

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение

высшего образования

«Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана

(национальный исследовательский университет)» (МГТУ им. Н.Э. Баумана)

ФАКУЛЬТЕТ ИНФОРМАТИКА И СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

КАФЕДРА «ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ЭВМ И ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ» (ИУ7)

НАПРАВЛЕНИЕ ПОДГОТОВКИ 09.03.04 Программная инженерия

ОТЧЕТ

по лабораторной работе № 2_

| Название: | Процессы. Системные вызовы. | |
|-------------|-----------------------------|--|
| | | |
| Дисциплина: | Операционные системы | |

| Студент | ИУ7-52Б | | Е.В. Брянская |
|---------------|----------|-----------------|----------------|
| | (Группа) | (Подпись, дата) | (И.О. Фамилия) |
| | | | |
| Преподаватель | | | Н.Ю. Рязанова |
| | | (Подпись, дата) | (И.О. Фамилия) |

Задание 1.

Написать программу, запускающую не менее двух новых процессов системным вызовом fork().

В предке вывести собственный идентификатор (функция getpid()), идентификатор группы (функция getpgrp()) и идентификаторы потомков.

В процессе-потомке вывести собственный идентификатор, идентификатор предка (функция getppid()) и идентификатор группы.

Убедиться, что при завершении процесса-предка потомок, который продолжает выполняться, получает идентификатор предка (PPID), равный 1 или идентификатор процесса-посредника.

```
#include <sys/types.h>
12 #include <unistd.h>
13
    #include <stdio.h>
14 #include <stdlib.h>
15
    void child action()
16
17
         printf("Child: id = %d \tparent_id = %d \tgroup_id = %d\n", getpid(), getppid(), getpgrp());
18
19
         sleep(1);
20
         printf("\nChild: id = %d \tparent id = %d \tgroup id = %d\n", getpid(), getppid(), getpgrp());
21
22
    int main(int argc, char *argv[])
23
24
         pid t childpid 1 = fork(), childpid 2;
25
26
         if (childpid 1 == -1)
27
28
29
             perror("Can't fork");
30
             exit(1);
31
32
         if (childpid 1 == 0)
33
34
             child action();
35
36
             return 0:
37
38
         childpid_2 = fork();
39
40
         if (childpid 2 == -1)
41
42
             perror("Can't fork");
43
44
             exit(1);
45
46
         if (childpid_2 == 0)
47
48
49
             child action();
50
             return 0;
51
52
         printf("Parent: id = %d group id = %d \tchildren = %d %d\n", getpid(), getpgrp(), childpid 1, childpid 2);
53
54
         return 0;
55
```

```
ekaterina@ekaterina-HP-470-G7-Notebook-PC:~/OS/lab_02$ ./task_1.o
Parent: id = 6381
                                                children = 6382 6383
                        group id = 6381
Child:
       id = 6382
                        parent_id = 6381
                                                group_id = 6381
                        parent_id = 6381
Child:
        id = 6383
                                                group_id = 6381
ekaterina@ekaterina-HP-470-G7-Notebook-PC:~/OS/lab_02$
       id = 6382
                        parent_id = 1523
                                                group_id = 6381
Child: id = 6383
                        parent_id = 1523
                                                group_id = 6381
```

Задание 2.

