# Programmation Système et Réseau Processus et Multiprocessing

Équipe pédagogique

CY Tech



# Bibliographie - Sitographie

- Slides de Juan Ángel Lorenzo del Castillo, Seytkamal Medetov et Son Vu
- Linux : Programmation système et réseau de Joëlle Delacroix Dunod Système d'exploitation de Andrew Tanenbaum, Pearson Education
- Linux Kernel Map: https://makelinux.github.io/kernel/map/
- https://cours.polymtl.ca/inf2610/documentation/notes/chap3.pdf



#### Introduction

### Programmation Système

 Développement de programmes qui font partie du système d'exploitation d'un ordinateur, qui en réalisent les fonctions et qui utilisent les fonctions avancées de celui-ci.

#### Exemples

- la gestion des processus,
- l'accès aux fichiers,
- la programmation réseau, les entrées/sorties, la gestion de la mémoire...



# Objectif du cours

### Apprendre la programmation avec le système.

- Comment créer des applications qui communiquent avec l'OS...
- ...ou avec d'autres applications, en se synchronisant correctement.
- Sous Linux.

#### Pourquoi sous Linux?

- Les concepts sont généraux et se retrouvent dans tous les systèmes d'exploitation,
- Les sources du noyau de linux sont accessibles et sont "open source",
- Les interfaces sont normalisées (norme POSIX),
- Le noyau Linux est écrit en C.

#### Pré-requis du cours

- Savoir coder en C sous Linux : processus, pointeurs, l'allocation dynamique, etc.
- ► Connaissances de la matière ING1-Système d'exploitation.



#### Structure du cours

- Processus et Multiprocessing
- Recouvrement des processus
- Signaux
- Tubes, File de messages, Mémoire partagée
- Multithreading
- Semaphores
- Sockets
- 3 cours magistraux = 4,5h
- 8 TD avec éventuellement un peu de cours au début = 22,5h



### Évaluation

- Un DS papier.
- Deux heures.
- Aucun document autorisé.
- Éventuellement remplacé par un Projet.



# Rappels

Système d'exploitation (SE ou OS)



### Un SE doit pouvoir gérer :

- la mémoire
- les E/S
- les fichiers
- les utilisateurs
- les processus



- Les outils utilisés sont :
  - la mémoire virtuelle pour la mémoire
  - ▶ les ITs pour les E/S et les processus (temps partagé)
  - ▶ le contexte (registre, environnement) pour les processus
  - les droits pour les utilisateurs et les fichiers
- On y ajoute des mécanismes de :
  - sécurité pour la mémoire, les fichiers et les utilisateurs
  - communication entre les processus
  - synchronisation des processus



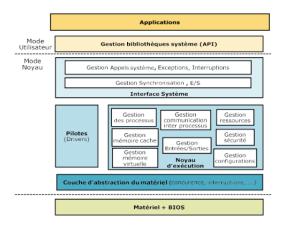
- Le SE propose des primitives (fonctions) utilisables par des programmes et permettant l'utilisation des ressources :
  - ▶ gestion des fichiers (ouvrir, fermer, lire, écrire, ...)
  - gestion du système de fichiers (créer/supprimer/parcourir les répertoires)
  - gestion de la mémoire (allouer, libérer, partager)
  - gestion des processus (créer, terminer, arrêter, attendre, signaler, ...)
  - gestion des communications entre processus (signaux, BAL, tubes, ...)
  - gestion des E/S (écrans, souris, clavier, ...)
  - gestion du réseau (sockets)



- Le SE propose des primitives (fonctions) utilisables par des programmes et permettant l'utilisation des ressources :
  - ► Pour UNIX il existe la norme POSIX (ISO 9945-1) qui définit les appels standards
  - ▶ Pour Windows c'est l'API win32s et win32 pour 64 bits



Le SE a une structure en couches.





#### Processus?

- Un processus est une exécution de programme.
- On peut imaginer le fonctionnement général :
  - CPU = pâtissier
  - programme = recette de pâtisserie
  - entrées = ingrédients
  - sorties = la pâtisserie
  - processus = l'action de lire la recette et de préparer la pâtisserie



- Un ordinateur a la possibilité de réaliser plusieurs actions en parallèle comme par exemple des exécutions et des E/S.
- Si on a plusieurs processeurs, on peut exécuter plusieurs processus en parallèle sinon chaque processus s'exécute l'un après l'autre sur l'unique processeur.



