

# Capítulo 3: Processos

---



# Capítulo 3: Processos

---

- Conceito de Processo
- Scheduling de Processos
- Operações sobre Processos
- Comunicação Interprocessos
- Exemplos de Sistemas IPC
- Comunicação em Sistemas Cliente-Servidor



**Universidade de Brasília**

Faculdade UnB **Gama** 

# Objetivos

---

- Introduzir a noção de processo — um programa em execução que forma a base de toda a computação.
- Descrever as diversas características dos processos, incluindo o scheduling, a criação e o encerramento.
- Explorar a comunicação entre processos com o uso da memória compartilhada e da transmissão de mensagens.
- Descrever a comunicação em sistemas cliente-servidor.



# Conceito de Processo

- Um sistema operacional executa uma variedade de programas :
  - Sistema batch – **jobs**
  - Sistema de tempo compartilhado – **user programs** ou **tasks**
- Os livros usam os termos **job** e **processo** de maneira quase intercambiável.
- **Processo** –um programa em execução ; a execução de processo deve progredir de forma sequencial.
- Múltiplas partes
  - O código do programa, também chamado de **seção de texto**
  - Atividade corrente incluindo **contador do programa**, registradores do processador
  - **Pilha** contém dados temporários
    - ▶ Parâmetros de funções, endereços de retorno e variáveis locais



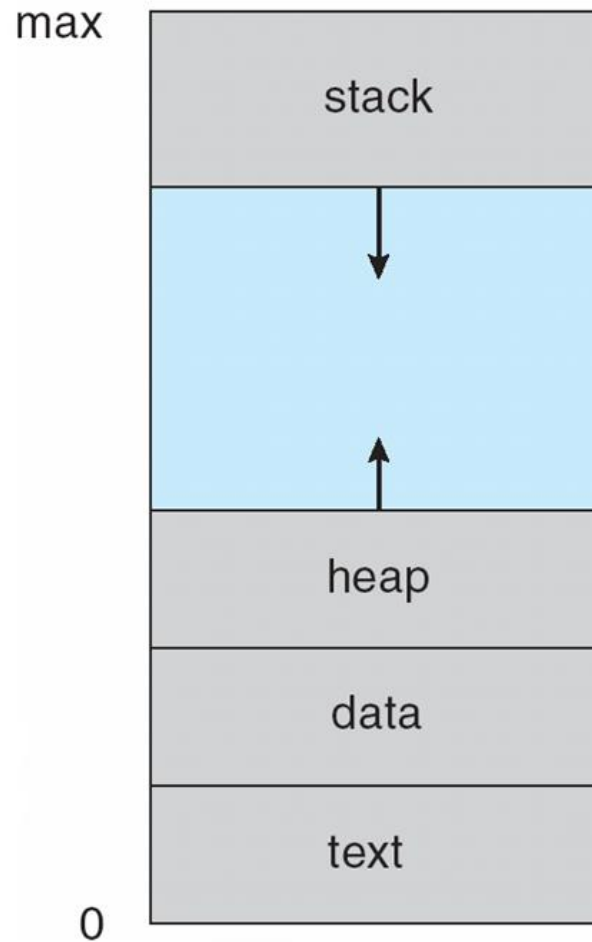
# Conceito de Processo (Cont.)

---

- **Seção de dados** contém variáveis globais
- **Heap** memória dinamicamente alocada durante o tempo de execução do processo
- Programa é uma entidade **passiva** armazenado em disco (**executable file**), processo é uma entidade **ativa**
  - Um programa torna-se um processo quando um arquivo executável é carregado na memória
- Clicar duas vezes em um ícone representando o arquivo executável, dar entrada no nome do arquivo executável na linha de comando
- Um programa pode ser vários processos
  - Considere múltiplos usuários executando o mesmo programa



# Processo na Memória



Universidade de Brasília

Faculdade UnB **Gama** 

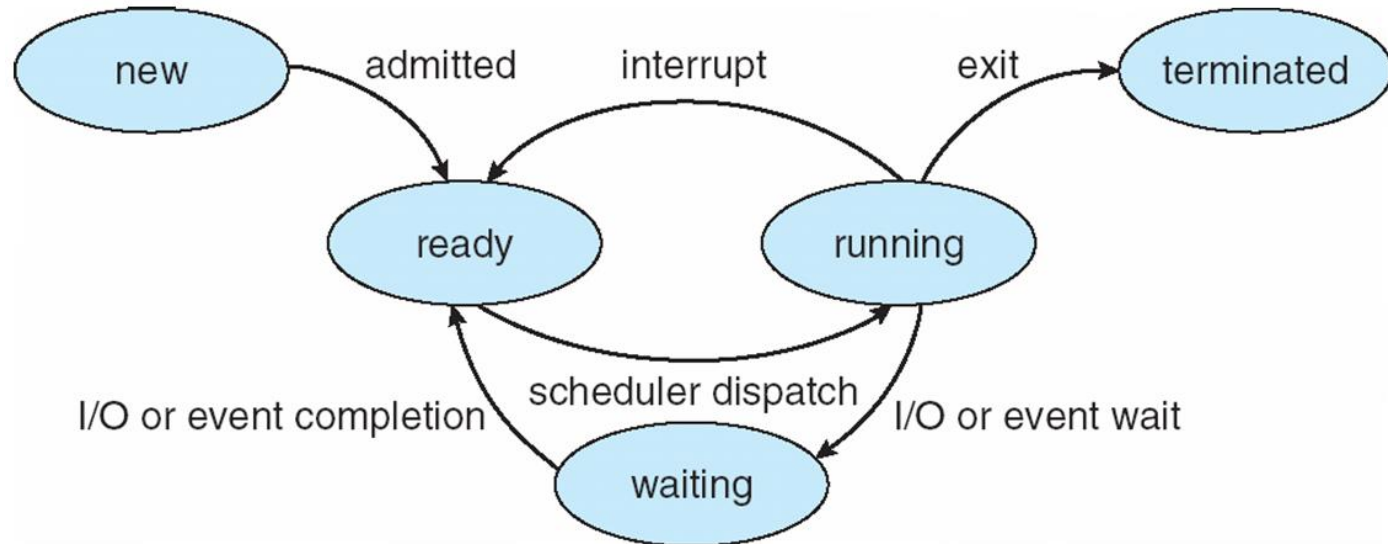
# Process State

---

- Quando um processo é executado, ele muda de **estado**
  - **Novo:** O processo está sendo criado
  - **Em execução:** Instruções estão sendo executadas
  - **Em espera:** O processo está esperando que algum evento ocorra
  - **Pronto:** O processo está esperando que seja atribuído a um processador
  - **Concluído:** O processo terminou sua execução



# Diagrama de Estado do Processo





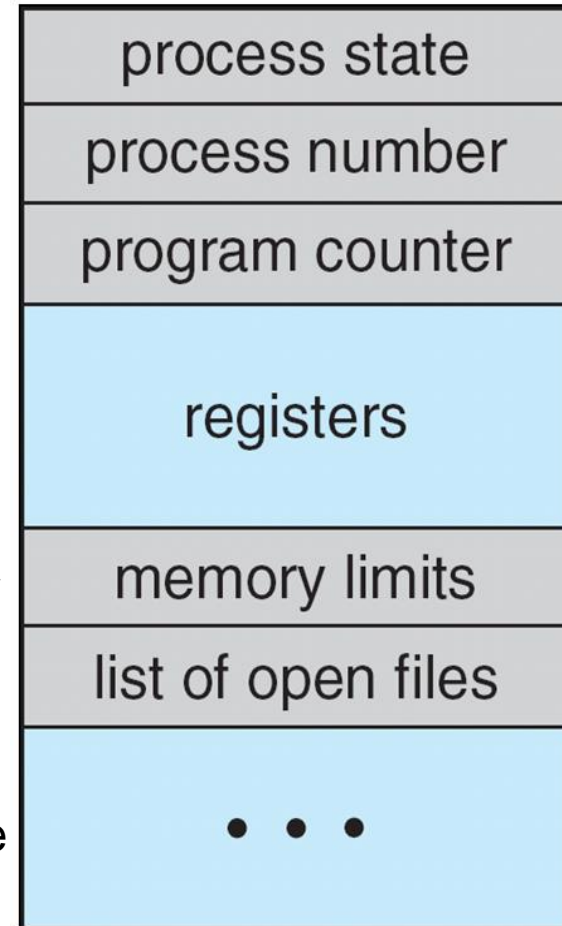
# Bloco de Controle de Processo (BCP)

Informação associada com cada processo

(também chamado de **bloco de controle de tarefa**)

