# System-Programmierung 2: Funktionen

CC BY-SA, Thomas Amberg, FHNW (soweit nicht anders vermerkt)
Slides: tmb.gr/syspr-2

## Überblick

Diese Lektion behandelt Funktionen in C.

Und zeigt, wie ein System-Call funktioniert.

So kommen wir zur System-Programmierung.

## Funktionen in C

#### **Definition einer Funktion:**

```
return-type function-name(parameter-decl's) {
    declarations and statements
int max(int a, int b) {
    int m;
    if (a > b) { m = a; } else { m = b; }
    return m;
```

```
Deklaration einer Funktion:
return-type function-name(parameter-decl's);
int max(int a, int b);
Aufruf einer Funktion:
function-name(arguments);
m = \max(5, 7);
n = \max(\max(6, PI), 7);
printf("%d", max(3, 4));
max(5, 7); // ignoriert Resultat
```

# Argumentübergabe "by value"

power.c

```
Parameter base und n sind Kopien der Argumente:
int power(int base, int n) {
    int result = 1;
    while (n > 0) {
        result *= base;
        n--;
    return result;
```

# Argumentübergabe "by reference" swap.c

Parameter zeigen auf die übergebenen Argumente:

```
void swap(int *a, int *b) {
    int tmp = *a;
    *a = *b;
    *b = tmp;
int x = 3, y = 7;
swap(&x, &y);
```

# Funktion in Datei auslagern main.c, f.c

Deklaration der Funktion f in main.c (Impl. in f.c):

```
// f.c
// main.c
void f(void); void f(void) { ... }
```

C Dateien einzeln mit *gcc -c* kompilieren:

```
$ gcc -c f.c erzeugt f.o
$ gcc -c main.c erzeugt main.o
```

Objektdateien zu einem Programm linken:

```
$ gcc -o my_program main.o f.o
```

## Basis-Typen zurückgeben

```
z.B. Return-Wert vom Typ float:
float parse_float(char s[]) {
    float f;
    ... // parsing
    return f;
Funktionsaufruf evaluiert zu float:
float x = parse_float(s);
```

## Struct-Typen zurückgeben

struct.c

```
z.B. Return-Wert vom Typ Point:
typedef struct { int x; int y; } Point;
Point create_point(int x, int y) {
    Point p = \{x, y\};
    return p;
Funktionsaufruf evaluiert zu Typ Point:
Point origin = create_point(0, 0);
```

## Pointer zurückgeben

```
z.B. Return-Wert vom Typ Point *:
typedef struct { int x; int y; } Point;
Point *create_point(int x, int y) {
    Point *p = ...;
    return p;
```

Funktionsaufruf evaluiert zu Typ *Point* \*:
Point \*origin = create\_point(0, 0);

# Hands-on, 15': Heap Struct struct\_v2.!c

In struct.c wird ein Struct auf dem Stack alloziert, mit return zurückgegeben und dabei "by value" kopiert.

Ändern Sie das Programm so, dass *create\_struct()*malloc() verwendet und einen Pointer zurück gibt:
Point \*create\_point(int x, int y);

Passen Sie den restlichen Code entsprechend an, der Compiler gibt Ihnen dabei nützliche Hinweise.

## Globale Variablen

count.c

```
Globale, "externe" Variable bleibt erhalten:
int count; // global
void f() { count++; }
int main() {
    f(); f(); f();
    // count = 3
```

## Sichtbarkeit von Variablen

## scope.c

Der Scope einer Variable beginnt mit der Deklaration:

```
int b = a; // error: a undeclared
int a = 0;
int b = a; // ok: a was declared
```

Dieselbe Regel gilt für die Sichtbarkeit in Funktionen:

```
void f() { int j = i; } // error: i undeclared
int i;
```

Ein lokaler Scope endet am Ende des {} Blocks.

## Sichtbarkeit von Variablen

## scope.c

Jeder Block { } spannt einen eigenen Scope auf:

```
int i = 0; // "extern", globaler Scope
void f() { // nicht geschachtelt
    int i = 1;
    { // freistehender Block
        int i = 2;
    if (...) { int i = 3; ... } else { ... };
```

```
Funktionen sollten im Voraus deklariert werden:
void f() { g(); } // warning: implicit decl.
void g() { ... } // (error, falls gcc -Wall)
Deklaration von g() ohne void wäre nicht korrekt:
g(); // default return Typ ist int [K&R p.30]
Falls Reihenfolge fix, hilft Vorwärts-Deklaration:
void g(void); // forward declaration
void f() { g(); }
void g() { ... }
```

Um Variablen in mehr als einer Datei zu benutzen, werden sie einmal definiert, und mehrfach deklariert: int i; // Definition von i und (unten) Array a, int a[32]; // Speicher wird auf Stack alloziert

Deklaration einer Variable, die extern definiert ist:

external int i; // Deklaration von i und a[],
external int a[]; // kein Speicher alloziert

external int i = 0; // Fehler, nicht erlaubt
external int a[32]; // Dimension ist optional

