

—□Linux

无线传感器网项目实战

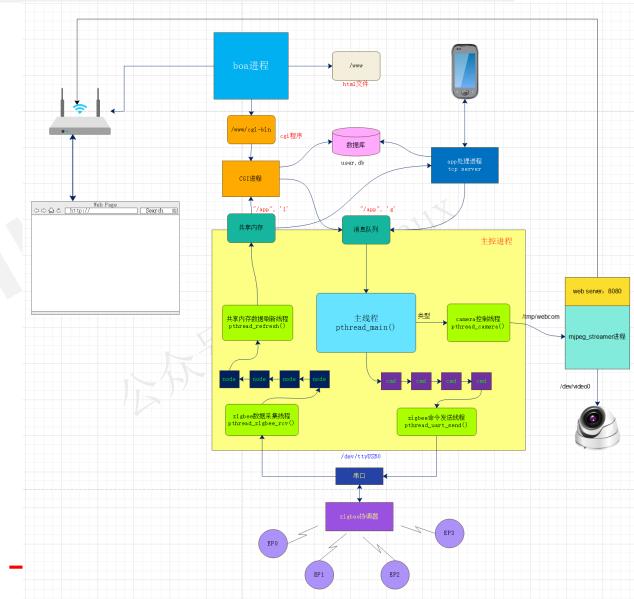


公众号:一口Linux



彭老师个人微信号

本项目使用到的进程间通信



关注公众号: -

进程间通信

进程间通信概述

UNIX平台进程通信方式

- 早期进程间通信方式
 - ・ 管道、有名管道和<u>信号</u>
- · AT&T的贝尔实验室
 - · 对Unix早期的进程间通信进行了改进和扩充,形成了"system V IPC",其通信进程主要局限在单个计算机内
- · BSD(加州大学伯克利分校的伯克利软件发布中心)
 - · 形成了基于套接字(socket)的计算机之间的进程间通信机制
- · Linux继承了上述所有的通信方式



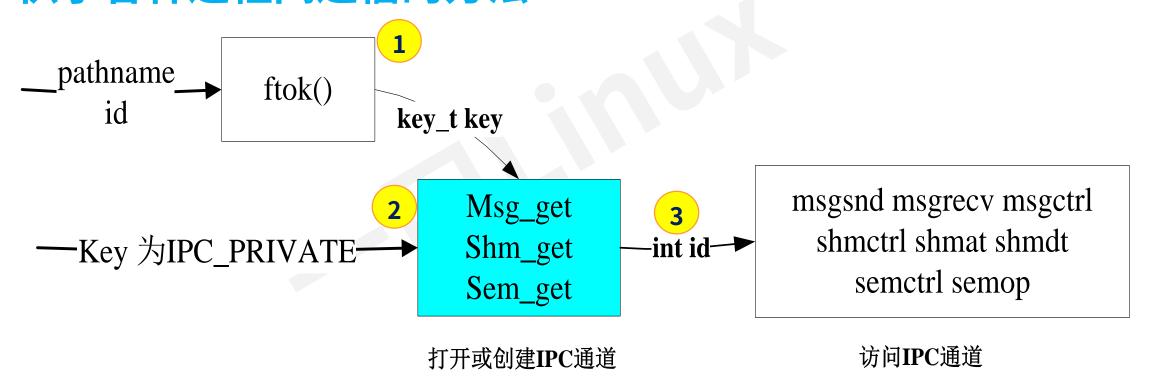


Linux下进程间通信概述

- 常用的进程间通信方式
 - ·传统的进程间通信方式 无名管道(pipe)、有名管道(fifo)和<u>信号(signal)</u>
 - System V IPC对象 共享内存(share memory)、消息队列(message queue)和信号灯 (semaphore)
 - BSD 套接字(socket)

IPC对象

· IPC(Inter-Process Communication)进程间通信,提供了各种进程间通信的方法



举例-共享内存

```
key_t key_info;
43:
44:
        if ((key_info = ftok ("/app", 'i')) < 0)</pre>
45:
46:
            perror ("ftok/info");
47:
            exit (-1);
48:
49:
        int seg_id = shmget(key_info, SEG_SIZE, IPC_CREAT |
                                                               0777);
50:
51:
52:
        char *mem_ptr = shmat(seg_id, NULL, 0);
```