- Objectifs des processus :
  - ► Séparer les différentes tâches du système
  - Gestion des fichiers et des applications
  - ▶ Permettre le multitâche
- Attention!!! Chaque processus doit tenir comptes des autres.



#### • Principe :

- un processeur gère plusieurs processus en attente et donne du temps d'exécution à chacun d'entre eux
- un processus a un contexte qui lui permet de reprendre son exécution lorsque le processeur lui donne du temps d'exécution.



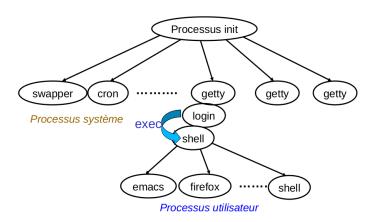
- La commutation de processus va sauvegarder le contexte d'un processus pour restaurer/reprendre (à la place) le contexte d'un processus précédemment interrompu dans le cadre d'un partage des ressources d'un processeur.
  - ▶ P1 s'exécute, on stoppe P1 et on mémorise le contexte de P1,
  - ▶ P2 s'exécute, on stoppe P2 et on mémorise le contexte de P2,
  - On restaure le contexte de P1 et on refait 1) à partir de l'endroit où P1 a été stoppé
  - On restaure le contexte de P2 et on refait 2) à partir de l'endroit où P2 a été stoppé



- Un **programme** construit lors d'une compilation est un objet inerte correspondant au contenu d'un fichier sur disque.
- Un processus est un objet dynamique correspondant à l'exécution des instructions d'un programme. C'est l'entité d'exécution dans le système Linux.
- Il a besoin de **ressources** pour s'exécuter (UC, mémoire, unités E/S...)
- Dans linux il existe deux types de processus :
  - Processus système
    - \* swapper
    - \* cron
    - ★ getty
  - ▶ Processus *utilisateur* qui correspondent à l'exécution :
    - \* d'une commande
    - ★ d'une application



### Arborescence des processus dans Linux



- Les commandes shell :
  - pstree : affiche l'arborescence des processus
  - ps (Processus Status): donne la liste des processus actifs selon certains critères.



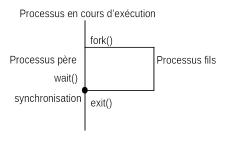
## Duplication des processus

- Chaque processus est identifié par un numéro unique (PID).
- Lors de l'initialisation du système linux, un premier processus (init) est créé avec un PID = 1.
- La création d'un processus se fait par duplication. Un processus peut demander au système sa duplication en utilisant la primitive fork().
- Le système crée une copie exacte du processus original avec un PID différent.
  - ▶ Père : processus créateur
  - Fils: processus créé.
- Le numéro du processus père est noté PPID.
- Le processus fils peut exécuter un nouveau code à l'aide des primitives EXEC (voir plus loin).



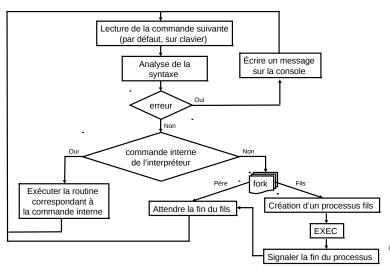
## Exécution d'une commande par un shell

- Le shell se duplique (fork) : il y aura 2 processus shell identiques.
- Le père se met en attente de la fin du fils (wait).
- Le shell fils remplace son exécutable par celui de la commande à exécuter. Par exemple, 1s -1
- La commande 1s -1 s'exécute. Lorsqu'elle termine, le processus fils disparaît.
- Le père est alors réactivé, et affiche le prompt suivant.





