

Server IRC

Edoardo Vanin

5 Luglio 2017

Contents

1	Introduzione	3
1.1	Obbiettivi	3
1.2	Motivazioni	3
2	Architettura e progettazione del software	4
2.1	Accettazione della connessione	4
2.2	Gestione comandi utenti	4
3	Sviluppo ed implementazione	4
3.1	Stumenti per lo sviluppo	4
3.2	Implementazione del codice	5
3.2.1	Libreria user	5
3.2.2	Libreria channel	6
3.2.3	Libreria utils	7
3.2.4	Libreria user_thread	8

1 Introduzione

Il progetto consiste nella realizzazione di un server basato sul protocollo IRC. Il server deve sempre rimanere in ascolto ed accettare le connessioni da parte dei nuovi utenti. Per poter gestire al meglio le connessioni di nuovi utenti, viene utilizzata la programmazione multithreading. Il programma è scritto in C, essendo un linguaggio di programmazione a basso livello permette una migliore elaborazione delle richieste grazie alla sua velocità di esecuzione

1.1 Obbiettivi

L'obiettivo del progetto è implementare un server in grado di far comunicare gli utenti all'interno delle stanze IRC per fare ciò c'è bisogno di implementare un numero minimo di comandi tra tutti i possibili definiti dal protocollo per la corretta comunicazione server-client

I seguenti comandi sono stati implementati:

- NICK comando per modificare il nome utente
- USER comando per la registrazione dell'utente
- JOIN comando per entrare in una stanza
- MODE comando per visualizzare o modificare le caratteristiche di un canale
- WHO comando per avere informazioni su utenti/canali
- WHOIS comando per avere informazioni su utenti/canali
- PING comando per verificare la connessione
- PRIVMSG comando per inviare messaggi
- PART comando per abbandonare una stanza
- QUIT comando per disconnettersi dal server
- LIST comando per visualizzare tutte le stanze presenti nel server

1.2 Motivazioni

Da sempre sono stato affascinato dalla comunicazione client-server così ho colto l'occasione al balzo per approfondire le mie conoscenze in questo ambito. Già dalle superiori sapevo che la comunicazione di rete tra programmi avviene mediante socket ma non ho mai avuto modo di poterla provare con mano. Un altro aspetto interessante è la programmazione concorrente, anche di questa ne sapevo dell'esistenza ma non ho mai avuto modo di provarla con mano, qui la programmazione multithreading è assolutamente necessaria per gestire in modo indipendente i comandi provenienti dai vari utenti.

2 Architettura e progettazione del software

Il progetto consiste in un programma che gestisce i comandi che gli arrivano dal più client.

Per farlo nel modo più veloce e corretto possibile si è seguito l'approccio *divide et impera*, il problema è stato diviso in due sottoproblemi, l'accettazione della connessione del client e la gestione dei comandi utente

L'accettazione è gestita all'interno del main mentre per la gestione dei comandi utente si è ricorso alla programmazione multithreading per poter gestire contemporaneamente comandi provenienti da utenti diversi

2.1 Accettazione della connessione

Una volta avviato il programma il software rimane in ascolto di una connessione alla porta di default del protocollo IRC ovvero la porta 6667.

Una volta stabilita la connessione con il client, mediante protocollo TCP, il programma associa al nuovo utente un thread che gestirà i comandi ricevuti dal client.

2.2 Gestione comandi utenti

La funzione che gestisce i comandi utente entra in un loop infinito per legge la stringa in arrivo nel socket associato all'utente mediante la funzione read, che data la sua natura bloccante non manda il programma in un loop infinito ma resta in attesa sino a quando l'utente non invia un *ritorno a capo*. Con il ritorno capo la funzione ritorna e il ciclo while ricomincia per fare il parsing del comando appena inviato

3 Sviluppo ed implementazione

3.1 Strumenti per lo sviluppo

Per lo sviluppo di questo progetto sono stati utilizzati vari tool esterni, ed esempio:

CMake CMake è un software libero multiplatforma per l'automazione della compilazione il cui nome è un'abbreviazione di cross platform make.

Git Git è un software di controllo versione distribuito utilizzabile da interfaccia a riga di comando.

Doxygen Doxygen è una applicazione per la generazione automatica della documentazione a partire dal codice sorgente di un generico software.

Atom "A hackable text editor" Un semplice editor di testo creato dalla comunità di github appositamente per gli sviluppatori

Lyx Lyx è un sistema per la preparazione di documenti tex-like

3.2 Implementazione del codice

Di seguito verranno presentate e commentate le parti di codice più importanti essendo impossibile commentare tutti il codice date le sue notevoli dimensioni

Il server per funzionare dipende dalle librerie standard del C e da due librerie sviluppate appositamente per gestire gli utenti e i canali.