Написать программу по схеме первого задания, но в процессе-предке выполнить системный вызов wait(). Убедиться, что в этом случае идентификатор процесса потомка на 1 больше идентификатора процессапредка.

```
#include <sys/types.h>
     #include <sys/wait.h>
     #include <unistd.h>
    #include <stdio.h>
    #include <stdlib.h>
    #include <errno.h>
10
11
    void child action()
13
14
         printf("Child: id = %d \tparent id = %d \tgroup id = %d\n", getpid(), getppid(), getpgrp());
15
16
17
    int main(int argc, char *argv[])
18
19
         pid t childpid 1 = fork(), childpid 2;
20
21
         int status;
22
23
         if (childpid_1 == -1)
24
         {
             perror("Can't fork");
25
26
             exit(1);
28
         if (childpid 1 == 0)
29
30
         {
             child_action();
31
             return 0;
33
34
        childpid_2 = fork();
35
36
         if (childpid_2 == -1)
38
         {
             perror("Can't fork");
39
40
             exit(1);
41
         if (childpid 2 == 0)
43
         {
44
             child_action();
45
46
             return 0;
47
48
         printf("Parent: id = %d group id = %d \tchildren = %d %d\n", getpid(), getpgrp(), childpid 1, childpid 2);
49
50
```

```
for (int i = 0; i < 2; i++)
51
52
             printf("\n--- Parent is waiting ---");
53
54
             pid t childpid = wait(&status);
55
             if (childpid == -1)
56
57
                 if (errno == ECHILD)
58
                    printf("Process does not have any unwaited for children\n");
59
60
                 else if (errno == EINTR)
                    printf("Call interrupted by signal\n");
61
                 else if (errno == EINVAL)
                    printf("Wrong argument\n");
63
64
                 exit(1);
65
66
             printf("\nChild finished: pid = %d\n", childpid);
67
68
             if (WIFEXITED(status))
69
70
                printf("Child exited normally with code %d\n", WEXITSTATUS(status));
71
             else printf("Child terminated abnormally\n");
72
73
             if (WIFSIGNALED(status))
                printf("Child exited due to uncaught signal # %d\n", WTERMSIG(status));
74
75
             if (WIFSTOPPED(status))
76
                 printf("Child stopped, signal # %d\n", WSTOPSIG(status));
77
78
79
80
         return 0;
81
```

```
ekaterina@ekaterina-HP-470-G7-Notebook-PC:~/OS/lab_02$ ./task_2.o
Parent: id = 6582
                        group_id = 6582
                                                children = 6583 6584
Child: id = 6583
                        parent id = 6582
                                               group id = 6582
Child: id = 6584
                       parent_id = 6582
                                                group_id = 6582
·-- Parent is waiting --
Child finished: pid = 6583
Child exited with code 0
--- Parent is waiting ---
Child finished: pid = 6584
Child exited with code 0
```

Задание 3.

Написать программу, в которой процесс-потомок вызывает системный вызов exec(), а процесс-предок ждет завершения процесса-потомка. Следует создать не менее двух потомков.

```
#include <sys/types.h>
5
 6
     #include <sys/wait.h>
     #include <unistd.h>
     #include <stdio.h>
8
9
     #include <stdlib.h>
    #include <unistd.h>
10
11
     #include <errno.h>
12
13
14 int main(int argc, char *argv[])
15
16
         pid_t childpid = fork();
17
         int status;
         char temp[10];
18
19
20
         if (childpid == -1)
21
22
             perror("Can't fork");
23
             exit(1);
24
25
         if (childpid == 0)
26
27
             printf("Child: id = %d \tparent_id = %d \tgroup_id = %d\n", getpid(), getppid(), getpgrp());
28
29
            sprintf(temp, "%d", getpid());
30
31
            status = execl("add_program_1.o", "add_program_1.o", temp, NULL);
32
             if (status == -1)
33
34
                printf("Execl error");
35
                 exit(1);
36
37
38
             return 0;
39
40
         printf("Parent: id = %d group_id = %d\n", getpid(), getpgrp());
41
42
         childpid = fork();
43
44
         if (childpid == -1)
45
46
47
             perror("Can't fork");
             exit(1);
48
49
50
51
         if (childpid == 0)
52
             printf("Child: id = %d \tparent_id = %d \tgroup_id = %d\n", getpid(), getppid(), getpgrp());
53
54
             status = execl("add_program_2.0", "", NULL);
55
56
             if (status == -1)
57
                 printf("Execl error");
58
                 exit(1);
59
60
61
62
             return 0;
63
64
65
         for (int i = 0; i < 2; i++)
66
             printf("\n--- Parent is waiting ---");
67
68
```

```
childpid = wait(&status);
69
70
             if (childpid == -1)
71
                 if (errno == ECHILD)
72
                    printf("Process does not have any unwaited for children\n");
73
74
                 else if (errno == EINTR)
                    printf("Call interrupted by signal\n");
75
76
                 else if (errno == EINVAL)
77
                    printf("Wrong argument\n");
78
                 exit(1);
79
80
81
             printf("\nChild finished: pid = %d\n", childpid);
             if (WIFEXITED(status))
83
84
                printf("Child exited normally with code %d\n", WEXITSTATUS(status));
             else printf("Child terminated abnormally\n");
85
86
87
             if (WIFSIGNALED(status))
88
                printf("Child exited due to uncaught signal # %d\n", WTERMSIG(status));
89
             if (WIFSTOPPED(status))
90
                 printf("Child stopped, signal # %d\n", WSTOPSIG(status));
91
92
93
94
         return 0;
95
```

