéfini, à éviter absolument !
    char p[taille_max + 1];
    // On retourne l'adresse d'une variable située dans la stack frame
    // cette adresse ne sera plus valide en sortie de fonction
    return p;
}
```

```
int main(void) {
    char *s = nouvelle_chaine_vide(20);
    strncpy(s, "Hello world", 20);
    printf("> %s\n", s);
    return 0;
}
```

```
file.c:14:12: error: address of stack memory associated with local variable 'p'
             returned [-Werror,-Wreturn-stack-address]
```

```
    return p;
```

```
    ^
```

```
1 error generated.
```

Plan du cours

1 Semaine 1

- Présentation
- Système d'exploitation
- Organisation mémoire d'un processus

2 Semaine 2

- Entrées/Sorties bas niveau

3 Semaine 3

- Manipulation du système de fichier

4 Semaine 4

- Gestion de processus

5 Semaine 5

- Exécution de commande

6 Semaine 6

- Communication Inter-processus : tubes
- Redirections

Au niveau noyau, un fichier est une suite non-structurée d'octets

Le système permet d'accéder à cette suite :

- sans formatage
- sans conversion
 - Seuls des octets sont lus et écrits
- Sans tampon d'entrées/sorties
- Appel direct au système, sans intermédiaire

Processus et fichiers

Chaque processus gère une table de fichiers ouverts

- chaque index est appelé *descripteur de fichiers*

Accès au fichiers par les appels systèmes :

- 1 open : ouverture
- 2 read ou write : lecture ou écriture
- 3 close : fermeture
- 4 lseek : déplace du *curseur*

Ouverture (1/2)

```
int open(const char *path, int oflag);
```

- path : chemin vers le fichier à ouvrir (absolu ou relatif)
- oflag : option d'ouverture, combinable avec l'opérateur |
 - ▶ O_RDONLY
 - ▶ O_WRONLY
 - ▶ O_RDWR
 - ▶ ...

Retourne le descripteur du fichier ouvert, ou **-1** en cas d'erreur

Ouverture (2/2)

```
int open(const char *path, int oflag, mode_t mode);
```

Si l'option `O_CREAT` est utilisée (pour créer un fichier qui n'existe pas), les permissions demandées par l'application doivent être précisé dans `mode`. Les permissions effectives seront calculés en appliquant le `umask`

Exemple

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

int main(void) {
    int fd;
    fd = open("/tmp/toto", O_WRONLY | O_CREAT, 0666);
    if (fd == -1)
        printf("Création du fichier /tmp/toto impossible");
    return 0;
}
```

Traitement des erreurs

- Lors du erreur d'un appel système, la variable globale `errno` est fixée à une valeur correspondante à l'erreur
- Avec `perror`, on peut afficher un message correspond à cette erreur sur la sortie d'erreur

```
if (open("/monfichier", O_RDONLY) == -1) {  
    perror("/monfichier");  
}
```

A l'exécution :

```
/monfichier: No such file or directory
```

Vous devez traiter les erreurs pour tous les appels système !

Lecture

```
ssize_t read(int fildes, void *buf, size_t nbyte);
```

- Lit **au plus** `nbyte` octets dans le fichier `fildes` et les place dans la mémoire à l'adresse indiquée par `buf`
- `ssize_t` et `size_t` sont simplement des entiers (signés et non signés respectivement) dont la taille dépend du système (généralement 64 bits sur les systèmes modernes)

Retourne

- **-1** en cas d'erreur
- **0** si la fin de fichier est atteinte
- le nombre d'octets **effectivement** lus sinon

Une lecture avance **le curseur** du fichier. La prochaine lecture commencera là où la précédente s'est arrêtée

Écriture

```
ssize_t write(int fildes, const void *buf, size_t nbyte);
```

Écrit les `nbyte` octets contenus en mémoire à l'adresse `buf` dans le fichier `fildes`

Retourne

- `-1` en cas d'erreur
- le nombre d'octets **effectivement** écrits sinon

Fermeture

```
int close(int fildes);
```

Le nombre de fichiers ouvert simultanément par un processus est **limité**. Il faut fermer les fichiers que l'on utilise plus

Ferme le fichier `fildes`.

