

Programação de Sistemas Computacionais

LEE

Relatório do Projeto

Sistema de Controlo de Acessos

 $\begin{array}{c} {\rm Duarte~Marques~-~99139} \\ {\rm M^a~Francisca~Rodrigues~-~99156} \end{array}$

Grupo 5, L02

Conteúdo

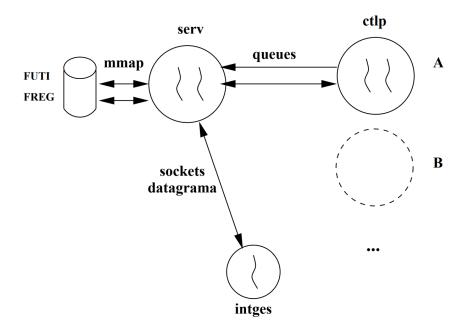
1	Introdução	2
2	Estruturas de dados utilizadas	3
3	Mecanimos de comunicação e sincornização	5

1 Introdução

O principal objetivo deste projeto é permitir que os alunos coloquem em prática os seus conhecimentos adquiridos relativamente aos aspetctos de concorrência, sincronização e comunicação oferecidos por um sistema operativo (Unix/Linux).

Neste trabalho, pretende-se criar uma aplicação (Sistema de Controlo de Acessos) que concretiza a comunicação e sincronização entre o(s) utilizador(es) e um servidor (sistema de controlo), e ainda o registo e consulta de um histórico relativo à evolução do sistema.

Esta aplicação é constituída por três processos fundamentais, conforme ilustrado na imagem seguinte:



- 1. intges interface para fazer a gestão do sistema
- 2. **serv** servidor
- 3. ctlp(s) o(s) controlador(es) associados às portas

A interface, *intges*, apresenta uma lista de comandos a serem executados, através da sua comunicação com o servidor.

O servidor, serv, é o elemento central da aplicação, pois realiza a comunicação com os vários controladores, e ainda, mantém a informação necessária $\grave{\rm A}$ gestão do sistema.

Por fim, o controlador da(s) porta(s), *ctlp*, está responsavél por controlar o acesso a cada porta. Ao ler o identificador de acesso da porta, valida-o, e dependendo do seu resultado, abre ou não a respetiva porta. Para além disso, vai atualizando o servidor com a informação dos vários acessos concedidos.

2 Estruturas de dados utilizadas

De seguida, são apresentadas as principais estruturas utilizadas neste projeto, bem como uma breve explicação da função de cada uma.

```
typedef struct cmd_integes {
  char id[10];
 char cmd[10];
 char portas[NPOR+1];
  char estado[3];
  char nome[100];
  char tempo1[100];
  char tempo2[100];
}linha_cmd;
 char id[NDIG+1]; /* identificador do utilizador */
 char nome [MAXN]; /* nome do utilizador */
 unsigned char port [NPOR]; /* portas acessíveis ao utilizador: 1-acesso 0-não */
} uti_t;
typedef struct reg_s { /* estrutura de um registo histórico */
 struct timespec t; /* estampilha temporal */
 char p; /* identificador da porta: A,B,C */
 char id [NDIG+1]; /* identificador do utilizador */
} reg_t;
typedef struct Utilizador {
  char cmd[5];
  char id[3];
 char nome[100];
  char portas[3];
}utilizador;
```

Estas primeiras cinco estruturas estão presentes no ficheiro ctrl_acess.h.

A estrutura **linha_cmd** têm como função armazenar várias strings referentes a possíveis argumentos dos vários comandos.

As estruturas **uti_t** e **reg_t**, foram fornecidas pelo docente. A primeira mencionada têm como função o armazenamento de utilizadores do ficheiro *UTILIZADORES.DAT*, e a segunda têm como função armazenar os dados de um registo histórico.

A estrutura **utilizador** têm como função armazenar os caracteres relativos a um utilizador.

```
Variaveis da queue para mandar comandos
 sobre o CTLP
char queename[10];
int mqids, mqidc, i;
struct mq_attr ma;
            id[TXTSIZE];
   char porta;
           mtext[10];
  } msg;
Variaveis da queue para mandar comandos
char queename2[10];
int mqids2, mqidc2, j;
struct mq_attr ma2;
struct {
            id[TXTSIZE];
           mtext[10];
   msg2;
```

A estrutura msg e msg2 estão contidas no ficheiro ctlp.c e no srv.c.

A estrutura msg envia o id testado na porta para a sua verficação no servidor.

A estrutura $\mathbf{msg2}$ funciona para a execução dos comandos ao nível do controlador, isto é, o comando cep e o mep.

Estas estruturas são usadas na comunicação entre o servidor e o(s) controlador(es), tanto para enviar como para receber.

```
struct command_integes {
    char* cmd;
    char* argv_integes[4];
    char* help;
    int argc_def;
} const command_integes[] = {
        {"cuti",{"<id>","<nome>","<portas>", "\n"}, "- comando de criar",4},
        {"luti",{"<id>","\n","\n"}, "- comando de listar",2},
        {"euti",{"<id>","\n","\n"}, "- comando de eliminar",2},
        {"muti",{"<id>","<portas>", "\n", "\n"}, "- comando de modificar", 3},
        {"lac",{"<portas>", "<id>","<tempo1>", "<tempo2>"}, "- comando de listar",7},
        {"tser",{"\n", "\n", "\n"}, "- comando de terminar",1},
        {"cep",{"<portas>", "\n", "\n"}, "- comando de consultar estado",2},
        {"mep",{"<portas>", "<estado>", "\n"}, "- comando de modificar estado",3},
        {"tctl",{"<portas>", "\n", "\n"}, "- comando de controlador",2}
};
```

Por fim, a estrutura command_integes, guarda a

3 Mecanimos de comunicação e sincornização

Primeiramente é importante identificar as entidades concorrentes presentes neste trabalho. Estas entidades são os processos e as threads.

Os mecanimos de comunicação utilizados foram: POSIX Message Queues e Sockets Unix Datagram.

As duas queues implementadas neste projeto foram utilizadas para estabelecer a comunicação entre o(s) controlador(es) (ctlp) e o servidor (serv).

O socket datagram foi utilizado na comunicação bidirecional entre a interface de gestão do sistema (intges) e o servidor (serv).

Em termos de sincronização, o mecanismo utilizado entre as várias threads existentes num processo foram os Mutexes. A função dos Mutexes é garantir que o acesso aos ficheiros por parte de processos e threads diferentes, não são executados simultâneamente.