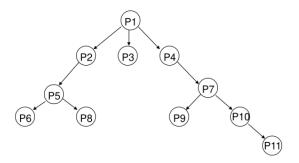
## Exécution d'une commande par un shell





## Hiérarchie des processus

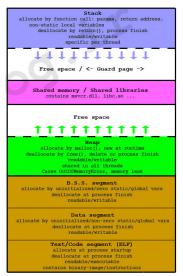
Un processus avec tous ses descendants forment un groupe de processus représenté par un arbre de processus.





## Espace d'adressage d'un processus

Un processus Linux a un espace d'adressage constitué de 3 segments :



- Le code (Text/Code Segment)correspond aux instructions, en langage d'assemblage, du programme à exécuter.
- La zone de données (Data, B.S.S Segments et Heap) contient les variables globales ou statiques du programme ainsi que les allocations dynamiques de mémoire
- Enfin, les appels de fonctions, avec leurs paramètres et leurs variables locales, viennent s'empiler sur la pile (Stack).
  - Contexte d'un processus :
    - ► Le contenu de son espace d'adressage
    - Le contenu des registres matériels
    - Le compteur ordinal
    - Les variables
    - Les structure de données du noyaux qui ont un rapport avec les processus

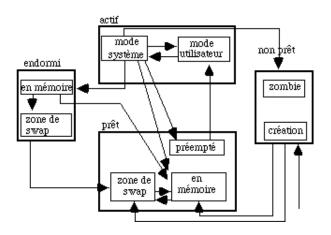
## Cycle de vie d'un processus

- Appel système fork par le père. Le processus père continue son exécution en arrière plan.
- Appel système exec par le processus fils.
- Déroulement du programme.
- Fin du programme, envoi du code retour (exit).
- Récupération du processus fils à l'état zombie par le processus père.
- Si le processus père a fini son exécution avant le processus fils, le processus fils à l'état zombie est "rattaché" au processus originel.
   Son PPID est alors le PID de init.
- Tous processus Linux qui se terminent possèdent une valeur retour appelée code de retour (exit status) à laquelle le père peut accéder.



# États des processus

- Le processus peut être dans un certain nombre d'états connus : c'est un automate.
- L'ordonnanceur gère l'allocation du temps CPU aux processus.





## Caractéristiques d'un processus

### Cf. Table de processus (ps) et /proc

- PID et PPID
- Etat (*O/S/R/Z/T*)
- Priorité
- Zone de code exécutable
- Zone de données manipulées
- Répertoire courant
- Table des descripteurs (fichiers ouverts)
- Masque de création des fichiers(umask)

- Nombre maximal des fichiers que ce processus peut ouvrir par login (ulimit)
- Un état des registres
- Répertoire courant
- Pile d'exécution
- Propriétaire (UID) et son groupe (GID)
- Terminal d'attachement
- Le temps UC consommé



# Multiprocessing

Multiprocessing



# Système Multi-taches (Multitasking)

### Multitasking:

- Assurer de plusieurs programmes en même temps (c-à-d. plusieurs processus).
- Concentré sur des processus gérés par le même système d'exploitation, s'exécutant en parallèle, s'échangeant, partageant des données et en se synchronisant.
- Chaque processus a besoin du processeur
  - situation concurrente
  - solution : partage des ressources dans le temps = ordonnancement (scheduling)



## Système mono-processeur

### Système avec un seul processeur

- quasi parallèle (multiplexage temporel)
- arrêter et reprendre les différents processus
  - $\rightarrow$  gestion avec le *scheduler* (ordonnancement des processus)



## Système mono-processeur

### Exemple:

- Multiprogrammation de quatre programmes
- Concept : 4 processus séquentiels indépendants
- À chaque instant, un seul processus est actif
- Un compteur ordinal qui bascule entre processus





## Système multi-processeurs

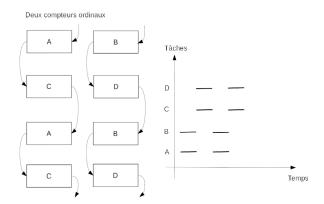
- Système avec plusieurs processeurs
  - parallèle
  - vrai multi-tâches
  - doit assurer l'exécution d'autant de processus que de processeurs en même temps.
- Communications entre les processus et les processeurs



## Système multi-processeurs

### Exemple:

- Multiprogrammation de quatre programmes
- Concept : 4 processus séquentiels indépendants
- Deux processus actifs (exemple double-cpu)