ipcs, ipcrm

1.ipcs命令用于查看系统中的IPC对象

```
1.ipcs -m 共享内存
```

2.ipcs -s 信号量

3.ipcs -q 消息队列

2.ipcrm命令用于删除系统中的IPC对象ipcrm-m id

	sage Queues					
key	msqid	owner	perms	used-bytes	messages	
Shar	ed Memory	Segments ·				
key	shmid	owner	perms	bytes	nattch	status
000000000	294912	peng	600	524288	2	dest
00000000x	393217	peng	600	524288	2	dest
00000000x	1507330	peng	600	524288	2	dest
00000000x	524291	peng	600	524288	2	dest
00000000x	786436	peng	600	524288	2	dest
00000000x	884741	peng	600	524288	2	dest
00000000x	983046	peng	600	524288	2	dest
00000000x	1409031	peng	600	524288	2	dest
00000000x	1048584	peng	600	16777216	2	
00000000x	1277961	peng	600	524288	2	dest
0000000000	1310730	peng	600	134217728	2	dest
0000000000	1605643	peng	600	524288	2	dest
0000000000	1638412	peng	600	268435456	2	dest
0×00000000	1671181	peng	600	1073741824	2	dest
	3276814	peng	777	100	0	
0000000000	2261007	peng	600	524288	2	dest
000000000	3145745	peng	600	4194304	2	dest
0×00000000			600	4194304	2	des

创建的IPC对象如果不删除的话会一直保留在系统中



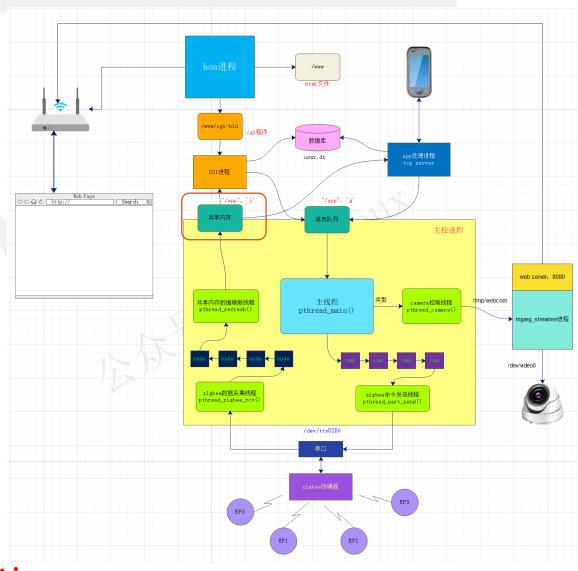
共享内存

共享内存

- · 共享内存是一种最为高效的进程间通信方式,进程可以直接读写内存,而不需要任何数据的拷贝
- · 为了在多个进程间交换信息,内核专门留出了一块内存区,可以由需要访问的进程将其 映射到自己的私有地址空间
- ・进程就可以直接读写这一内存区而不需要进行数据的拷贝,从而大大提高的效率。
- ・由于多个进程共享一段内存,因此也需要依靠某种同步机制,如互斥锁和信号量等

共享内存在该项目中使用

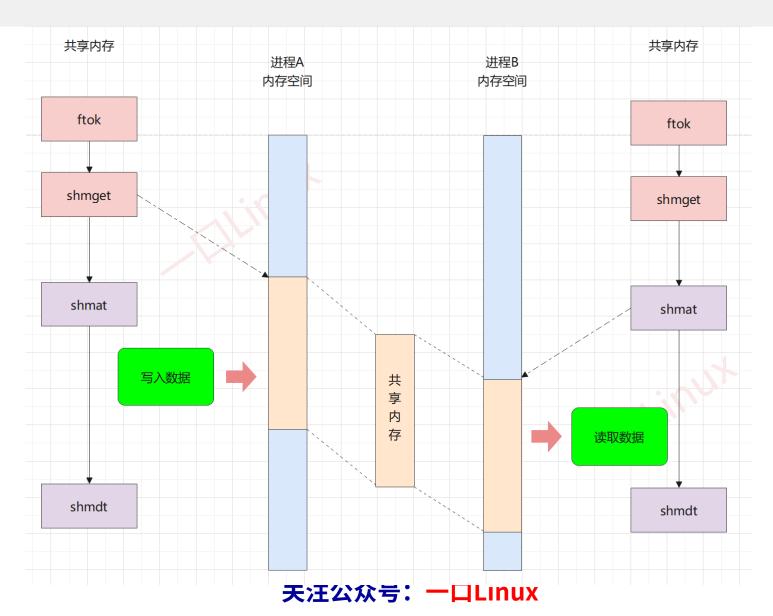
- ·从串口读取的zigbee网络环境数据要发送给web页面或者APP,必须满足:
 - · 1.所有的其他进程都可以定时从" 某块内存"读取数据
 - · 2.有新的数据更新时,可以很方 便的将数据写入到"某块内存"
 - · 3.读取的数据不需要清除原有数据,写入的数据要更新到这块内存



共享内存实现

- 共享内存的使用包括如下步骤:
 - 1.创建/打开共享内存
 - 2.映射共享内存,即把指定的共享内存映射到进程的地址空间 用于访问
 - 3.撤销共享内存映射
 - 4.删除共享内存对象

