

Московский Авиационный Институт
(Национальный Исследовательский Университет)
Факультет информационных технологий и прикладной математики
Кафедра вычислительной математики и программирования

**Лабораторная работа №6-8 по курсу
«Операционные системы»**

Студент: Кажекин Д.А.
Группа: М8О-207Б-21
Вариант: 31
Преподаватель: Миронов Евгений Сергеевич
Оценка: _____
Дата: _____
Подпись: _____

Москва, 2022

Содержание

1. Репозиторий
2. Постановка задачи
3. Общие сведения о программе
4. Общий метод и алгоритм решения
5. Исходный код
6. Демонстрация работы программы
7. Выводы

Репозиторий

<https://github.com/DKazhekin/OS>

Постановка задачи

Цель работы

Реализовать распределенную систему по асинхронной обработке запросов. В данной распределенной системе должно существовать 2 вида узлов: «управляющий» и «вычислительный». Необходимо объединить данные узлы в соответствии с той топологией, которая определена вариантом. Связь между узлами необходимо осуществить при помощи технологии очередей сообщений. Также в данной системе необходимо предусмотреть проверку доступности узлов в соответствии с вариантом. При убийстве («kill -9») любого вычислительного узла система должна пытаться максимально сохранять свою работоспособность, а именно все дочерние узлы убитого узла могут стать недоступными, но родительские узлы должны сохранить свою работоспособность.

Задание (Вариант 31)

Тип проверки доступности узлов – pingall

Топология – бинарное дерево общего вида

Тип команд – Локальный таймер (start | stop | time)

Общие сведения о программе

Программа состоит из 6 файлов: main.cpp (управляющий узел), client.cpp (получает команды от управляющего узла и выполняет их), timer.cpp / timer.h (реализация таймера), tree.cpp / tree.h (реализация дерева)

1. create id() – вставка вычислительного узла в бинарное дерево
2. exec id subcmd – отправка команды вычислительному узлу
3. kill id – удаление вычислительного узла и всех его дочерних узлов из дерева
4. pingall – все вычислительные узлы подтверждают свою работоспособность

Общий метод и алгоритм решения

С помощью библиотеки ZMQ реализованы функции отправки и получения сообщения по сокетам. Реализовано бинарное дерево поиска (топология), по которой распределяются все вычислительные узлы.

Исходный код

Main.cpp

```
#include <iostream>

#include <unistd.h>

#include <string>

#include <vector>

#include <set>

#include <sstream>

#include <csignal>

#include "zmq.hpp"

#include "tree.h"

const int WAIT_TIME = 1000;

const int PORT_BASE = 5050;

bool send_message(zmq::socket_t &socket, const std::string &message_string)

{

    zmq::message_t message(message_string.size());

    memcpy(message.data(), message_string.c_str(), message_string.size());

    return socket.send(message);

}

std::string recieve_message(zmq::socket_t &socket)

{

    zmq::message_t message;

    bool ok = false;

    try

    {

        ok = socket.recv(&message);

    }

}
```

```

catch (...)

{
    ok = false;
}

std::string recieved_message(static_cast<char*>(message.data()), message.size());

if (recieved_message.empty() || !ok)

{
    return "Error: Node is not available";
}

return recieved_message;
}

```

```

void create_node(int id, int port)

{
    char* arg0 = strdup("./client");

    char* arg1 = strdup((std::to_string(id)).c_str());

    char* arg2 = strdup((std::to_string(port)).c_str());

    char* args[] = {arg0, arg1, arg2, NULL};

    execv("./client", args);
}

```

```

std::string get_port_name(const int port)

{
    return "tcp://127.0.0.1:" + std::to_string(port);
}

```

```

bool is_number(std::string val)

{
    try

    {
        int tmp = std::stoi(val);

```

```

        return true;
    }

    catch(std::exception &e)
    {
        std::cout << "Error: " << e.what() << "\n";

        return false;
    }
}

int main()
{
    Tree T;

    std::string command;

    int child_pid = 0;

    int child_id = 0;

    zmq::context_t context(1);

    zmq::socket_t main_socket(context, ZMQ_REQ);

    std::cout << "Commands:\n";

    std::cout << "create id\n";

    std::cout << "exec id subcommand (start/stop/time)\n";

    std::cout << "kill id\n";

    std::cout << "pingall\n";

    std::cout << "exit\n" << std::endl;

    while(1)
    {
        std::cin >> command;

        if (command == "create")
        {
            size_t node_id = 0;

            std::string str = " ";

            std::string result = " ";