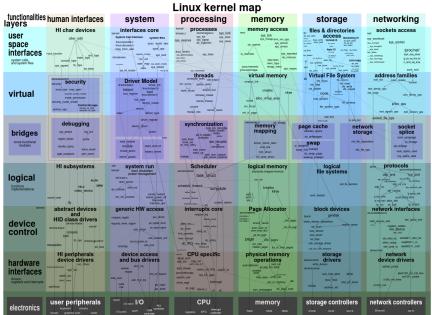


# Avantages / Inconvénients du Multitasking

- Gain de temps de traitement
- Meilleure utilisation d'une machine multiprocesseurs
- Problèmes d'accès concurrents (synchronisation, interblocages, verrous...)



### Linux Kernel Map



### La primitive fork()

- L'appel de la primitive fork() demande au système d'effectuer une copie exacte du processus en cours d'exécution.
- Si cette primitive a réussie, un nouveau processus est créé et exécute le même programme.
- Il hérite de la pile d'exécution et donc ce nouveau processus débute par le retour de la primitive fork().
- Dans le processus père, fork() retourne le PID du processus fils crée.
- Dans le processus fils, fork() retourne la valeur 0.
- Si échec de fork(), alors pas de fils créé et fork() retourne -1.



## Création d'un nouveau processus

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
                                                                     Création d'un
#include <sys/wait.h>
                                                                     processus fils
                                                                   #include<stdio.h>
                                                                   #include<unistd.h>
int main(void){
                                                                   #include<stdlib.h>
     int status:
                                                                   #include<sys/wait.h>
     pid t m pid;
                                                        Compteui
                                                                   int main(void) {
                                                        ordinal
     m pid = fork();
                                                                    pid t m pid;
                                                                    m pid = fork();
                                                                    switch (m pid) {
     switch(m pid){
     case -1:
                printf("Erreur: echec de fork
                    \n"):
     case 0 :
                printf("Processus fils : pid =
                    % d\n", getpid())
                exit(0) // fin du processus fils
                break:
     default
            printf("Pere : le fils a un PID :
                % d\n", m pid);
            wait(&status); // attend fin du
                 fils
```

## Héritage

- Caractéristiques héritées par le processus fils :
  - UID, identifiant du ou des propriétaires
  - ► GID, identifiant du groupe
  - ► Toutes les valeurs des variables
  - Les descripteurs des fichiers ouverts
- Caractéristiques non héritées :
  - PID
  - PPID
  - Temps d'exécution (initialisés à zéro)
  - Les signaux pendants
  - La priorité d'exécution si elle a été modifiée
  - Les verrous sur fichiers



### Héritage

### Obtention des informations d'un processus :

```
#include <unistd.h>
getpid(); retourne le PID du processus appelant
getppid(); retourne le PID du père de processus
char * getcwd(char * buf, size_t taille); La référence
absolue du repertoire de travail d'un processus peut être obtenue
dans la chaine buf de taille taille
```



## Héritage

### Cas spécifique des descripteurs de fichiers :

- Après un fork, les entrées de la table des descripteurs pointent sur la même entrée de la table des fichiers ouverts.
- Le nombre de descripteurs de la table des fichiers ouverts est incrémenté.
- L'offset est commun aux deux processus.



# Fin de vie d'un processus

- Rappel : tout processus passe en état zombie lorsque son exécution est terminée.
- Un processus zombie occupe une entrée dans la table des processus (le nombre est limité!).
- Le processus père peut alors accéder aux informations relatives à cette terminaison.



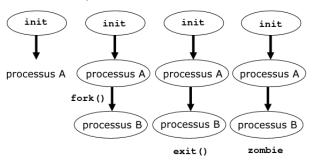
### Fin de vie d'un processus

- Sortie (a)normale (volontaire)
  - Unix / Linux : exit()
     #include <stdlib.h>
     void exit(int status)
     L'argument status est un entier qui indique au shell (ou au père de façon générale) qu'une erreur s'est produite. On laisse à zéro pour indiquer une fin normale.
- Erreur fatale (involontaire)
- Bugs : Division par 0, accès mémoire illégal etc..
- Possibilité de paramétrer le comportement (signaux UNIX).
- Tué par un autre processus (involontaire).
  - ► Terminaison normale involontaire UNIX : kill.



### Processus zombie

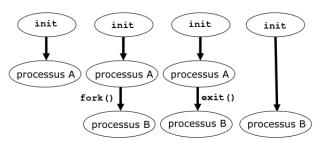
- L'exécution asynchrone entre processus parent et fils a certaines conséquences.
- Souvent, le fils d'un processus se termine, mais son père ne l'attend pas.
- Le processus fils devient alors un processus zombie.
- Le processus fils existe toujours dans la table des processus, mais il n'utilise plus les ressources du kernel.





### Processus zombie

- Il peut y avoir aussi des terminaisons prématurées, où le processus parent se termine ses processus fils.
- Dans cette situation, ses processus fils sont adoptés par le processus init, dont le pid = 1.





#### Primitive wait:

- La primitive wait() permet de récupérer les informations de terminaison et de supprimer les processus zombie.
  - Si l'appelant possède au moins un fils non zombie l'appel est bloquant
  - Si l'appelant ne possède aucun fils (ni en exécution ni zombie) le retour est immédiat et vaut -1

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
pid_t wait(int * status);
```