共享内存函数调用流程



共享内存函数shmget

所需头文件 #include <sys/types.h>

#include <sys/ipc.h>
#include <sys/shm.h>

函数原型 int shmget(key_t key, int size, int shmflg);

函数参数 key: IPC_PRIVATE 或 ftok的返回值

size: 共享内存区大小

shmflg: 同open函数的权限位,也可以用8进制表示法

函数返回值

成功: 共享内存段标识符

出错: -1

共享内存函数shmat

所需头文件 #include <sys/types.h> #include <sys/ipc.h> #include <sys/shm.h> 函数原型 void *shmat(int shmid, const void *shmaddr, int shmflg); 函数参数 shmid: 要映射的共享内存区标识符 shmaddr:将共享内存映射到指定地址(若为NULL,则表示由系统自 动完成映射) SHM_RDONLY: 共享内存只读 shmflg: 默认0: 共享内存可读写 函数返回值 成功:映射后的地址 出错: -1

共享内存函数shmdt

```
所需头文件
           #include <sys/types.h>
           #include <sys/ipc.h>
           #include <sys/shm.h>
函数原型
           int shmdt(const void *shmaddr);
函数参数
           shmaddr: 共享内存映射后的地址
函数返回值
           成功: 0
           出错: -1
```

共享内存函数shmctl

```
所需头文件
          #include <sys/types.h>
          #include <sys/ipc.h>
          #include <sys/shm.h>
函数原型
          int shmctl(int shmid, int cmd, struct shmid_ds *buf);
函数参数
          shmid: 要操作的共享内存标识符
          cmd: IPC_STAT (获取对象属性)
               IPC_SET(设置对象属性)
               IPC_RMID (删除对象)
          buf: 指定IPC_STAT/IPC_SET时用以保存/设置属性
函数返回值
          成功: 0
          出错: -1
```



shm-client.c

```
main()
{|
    key_t key_info;

    if ((key_info = ftok ("/app", 'i')) < 0)
    {
        perror ("ftok info");
        exit (-1);
    }
    int seg_id = shmget(key_info, SEG_SIZE, 0777);

    char *mem_ptr = shmat(seg_id, NULL, 0);

    printf("The time, direct from memory: ..%s", mem_ptr);
    shmdt(mem_ptr);
}</pre>
```

shm-server.c

```
main()
    long now;
    int n;
    key_t key_info; I
    if ((key info = ftok ("/app", 'i')) < 0)</pre>
        perror ("ftok info");
        exit (-1);
    int seg_id = shmget(key info, SEG SIZE, IPC CREAT | 0777);
    chan *mem_ptr = shmat(seg id, NULL, 0);
    for (n = 0; n < 60; n++)
       time(&now);
                           /* get the time */
        strcpy(mem ptr, ctime(&now)); /* write to mem */
                         /* wait a sec */
        sleep(1);
    shmctl(seg id, IPC RMID, NULL);
```