Retourne :

- **-1** en cas d'erreur
- 0 sinon

Déplacement du curseur

On peut déplacer le curseur courant (pour lire ou écrire ailleurs dans le fichier)

```
off_t lseek(int fildes, off_t offset, int whence);
```

Déplace le curseur de `fildes` de `offset` octets par rapport à la position `whence`

- `off_t` est simplement un entier signé (à l'image de `ssize_t`)
- `offset` peut être positif ou négatif
- `whence` peut valoir :
 - ▶ `SEEK_SET` : déplacement par rapport au début du fichier
 - ▶ `SEEK_CUR` : déplacement par rapport à la position courante
 - ▶ `SEEK_END` : déplacement par rapport à la fin du fichier

Retourne

- `-1` en cas d'erreur
- la position après déplacement **par rapport au début du fichier** (en octets)

Plan du cours

1 Semaine 1

- Présentation
- Système d'exploitation
- Organisation mémoire d'un processus

2 Semaine 2

- Entrées/Sorties bas niveau

3 Semaine 3

- Manipulation du système de fichier

4 Semaine 4

- Gestion de processus

5 Semaine 5

- Exécution de commande

6 Semaine 6

- Communication Inter-processus : tubes
- Redirections

- Sous UNIX : tout est fichier
- Le terme *fichier* désigne les ressources
 - ▶ matérielles (disque dur, terminal,...)
 - ▶ logicielles (image, son, texte,...)
- Chaque fichier est associé à une structure décrivant ses caractéristiques : **l'inode**

Inode

Un fichier est identifié de manière unique par

- son numéro de périphérique (sur quel système de fichiers est situé le fichier)
- son numéro d'inode (relatif au périphérique)

Pour accéder aux informations de l'inode d'un fichier, on utilise l'appel système

```
int stat(const char *restrict path,  
         struct stat *restrict buf);
```

Dans la structure de type struct stat, on retrouve, en autres :

st_dev	numéro de périphérique
st_ino	numéro d'inode
st_mode	permissions et type de fichier
st_nlink	nombre de noms de cet inode (liens physiques)
st_uid, st_gid	utilisateur et groupe
st_size	taille du fichier

voir manuel stat(2) pour les autres champs

Types de fichiers

Il existe plusieurs type de fichiers (qu'on retrouve dans le champ `st_mode`)

- **fichier réguliers** : le contenu est une suite d'octets non structurée classique. La taille est connue et permet de trouver la fin du fichier
- **répertoires** : le contenu est structuré comme une liste d'entrées
- **fichiers spéciaux** : le contenu correspond à une ressource. Ils permettent des accès par **blocs** (disques, etc.) ou par octets (terminaux, imprimantes, etc.)
- **liens symboliques** : le contenu est interprété comme le chemin vers un autre fichier
- **tubes** : ils permettent la communication **uni-directionnelle** entre processus
- **socket** : ils permettent la communication **bi-directionnelle** entre processus

Test du type de fichier

Différentes macros sont définies pour interpréter le champ `st_mode`

```
S_ISBLK(s.st_mode)    /* block special */
S_ISCHR(s.st_mode)    /* char special */
S_ISDIR(s.st_mode)    /* directory */
S_ISFIFO(s.st_mode)   /* fifo or socket */
S_ISREG(s.st_mode)    /* regular file */
S_ISLNK(s.st_mode)    /* symbolic link */
S_ISSOCK(s.st_mode)   /* socket */
```

Lecture des fichiers répertoires

Un fichier répertoire contient une liste de couple

- **nom** : une chaîne de caractère
- **numéro d'inode** : un entier

La structure de cette liste dépend du système de fichiers.

Pour permettre une utilisation portable, on utilise les fonctions de la librairie C

- `opendir` : ouvrir un répertoire
- `readdir` : récupérer la prochaine entrée d'un répertoire ouvert
- ...

Pages de manuel `opendir(3)`, `readdir(3)`,...