- Le retour est le PID du processus fils qui a été récupéré.
- status contient la valeur de retour retourné par le fils.



### Primitive waitpid:

• Permet de sélectionner un processus fils de pid particulier.

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
pid_t waitpid(pid_t pid, int * status, int option);
```

- Le paramètre pid permet de sélectionner le processus attendu de la manière suivante :
  - ho < -1 père suspendu jusqu'à la fin de n'importe lequel de ses fils dont  $= \mathsf{GID}$
  - ▶ -1 père suspendu jusqu'à la fin de n'importe lequel de ses fils
  - 0 père suspendu jusqu'à la fin de n'importe lequel de ses fils de son groupe
  - > 0 père suspendu jusqu'à la fin d'un fils d'identité pid



### Primitive waitpid:

- Le paramètre option permet entre autre de choisir entre les modes
  - 0 (WUNTRACED) bloquant : recevoir l'information concernant également les fils bloqués
  - 1 (WNOHANG) non-bloquant : ne pas bloquer si aucun fils ne s'est terminé
- La fonction renvoie :
  - -1 en cas d'erreur (en mode bloquant ou non bloquant);
  - 0 en cas d'échec (processus demandé existant mais ni terminé ni stoppé) en mode non bloquant;
  - le pid du processus fils zombie pris en compte sinon.



#### Information sur la terminaison

- Si status est non NULL, wait et waitpid y stockent l'information sur la terminaison du fils. Cette information peut être analysée avec les macros suivantes :
  - ▶ WIFEXITED (status) : vrai si terminaison normale du fils
  - ► WEXITSTATUS (status) : renvoie la valeur du fils, si WIFEXI-TED(status)
  - WIFSIGNALED (status): vrai si terminaison du fils à cause d'un signal
  - WIFSTOPPED (status) : indique si le fils est actuellement arrêté.
  - WTERMSIG (status) : renvoie le numéro du signal qui a causé l'arrêt du fils. Ne peut être évaluée que si WIFSTOPPED renvoie vrai.

Plus d'info: man 2 wait



#### Exemple du wait:

```
#include <stdio.h> #include <sys/wait.h>
#include <unistd.h> #include <stdlib.h>
int main (void){
 int status :
 pid t pid = fork();
 switch (pid){
   case -1 .
     perror("fork") ;
     exit (1) :
   case 0 : /* le fils */
     printf("processus fils\n");
     exit (2);
  default : /* le pere */
     printf("pere: vient de créer le processus %d\n",
         : (bia
     wait (&status);
     if (WIFEXITED (status))
       printf("fils termine normalement: status = %
           d\n", WEXITSTATUS(status));
     else
       printf("fils termine anormalement\n");
```

### Exemple du waitpid:

```
pid_t code= fork();
if (code = -1) {... /* traitement de l'erreur */}
if (code = 0) {/* Code du fils */
  exit (23);
else{
 /* Code du père */
  int status;
  waitpid(-1,\&status, 0); /* Attente d'un fils */
  if (WIFEXITED(status)) {
    fprintf(stdout, "Le fils a retourné %d\n",
                     WEXITSTATUS(status));
```



## Autres primitives

### Primitive sleep()

La primitive sleep() est similaire à la commande shell sleep.
 Le processus est bloqué durant le nombre de secondes spécifié, sauf s'il reçoit entre temps un signal.