```

```

std::cin >> str;

if (!is_number(str))

{

    continue;

}

node_id = stoi(str);

if (child_pid == 0)

{

    main_socket.bind(get_port_name(PORT_BASE + node_id));

    child_pid = fork();

    if (child_pid == -1)

    {

        std::cout << "Unable to create first worker node\n";

        child_pid = 0;

        exit(1);

    }

    else if (child_pid == 0)

    {

        create_node(node_id, PORT_BASE + node_id);

    }

    else

    {

        child_id = node_id;

        send_message(main_socket, "pid");

        result = recieve_message(main_socket);

    }

}

else

{

    std::string msg_s = "create " + std::to_string(node_id);

    send_message(main_socket, msg_s);

```

```

        result = recieve_message(main_socket);

    }

    if (result.substr(0, 2) == "Ok")

    {

        T.push(node_id);

    }

    std::cout << result << "\n";

}

else if (command == "kill")

{

    int node_id = 0;

    std::string str = " ";

    std::cin >> str;

    if (!is_number(str))

    {

        continue;

    }

    node_id = stoi(str);

    if (child_pid == 0)

    {

        std::cout << "Error: Not found\n";

        continue;

    }

    if (node_id == child_id)

    {

        kill(child_pid, SIGTERM);

        kill(child_pid, SIGKILL);

        child_id = 0;

        child_pid = 0;

        T.kill(node_id);

        std::cout << "Ok\n";

```



```

        continue;
    }

    std::string message_string = "kill " + std::to_string(node_id);

    send_message(main_socket, message_string);

    std::string recieved_message = recieve_message(main_socket);

    if (recieved_message.substr(0, std::min<int>(recieved_message.size(), 2)) == "Ok")
    {
        T.kill(node_id);
    }

    std::cout << recieved_message << "\n";
}

else if (command == "exec")
{
    std::string id_str = " ";

    std::string subcommand = " ";

    int id = 0;

    std::cin >> id_str >> subcommand;

    if (!is_number(id_str))
    {
        continue;
    }

    id = stoi(id_str);

    if ((subcommand != "start") && (subcommand != "stop") && (subcommand != "time"))
    {
        std::cout << "Wrong subcommandmand\n";

        continue;
    }

    std::string message_string = "exec " + std::to_string(id) + " " + subcommand;

    send_message(main_socket, message_string);

    std::string recieved_message = recieve_message(main_socket);

    std::cout << recieved_message << "\n";
}

```

```

    }

    else if (command == "pingall")
    {
        if (child_id == 0)
        {
            std::cout << "No childs to ping!\n";
        }

        else
        {
            std::string message_string = command;

            zmq::message_t message(message_string.size());

            memcpy(message.data(), message_string.c_str(), message_string.size());

            main_socket.send(message);

            main_socket.recv(&message);

            std::string recieved_message(static_cast<char *>(message.data()), message.size());

            if (recieved_message == "OK")
            {
                std::cout << "OK: -1\n";
            }

            else
            {
                std::cout << "OK:" << recieved_message;
            }
        }
    }

    else if (command == "exit")
    {
        int n = system("killall client");

        break;
    }
}

```

```
    return 0;
```

```
}
```

Client.cpp

```
#include <iostream>
```

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

```
#include <string>
```

```
#include <sstream>
```

```
#include <exception>
```

```
#include <signal.h>
```

```
#include "zmq.hpp"
```

```
#include "timer.h"
```

```
const int WAIT_TIME = 1000;
```

```
const int PORT_BASE = 5050;
```

```
bool send_message(zmq::socket_t &socket, const std::string &message_string)
```

```
{
```

```
    zmq::message_t message(message_string.size());
```

```
    memcpy(message.data(), message_string.c_str(), message_string.size());
```

```
    return socket.send(message);
```

```
}
```

```
std::string recieve_message(zmq::socket_t &socket)
```

```
{
```

```
    zmq::message_t message;
```

```
    bool ok = false;
```

```
    try
```

```
    {
```

```
        ok = socket.recv(&message);
```

```
    }
```

```
    catch (...)
```

```

{
    ok = false;
}

std::string recieved_message(static_cast<char*>(message.data()), message.size());

if (recieved_message.empty() || !ok)
{
    return "Error: Node is not available";
}

return recieved_message;
}

void create_node(int id, int port)
{
    char* arg0 = strdup("./client");
    char* arg1 = strdup((std::to_string(id)).c_str());
    char* arg2 = strdup((std::to_string(port)).c_str());
    char* args[] = {arg0, arg1, arg2, nullptr};
    execv("./client", args);
}

std::string get_port_name(const int port)
{
    return "tcp://127.0.0.1:" + std::to_string(port);
}

void rl_create(zmq::socket_t& parent_socket, zmq::socket_t& socket, int& create_id, int& id, int& pid)
{
    if (pid == -1)
    {
        send_message(parent_socket, "Error: Cannot fork");

        pid = 0;
    }
}