Estado de processo – em execução, em espera, etc

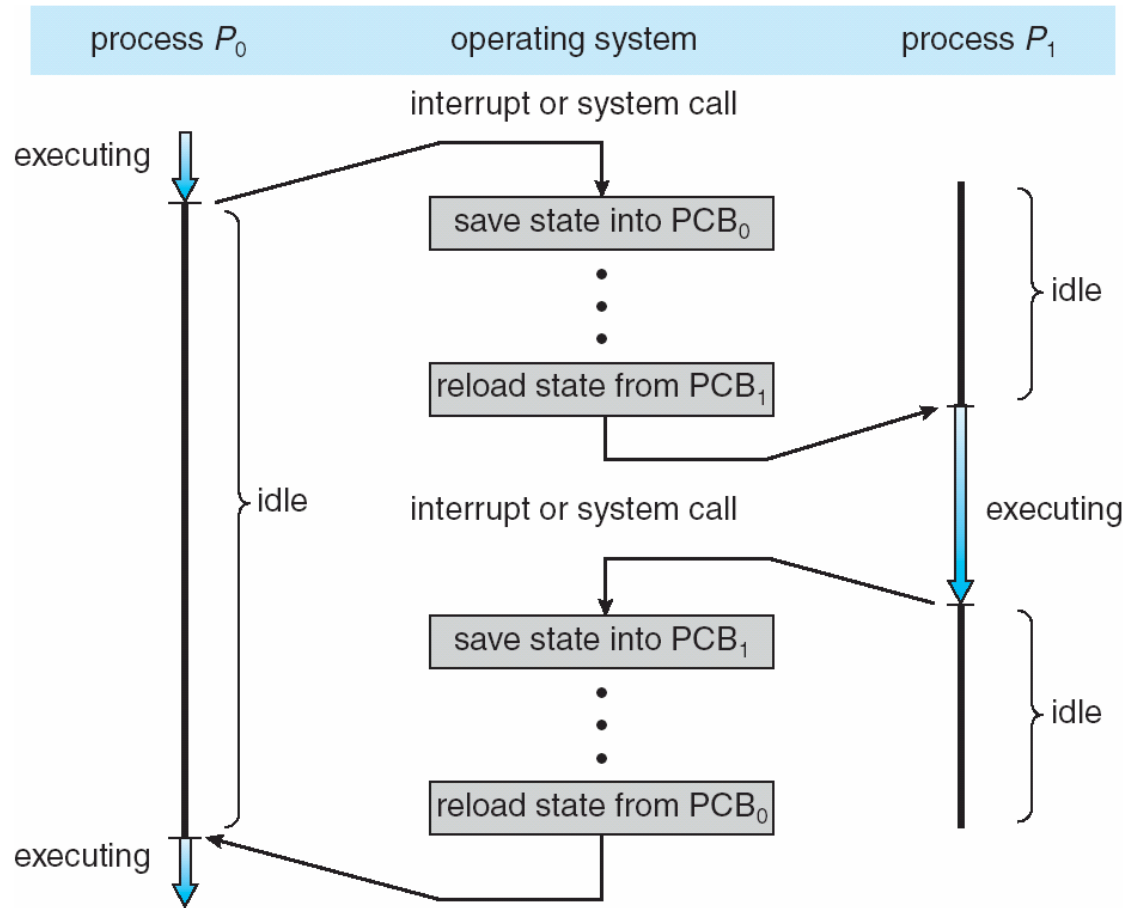
- Contador do programa – endereço da próxima instrução a ser executada
- Registradores da CPU – incluem todos os registradores relacionados a processos
- Informações de scheduling da CPU- prioridades, ponteiros para filas de scheduling
- Informações de gerenciamento da memória- memória alocada para o processo
- Informações de contabilização – CPU usado, montante de tempo real, limites de tempo
- Informações de status de I/O – lista de dispositivos de I/O alocados ao processo , lista de arquivos abertos



Universidade de Brasília

Faculdade UnB Gama 

# Alternância da CPU de um processo para outro



# Threads

---

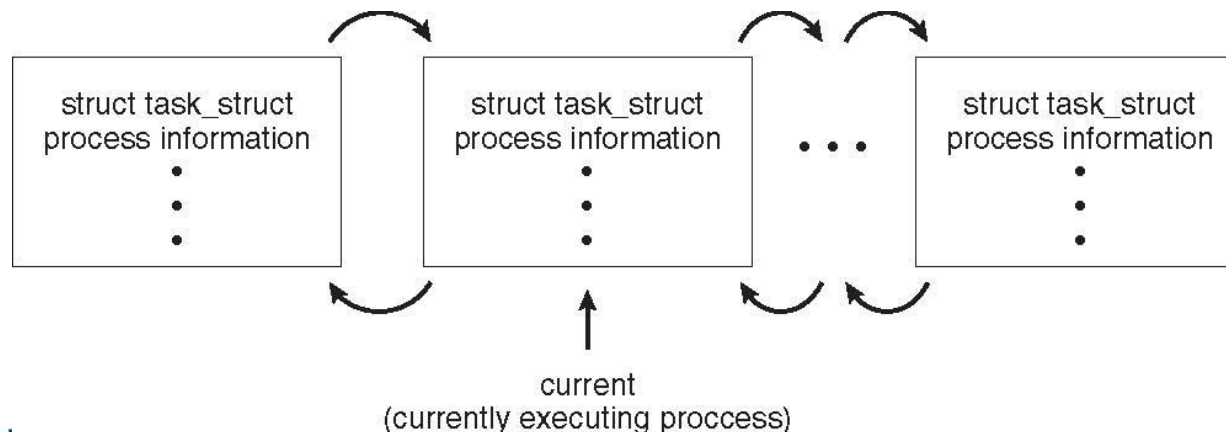
- O modelo de processo discutido até agora sugere que um processo é um programa que executa apenas um thread
- Considere ter múltiplos contadores de programas por processo
  - Múltiplos locais podem executar imediatamente
    - ▶ Múltiplos threads de controle-> **threads**
- Deve haver armazenamento para os detalhes de thread, contadores múltiplos de programas em PCB
- Veja o próximo capítulo



# REPRESENTAÇÃO DE PROCESSOS NOLINUX

Represented by the C structure `task_struct`

```
pid_t pid; /* process identifier */
long state; /* state of the process */
unsigned int time_slice /* scheduling information */
struct task_struct *parent; /* this process's parent */
struct list_head children; /* this process's children */
struct files_struct *files; /* list of open files */
struct mm_struct *mm; /* address space of this process */
```