```
#include <unistd.h>
int sleep (int secondes)
```

 L'effet de sleep est très différent de celui de wait : wait bloque jusqu'à ce qu'une condition précise soit vérifiée (par exemple, la mort d'un fils), alors que sleep attend pendant une durée fixe.

sleep ne doit jamais être utilisé pour tenter de synchroniser deux processus



Recouvrement



### Principe du recouvrement :

- Il s'agit d'un ensemble de primitives permettant à un processus de charger en mémoire un nouveau code exécutable.
- Cela se fait à aide des primitives de la famille EXEC qui permettent de faire exécuter par un processus un autre programme que celui d'origine.
- Lorsqu'un processus exécute un appel EXEC, il charge donc un autre programme exécutable en conservant le même environnement système :
  - ► Le processus « repart à 0 » avec le texte d'un autre programme.
  - Il garde son pid, ppid, son propriétaire et groupe réel, son répertoire courant, son umask, ses signaux pendants, ...



#### Primitives de recouvrement exec :

- Il existe plusieurs types de fonctions EXEC. Les différents noms de ces fonctions sont des mnémoniques :
  - (list) : paramètres données dans une liste terminée par NULL
  - v (vector) : arguments sont forme d'un tableau
  - p (path): recherche du fichier avec la variable d'environnement PATH.
  - e (environment) : transmission d'un environnement en dernier paramètre, en remplacement de l'environnement courant.
- Ils sont mélangés pour fournir les fonctions suivantes :
  - int execl(const char \*path, const char \*arg, ...);
  - int execlp(const char \*file, const char \*arg, ...);
  - int execle(const char \*path, const char \*arg, ..., char \* const envp[]);
  - int execv(const char \*path, char \*const argv[]);
  - int execvp(const char \*file, char \*const argv[]);
  - int execvpe(const char \*file, char \*const argv[], char \*const envp[])
- Plus d'information : man 3 exec



#### Primitive execl

```
#include <stdio.h>
void execl(char *nom, char *arg0, ..., char *argN, NULL);
```

Les arguments de la commande sont fournis sous la forme d'une liste finissant par un pointeur NULL.

- nom est une chaîne de caractères donnant le chemin absolu du nouveau programme à substituer et à exécuter.
- arg0,...,argN sont les arguments du programme.
- Le premier argument, arg0, reprend en fait le nom du programme.
- NULL : car on ne connaît pas la taille de la liste a priori.

#### Exemple:

```
#include <stdio.h>
int main()
{
  execl("/bin/ls","ls","-l",NULL);
  printf("Erreur lors de l'appel a ls \n");
}
```



#### Primitive execv

```
#include <stdio.h>
void execv(char *nom, const char *argv[]);
```

Les arguments de la commande sont sous la forme d'un tableau de pointeurs dont chaque élément pointe sur un argument, le tableau étant terminé par un pointeur NULL.

- nom est une chaîne de caractères donnant l'adresse du nouveau programme à substituer et à exécuter.
- argv[] contient la liste des arguments.

#### Exemple:

```
#include <stdio.h>
#define NMAX 5
int main()
{
    char *argv[NMAX];
    argv[0] = "ls";
    argv[1] = "-l";
    argv[2] = NULL;
    execv("/bin/ls",argv);
    printf("Erreur lors de l'appel a ls \n");
}
```



### Primitive system

La fonction system() de la bibliothèque standard propose une manière simple d'exécuter une commande depuis un programme, comme si la commande avait été tapée dans un shell.

```
#include <stdlib.h>
int system (const char *commande);
```

#### Exemple:

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

int main()
{
   int return_value;
   return_value = system ("Is -I");
   return return_value;
}
```

Cette méthode est relativement simple mais doit être utilisée avec modération car elle est peu performante et présente des risques de sécurité.