3.2.1 Libreria user

Questa libreria fornisce una struttura per descrivere gli utenti ed una lista doppiamente concatenata per collezionare gli utenti

Particolarmente interessanti risultano le funzioni di creazione utente ed inserimento dell'utente nella lista.

```
1 User* create_user(string name, string hostname,int id, int socket){
2     User* u = malloc(sizeof(User));
3     u -> name = malloc(strlen(name));
4     u -> hostname = malloc(strlen(hostname) + 1);
5     strcpy(u -> name, name);
6     strcpy(u -> hostname, hostname);
7     u -> id = id;
8     u -> socket = socket;
9     for (size_t i = 0; i < 15; i++) {
10         u -> channels[i] = NULL;
11     }
12     return u;
13 }
```

La funzione alloca una zona di memoria per il nuovo utente e per le stringhe che conterranno nome utente e hostname, poi copia i parametri della funzione nei rispettivi campi dell'utente, infine inizializza a NULL il vettore che conterrà i nomi dei canali a cui l'utente è collegato.

```
1 int add_user(User_list** list, User* user){
2     // Utente nullo o già presente
3     if(user == NULL || find_by_id(*list,user->id) != NULL){
4         return -1;
5     }
6     User_list* temp = malloc(sizeof(User_list)); // allocazione memoria
7     temp -> payload = user; // inserisco l'utente nel nodo di lista
8     //gestisco il caso critico: il primo inserimento
9     if(*list == NULL){
10         temp -> prev = NULL;
11         temp -> next = NULL;
12     } else { //inserimento in testa
13         temp -> prev = NULL;
14         temp -> next = *list;
15         (*list) -> prev = temp;
16     }
17     *list = temp; // riassegnazione della testa della lista
18     return 1; // ritorno di successo
19 }
```

La funzione add_user gestisce l'inserimento nella lista di utenti, come parametri accetta l'indirizzo del puntatore alla struttura lista in cui inserire il nuovo utente

Come prima cosa controlla che l'utente sia un utente valido oppure non sia già presente nella lista, in questo caso non modifica la lista (non è permesso l'inserimento multiplo di utenti) e ritorna "-1" come valore, ad indicare che l'operazione di inserimento non è andata a buon fine.

Poi si ditiunguono due casi, il caso critico ovvero il primo inserimento e il caso in cui almeno un utente è presente nella lista.

Il primo inserimento è un caso critico in quanto l'operazione

```
(*list) -> prev = temp
```

è vietata perché si cerca di accedere ad un campo di un puntatore nullo.

Infine riposiziona il puntatore passato come parametro alla testa della lista.

3.2.2 Libreria channel

Questa libria fornisce una struttura per descrivere i canali ed una lista doppiamente concatenata collezionare i canali.

La struttura le funzioni che operano sulla struttura Channel_list sono una copia opportunamente modificata delle funzioni che operano sulla lista User_list, infatti entrambe le liste hanno una struttura di lista doppiamente concatenata ma accettano come oggetto da collezionare due tipi di dato diversi.

Per completezza verranno trattati la funzione di rimozione di un canale dalla lista, che a parte modifiche sul tipo di dato di ritorno è uguale alla funzione remove_user della libreria user_lib

```
1 Channel* remove_channel(Channel_list** list, string name){
2     if(*list == NULL) return NULL;
3     Channel_list* temp = *list;
4     //scorro la lista per portarmi al canale scelto
5     while (strcmp(temp -> payload -> name, name) != 0) {
6         if(temp -> next == NULL) {
7             return NULL;
8         } else {
9             temp = temp -> next;
10        }
11    }
12    if(temp -> next == NULL && temp -> prev == NULL){ //c'è un solo nodo
13        (*list) = NULL;
14    } else if(temp -> prev == NULL){ //caso in cui il nodo da rimuovere è il primo
15        temp -> next -> prev = NULL;
16        *list = (*list) -> next;
17    } else if(temp -> next == NULL) { //devo rimuovere l'ultimo
18        temp -> prev -> next = NULL;
19    } else {
20        temp -> prev -> next = temp -> next;
21        temp -> next -> prev = temp -> prev;
22    }
23    Channel* chan = temp -> payload; //salvo il canale
24    free(temp); // libero la cella di memoria puntata
25    return chan; //ritorno il canale
26 }
```

Il primo controllo che fa la funzione riguarda la correttezza del puntatore alla lista, se esso è NULL non ha senso cercare un nodo da rimuovere che non

c'è e anzi se si cercassero di fare operazioni su tale puntatore si solleverebbe un errore di *“core dump”* che farebbe terminare il programma.

Se il primo controllo va a buon fine, con un puntatore temporaneo si scorre la lista fino a puntare il nodo da eliminare.

Per rimuoverlo si possono identificare quattro casi, tre critici con gestioni leggermente diverse dal caso generale, essi sono la rimozione del nodo centrale, la rimozione del nodo in coda e la presenza di un solo nodo. Sono casi critici perché nel caso rimozione del nodo di testa e rimozione del nodo in coda vengono svolte operazioni che causano un errore di *“core dump”* ed esse sono rispettivamente

```
1 temp -> prev -> next = temp -> next;
2 temp -> next -> prev = temp -> prev;
```

Le operazioni tentano di eseguire un accesso ad un parametro di una struttura che punta a NULL.