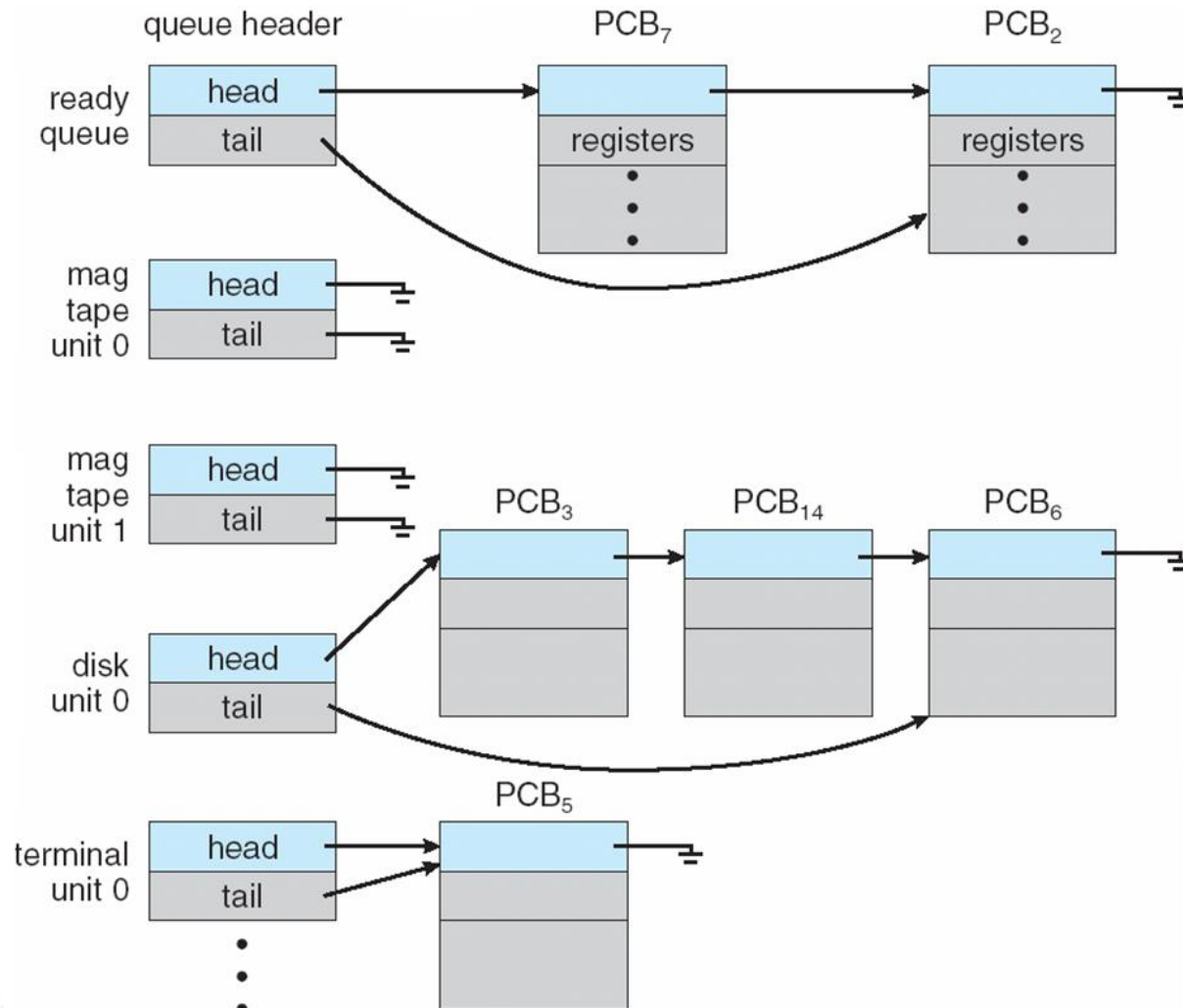
# Scheduling de Processos

---

- Maximiza o uso do CPU, alternar a CPU rapidamente entre os processos para o compartilhamento de tempo
- **Scheduler de processos** seleciona um processo disponível para execução na CPU
- Mantém as **scheduling queues** de processos
  - **Job queue** – conjunto de todos os processos no sistema
  - **Ready queue** – processos que estão residindo na memória principal e estão prontos e esperando execução
  - **Device queues** – lista de processos em espera por um dispositivo de I/O específico
  - Os processos migram entre várias filas

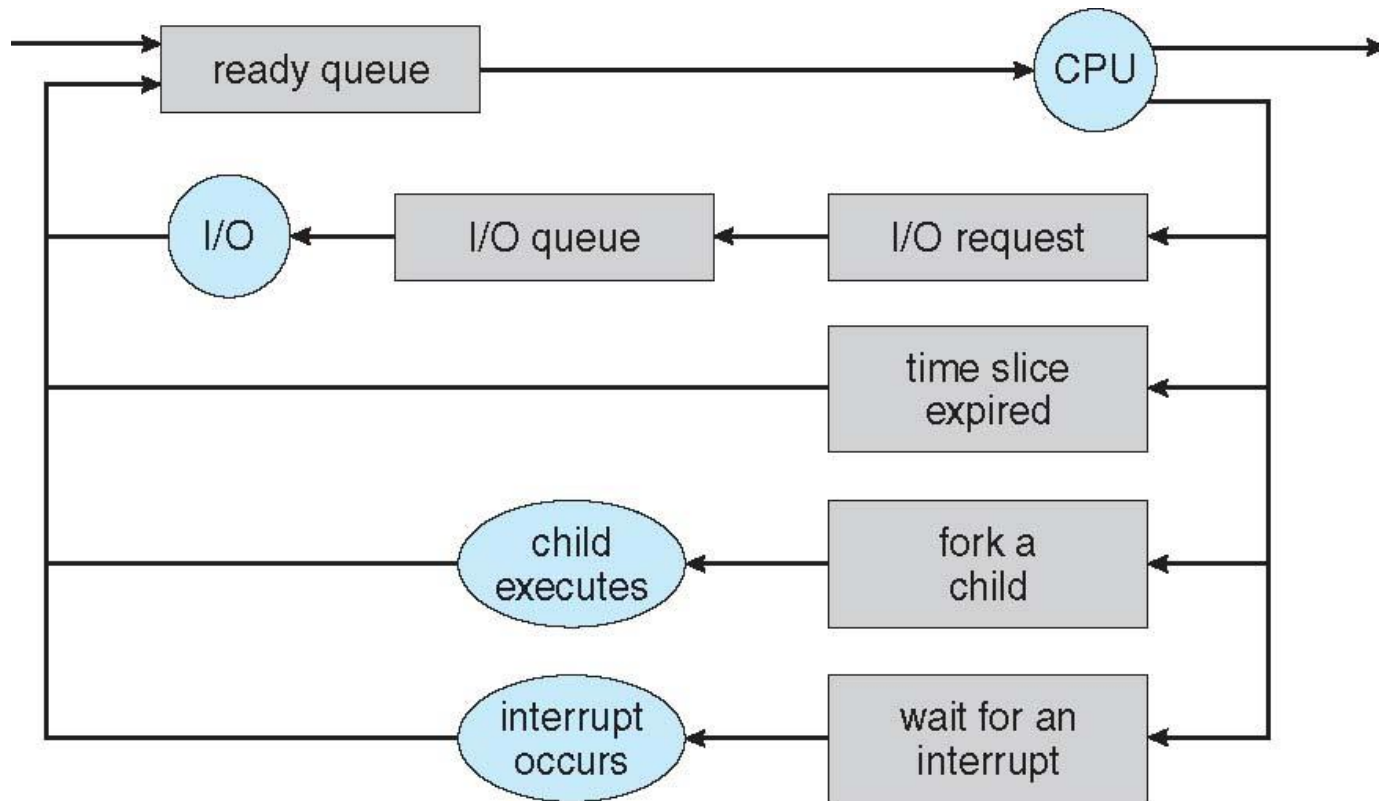


# Fila de prontos e várias filas de dispositivo de I/O.



# Representação do scheduling de processos em diagrama de enfileira

- **Queueing diagram** representa filas, recursos, fluxos



# Schedulers

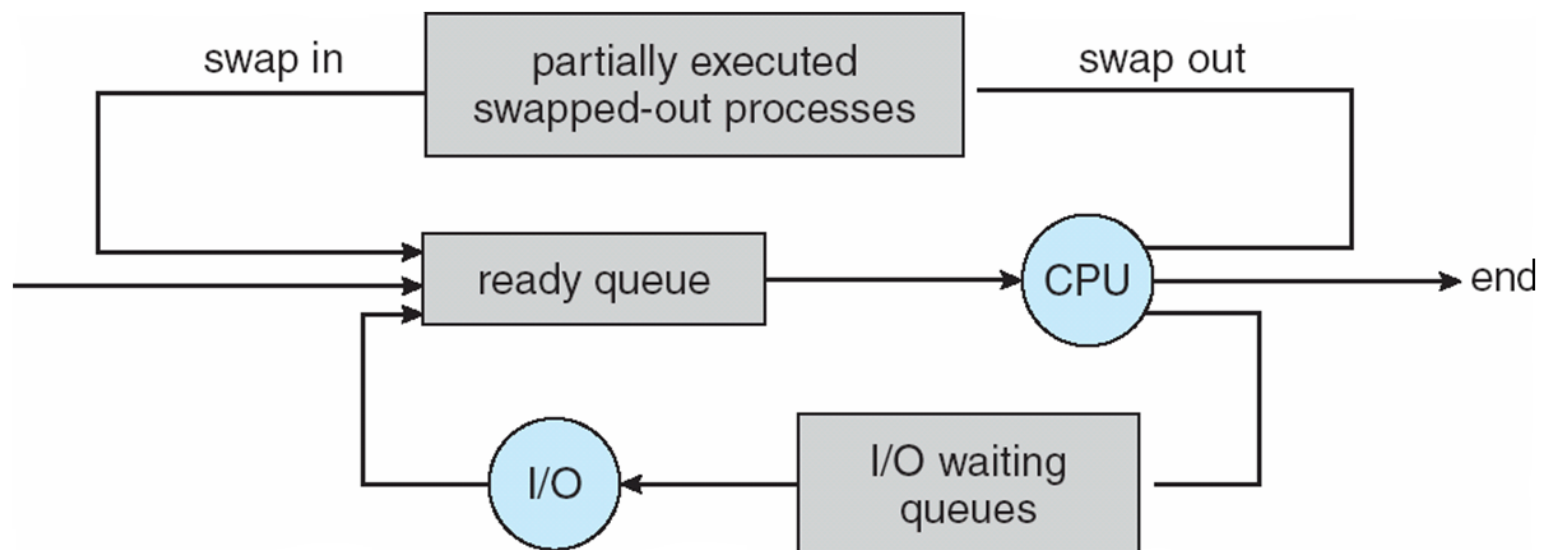
- **Short-term scheduler** (ou **CPU scheduler**) seleciona entre os processos que estão prontos para execução e aloca a CPU a um deles.
  - Às vezes é o único scheduler em um sistema
  - O scheduler de curto prazo é executado frequentemente (milissegundos) ⇒ (tem que ser rápido)
- **Long-term scheduler** (ou **job scheduler**) – seleciona processos nesse pool e os carrega na memória para execução
  - O scheduler de longo prazo é executado com muito menos frequência (segundos, minutos) ⇒ (pode ser lento)
  - O scheduler de longo prazo controla o **degree of multiprogramming**
- Os processos podem ser descritos de uma das duas formas:
  - **I/O-bound process** – gasta mais do seu tempo fazendo I/O do que executando computação , muitos surtos de CPU curtos
  - **CPU-bound process** – gasta mais tempo executando computação; poucos surtos de CPU longos
- O scheduler de longo prazo se esforça para selecionar um bom ***mix de processos***