Вызываемые программы:

• add_program_1.c

```
#include <stdio.h>
    #include <stdlib.h>
3
    int main(int argc, char *argv[])
4
5
6
         if (argc != 2)
             printf("\n\n--> Error: wrong number of arguments!\n");
8
9
             exit(1);
10
11
         printf("\n\n--> Hello, my id is %s\n", argv[1]);
12
13
14
         return 0;
15
```

• add_program_2.c

```
#include <stdio.h>
     #include <stdlib.h>
2
3
4
     int main(int argc, char *argv[])
5
          printf("\n--> ");
6
          for (int i = 0; i < 10; i++)
printf("%d ", i);
7
8
9
          printf("\n\n");
10
11
          return 0;
12
```

```
ekaterina@ekaterina-HP-470-G7-Notebook-PC:~/OS/lab_02$ ./task 3.o
Parent: id = 3692
                      group_id = 3692
Child: id = 3693
                       parent_id = 3692
                                               group_id = 3692
Child: id = 3694
                       parent_id = 3692
                                               group_id = 3692
--> Hello, my id is 3693
--> 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9
--- Parent is waiting ---
Child finished: pid = 3693
Child exited with code 0
--- Parent is waiting ---
Child finished: pid = 3694
Child exited with code 0
```

Задание 4.