Infine nel caso di un solo nodo sono violate contemporaneamente perché un solo nodo ha i puntatori precedente e successivo a NULL.

Una volta rimosso il nodo di lista che contiene il canale cercato, colleziono con un nuovo puntatore il canale cercato, libero la zona di memoria occupata dal nodo della lista ed infine ritorno il canale cercato, sarà il chiamante a decidere cosa farne.

Una differenza tra struttura Channel e la struttura User è il fatto che all'interno della struttura Channel esiste una lista che colleziona gli utenti presenti nel canale mentre nella struttura User è presente un vettore di stringhe contenente i nomi di canali a cui l'utente è accreditato. Ho adoperato questa scelta perché è conveniente ai fini della velocità di esecuzione del programma in quanto l'invio di messaggi nel canale è un'operazione svolta con maggior frequenza, mentre l'abbandono del server, che è l'unico motivo per cui esiste questo vettore, è molto più raro e può avere tempi di latenza maggiori rispetto all'invio di messaggi, operazione che deve essere svolta in modo più veloce.

3.2.3 Libreria utils

Come suggerisce il nome contiene funzioni di utilità, utilità a gestire i casi del comando WHO infatti le tre funzioni implementate corrispondono ai vari casi in cui viene chiamato il comando WHO prendiamo in esame il caso in cui viene chiamato il comando WHO e come parametro viene inserito il nome di un canale.

```
1 void send_channel_info(User* u, Channel* c) {
2     User_list* list = c -> users;
3     User* target;
4     char* send_line = malloc(MAXLINE + 1);
5     while (list != NULL) {
6         target = list -> payload;
7         send_user_info(u, target, c -> name);
8         list = list -> next;
9     }
10    strcpy(send_line, ":");
11    strcat(send_line, SERVER_NAME);
```

```

12     strcat(send_line, " ");
13     strcat(send_line, RPL_ENDOFWHO);
14     strcat(send_line, " ");
15     strcat(send_line, u -> name);
16     strcat(send_line, ENDOFWHO);
17     write(u -> socket, send_line, strlen(send_line));
18     free(send_line);
19 }

```

Le operazioni iniziali creano un puntatore alla lista utenti del canale per raccogliere ed inviare all'utente *u* che ha chiamato il comando **WHO** le informazioni di tutti gli utenti presenti nel canale. Il ciclo **while** serve appunto per iterare la lista e inviare le informazioni di tutti gli utenti presenti nel canale.

Infine viene costruita la stringa per indicare la fine della lista in risposta al comando **WHO**, viene inviata e liberata la zona di memoria occupata.

3.2.4 Libreria `user_thread`

La libreria `principe` che contiene la funzione da associare al thread dell'utente, essa gestisce i comandi inviati dall'utente.

```

1 void user_thread(User* u){
2     char recvline[MAXLINE + 1];
3     char* line = malloc((MAXLINE + 1) * sizeof(char));
4     char* send_line = malloc((MAXLINE + 1) * sizeof(char));
5     char* command;
6     ssize_t n;
7     pthread_mutex_lock(&(u -> socket_mutex));
8     n = read(u -> socket, recvline, MAXLINE);
9     pthread_mutex_unlock(&(u -> socket_mutex));
10    while(n > 0){
11        recvline[n] = 0;
12        line = strcpy(line, recvline);
13        command = strtok(line, " \\t\\r\\n/");
14        while (command != NULL) {
15            printf("L'utente: %i ha inviato il comando: %s\\n", u -> id, command);
16            /*Qui parte lo switch di comparazione con i comandi conosciuti*/
17            if(strcmp(command, NICK) == 0){
18                ...
19            }
20            ...
21            command = strtok(NULL, " \\t\\r\\n/");
22        }
23        pthread_mutex_lock(&u->socket_mutex);
24        n = read(u->socket, recvline, MAXLINE);
25        pthread_mutex_unlock(&u->socket_mutex);
26    }
27 }

```

Nella parte iniziale creo tutte le variabili per poter fare un parsing della stringa *line*, ovvero quella che conterrà il comando con i suoi parametri.

Per poter leggere la stringa di dati uso la funzione `read` sul socket dell'utente ma, essendo il socket una risorsa condivisa, ed accessibile contemporaneamente da più thread, ho usato il sistema di semafori messo a disposizione dalla libreria `pthread` per gestire la lettura e scrittura concorrente da parte di più utenti, in

particolare le funzioni `pthread_mutex_lock` e `pthread_mutex_unlock` bloccano o liberano la risorsa condivisa o meglio il semaforo associato alla risorsa.

Segue il ciclo `while` principale per gestire la successione di stringhe inviate dall'utente, ed annidato il secondo ciclo `while` per parsare la stringa, con la funzione `strtok` e selezionare il comando richiesto dall'utente mediante una serie di decisioni `if - else if`.