# Inclusão do scheduling de médio prazo no diagrama de enfileiramento

- **Medium-term scheduler** pode ser incluído se o grau de multiprogramação precisar ser reduzido
  - Remove o processo da memory, armazena no disk, reintroduz o processo na memória para execução: **swapping**



# Multitarefa em Sistemas Móveis

- Alguns sistemas móveis (por exemplo: primeiras versões do iOS) permitem apenas a execução de um processo, os outros são suspensos
- Devido a tempo de vida da bateria, e uso da memória a Apple fornece uma forma limitada de multitarefas ??????
  - Processo único (aplicação) de **foreground** controlado por meio da interface do usuário
  - Múltiplos processos de **background**— na memória, em execução, mas não ocupam a tela, e com limites
  - Os limites incluem tarefa única de tamanho finite, receiving notification of events, receber notificações sobre a ocorrência de um evento, tarefas de background de execução longa (como um reprodutor de áudio).
- Android executa a aplicação no foreground e background, com poucos limites
  - O processo de Background usa um **service** para executar tarefas
  - o serviço continuará a ser executado, mesmo se a aplicação de background for suspensa
  - Os serviços não têm uma interface de usuário e têm um footprint de memória



pequeno

Universidade de Brasília

Faculdade UnB Gama



# Mudança de Contexto

---

- Quando a CPU alterna para outro processo, o sistema deve **save the state** do processo anterior e ela restaura o **saved state** para o novo processo por meio de **context switch**
- **Context** de um processo representado no PCB
- O tempo gasto na mudança de contexto é overhead; o sistema não executa trabalho útil durante a permuta de processos
  - Quanto mais complexo for o Sistema operacional e o PCB  
→ maior será a mudança de contexto
- O tempo depende do suporte do hardware
  - Alguns hardwares fornecem vários conjuntos de registradores por CPU → múltiplos contextos são executados (**carregados**) ao mesmo tempo



# Operações sobre Processos

---

- O sistema tem que fornecer mecanismos para:
  - Criação de processos,
  - Encerramento de Processos ,
  - e outros que serão detalhados mais adiante



**Universidade de Brasília**

Faculdade UnB **Gama** 

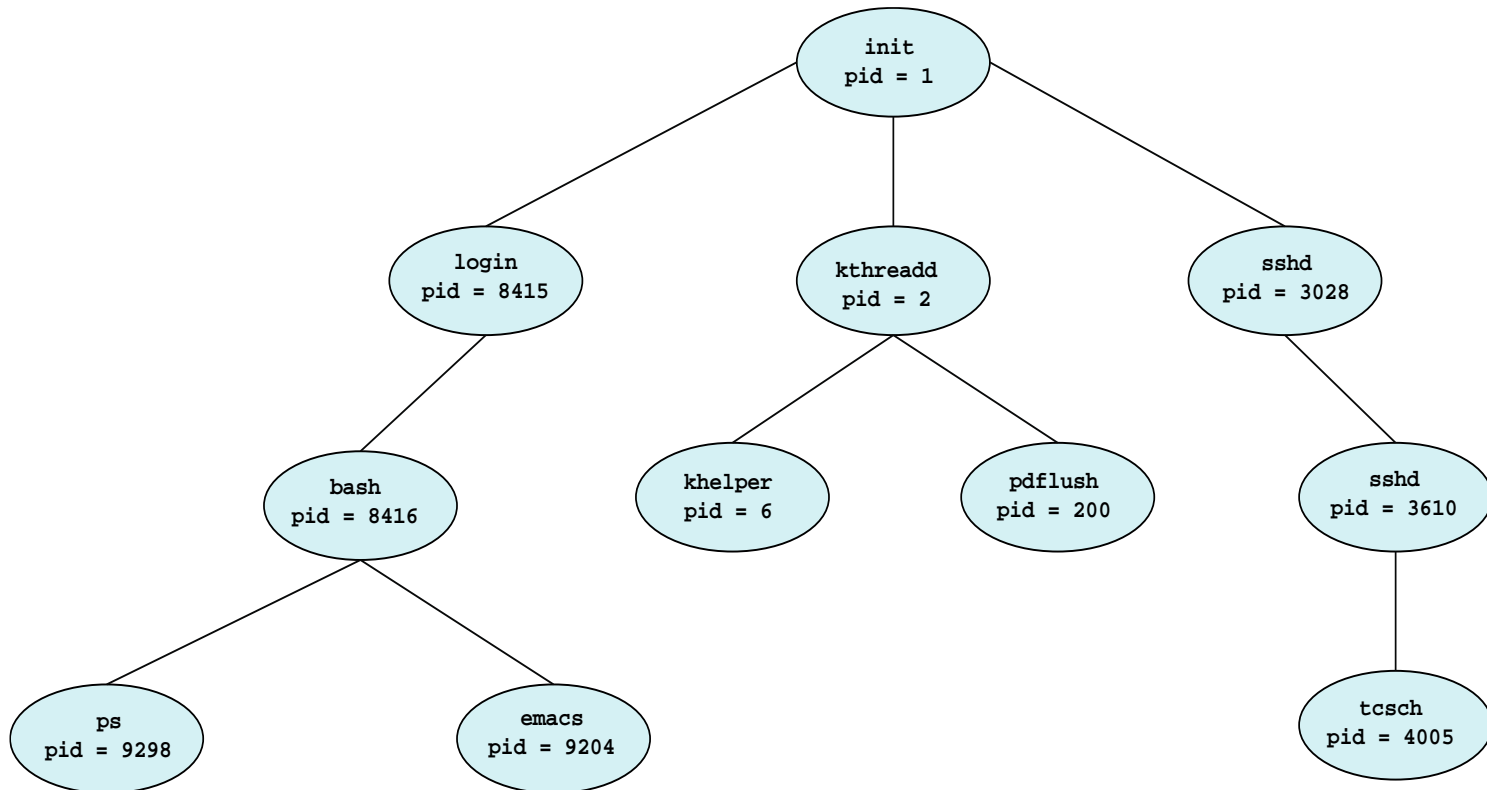
# Criação de Processos

---

- Processo **Pai** cria processos **filhos**, os quais criam outros processos formando uma **árvore** de processos.
- Geralmente, os processos são identificados e gerenciados por meio de um **identificador de processo** - **process identifier** (**pid**)
- Opções de compartilhamento de recursos
  - Pai e filhos compartilham todos os recursos
  - Filhos compartilham um subgrupo dos recursos do pai
  - Pai e filhos não compartilham nenhum recurso
- Possibilidades de execução
  - Pai e filhos são executados concorrentemente
  - Pai espera até que filhos sejam encerrados

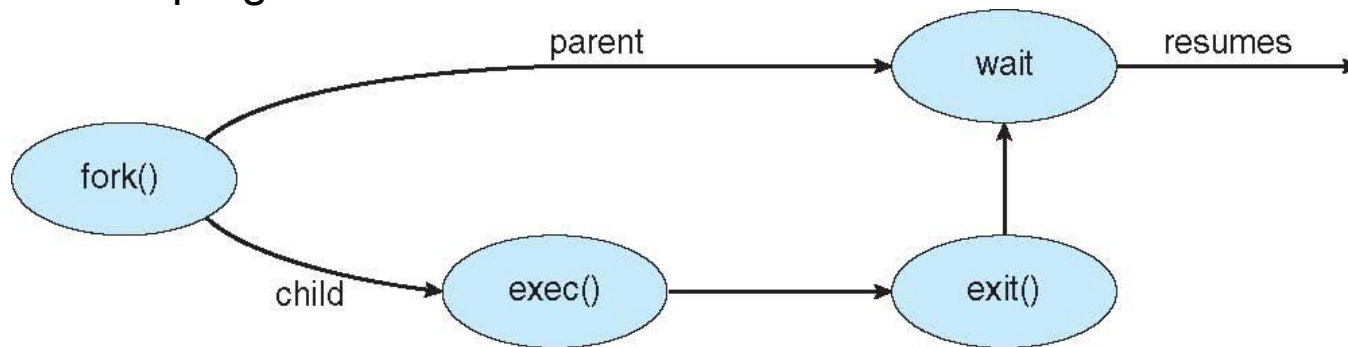


# Uma árvore de processos em um sistema Linux



# Criação de Processo (Cont.)

- Espaço de endereçamento
  - O processo-filho é uma duplicata do processo-pai
  - O processo-filho tem um novo programa carregado nele
- Exemplos de UNIX
  - **fork()** a chamada de sistema cria um novo processo
  - **exec()** chamada de system usada depois de uma **fork()** para realocar o espaço da memória de processo para um novo programa