Exemple live - une implémentation de 1s

Plan du cours

1 Semaine 1

- Présentation
- Système d'exploitation
- Organisation mémoire d'un processus

2 Semaine 2

- Entrées/Sorties bas niveau

3 Semaine 3

- Manipulation du système de fichier

4 Semaine 4

- Gestion de processus

5 Semaine 5

- Exécution de commande

6 Semaine 6

- Communication Inter-processus : tubes
- Redirections

Rappels

Un **programme** est une suite d'instructions que le système doit faire accomplir au processeur . Ces instructions sont rangées dans un fichier. Un **processus** correspond au déroulement (*l'exécution*) d'un programme dans un environnement particulier.

Définition

Un processus :

- est un objet dynamique correspondant à l'exécution d'un programme
- possède un espace d'adressage propre
- peut s'exécuter dans deux modes différents :
 - ▶ en **mode utilisateur**, le processus exécute les instructions du programme et accède aux données de son espace d'adressage
 - ▶ en **mode noyau**, le processus exécute les instructions du noyau et a accès à l'ensemble des données du système

Plusieurs processus peuvent partager le même programme.

Généralités

- Tout processus peut créer de nouveaux processus
- Tout processus est créé par un appel à `fork` (sauf le premier)
- `fork` duplique le processus appelant
- Les processus sont organisés en arborescence en fonction de leur processus créateur que l'on nomme `père`
- Le noyau a en charge la gestion des processus et le partage des ressources entre eux.
 - ▶ en particulier `l'ordonnancement`

Caractéristiques 1/2

- Son identité : `pid`
- L'identité de son père : `ppid`
- Un lien avec les utilisateurs :
 - ▶ son propriétaire réel/effectif
 - ▶ son groupe propriétaire réel/effectif

Caractéristiques 2/2

- Son répertoire de travail
- Sa date de création
- Les temps CPU consommés en mode utilisateur et mode noyau
- La table des descripteurs de fichiers
- Son état
- ...

Accès aux caractéristiques

```
pid_t getpid(void);           // identité
pid_t getppid(void);         // identité du père

uid_t getuid(void);          // propriétaire réel
uid_t geteuid(void);         // propriétaire effectif

gid_t getgid(void);          // propriétaire réel
gid_t getegid(void);         // propriétaire effectif

int chdir(const char *path); // Changement répertoire
                               // de travail

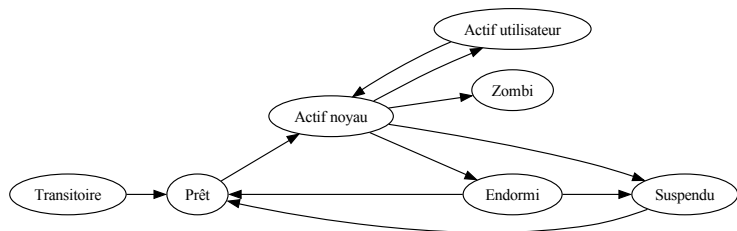
// récupération du répertoire de travail
char *getcwd(char *buf, size_t size);
```

État d'un processus

Au cours de sa vie, un processus passe dans plusieurs états

- **Transitoire** : à sa création
- **Prêt** (R) : prête à s'exécuter
- **Actif** (R) : en cours d'exécution
- **Endormi** (S ou D) : en attente d'un événement (entrées/sorties,...)
- **Suspendu** (T)
- **Zombi** (Z) : processus terminé, mais dont le père n'a pas encore récupéré les informations concernant la termination

Changement d'état



fork

```
pid_t fork(void);
```

- Créé un processus fils
- Après la création, les deux processus semblent avoir exécuté l'appel à `fork`
- Chacun des processus continue son exécution à partir de l'instruction qui suit le `fork`
- La valeur de retour de `fork` permet de différencier le père du fils
 - ▶ 0 dans le fils
 - ▶ le `pid` du fils nouvellement créé dans le père

Exemple

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

int main(void) {
    printf("Processus %d: je suis tout seul\n", getpid());
    fork();
    printf("Processus %d: nous sommes deux\n", getpid());
    return 0;
}
```