```

```

    }

    else if (pid == 0)

    {

        create_node(create_id,PORT_BASE + create_id);

    }

    else

    {

        id = create_id;

        send_message(socket, "pid");

        send_message(parent_socket, recieve_message(socket));

    }

}

```

void rl_kill(zmq::socket_t& parent_socket, zmq::socket_t& socket, int& delete_id, int& id, int& pid, std::string& request_string)

```

{

    if (id == 0)

    {

        send_message(parent_socket, "Error: Not found");

    }

    else if (id == delete_id)

    {

        send_message(socket, "kill_children");

        recieve_message(socket);

        kill(pid,SIGTERM);

        kill(pid,SIGKILL);

        id = 0;

        pid = 0;

        send_message(parent_socket, "Ok");

    }

    else

```

```

{
    send_message(socket, request_string);

    send_message(parent_socket, recieve_message(socket));
}
}

```

```

void rl_exec(zmq::socket_t& parent_socket, zmq::socket_t& socket, int& id, int& pid, std::string& request_string)

```

```

{
    if (pid == 0)
    {
        std::string recieve_message = "Error:" + std::to_string(id);

        recieve_message += ": Not found";

        send_message(parent_socket, recieve_message);
    }
    else
    {
        send_message(socket, request_string);

        send_message(parent_socket, recieve_message(socket));
    }
}

```

```

void exec(std::istream& command_stream, zmq::socket_t& parent_socket, zmq::socket_t& left_socket,
          zmq::socket_t& right_socket, int& left_pid, int& right_pid, int& id, std::string& request_string, Timer* timer)

```

```

{
    std::string subcommand;

    int exec_id;

    command_stream >> exec_id;

    if (exec_id == id)
    {
        command_stream >> subcommand;

        std::string recieve_message = "";

```

```

if (subcommand == "start")
{
    timer->start_timer();

    recieve_message = "Ok:" + std::to_string(id);

    send_message(parent_socket, recieve_message);
}

else if (subcommand == "stop")
{
    timer->stop_timer();

    recieve_message = "Ok:" + std::to_string(id);

    send_message(parent_socket, recieve_message);
}

else if (subcommand == "time")
{
    recieve_message = "Ok:" + std::to_string(id) + ": ";

    recieve_message += std::to_string(timer->get_time());

    send_message(parent_socket, recieve_message);
}
}

else if (exec_id < id)
{
    rl_exec(parent_socket, left_socket, exec_id,

        left_pid, request_string);
}

else
{
    rl_exec(parent_socket, right_socket, exec_id,

        right_pid, request_string);
}
}

```

```
void pingall(zmq::socket_t& parent_socket, int& id, zmq::socket_t& left_socket, zmq::socket_t& right_socket, int&
left_pid, int& right_pid)
```

```
{
    std::ostringstream res;

    std::string left_res;

    std::string right_res;

    res << std::to_string(id);

    if (left_pid != 0)
    {
        send_message(left_socket, "pingall");

        left_res = recieve_message(left_socket);
    }

    if (right_pid != 0)
    {
        send_message(right_socket, "pingall");

        right_res = recieve_message(right_socket);
    }

    if (!left_res.empty() && left_res.substr(0, std::min<int>(left_res.size(),5) ) != "Error")
    {
        res << " " << left_res;
    }

    if ((!right_res.empty()) && (right_res.substr(0, std::min<int>(right_res.size(),5) ) != "Error"))
    {
        res << " " << right_res;
    }

    send_message(parent_socket, res.str());
}
```

```
void kill_children(zmq::socket_t& parent_socket, zmq::socket_t& left_socket, zmq::socket_t& right_socket, int&
left_pid, int& right_pid)
```



```

{

    if (left_pid == 0 && right_pid == 0)

    {

        send_message(parent_socket, "Ok");

    }

    else

    {

        if (left_pid != 0)

        {

            send_message(left_socket, "kill_children");

            recieve_message(left_socket);

            kill(left_pid,SIGTERM);

            kill(left_pid,SIGKILL);

        }

        if (right_pid != 0)

        {

            send_message(right_socket, "kill_children");

            recieve_message(right_socket);

            kill(right_pid,SIGTERM);

            kill(right_pid,SIGKILL);

        }

        send_message(parent_socket, "Ok");

    }

}