# Criando um processo separado usando a chamada de sistema `fork( )` do UNIX.

---

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

int main()
{
    pid_t pid;

    /* fork a child process */
    pid = fork();

    if (pid < 0) { /* error occurred */
        fprintf(stderr, "Fork Failed");
        return 1;
    }
    else if (pid == 0) { /* child process */
        execlp("/bin/ls", "ls", NULL);
    }
    else { /* parent process */
        /* parent will wait for the child to complete */
        wait(NULL);
        printf("Child Complete");
    }

    return 0;
}
```





# Criando um processo separado usando a API Windows.

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

int main(VOID)
{
    STARTUPINFO si;
    PROCESS_INFORMATION pi;

    /* allocate memory */
    ZeroMemory(&si, sizeof(si));
    si.cb = sizeof(si);
    ZeroMemory(&pi, sizeof(pi));

    /* create child process */
    if (!CreateProcess(NULL, /* use command line */
        "C:\\WINDOWS\\system32\\mspaint.exe", /* command */
        NULL, /* don't inherit process handle */
        NULL, /* don't inherit thread handle */
        FALSE, /* disable handle inheritance */
        0, /* no creation flags */
        NULL, /* use parent's environment block */
        NULL, /* use parent's existing directory */
        &si,
        &pi))
    {
        fprintf(stderr, "Create Process Failed");
        return -1;
    }
    /* parent will wait for the child to complete */
    WaitForSingleObject(pi.hProcess, INFINITE);
    printf("Child Complete");

    /* close handles */
    CloseHandle(pi.hProcess);
    CloseHandle(pi.hThread);
}
```



# Encerramento de Processos

---

- O processo executa o último comando e depois solicita ao sistema operacional que o exclua, usando a chamada de sistema `exit()`.
  - Retorna o valor de status do filho para o pai [por meio da chamada de sistema `wait()`]
  - Todos os recursos do processo são desalocados pelo sistema operacional.
- Pai pode encerrar a execução de processo-filho usando a chamada de sistema `abort()`. Algumas razões para fazer isso:
  - O filho excedeu o uso de recursos alocados
  - A tarefa atribuída ao filho não é mais requerida
  - O pai está sendo encerrado e o sistema operacional não permite que um filho continue se seu pai for encerrado.



# Encerramento de Processos

- Alguns sistemas não permitem que um filho exista se seu pai tiver sido encerrado. Se um processo for encerrado, todos os seus filhos também devem ser encerrados
  - **Encerramento em cascata:** Todos os filhos, netos, etc são encerrados.
  - O encerramento é iniciado pelo sistema operacional.
- Um processo-pai pode esperar o encerramento de um processo-filho usando a chamada de sistema `wait()`. A chamada retorna a informação de status e o pid do processo encerrado

```
pid = wait(&status);
```
- Se o processo-pai não chamou o `wait()` o processo é um (**zumbi** **zombie**)
- Se o processo-pai foi encerrado sem invocar `wait()`, o processo-filho será um (**órfão** **orphan**)



# ARQUITETURA MULTIPROCESSOS — NAVEGADOR CHROME

- Muitos navegadores rodavam como processo único (alguns ainda são assim)
  - Se um site criar problemas, o navegador inteiro pode travar e até fechar.
- O navegador Google Chrome é um multiprocessos com 3 tipos diferentes de processos:
  - **Browser** O processo (**Navegador**) gerencia a interface de usuário, assim como o I/O de disco e de rede.
  - **Renderer** O processo (**renderizador**) renderiza páginas da web, contém a lógica para manipulação de HTML, Javascript. Um novo renderizador é criado para cada website aberto em uma nova guia.
    - ▶ São executados no **sandbox** restringindo o acesso I/O de disco e de rede, minimizando os efeitos de qualquer invasão na segurança.
  - Um processo de **Plug-in** é criado para cada tipo de plug-in em uso.



Universidade de Brasília

Faculdade UnB Gama 

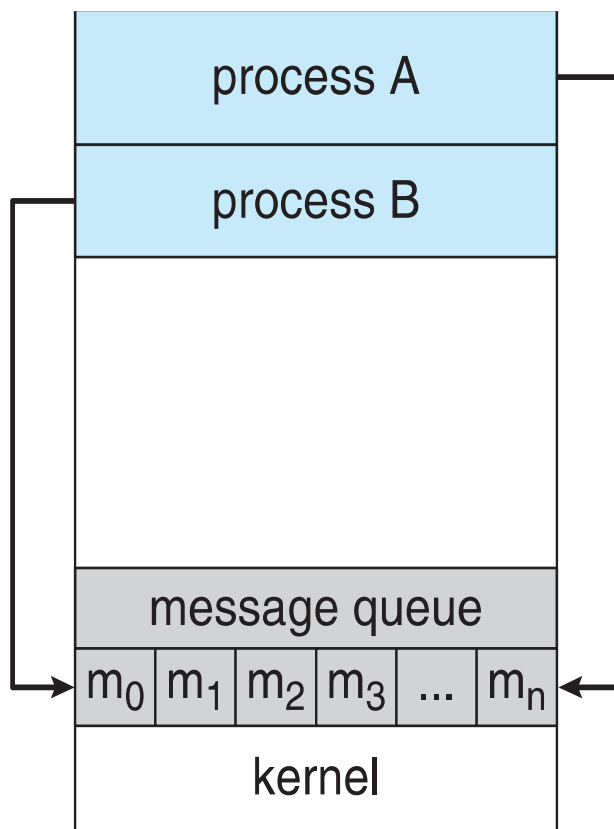
# Comunicação Interprocessos

- Processos dentro de um sistema podem ser *independentes* ou *cooperativos*
- Processos cooperativos podem afetar ou ser afetados por outros processos e incluem o compartilhamento de dados.
- Razões para a cooperação entre processos:
  - Compartilhamento de informações
  - Aumento da velocidade de computação
  - Modularidade
  - Conveniência
- Processos cooperativos demandam um mecanismo de (comunicação entre processos) **interprocess communication (IPC)**
- Dois modelos de IPC
  - **Shared memory** (Memória compartilhada)
  - **Message passing** (Transmissão de mensagens)

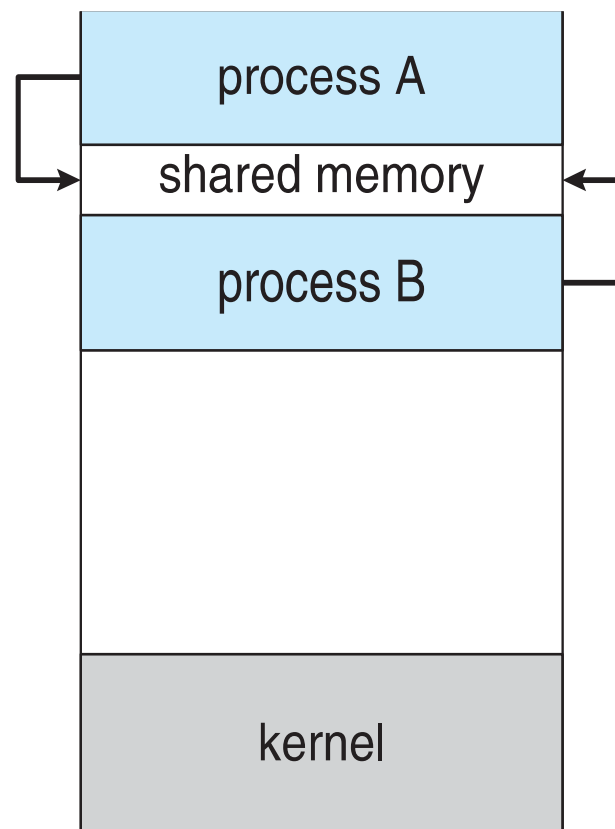


# Modelos de comunicação

(a) transmissão de mensagens. (b) memória compartilhada.