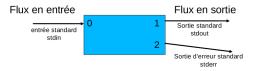
# Entrée / Sortie

Entrée / Sortie



### Descripteurs de fichiers d'un processus

- Tout processus possède à sa création 3 descripteurs de fichiers :
  - 0 : stdin (entrée standard)
  - ▶ 1 : stdout (sortie standard)
  - 2 : stderr (sortie erreur)



 Par défaut ces trois descripteurs sont reliés au terminal correspondant à la session



### Redirection

- Redirection de l'entrée standard
  - commande < nom\_de\_fichier</pre>
- Redirection de la sortie standard
  - commande > nom\_de\_fichier
  - commande > nom\_de\_fichier (redirection sans écrasement)
- Redirection de la sortie d'erreur standard
  - commande 2> nom\_de\_fichier
- Redirection de la sortie d'erreur vers la sortie standard, qui a été redirigé vers le fichier nom de fichier.
  - commande > nom\_de\_fichier 2>&1



### Paramètres sous Linux

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

- argc : nombre de paramètres passés plus le nom de l'exécutable
- argv : tableau contentant les paramètres passés

Exemple: Exécution d'un programme en C prog sous un shell en récupérant les paramètres:

- \$prog param1 param2
  - ▶ argc 3
  - ▶ argv[0] prog
  - argv[1] param1
  - ▶ argv[2] param2



### Variables d'environnement

- Variables d'environnement sont des affectations de type Nom = Valeur qui sont disponibles pour tous les processus du système, y compris le shell.
- Nous pouvons accéder aux variables d'environnement d'un processus par l'intermédiaire de deux fonctions :

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

char \*getenv(const \*variables\_environnement)

Permet d'acceder à une variable d'environnement particulière à partir de son nom. La fonction récupère un pointeur sur la valeur de cette variable ou retourne NULL.

int putenv(const char \*chaine)

Permet d'assigner une variable d'environnement. Modifie ou ajoute une variable d'environnement variable=valeur. Retourne 0 dans le cas correct.



# Manipulation des fichiers en C (open)

Les fichiers seront toujours manipulés avec des primitives bas niveau (non bufferisées) :

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
#include <fcntl.h>

int desc;
int open (const char *nomfich, int mode_ouverture,
    mode_t droits);
// demande une nouvelle entrée dans la table des
    fichiers ouverts du systeme
// mode_t droits est optionnel, n'est utilisé que
    lorsque open() réalise la création du fichier.

desc = open(nomfich, mode ouverture, droits);
```



# Manipulation des fichiers en C (open)

### Paramètre mode\_ouverture :

 construit par disjonction bit à bit des constantes définies dans fcntl.h

O_RDONLY	En lecture
O_WRONLY	En écriture
O_RDWR	En lecture et en écriture
O_NONBLOCK	Ouverture dans un mode non bloquant
O_APPEND	Ajout à la fin du fichier
O_CREAT	Crée le fichier s'il n'existe pas
O_TRUNC	Remet le fichier à 0 s'il existe
O_EXCL	Echoue si le fichier existe



# Manipulation des fichiers en C (open)

#### Paramètre droits:

```
IRUSR
             Lecture pour le propriétaire
  IWUSR
             Écriture pour le propriétaire
S IXUSR
             Exécution pour le propriétaire
  IRGRP
             Lecture pour le groupe
S IWGRP
             Écriture pour le groupe
  IXGRP
             Exécution pour le groupe
  IROTH
             Lecture pour les autres
S IWOTH
             Écriture pour les autres
S IXOTH
             Exécution pour les autres
```

```
#include <unistd.h>
int desc = open("toto.txt", O_RDONLY, 0400);
```



# Manipulation des fichiers en C (close)

Les fichiers seront toujours manipulés avec des primitives bas niveau (non bufferisées) :

```
#include <unistd.h>
int close(int desc);
   // Cette primitive permet de libérer un descripteur
   dans la table des descripteurs
```



# Manipulation des fichiers en C (read et write)

Ces primitives permettent la lecture et l'écriture dans un fichier de descripteur *desc* :

```
#include <unistd.h>
ssize_t read (int desc, void *ptr, size_t nb_octets)
```

- Le fichier doit être ouvert en lecture (options O\_RDONLY, O\_RDWR).
- nb\_octets : le nombre (int) d'octets que l'utilisateur voudrait lire.
- ssize\_t : reçoit le nombre d'octets réellement lus.
- La fonction read détecte la fin de fichier et renvoie -1.