#### Header Dateien

/heater

Eine Header Datei erlaubt, Deklarationen zu teilen:

```
// heater.h
                         // home.c
                         #include "heater.h"
#define MIN_TEMP 5
void heater_up(void); void home_leave() {
                             heater_down(); ...
void heater_down(void);
int heater_temp(void); }
// heater.c
#include "heater.h"
int temp; ...
```

## Statische Variablen

static.c

```
Variablen sind über Dateigrenzen hinweg sichtbar:
int temp; // in heater.c, sichtbar in home.c
Modifier static begrenzt Sichtbarkeit auf die Datei:
static int temp; // nur sichtbar in heater.c
In Funktionen beschränkt static den Scope auf diese.
Der Zustand bleibt über Funktionsaufrufe hinweg da:
void f() { static int count = 0; count++; }
```

# Initialisierung

# garbage.c

```
Globale, "externe" und static Variablen sind Null: int i; // per Default mit 0 initialisiert char c = '0' + 3; // konstante Expression

Lokale, "automatische" Variablen sind undefiniert:
```

```
void f() {
   int i; // = Garbage(!)
}
```

Compiler Flags können hier helfen, siehe makefile.

Rekursion

fib.c

```
Eine Funktion kann sich selbst aufrufen:
```

```
int f(int n) {
    if (n < 2) { // "Abbruchbedingung"</pre>
        return n;
    } else {
        return (f(n-1) + f(n-2)); // Rekursion
```

## Pointers auf Funktionen

map.c

```
Funktion map, die Funktionen auf Arrays anwendet: void map(int a[], int len, int (*f)(int)); int inc(int i); // Beispiel-Funktion
```

Implementierung wendet f auf die Elemente von a an: for (int i=0; i<1en; i++) { a[i] = f(a[i]); }

Aufruf mit f = inc Funktion, die ein int inkrementiert: map( $\{0, 0, 7\}, 3, inc$ );  $// => \{1, 1, 8\}$ 

## Präprozessor

max.c

Jedes #include wird mit dem Datei-Inhalt ersetzt:

```
#include "file-name" // sucht im Source Dir.
#include <file-name> // folgt Such-Heuristik
```

Jedes Auftreten des Tokens wird textuell ersetzt:

```
#define token-name replacement-text
#define PI 3.14159
#define max(A, B) ((A) > (B) ? (A) : (B))
```

Der Scope eines Makros reicht bis zum Dateiende.

#### Präprozessor #if:

```
#if int-expression
#elif int-expression
#else
#endif
(z.B. $ cat /usr/include/assert.h)
```

#### Bedingte #defines:

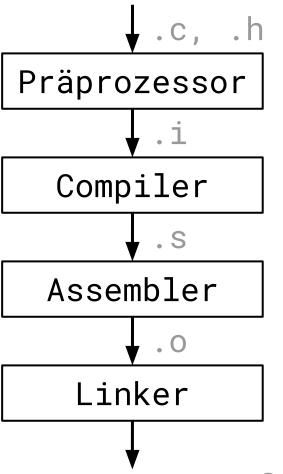
```
#ifndef token-name (oder #ifdef token-name)
#define token-name
#endif
```

## Kompilationsprozess

#### Schritt für Schritt:

#### Was gcc wirklich macht:

\$ gcc -v -o my my.c



## Libraries

Eine Library (Programmbibliothek) besteht aus vorkompilierten Objektdateien die mit einem Linker in ein Programm gelinkt werden können.

Statische Libraries .a werden ins Programm kopiert.

Dynamische Libraries .so werden zur Laufzeit in das Programm gelinkt, mit "dynamic linking". Der Code kann von mehreren Programmen genutzt werden.

## System-Programmierung

Neben der Programmiersprache C brauchen wir für System-Programmierung ein Verständnis des UNIX/Linux Betriebssystems, das in den Modulen *bsys* und *sysad* ausführlich behandelt wurde.

## Hands-on, 5': Linux Betriebssystem

Aus welchen Teilen besteht das Linux Betriebssystem?

Suchen Sie online nach schematischen Darstellungen.

Welche Darstellungsweise finden Sie besonders klar?

Was sind die jeweiligen Aufgaben einzelner Teile?

## Betriebssystem-Kern

Betriebssystem kann auch Tools bedeuten, hier eher Core OS, *Kernel*; verwaltet Linux System-Resourcen.

Prozess-Scheduling; Memory-Management; Datei-System; Prozesse starten / beenden; Device-Zugang verwalten (USB etc.); Networking; *System Call API*.

## Kernel- und User-Mode

Die CPU läuft im Kernel-Mode oder im User-Mode.

Teile des virtuellen Speichers können als User- bzw. Kernel-Space markiert werden; User dürfen weniger.

Manche Operationen sind nur dem Kernel erlaubt: z.B. der Zugang zur Speicherverwaltungs-Hardware, die Instruktion *halt* und Operationen für Geräte-I/O.

## Kernel- und Prozess-Sicht

Für ein Prozess passieren Dinge asynchron, er weiss nicht, wann und wie lange er die CPU für sich hat, ob er im RAM oder ausgelagert ist, und wo auf der Disk Dateien physisch abgelegt sind; wie Device I/O geht.