(a)



(b)



Universidade de Brasília

Faculdade UnB Gama 

# Processos cooperativos

---

- **Processos independentes** não podem afetar ou ser afetados pela execução de outro processo.
- **Processos Cooperativos** podem afetar ou ser afetados pela execução de outro processo.
- Vantagens da cooperação de processos
  - Compartilhamento de informações
  - Aumento da velocidade de computação
  - Modularidade
  - Conveniência



# Problema do produtor-consumidor

---

- Paradigma para os processos cooperativos, o processo produtor produz informações que são consumidas por um processo consumidor
  - ( **buffer ilimitado**) **unbounded-buffer** não impõe um limite prático ao tamanho do buffer
  - ( **buffer limitado**) **bounded-buffer** assume um tamanho de buffer fixo





# Buffer limitado – Solução de compartilhamento de memória

---

- Shared data

```
#define BUFFER_SIZE 10
typedef struct {
    . . .
} item;

item buffer[BUFFER_SIZE];
int in = 0;
int out = 0;
```

- Solution is correct, but can only use BUFFER\_SIZE-1 elements



# Buffer limitado – Produtor

---

```
item next_produced;
while (true) {
    /* produce an item in next produced */
    while (((in + 1) % BUFFER_SIZE) == out) /* buffer is full */
        ; /* do nothing */
    buffer[in] = next_produced;
    in = (in + 1) % BUFFER_SIZE;
}
```



# Buffer limitado – Consumidor

---

```
item next_consumed;
while (true) {
    while (in == out) /* empty buffer */
        ; /* do nothing */
    next_consumed = buffer[out];
    out = (out + 1) % BUFFER_SIZE;

    /* consume the item in next consumed */
}
```



# Comunicação Interprocessos – Memória Compartilhada

---

- Uma área da memória compartilhada entre os processos que desejam se comunicar
- A comunicação fica sob o controle dos processos do usuário não do sistema operacional.
- Um grande problema é fornecer um mecanismo que permita os processos do usuário sincronizarem as ações quando eles acessarem a memória compartilhada.
- A sincronização será discutida em mais detalhes no capítulo 5.



# Comunicação Interprocessos – Transmissão de mensagens

---

- Mecanismo que permitir que os processos se comuniquem e sincronizem suas ações
- Sistema de mensagem – processos comunicam entre si sem recorrer a variáveis compartilhadas
- Um recurso na transmissão de mensagens na Comunicação de interprocessos fornece duas operações:
  - `send(message)` – enviar mensagem
  - `receive(message)` receber mensagem
- O tamanho da mensagem pode ser fixo ou variável



# Transmissão de mensagens (Cont.)

- Se os processos  $P$  e  $Q$  querem se comunicar eles devem: to :
  - Implementar um **link de comunicação** entre si
  - Trocar mensagens por meio de send/receive **enviar/receber**
- Problemas na implementação:
  - Como os links são implementados?
  - Um link pode ser associado a mais de dois processos?
  - Quantos links podem existir entre cada par de processos comunicativos?
  - Qual é a capacidade de um link?
  - O tamanho da mensagem que um link comporta é fixo ou variável?
  - O link é unidirecional ou bidirecional?



# Message Passing (Cont.)

---

- Implementação de um link de comunicação
  - Física:
    - ▶ Memória compartilhada
    - ▶ Bus de Hardware
    - ▶ Rede
  - Lógica:
    - ▶ Direta ou indireta
    - ▶ Síncrona ou assíncrona
    - ▶ Armazenamento em buffer automático ou explícito



# Comunicação Direta

---

- Os Processos devem se nomear explicitamente :
  - **send** ( $P$ , *message*) – Envia uma mensagem ao processo  $P$
  - **receive**( $Q$ , *message*) – Recebe uma mensagem do processo  $Q$
- Propriedades de comunicação do link
  - Links são estabelecidos automaticamente
  - Um link é associado a exatamente dois processos que se comunicam.
  - Entre cada par de processos, existe exatamente um link.
  - O link pode ser unidirecional ou bidirecional





# Comunicação Indireta

---

- As mensagens são enviadas para e recebidas de caixas postais, (também chamadas de portas)
  - Cada caixa postal tem uma identificação exclusiva
  - dois processos só podem se comunicar se tiverem uma caixa postal compartilhada
- Propriedades do link de comunicação
  - Um link é estabelecido somente se os processos compartilharem uma caixa postal
  - Um link pode estar associado a mais de dois processos
  - Entre cada par de processos em comunicação pode haver vários links de comunicação
  - O link pode ser unidirecional ou bidirecional



# Comunicação Indireta

---

## ■ Operações

- Criar uma nova caixa postal. (porta)
- Enviar e receber mensagens pela caixa postal.
- Excluir uma caixa postal

## ■ Primitivas são definidas como:

**send**(*A*, *message*) – envia uma mensagem para a caixa postal *A*

**receive**(*A*, *message*) – recebe uma mensagem da caixa postal *A*



# Comunicação Indireta

---

- Compartilhamento de caixa postal
  - $P_1$ ,  $P_2$ , and  $P_3$  compartilham a caixa postal A
  - $P_1$ , sends;  $P_2$  and  $P_3$  recebem
  - Quem recebe a mensagem?
- Soluções
  - Permitir que um link seja associado a, no máximo, dois processos
  - Permitir que, no máximo, um processo de cada vez execute uma operação *receive*
  - Permitir que o sistema selecione arbitrariamente o processo que receberá a mensagem. O emissor é notificado sobre quem é o receptor.



# Sincronização

- A transmissão de mensagens pode ser com bloqueio ou sem bloqueio
- **Blocking** (**Com bloqueio**) é considerada **synchronous** (**síncrona**)
  - **Envio com bloqueio** -- O processo emissor é bloqueado até que a mensagem seja recebida
  - **Recebimento com bloqueio** -- O receptor é bloqueado até que a mensagem fique disponível
- **Non-blocking** (**Sem bloqueio**) é considerada **asynchronous** (**assíncrona**)
  - **Envio sem bloqueio** -- O processo emissor envia a mensagem e retoma a operação
  - **Recebimento sem bloqueio** -- o receptor recupera:
    - uma mensagem válida ou
    - uma mensagem nula
- Diferentes combinações são possíveis
  - Quando send ( ) e receive ( ) são com bloqueio, temos um **ponto de encontro rendezvous** entre o emissor e o receptor



# Sincronização (Cont.)

---

## ■ Produtor – consumidor torna-se trivial

```
message next_produced;  
while (true) {  
    /* produce an item in next produced */  
    send(next_produced);  
}
```

```
message next_consumed;  
while (true) {  
    receive(next_consumed);  
  
    /* consume the item in next consumed */  
}
```



# Armazenamento em Buffer

---

- Filas de mensagens associadas a um link.
- Podem ser implementadas de três maneiras
  1. Capacidade zero – nenhuma mensagem em espera é associada ao link. Emissor deve esperar pelo receptor (rendezvous)
  2. Capacidade limitada – a fila tem tamanho finito  $n$ . Emissor tem que esperar se o link estiver cheio.
  3. Capacidade ilimitada – tamanho infinito. Emissor nunca espera.



# Exemplos de Sistemas IPC - POSIX

---

## ■ Memória Compartilhada no POSIX

- o processo deve criar um objeto de memória compartilhada usando a chamada de sistema `shm_fd = shm_open(name, O_CREAT | O_RDWR, 0666);`
- Também é usado para abrir um objeto e para compartilhá-lo.
- Configurar o tamanho do objeto  
`ftruncate(shm_fd, 4096);`
- Agora o processo poderia escrever na memória compartilhada  
`sprintf(shared memory, "Writing to shared memory");`



# Produtor IPC POSIX

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <sys/shm.h>
#include <sys/stat.h>

int main()
{
    /* the size (in bytes) of shared memory object */
    const int SIZE = 4096;
    /* name of the shared memory object */
    const char *name = "OS";
    /* strings written to shared memory */
    const char *message_0 = "Hello";
    const char *message_1 = "World!";

    /* shared memory file descriptor */
    int shm_fd;
    /* pointer to shared memory object */
    void *ptr;

    /* create the shared memory object */
    shm_fd = shm_open(name, O_CREAT | O_RDWR, 0666);

    /* configure the size of the shared memory object */
    ftruncate(shm_fd, SIZE);

    /* memory map the shared memory object */
    ptr = mmap(0, SIZE, PROT_WRITE, MAP_SHARED, shm_fd, 0);

    /* write to the shared memory object */
    sprintf(ptr,"%s",message_0);
    ptr += strlen(message_0);
    sprintf(ptr,"%s",message_1);
    ptr += strlen(message_1);

    return 0;
}
```



# Consumidor IPC POSIX

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <fcntl.h>
#include <sys/shm.h>
#include <sys/stat.h>

int main()
{
    /* the size (in bytes) of shared memory object */
    const int SIZE = 4096;
    /* name of the shared memory object */
    const char *name = "OS";
    /* shared memory file descriptor */
    int shm_fd;
    /* pointer to shared memory object */
    void *ptr;

    /* open the shared memory object */
    shm_fd = shm_open(name, O_RDONLY, 0666);

    /* memory map the shared memory object */
    ptr = mmap(0, SIZE, PROT_READ, MAP_SHARED, shm_fd, 0);

    /* read from the shared memory object */
    printf("%s", (char *)ptr);

    /* remove the shared memory object */
    shm_unlink(name);

    return 0;
}
```

# Exemplos de Sistemas IPC - Mach

■ A maior parte da comunicação no Mach é executada por mensagens.