```
#include <unistd.h>
ssize_t write (int desc, void *ptr, size_t nb_octets)
```

- Écrit jusqu'à nb\_octets octets dans le fichier associé au descripteur desc depuis le tampon pointé par ptr.
- Le nombre d'octets écrits peut être inférieur à nb\_octets.
- Renvoie le nombre d'octets écrits (0 signifiant aucune écriture), ou -1 s'il échoue, auquel cas errno contient le code d'erreur.



# Manipulation des fichiers en C (Iseek)

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>

off t lseek (int desc, off t offset, int origine)
```

- Modifie l'offset par rapport à une origine dans le fichier de descripteur desc
- La fonction lseek() place la tête de lecture/écriture à la position offset dans le fichier ouvert associé au descripteur fd en suivant la directive origine ainsi :
  - SEEK\_SET La tête est placée à offset octets depuis le début du fichier.
  - SEEK\_CUR La tête de lecture/écriture est avancée de offset octets.
  - SEEK\_END La tête est placée à la fin du fichier plus offset octets.
- La fonction Iseek() permet de placer la tête au-delà de la fin actuelle du fichier (mais cela ne modifie pas la taille du fichier).



## Manipulation des fichiers en C

#### Fonction stat:

Les fonctions stat, fstat et 1stat obtiennent l'état d'un fichier (file status).

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
#include <unistd.h>

int stat(const char *path, struct stat *buf);
int fstat(int fd, struct stat *buf);
int lstat(const char *path, struct stat *buf);
```

- stat() récupère l'état du fichier pointé par path et remplit le tampon buf.
- 1stat() est identique à stat(), sauf que si path est un lien symbolique, il donne l'état du lien lui-même plutôt que celui du fichier visé.
- fstat() est identique à stat(), sauf que le fichier ouvert est pointé par le descripteur fd, obtenu avec open.

Plus d'information : http://manpagesfr.free.fr/man/man2/stat.2.html



## Manipulation des fichiers en C

#### Structure stat:

Les trois fonctions précédentes retournent une structure stat contenant les champs suivants :

```
#include <sys/stat.h>
struct stat {
 dev t st dev; // ID periph. ou est le fichier
 ino_t st_ino; // Numero inoeud
 mode t st_mode; // Protection
nlink_t st_nlink; // Nb liens materiels
uid_t st_uid; // UID proprietaire
gid_t st_gid; // GID proprietaire
dev_t st_rdev; // ID periph. si fichier special
off_t st_size; // Taille totale en octets
 blksize t st blksize; // Taille de bloc pour E/S
 blkcnt_t st_blocks; // Nombre de blocs alloues
time_t st_atime; // Heure dernier acces
 time t st mtime; // Heure derniere modification
 time t st ctime; // Heure dernier changement etat
};
```



## Manipulation des fichiers en C

#### Structure stat:

La valeur du champ st\_mode est une combinaison logique par l'opérateur de disjonction | des constantes suivantes :

#### Nom symbolique Interprétation du bit

S ISUID, S ISGID le set uid et le set gid un autre bit pour le sticky bit

- S IRUSR lecture par le propriétaire
- S IWUSR écriture par le propriétaire
- S IXUSR exécution par le propriétaire
- S IRWXU lecture, écriture et exécution par le propriétaire
- S IRGRP lecture par les membres du groupe propriétaire
- S IWGRP écriture par les membres du groupe propriétaire
- S IXGRP exécution par les membres du groupe propriétaire
- S IRWXG lecture, écriture et exécution par le groupe
- S IROTH lecture par les autres
- S IWOTH écriture par les autres
- S IXOTH exécution par les autres
- S IRWXO lecture, écriture et exécution par les autres