Der Kernel macht das alles transparent für Prozesse.

Ein Prozess "kreiert einen Prozess" heisst eigentlich er "bittet den Kernel einen Prozess zu kreieren".

## System Calls

Ein System Call ist ein kontrollierter Eintrittspunkt in den Kernel, der seine Dienste via API bereitstellt.

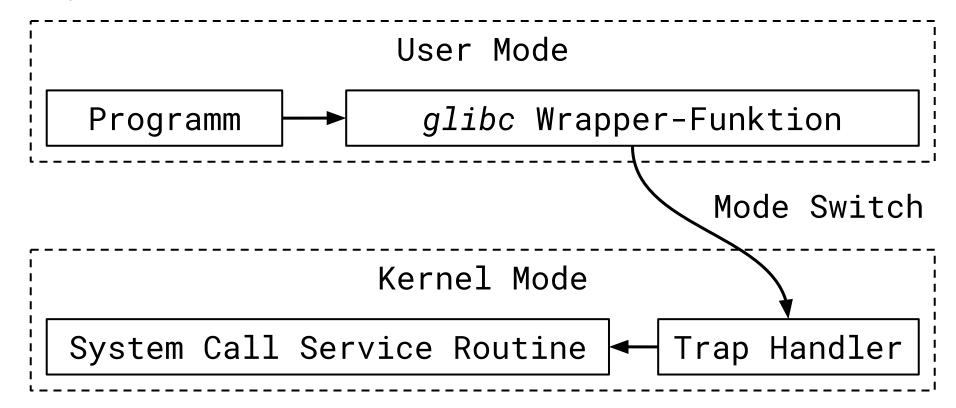
Bei System Calls geht die CPU in den Kernel-Mode.

Argumente werden kopiert v. User- zu Kernel-Space.

Jeder System Call hat einen Namen und eine Nr./ID.

Siehe syscalls.h in Linux, syscallent.h in strace.

## System Call



# Standard / GNU C Library

Die *Standard C Library*, kurz libc, ist die Standardbibliothek der Sprache C und die Schnittstelle bzw. das *API* zwischen Anwendung und Betriebssystem.

Die GNU C Library glibc ist eine Implementierung der libc für GNU/Linux Systeme.

Ein Designziel von *glibc* ist Plattformunabhängigkeit, die Bibliothek ist in C (und Assembler) geschrieben.

# Error Handling

error.c

Viele System Calls geben im Fehlerfall -1 zurück, der Fehlercode steht dann in der globalen Variable errno: #include <errno.h> ...

```
int fd = open(pathname, flags, mode);
if (fd == -1) { // Fehlerbehandlung
    if (errno == EINTR) { ... } else { ... }
```

Aber: Erfolgreiche Calls setzen errno nicht auf Null. 34

```
Fehlermeldung ausgeben mit perror():
                                        errno.c
#include <stdio.h>
perror("open"); // liest errno
Oder Meldung mit strerror():
#include <string.h>
char *msg = strerror(errno);
```

Manche System Calls geben im *Erfolgs*fall -1 zurück; dort setzt man *errno* vor dem Aufruf auf 0.

## System-Datentypen

sys\_t.c

```
Die Grösse von int, long, etc. ist Hardware-abhängig:
// sys/types.h auf Hardware Plattfrom A
typedef int pid_t; // ein Typ für Prozess IDs
// sys/types.h auf Hardware Plattform B
typedef long pid_t;
// User Code verwendet System-Datentyp pid_t
#include <sys/types.h>
pid_t pid = ...; // Code wird portabler
```

```
Standard C Typ pid_t ist auf ARM Linux so definiert:
$ cat /usr/include/arm-linux-gnueabihf\
/sys/types.h | grep pid_t
typedef __pid_t pid_t;
$ cat /usr/includ.../bits/types.h | grep __pid_t
__STD_TYPE __PID_T_TYPE __pid_t;
$ cat /u.../bits/typesizes.h | grep __PID_T_TYPE
#define __PID_T_TYPE __S32_TYPE
$ cat /usr/inc.../bits/types.h | grep __S32_TYPE
#define __S32_TYPE int
```

## Hands-on, 15': Kilo.c

Analysieren Sie den Source Code dieses Programms: https://github.com/antirez/kilo/blob/master/kilo.c

Kompilieren Sie das Programm und benutzen Sie es.

Wie verwaltet das Programm eingegebenen Text?

(@antirez ist auch der Autor von Redis.)

# Selbststudium, 3h: File In-/Output

Als Vorbereitung auf die nächste Lektion, lesen Sie [TLPI] Chapter 4: File I/O, The Universal I/O Model.

Das PDF des Kapitels 4 ist verfügbar als Teil der offiziellen "Downloadable samples from the book".

## Feedback oder Fragen?

Gerne im Slack https://fhnw-syspr.slack.com/

Oder per Email an thomas.amberg@fhnw.ch

Danke für Ihre Zeit.