```

```

int main(int argc, char** argv)

{

    Timer timer;

    int id = std::stoi(argv[1]);

    int parent_port = std::stoi(argv[2]);

    zmq::context_t context(3);

```

```

zmq::socket_t parent_socket(context, ZMQ_REP);

parent_socket.connect(get_port_name(parent_port));

int left_pid = 0;

int right_pid = 0;

int left_id = 0;

int right_id = 0;

zmq::socket_t left_socket(context, ZMQ_REQ);

zmq::socket_t right_socket(context, ZMQ_REQ);

while(1)
{
    std::string request_string = recieve_message(parent_socket);

    std::istringstream command_stream(request_string);

    std::string command;

    command_stream >> command;

    if (command == "id")
    {
        std::string parent_string = "Ok:" + std::to_string(id);

        send_message(parent_socket, parent_string);
    }

    else if (command == "pid")
    {
        std::string parent_string = "Ok:" + std::to_string(getpid());

        send_message(parent_socket, parent_string);
    }

    else if (command == "create")
    {
        int create_id;

        command_stream >> create_id;

        if (create_id == id)
        {
            std::string message_string = "Error: Already exists";

```

```

        send_message(parent_socket, message_string);
    }

    else if (create_id < id)
    {
        if (left_pid == 0)
        {
            left_socket.bind(get_port_name(PORT_BASE + create_id));

            left_pid = fork();

            rl_create(parent_socket, left_socket, create_id, left_id, left_pid);
        }

        else
        {
            send_message(left_socket, request_string);

            send_message(parent_socket, recieve_message(left_socket));
        }
    }

    else
    {
        if (right_pid == 0)
        {
            right_socket.bind(get_port_name(PORT_BASE + create_id));

            right_pid = fork();

            rl_create(parent_socket, right_socket, create_id, right_id, right_pid);
        }

        else
        {
            send_message(right_socket, request_string);

            send_message(parent_socket, recieve_message(right_socket));
        }
    }
}

```

```

else if (command == "kill")
{
    int delete_id;

    command_stream >> delete_id;

    if (delete_id < id)
    {
        rl_kill(parent_socket, left_socket, delete_id, left_id, left_pid, request_string);
    }
    else
    {
        rl_kill(parent_socket, right_socket, delete_id, right_id, right_pid, request_string);
    }
}

else if (command == "exec")
{
    exec(command_stream, parent_socket, left_socket, right_socket, left_pid, right_pid, id, request_string, &timer);
}

else if (command == "pingall")
{
    pingall(parent_socket, id, left_socket, right_socket, left_pid, right_pid);
}

else if (command == "kill_children")
{
    kill_children(parent_socket, left_socket, right_socket, left_pid, right_pid);
}

if (parent_port == 0)
{
    break;
}

}

return 0;

```

```
}
```

Демонстрация работы программы

```
deniskazhekin@Deniss-Air lab6 % make all
g++ -Wno-unused-variable -c main.cpp -o main.o

g++ -Wno-unused-variable main.o tree.o -o main -lzmq -L/opt/homebrew/Cellar/zeromq/4.3.4/lib
-std=c++11
g++ -Wno-unused-variable -c client.cpp -o client.o

g++ -Wno-unused-variable client.o timer.o -o client -lzmq -L/opt/homebrew/Cel-
lar/zeromq/4.3.4/lib -std=c++11
deniskazhekin@Deniss-Air lab6 % ./main
Commands:
create id
exec id subcommand (start/stop/time)
kill id
pingall
exit
create 2
Ok:12939
create 5
Ok:12945
create 7
Ok:12956
pingall
OK:2 5 7
exec 5 start
Ok:5
exec 5 time
Ok:5: 5630
exec 5 stop
Ok:5
exec 5 time
Ok:5: 12600
kill 5
Ok
pingall
OK:2
create 7
Ok:13186
create 3
Ok:13201
kill 7
Ok
pingall
OK:2kill 2
Ok
pingall
No childs to ping!
```

Выводы

Выполняя лабораторную работу, я освоил основы библиотеки ZMQ, а также познакомился с очередями сообщений.