- Até chamadas de Sistema são mensagens
- Cada tarefa recebe duas caixas postais especiais ao ser criada- a Kernel e a Notify
- Apenas três chamadas de sistema são necessárias para a transferência de mensagens

`msg_send()` , `msg_receive()` , `msg_rpc()`

- Caixas postais são necessárias para a comunicação e são criadas por meio de `port_allocate()`
- As operações de envio e recebimento são flexíveis . Quando a caixa postal está cheia, o thread emissor tem quatro opções:
  - ▶ Esperar indefinidamente
  - ▶ Esperar no máximo n milissegundos
  - ▶ Retornar imediatamente
  - ▶ Armazenar temporariamente uma mensagem em cache



**Universidade de Brasília**

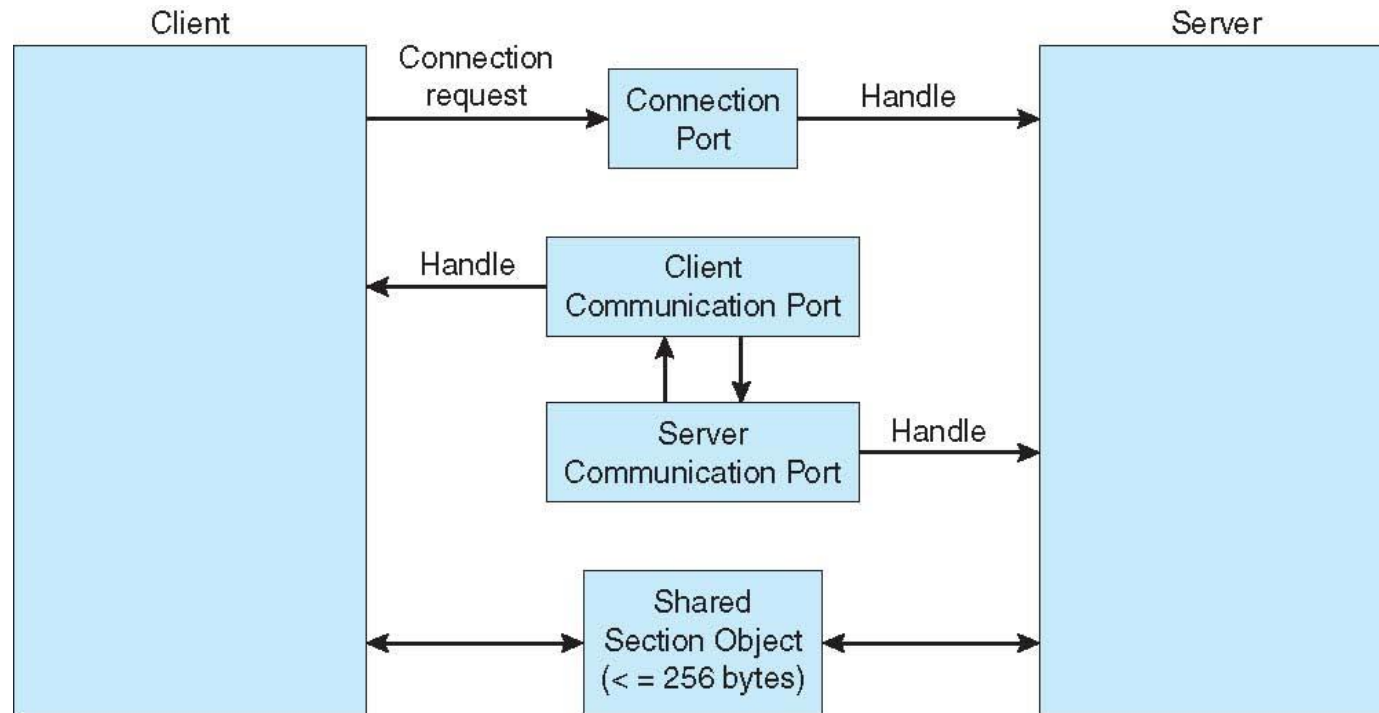
Faculdade UnB **Gama**

# Exemplos de Sistemas IPC – Windows

- Esse sistema é centrado na transmissão de mensagens por meio do recurso (**chamada de procedimento local avançada**) **advanced local procedure call (LPC)**
  - Só funciona entre processos no mesmo sistema
  - Usa portas (como caixas postais) para estabelecer e manter uma conexão entre dois processos
  - A comunicação funciona da seguinte forma:
    - ▶ O cliente abre um manipulador para o objeto porta de conexão do servidor **porta de conexão connection port**.
    - ▶ Envia uma solicitação de conexão a essa porta
    - ▶ O servidor cria duas **portas de comunicação communication ports** e retorna um manipulador para o cliente .
    - ▶ O cliente e o servidor usam o manipulador de porta correspondente para enviar mensagens ou retorno de chamadas para aceitar solicitações quando estiverem esperando por uma resposta.



# Chamadas de procedimento locais avançadas no Windows.



# Comunicação em Sistemas Cliente-Servidor

---

- Sockets
- Chamadas de procedimento remotas
- Pipes
- Chamadas de métodos remotos (Java)



**Universidade de Brasília**

Faculdade UnB **Gama** 

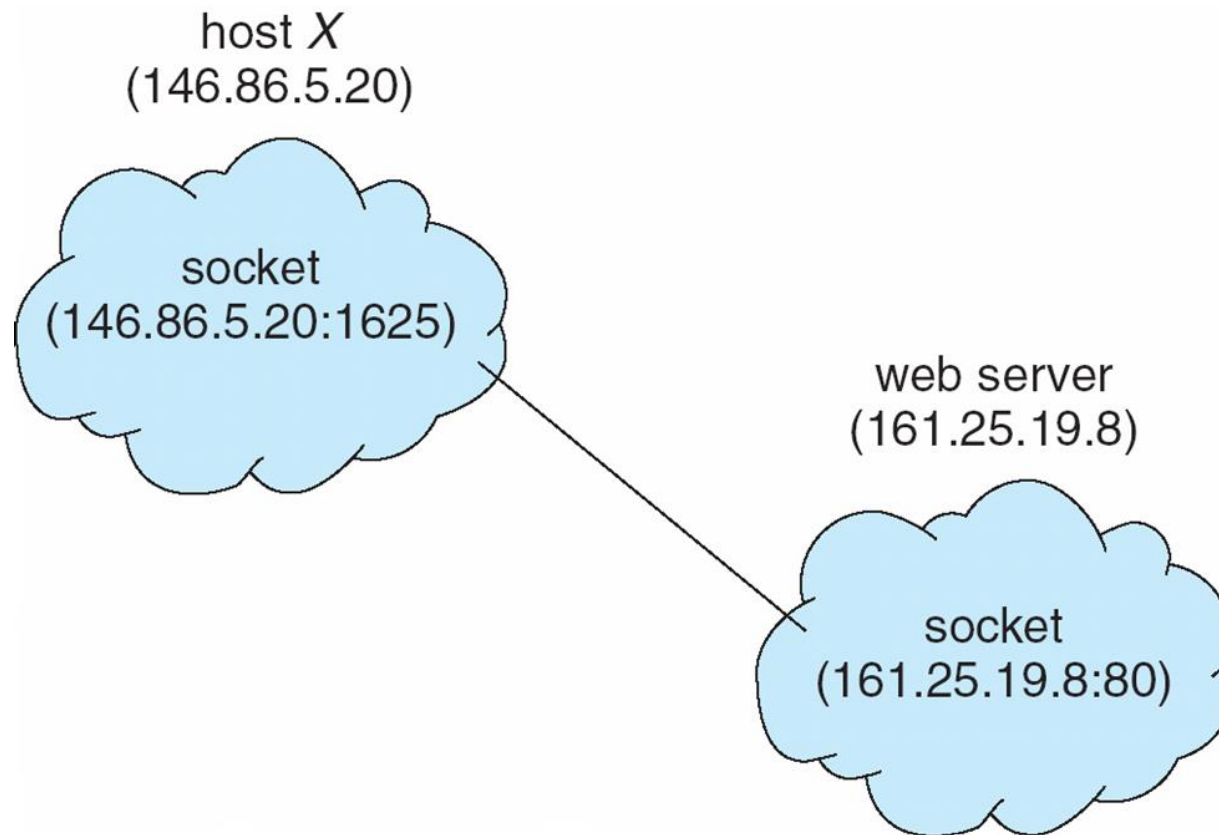
# Sockets

---

- Um **socket** é definido como uma extremidade de comunicação
- Concatenação do endereço de IP e um número de **porta port** – um número incluído no começo de um pacote de mensagem para diferenciar serviços de rede em um hospedeiro.
- O socket **161.25.19.8:1625** significa porta **1625** no hospedeiro **161.25.19.8**
- A comunicação emprega um par de sockets
- Todas as portas abaixo de 1024 são ***bem conhecidas*** e são usadas para implementar serviços-padrão
- O endereço IP 127.0.0.1 é um endereço IP especial conhecido como **autorretorno (loopback)** e é para se referir ao sistema no qual o processo está sendo executado.