Написать программу, в которой предок и потомок обмениваются сообщением через программный канал.

```
5 #include <sys/types.h>
 6 #include <sys/wait.h>
 7 #include <unistd.h>
   #include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
 9
10 #include <errno.h>
11
12
    int main(int argc, char *argv[])
13
14
15
         int fd[2];
       int status;
16
         char get_msg[25], send_msg[25];
17
18
19
         if (pipe(fd) == -1)
20
         {
             perror("Can't pipe");
21
             exit(1);
22
23
24
25
         pid_t childpid = fork();
26
         if (childpid == -1)
27
28
29
             perror("Can't fork");
30
             exit(1);
31
32
         if (childpid == 0)
33
             if (close(fd[0]) == -1)
35
36
37
                 printf("Close error");
38
                 exit(1);
39
40
             printf("Child: id = %d \tparent_id = %d \tgroup_id = %d\n", getpid(), getppid(), getpgrp());
41
```

```
43
             sprintf(send_msg, "Hello, it's child %d", getpid());
44
             status = write(fd[1], send_msg, sizeof(send_msg));
45
             if (status == -1)
46
                 printf("Write error");
47
48
                 exit(1);
49
50
51
             if (close(fd[1]) == -1)
52
                 printf("Close error");
53
54
                 exit(1);
55
56
57
             sleep(1);
             printf("\n- Child %d sent: %s\n", getpid(), send_msg);
58
59
60
             return 0;
61
62
         printf("Parent: id = %d group_id = %d\n", getpid(), getpgrp());
63
64
         childpid = fork();
65
66
67
         if (childpid == -1)
68
69
             perror("Can't fork");
70
             exit(1);
71
72
73
         if (childpid == 0)
74
75
             if (close(fd[0]) == -1)
76
77
                 printf("Close error");
78
                 exit(1);
79
80
             printf("Child: id = %d \tparent_id = %d \tgroup_id = %d\n", getpid(), getppid(), getpgrp());
81
82
 83
              sprintf(send_msg, "Hello, it's child %d", getpid());
 84
              status = write(fd[1], send_msg, sizeof(send_msg));
85
              if (status == -1)
86
                   printf("Write error");
87
 88
                   exit(1);
 89
90
              if (close(fd[1]) == -1)
 91
 92
               {
                   printf("Close error");
 93
94
                   exit(1);
95
 96
97
              sleep(1);
               printf("\n- Child %d sent: %s\n", getpid(), send_msg);
98
99
100
              return 0;
101
102
103
          if (close(fd[1]) == -1)
104
          {
105
               printf("Close error");
106
               exit(1);
107
108
```

```
for (int i = 0; i < 2; i++)
109
110
              childpid = wait(&status);
111
             if (childpid == -1)
112
113
114
                 if (errno == ECHILD)
115
                     printf("Process does not have any unwaited for children\n");
                  else if (errno == EINTR)
116
117
                    printf("Call interrupted by signal\n");
118
                 else if (errno == EINVAL)
119
                   printf("Wrong argument\n");
120
                  exit(1);
121
122
123
              printf("\nChild finished: pid = %d\n", childpid);
124
             if (WIFEXITED(status))
125
126
                printf("Child exited normally with code %d\n", WEXITSTATUS(status));
              else printf("Child terminated abnormally\n");
127
128
              if (WIFSIGNALED(status))
129
                 printf("Child exited due to uncaught signal # %d\n", WTERMSIG(status));
130
131
132
              if (WIFSTOPPED(status))
              printf("Child stopped, signal # %d\n", WSTOPSIG(status));
133
134
135
136
          status = read(fd[0], get_msg, sizeof(get_msg));
137
          if (status == -1)
138
          {
              printf("Read 1 error");
139
140
              exit(1);
141
142
          printf("\n--> Parent read: %s\n", get_msg);
143
144
145
          status = read(fd[0], get_msg, sizeof(get_msg));
146
          if (status == -1)
147
              printf("Read 2 error");
148
149
              exit(1);
150
151
          printf("\n--> Parent read: %s\n", get_msg);
152
154
          if (close(fd[0]) == -1)
155
          {
              printf("Close error");
156
157
              exit(1);
158
159
160
          return 0;
161
```

```
ekaterina@ekaterina-HP-470-G7-Notebook-PC:~/OS/lab_02$ ./task_4.o
Parent: id = 3881 group_id = 3881
Child: id = 3882
                       parent_id = 3881
                                               group id = 3881
Child: id = 3883
                      parent_id = 3881
                                              group id = 3881
 Child 3882 sent: Hello, it's child 3882
Child finished: pid = 3882
Child exited with code 0
 Child 3883 sent: Hello, it's child 3883
Child finished: pid = 3883
Child exited with code 0
--> Parent read: Hello, it's child 3882
--> Parent read: Hello, it's child 3883
```

Залание 5.