```
Processus 71720: je suis tout seul
Processus 71720: nous sommes deux
Processus 71721: nous sommes deux
```


Le processus fils hérite des caractéristiques de son père **sauf** :

- son pid
- le pid du père
- les temps CPU (remis à zéro dans le fils)
- les verrous sur les fichiers
- les signaux pendants
- la priorité utilisée pour l'ordonnancement (remise à une valeur standard dans le fils)

Terminaison

- Le processus père peut accéder aux informations relatives à la terminaison du fils
 - ▶ S'est-il terminé correctement ? (a-t'il fini son programme)
 - ▶ A-t'il été arrêté par un signal (une faute, un Ctrl-C. . .)
- Le processus qui se termine passe par l'état de **Zombi** et y reste tant que le père n'a pas pris connaissance de l'information

Remarque si le père se termine avant le fils, le fils est *adopté* par le processus de pid 1

Récupération des informations de terminaison 1/2

```
pid_t wait(int *pstatus);
```

- à appeler par le processus **père**
- retourne -1 s'il n'a pas de fils
- si le processus a des fils qui ne sont pas zombi, **bloque** le processus appelant jusqu'à ce qu'un des fils passe zombi
- si le processus possède au moins un fils à l'état de zombi, retourne le pid de l'un des zombi (choisi par le système)
 - ▶ le processus zombi disparaît
 - ▶ si pstatus est différent de NULL, l'entier pointé par pstatus reçoit les informations sur la terminaison du processus zombi.

Récupération des informations de terminaison 2/2

```
pid_t waitpid(pid_t pid, int *pstatus, int options);
```

- Identique à wait mais permet un contrôle plus fin
- pid peut être
 - ▶ -1 attends tous les processus fils (comportement de wait)
 - ▶ nombre positif : attends un processus en particulier
 - ▶ nombre négatif ou 0 : lien avec les groupes de processus, voir `man waitpid`
- options est une combinaison (|) d'options, en particulier `WNOHANG` qui permet de faire un appel non bloquant
- retourne
 - ▶ -1 en cas d'erreur
 - ▶ 0 si aucun fils à l'état de zombi en appel non bloquant
 - ▶ pid du fils zombi qui a été supprimé

Plan du cours

1 Semaine 1

- Présentation
- Système d'exploitation
- Organisation mémoire d'un processus

2 Semaine 2

- Entrées/Sorties bas niveau

3 Semaine 3

- Manipulation du système de fichier

4 Semaine 4

- Gestion de processus

5 Semaine 5

- Exécution de commande

6 Semaine 6

- Communication Inter-processus : tubes
- Redirections

Exécuter un programme

Pour pouvoir être exécuté, un programme a besoin :

- ❶ d'un processus
- ❷ d'être **placé** en mémoire, dans l'espace d'adressage du processus

Lorsque l'on crée un processus avec `fork()`, le processus **père** est **dupliqué** pour constituer le processus **fil**, y compris le code de son programme.

Il faut donc **charger** un nouveau programme exécutable dans le nouveau processus

Chargement d'un programme

Sous linux, un programme est stocké dans un fichier au format ELF (*Executable and Linkable Format*).

Il s'agit d'un format de fichier qui contient plusieurs **sections** correspondantes aux différentes parties du programme.

Quelques sections standards

Parmi ces sections, on peut citer par exemple :

- `.text` : le code du programme, *i.e.* les instructions machine du programme, celles-ci sont dépendantes du jeu instruction de l'architecture cible
 - ▶ `x86_64` : Intel 64 bits
 - ▶ `aarch64` : ARM 64 bits
 - ▶ ...
- `.bss` : les données globales non initialisées
- `.data` : les données globales initialisées, c'est à dire dont les valeurs initiales sont données dans le fichier
- `.rodata` : les données constantes (comme les chaînes constantes par exemple)
- ...

Inspection d'un fichier ELF : objdump

La commande `objdump` permet d'obtenir des informations sur un fichier exécutable au format ELF.

Analysons le programme suivant

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

```
int bss_var;
```

```
int data_var = 3;
```

```
const int rodata_var = 12;
```

```
void une_fonction(void) {  
    puts("Bonjour");  
}
```

```
int main(void) {  
    une_fonction();  
    return 0;  
}
```

Inspection d'un fichier ELF : les symboles

Les symboles sont des alias vers des adresses. Il correspondent aux nom de vos variables, fonctions...

Section .text