# Comunicação com o uso de sockets



**Universidade de Brasília**

Faculdade UnB **Gama** 

# Sockets no Java

- Três tipos diferentes de sockets
  - **Connection-oriented (TCP)** sockets orientado à conexão
  - **Connectionless (UDP)** sockets sem conexão
  - **MulticastSocket** class— dados podem ser enviados a vários receptores

- Considere este servidor de data:

```
import java.net.*;
import java.io.*;

public class DateServer
{
    public static void main(String[] args) {
        try {
            ServerSocket sock = new ServerSocket(6013);

            /* now listen for connections */
            while (true) {
                Socket client = sock.accept();

                PrintWriter pout = new
                    PrintWriter(client.getOutputStream(), true);

                /* write the Date to the socket */
                pout.println(new java.util.Date().toString());

                /* close the socket and resume */
                /* listening for connections */
                client.close();
            }
        }
        catch (IOException ioe) {
            System.err.println(ioe);
        }
    }
}
```



Universidade de Brasília

FACULDADE DE CIÊNCIAS EXATAS



# Chamadas de Procedimento Remotas

---

- Chamadas de procedimento remotas (RPC) abstrai o mecanismo de chamada de procedimento para uso entre sistemas com conexões de rede
  - Novamente usa portas para diferenciação de serviços
- **Stubs** – é um proxy do lado do cliente para o procedimento real no servidor
- O stub do lado do cliente localiza a porta no servidor e **organiza** os parâmetros **marshalls**
- O stub do lado do servidor recebe essa mensagem, desempacota os parâmetros organizados, e faz o procedimento no servidor
- No Windows, o código do stub é compilado a partir de uma especificação escrita na **Microsoft Interface Definition Language (MIDL)**

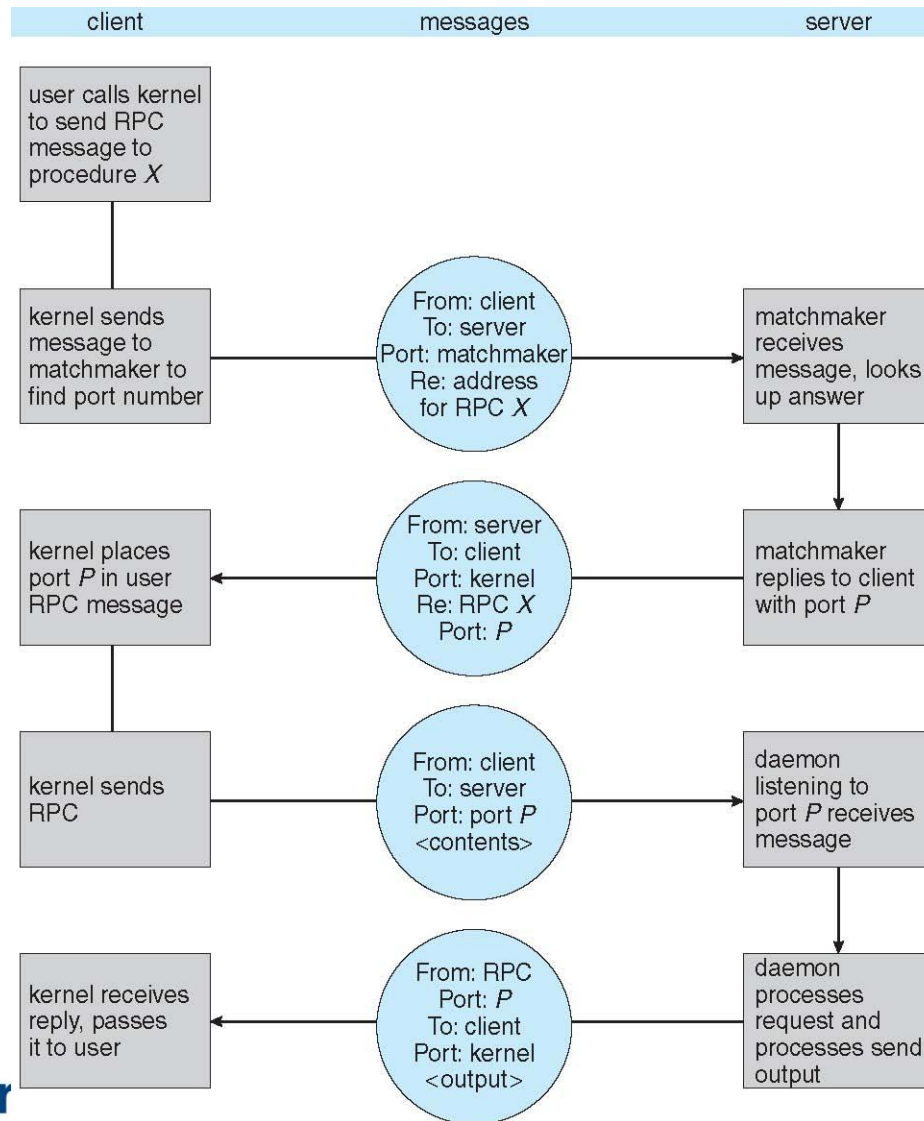


# Chamadas de Procedimento Remotas (Cont.)

- Representação de dados é feita por meio de **representação de dados externa External Data Representation (XDR)** para achar uma solução considerando os diferentes tipos de arquitetura
  - **Big-endian** e **little-endian**
- Comunicação remota tem mais possibilidades de falhas do que as chamadas de procedimento locais
  - As mensagens sejam podem ser entregues ***exatamente uma vez***, em vez de ***no máximo uma vez***
- O sistema operacional fornece um serviço de rendezvous (or **matchmaker**) para conectar cliente e servidor



# Execução de RPC



# Pipes

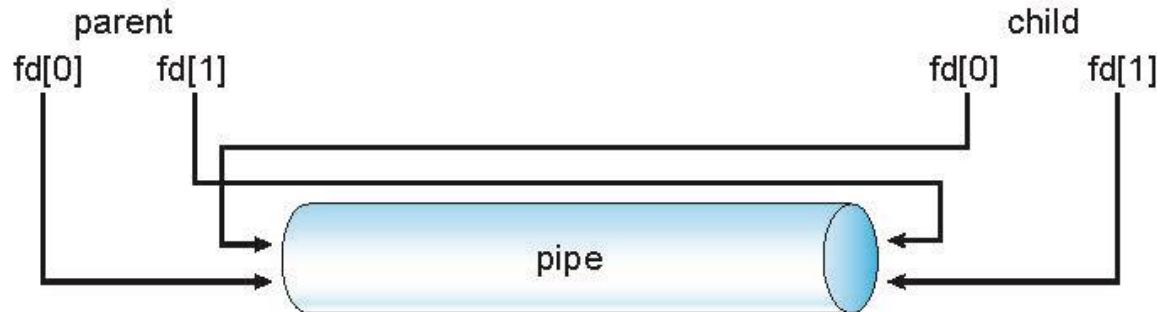
---

- Atua como um canal que permite que dois processos se comuniquem
- Problemas:
  - A comunicação é unidirecional or bidirecional?
  - No caso de comunicação bidirecional, ela é half or full-duplex?
  - Deve existir um relacionamento (do tipo **pai-filho**) entre os processos em comunicação?
  - Os pipes podem se comunicar por uma rede?
- Pipes comuns – Não podem ser acessados de fora dos processos que os criaram. Normalmente, um processo-pai cria um pipe e o usa para se comunicar com um processo-filho que ele cria.
- Pipes nomeados – podem ser acessados sem um relação pai-filho.



# Pipes Comuns

- Os pipes comuns permitem que dois processos se comuniquem na forma-padrão produtor-consumidor
- O produtor grava em uma extremidade do pipe (a **extremidade de gravação**) (**write-end**)
- O consumidor lê da outra extremidade (a extremidade de leitura) (**read-end**)
- Como resultado, os pipes comuns são unidirecionais
- Requerem um relacionamento pai-filho entre os processos em comunicação



- Windows chama eles de **pipes anônimos** **anonymous pipes**
- Veja uma amostra do códigos do Unix and Windows no livro texto



**Universidade de Brasília**

Faculdade UnB **Gama** 

# Pipes Nomeados

---

- Os pipes nomeados são mais poderosos do que os pipes comuns
- A comunicação é bidirecional
- Não há necessidade de relacionamento pai-filho entre os processos em comunicação
- Vários processos podem usar o pipe nomeado para a comunicação
- São fornecidos em ambos os sistemas UNIX e Windows



# Fim do Capítulo 3

---