В программу с программным каналом включить собственный обработчик сигнала. Использовать сигнал для изменения хода выполнения программы.

```
6 #include <sys/types.h>
    #include <sys/wait.h>
8 #include <unistd.h>
9 #include <stdio.h>
10
   #include <stdlib.h>
11 #include <errno.h>
12
13
int send_signal_1 = 0, send_signal_2 = 0;
15
16
                                           // Ctrl-z
17  void action_1(int sig_numb)
18
19
        send_signal_1 = 1;
20
21
void action_2(int sig_numb)
                                           // Ctrl-'\'
23
    {
        send_signal_2 = 1;
24
25
26
27 int main(int argc, char *argv[])
28
29
        int fd[2];
       int status;
30
31
        char get_msg[25], send_msg[25];
       pid_t childpid_1, childpid_2;
32
33
34
        if (signal(SIGTSTP, action_1) == SIG_ERR || signal(SIGQUIT, action_2) == SIG_ERR) // Ctrl-z и Ctrl-'\'
35
            printf("Signal error");
36
37
            exit(1);
38
39
        if (pipe(fd) == -1)
40
41
            perror("Can't pipe");
42
43
            exit(1):
44
45
```

```
46
          childpid_1 = fork();
 47
          if (childpid_1 == -1)
 48
 49
              perror("Can't fork");
 50
 51
              exit(1);
 52
 53
          if (childpid_1 == 0)
 54
 55
              if (close(fd[0]) == -1)
 56
 57
 58
                  printf("Close error");
                  exit(1);
 59
 60
 61
              printf("Child: id = %d \land farent_id = %d \land farent_id = %d \land getpid(), getpid(), getpgrp());
 62
 63
              if (signal(SIGQUIT, SIG_IGN) == SIG_ERR)
                                                            // Ctrl-'\'
 64
 65
 66
                  printf("Signal error");
 67
                  exit(1);
 68
 69
 70
              sleep(5);
 71
 72
              if (send_signal_1)
 73
                  sprintf(send_msg, "Hello, it's child %d", getpid());
 74
 75
                  status = write(fd[1], send_msg, sizeof(send_msg));
 76
                  if (status == -1)
 77
 78
                      printf("Write error");
 79
                      exit(1);
 80
 81
                  printf("\n- Child %d sent: %s\n", getpid(), send_msg);
82
83
 84
              if (close(fd[1]) == -1)
85
 86
                  printf("Close error");
87
88
                  exit(1);
 89
 90
91
              return 0;
 92
93
          printf("Parent: id = %d group_id = %d\n", getpid(), getpgrp());
 94
 95
          childpid 2 = fork();
96
 97
           if (childpid_2 == -1)
 98
99
100
              perror("Can't fork");
101
              exit(1);
102
103
          if (childpid_2 == 0)
194
105
              if (close(fd[0]) == -1)
106
107
108
                  printf("Close error");
109
                  exit(1);
110
111
112
              printf("Child: id = %d \tparent_id = %d \tgroup_id = %d\n", getpid(), getppid(), getpgrp());
113
              if (signal(SIGTSTP, SIG_IGN) == SIG_ERR)
114
                                                             // Ctrl-z
115
                  printf("Signal error");
116
117
                  exit(1);
118
119
120
              sleep(5);
121
```

```
122
              if (send_signal_2)
123
124
                  sprintf(send_msg, "Hello, it's child %d", getpid());
                  status = write(fd[1], send_msg, sizeof(send_msg));
125
126
                  if (status == -1)
127
                      printf("Write error");
128
129
                      exit(1);
130
131
                  printf("\n- Child %d sent: %s\n", getpid(), send_msg);
132
133
134
              if (close(fd[1]) == -1)
135
136
                  printf("Close error");
137
138
                  exit(1);
139
140
141
              return 0;
142
143
          if (close(fd[1]) == -1)
144
145
              printf("Close error");
146
147
              exit(1);
148
149
          for (int i = 0; i < 2; i++)
150
151
              pid_t childpid = wait(&status);
152
              if (childpid == -1)
153
154
                  if (errno == ECHILD)
155
156
                     printf("Process does not have any unwaited for children\n");
157
                  else if (errno == EINTR)
158
                      printf("Call interrupted by signal\n");
                  else if (errno == EINVAL)
159
                     printf("Wrong argument\n");
169
161
                  exit(1);
162
163
164
              printf("\nChild finished: pid = %d\n", childpid);
165
166
              if (WIFEXITED(status))
                  printf("Child exited normally with code %d\n", WEXITSTATUS(status));
167
              else printf("Child terminated abnormally\n");
168
169
170
              if (WIFSIGNALED(status))
                  printf("Child exited due to uncaught signal # %d\n", WTERMSIG(status));
171
172
173
              if (WIFSTOPPED(status))
                  printf("Child stopped, signal # %d\n", WSTOPSIG(status));
174
175
176
177
          if (send_signal_1)
178
179
              status = read(fd[0], get_msg, sizeof(get_msg));
180
              if (status == -1)
181
                  printf("Read 1 error");
182
183
                  exit(1);
184
185
186
              printf("\n--> Parent read: %s\n", get_msg);
187
188
```

```
189
         if (send signal 2)
190
             status = read(fd[0], get_msg, sizeof(get_msg));
192
             if (status == -1)
193
                 printf("Read 2 error");
194
195
                exit(1);
196
197
198
            printf("\n--> Parent read: %s\n", get msg);
199
200
201
         if (close(fd[0]) == -1)
202
203
             printf("Close error");
204
             exit(1);
205
206
207
        return 0;
208 }
```

Набрана комбинация Ctrl-z:

Набрана комбинация Ctrl-\:

Набраны обе комбинации: