### Министерство образования Республики Беларусь Учреждение образования

## «Брестский государственный технический университет» Кафедра ИИТ

# Лабораторная работа №6 по дисциплине «Операционные системы и системное программирование» Тема: «Средства межпроцессного взаимодействия» Вариант 7

Выполнил: студент 2-го курса группы ПО-6 Лавренчик Д.О. Проверил: Давидюк Ю.И.

#### Лабораторная работа №6

#### Ход работы

#### Задание для выполнения:

Ознакомиться с руководством, теоретическими сведениями и лекционным материалом по использованию и функционированию средств взаимодействия. Написать программу, которая порождает дочерний процесс, и общается с ним через

средства взаимодействия согласно варианту (табл.А), передавая и получая информацию

согласно варианту (табл.Б). Передачу и получение информации каждым из процессов

сопровождать выводом на экран информации типа "процесс такой-то передал/получил

такую-то информацию". Дочерние процессы начинают операции после получения

сигнала SIGUSR1 от родительского процесса.

7	Разделяемая	Родитель передает потомку три стороны треугольника, потомок
	память	возвращает его периметр.

#### Код программы:

```
#include <fcntl.h>
#include <stdio.h>
#include <string.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/mman.h>
#include <sys/stat.h>
#include <sys/types.h>
#include <signal.h>
#include <assert.h>
#include <assert.h>
#include <time.h>

void hdl(int sig)
{
   if(sig == SIGUSR1)
   printf("SIGUSR1...\n");
   else if(sig == SIGUSR2)
```

```
printf("SIGUSR2...\n");
printf("Something else\n");
int main(int argc, char** argv) {
    srand(time(0));
    memset(&act, 0, sizeof(act));
    sigset t set;
    sigemptyset(&set);
    sigaddset(&set, SIGUSR1);
    sigaddset(&set, SIGUSR2);
    act.sa mask = set;
    sigaction(SIGUSR1, &act, 0);
    sigaction(SIGUSR2, &act, 0);
    signal(SIGUSR1, hdl);
    int sig=0,fd;
   pid t pid;
    pid=fork();
    if (pid > 0) {
        printf("<Parent>\n");
        printf("PID = %d\n", getpid());
       off t length=SIZE*sizeof(int);
        fd = shm open("mem", O RDWR | O CREAT, 0666);
        ftruncate(fd,length);
        assert (fd > 0);
        int *ptr = (int*)mmap(NULL,length, PROT READ | PROT WRITE, MAP SHARED,
fd, 0);
        assert(ptr);
            ptr[i] = 1+rand() % 10;
        printf("a = %d \n", ptr[0]);
        printf("b = %d \n", ptr[1]);
        printf("c = %d \n",ptr[2]);
        kill(pid, SIGUSR1);
        sigemptyset(&set);
        sigaddset(&set, SIGUSR2);
        printf("Parent wait signal...\n");
        sigwait(&set, &sig);
        printf("Parent gets perimeter P = %d\n", ptr[0]);
```

```
printf("Parent exit\n");
        close(fd);
        sigemptyset(&set);
        sigaddset(&set, SIGUSR1);
        sigwait(&set, &sig);
        printf("<Child>\n");
        printf("PID = %d\n", getpid());
        printf("work... \n");
        fd = shm open ("mem", O RDWR, 0666);
        fstat(fd, &sb);
        off t sizem = sb.st size;
        int* ptr = (int*)mmap(NULL, sizem, PROT READ | PROT WRITE, MAP SHARED,
fd, 0);
        assert(ptr);
            p = p + ptr[i];
        ptr[0] = p;
        sleep(2);
        kill(getppid(), SIGUSR2);
        printf("Child exit\n");
        exit(0);
```

#### Результат выполнения программы:

```
derelya@derelya-VirtualBox:~/lavrenchik/LABS/lab6$ gcc lab6.c -o lab6 -lrt
derelya@derelya-VirtualBox:~/lavrenchik/LABS/lab6$ ./lab6
<Parent>
PID = 3881
a = 2
b = 3
c = 2
Parent wait signal...
<Child>
PID = 3882
work...
Child exit
Parent gets perimeter P = 7
Parent exit
```

**Вывод:** в ходе выполнения данной лабораторной работы ознакомился с руководством, теоретическими сведениями и лекционным материалом по использованию и функционированию средств взаимодействия. Написал программу, которая порождает дочерний процесс, и общается с ним через средства взаимодействия (разделяемая память)