```
$ objdump -t test-objdump
```

```
[...]
```

00401040	l	d	.text	0000	.text
00401080	l	F	.text	0000	deregister_tm_clones
004010b0	l	F	.text	0000	register_tm_clones
004010f0	l	F	.text	0000	__do_global_dtors_aux
00401120	l	F	.text	0000	frame_dummy
004011b0	g	F	.text	0001	__libc_csu_fini
00401126	g	F	.text	0011	une_fonction
00401150	g	F	.text	005d	__libc_csu_init
00401070	g	F	.text	0001	.hidden _dl_relocate_static_pie
00401040	g	F	.text	002b	_start
00401137	g	F	.text	0010	main

```
[...]
```

Inspection d'un fichier ELF : les symboles

Section .data

00404020	l	d	.data	0000	.data
00404020	w		.data	0000	data_start
00404034	g		.data	0000	_edata
00404020	g		.data	0000	__data_start
00404030	g	0	.data	0004	data_var
00404028	g	0	.data	0000	.hidden __dso_handle
00404038	g	0	.data	0000	.hidden __TMC_END__

Section .rodata

00402000	l	d	.rodata	0000	.rodata
00402004	g	0	.rodata	0004	rodata_var
00402000	g	0	.rodata	0004	_IO_stdin_used

Inspection d'un fichier ELF : le code machine

```
$ objdump -d test-objdump
```

```
[...]
```

```
0000000000401137 <main>:
```

401137: 55	push	%rbp
401138: 48 89 e5	mov	%rsp,%rbp
40113b: e8 e6 ff ff ff	callq	401126 <une_fonction>
401140: b8 00 00 00 00	mov	\$0x0,%eax
401145: 5d	pop	%rbp
401146: c3	retq	
401147: 66 0f 1f 84 00 00 00	nopw	0x0(%rax,%rax,1)
40114e: 00 00		

```
[...]
```

Chargement d'un fichier programme dans un processus

Le chargement du programme se fait à l'aide des commandes de la famille `exec*` :

- `execl`
- `execv`
- `execlp`
- `execvp`
- ...

Le caractère de terminaison **p** indique si la commande doit chercher le fichier exécutable dans le PATH de l'utilisateur

Les caractères **v** ou **l** indiquent le mode de passage des arguments au programme que l'on charge

- **l** : les paramètres de la fonction seront les arguments du programme
- **v** : on doit fournir les arguments sous la forme d'un tableau de type `argv` pré-construit

Chargement d'un fichier programme dans un processus

- Un appel à `exec*` **remplace** le programme du processus **courant**
- Le processus continue son exécution dans le `main` du nouveau programme

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

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

```
int main(void) {  
    printf("Je m'affiche\n"); fflush(stdout);  
    execlp("echo", "echo", "Bonjour", NULL);  
    printf("Je ne m'affiche pas\n"); fflush(stdout);  
    return 0;  
}
```

```
Je m'affiche  
Bonjour
```

Plan du cours

1 Semaine 1

- Présentation
- Système d'exploitation
- Organisation mémoire d'un processus

2 Semaine 2

- Entrées/Sorties bas niveau

3 Semaine 3

- Manipulation du système de fichier

4 Semaine 4

- Gestion de processus

5 Semaine 5

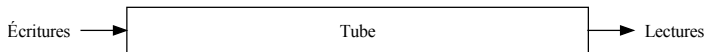
- Exécution de commande

6 Semaine 6

- Communication Inter-processus : tubes
- Redirections

Généralités 1/3

- Les tubes sont des mécanismes permettant aux processus de communiquer entre-eux
- Ils appartiennent au système de fichier *i.e.* ils sont décrits par un inode
- On peut les manipuler via un descripteur de fichier et, par exemple, `read` ou `write`
- Les tubes sont **unidirectionnels**



Généralités 2/3

- Un tube correspond à deux inœuds
 - ▶ une sortie, (utilisée en lecture)
 - ▶ une entrée, (utilisée en écriture)
- Un tube est une **file** : les premières données écrites sont les premières données lues (FIFO)
- Un tube a une capacité **finie**
 - ▶ une écriture *ajoute des données* au le tube
 - ▶ une lecture *retire des données* du tube

Généralités 3/3

Le système associe un nombre de lecteurs et d'écrivains pour chaque tube

- Le nombre de **lecteurs** correspond au nombre de descripteurs associés à la sortie du tube
- Le nombre d'**écrivains** correspond au nombre de descripteurs associés à l'entrée du tube

Le nombre de lecteurs et d'écrivains est important

- Si le nombre de **lecteurs** est **nul**, il est impossible d'écrire dans le tube
 - ▶ provoque, par défaut, l'arrêt du processus qui tente d'écrire (SIGPIPE)
- Si le nombre d'**écrivains** est **nul**, l'utilisation de `read` détecte une fin de fichier (*i.e.* retourne 0)

Création d'un tube

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

Crée un tube, l'ouvre, et retourne, via pipefd deux descripteurs

- pipefd[0] correspond à la sortie du tube. On peut utiliser **read** sur ce descripteur
- pipefd[1] correspond à l'entrée du tube. On peut utiliser **write** sur ce descripteur

Retourne **0** en cas de succès, **-1** en cas d'erreur.

Exemple

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

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

    if (pipe(t) == -1) {
        perror("tube");
        return 1;
    }

    int source = 42;
    int destination = 0;

    // On écrit des données dans le tube en
    // utilisant t[1]
    if (write(t[1], &source, sizeof(source)) == -1) {
        perror("write");
        return 1;
    }

    // On a plus besoin d'écrire dans le tube, on ferme
    // le descripteur. Il n'y a plus d'écrivain
    close(t[1]);

    // On peut les lire avec t[0]
    if (read(t[0], &destination, sizeof(destination)) == -1) {
        perror("read");
    }
    printf("Lu: %d\n", destination);

    // Si on tente de relire, read va retourner 0
    printf("Retour de read: %zd\n", read(t[0], &destination, sizeof(destination)));
    return 0;
}
```

Lu: 42

Retour de read: 0

Les lectures sont *effaçantes*

- Il s'agit d'une extraction des données et non d'une consultation
- Les fonction comme `lseek` n'ont pas de sens avec les tubes
- Une écriture dans un tube `plein` a pour effet de `bloquer` le processus
- Une lecture dans un tube `vide` a également pour effet de `bloquer` le processus

Partage de tube entre processus

Un tube n'a pas de nom

- On ne peut pas l'ouvrir avec **open**
 - ▶ un processus ne peut obtenir les descripteurs d'un tube qu'en le **créant** ou par **héritage**
- Un tube créé par un processus sera donc accessible à ses fils
 - ▶ s'il a été créé **avant** les fils
 - ▶ si ses descripteurs n'ont pas été fermés avant la création des fils
- Si un processus perd le descripteur (par un appel à **close**), il ne peut plus le récupérer

Attention au nombre d'écrivains !

- Tant qu'il y a des écrivains, le tube n'est jamais **terminé**
- Même si l'écrivain restant est le processus qui tente de lire
 - ▶ Un processus peut se bloquer lui même
- **Toujours fermer l'entrée d'un tube dont on a plus besoin**

Attention au nombre d'écrivains

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

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

    if (pipe(t) == -1) {
        perror("tube");
        return 1;
    }

    int source = 42;
    int destination = 0;

    // On écrit des données dans le tube en
    // utilisant t[1]
    if (write(t[1], &source, sizeof(source)) == -1) {
        perror("write");
        return 1;
    }
    // On oublie de fermer l'entrée du tube
    // close(t[1]);

    // On peut les lire avec t[0]
    if (read(t[0], &destination, sizeof(destination)) == -1) {
        perror("read");
    }
    printf("Lu: %d\n", destination);

    // Si on tente de relire, comme il y a toujours un écrivain
    // potentiel (nous), l'appel a read est bloquant
    printf("Retour de read: %zd\n", read(t[0], &destination, sizeof(destination)));
    return 0;
}
```

Même exemple avec deux processus

les traitements d'erreurs sont omis pour la lisibilité de la diapo

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

```
int main(void) {
    int t[2];

    // le tube DOIT être créé avant le processus
    pipe(t);

    // Après le fork on a 2 écrivains : le père et le fils
    if (fork() == 0) { // Dans le fils, on hérite du tube
        int source = 42;
        write(t[1], &source, sizeof(source));
        // On termine le fils. Quitter le processus ferme automatiquement les descripteurs
        // Il ne reste plus qu'un écrivain : le père
        exit(0);
    }
    // Dans le père, on ferme immédiatement l'entrée du tube
    // Un écrivain en moins, il n'y en a plus
    close(t[1]);

    int destination = 0;
    read(t[0], &destination, sizeof(destination));
    printf("Lu: %d\n", destination);

    // Si on tente de relire, comme il n'y a plus d'écrivain, on détecte une fin de fichier
    printf("Retour de read: %zd\n", read(t[0], &destination, sizeof(destination)));
    // on attends la fin du fils pour éliminer le zombie
    wait(NULL);
    return 0;
}
```

Lu: 42

Retour de read: 0

Plan du cours

1 Semaine 1

- Présentation
- Système d'exploitation
- Organisation mémoire d'un processus

2 Semaine 2

- Entrées/Sorties bas niveau

3 Semaine 3

- Manipulation du système de fichier

4 Semaine 4

- Gestion de processus

5 Semaine 5

- Exécution de commande

6 Semaine 6

- Communication Inter-processus : tubes
- Redirections

Cas d'usage de tubes et de processus

Lorsqu'un shell veut exécuter la commande

```
ls | wc
```

il doit :

- 1 Créer un tube
- 2 Créer deux processus (un pour `ls` et un pour `wc`)
- 3 Rediriger la sortie du processus `ls` vers l'entrée du tube
- 4 Rediriger l'entrée du processus `wc` vers la sortie du tube
- 5 Dans chaque processus, exécuter la commande correspondante

Redirections : la primitive dup

```
int dup(int oldfd);
```

permet de **copier** l'entrée de la table des descripteurs de fichiers oldfd vers une nouvelle entrée.

Retourne le descripteur vers la nouvelle entrée ou **-1** en cas d'erreur.

- les deux descripteurs (le retour et **oldfd**) sont utilisables de façon interchangeable
- dans le cas d'un tube, cela implique un écrivain (ou un lecteur) supplémentaire
- dup choisi la **première entrée libre** comme destination de la copie : le descripteur retourné est donc le **plus petit descripteur libre**

Redirections : la primitive dup2

```
int dup2(int oldfd, int newfd);
```

Effectue exactement la même opération mais, au lieu d'utiliser le plus petit descripteur disponible, copie oldfd dans l'entrée newfd.

- si newfd était ouvert (*i.e* non libre), l'entrée est fermée *silencieusement*
- l'opération est **atomique**, utiliser dup2 permet d'éviter des erreurs de *race condition* (autre thread ou traitement dans un signal)

Retourne **newfd** ou **-1** en cas d'erreur

Exemple : ls | wc

le traitement d'erreurs est omis pour raison de lisibilité

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

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

    pipe(t);

    // processus pour ls
    if (fork() == 0) {
        // On copie le descripteur de l'entrée du tube vers 1
        // le tube devient la sortie standard du processus
        dup2(t[1], 1);
        // on peut exécuter ls
        execlp("ls", "ls", NULL);
        exit(1);
    }
    // Meme principe pour wc
    if (fork() == 0) {
        // Attention, wc est un écrivain, il DOIT fermer l'entrée du tube
        close(t[1]);
        // cette fois, c'est le descripteur 0 qu'on utilise
        dup2(t[0], 0);
        execlp("wc", "wc", NULL);
        exit(1);
    }
    // le père est également un écrivain, il DOIT fermer l'entrée du tube
    close(t[1]);
    // le père n'a plus qu'à attendre la fin des deux processus
    wait(NULL); wait(NULL);
    return 0;
}
```

Sortie du programme

26 26 299