物联网实训项目所有资料\3.课程代码讲解实例\3.linux系统编程\3.process\ shm



消息队列

消息队列基本概念

· 消息队列是IPC对象的一种

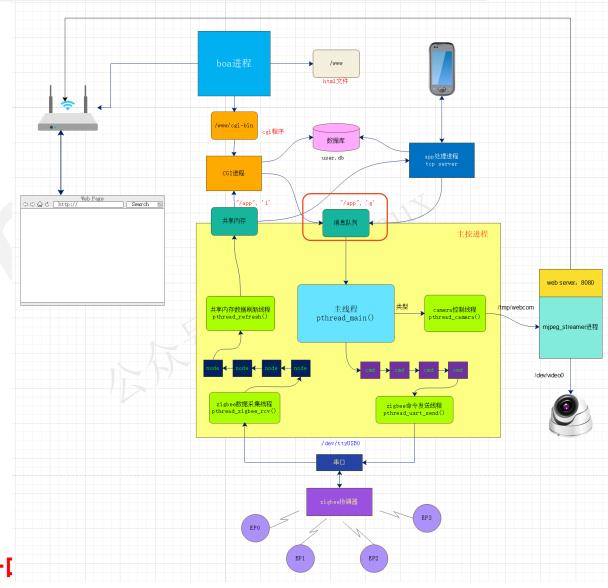
·消息队列由消息队列ID来唯一标识

· 消息队列就是一个消息的列表。用户可以在消息队列中添加消息、读取消息等。

• 消息队列可以按照类型来发送/接收消息

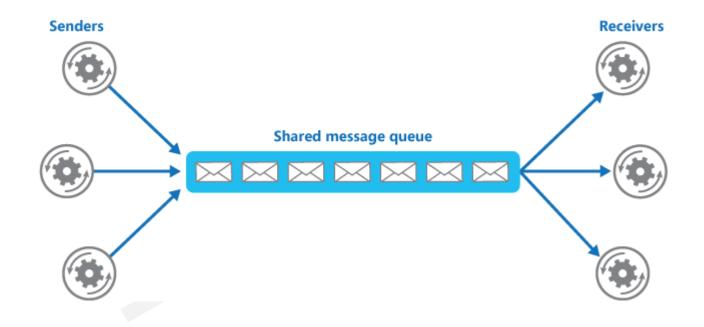
消息队列在该项目中使用

- · 从web页面或者APP下发的命令,最终要通过串口发送给zigbee网络的终端节点,以控制各种外设,需要考虑以下问题:
 - 1. 所有的命令不能丢失(连续点击页面按钮)
 - 2.命令需要按照一定顺序排列
 - · 3. zigbee网络可能延时相比较 有点大,不能发送太快

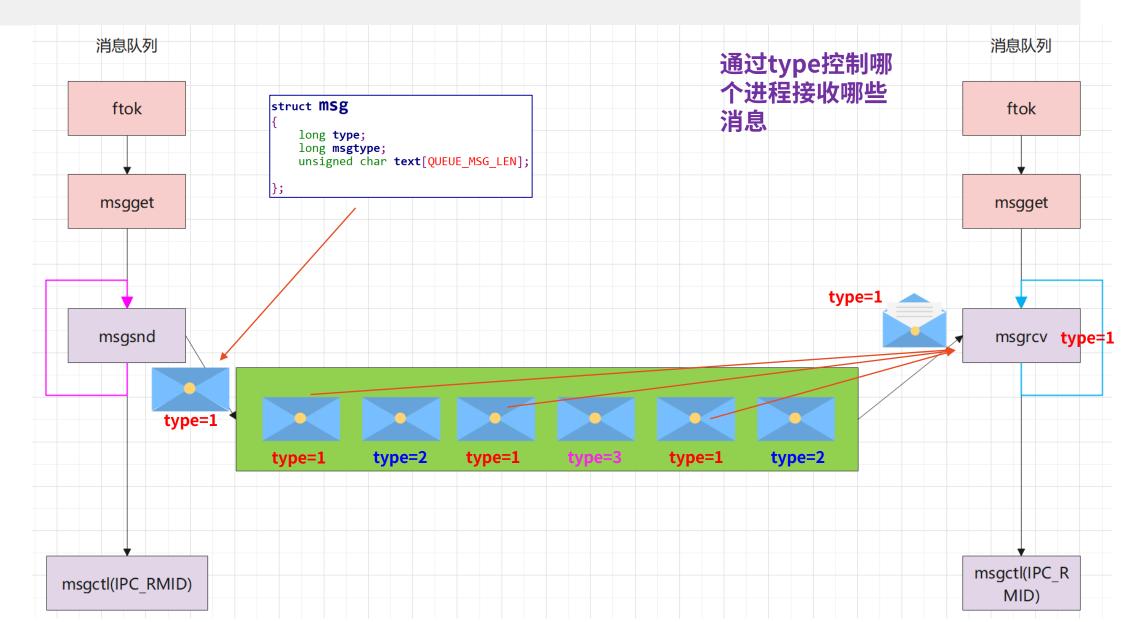


关注公众号:一[

消息队列模型



消息队列函数调用流程



消息队列函数-msgget

所需头文件	#include <sys types.h=""> #include <sys ipc.h=""> #include <sys msg.h=""></sys></sys></sys>
函数原型	int msgget(key_t key, int flag);
函数参数	key:和消息队列关联的key值
	flag: 消息队列的访问权限
函数返回值	成功:消息队列ID
	出错: -1

消息队列函数-msgsnd

所需头文件 #include <sys/types.h> #include <sys/ipc.h> #include <sys/msg.h> 函数原型 int msgsnd(int msqid, const void *msgp, size_t size, int flag); msqid: 消息队列的ID 函数参数 msgp: 指向消息的指针。常用消息结构msgbuf如下: struct msgbuf{ long mtype; //消息类型 char mtext[N]}; //消息正文 size: 发送的消息正文的字节数 IPC_NOWAIT 消息没有发送完成函数也会 flag: 立即返回。 0: 直到发送完成函数才返回 函数返回值 成功: 0 出错: -1

消息队列函数-msgrcv

所需头文件 #include <sys/types.h> #include <sys/ipc.h> #include <sys/msg.h> 函数原型 int msgrcv(int msgid, void* msgp, size_t size, long msgtype, int flag); 函数参数 msqid: 消息队列的ID msgp:接收消息的缓冲区 size: 要接收的消息的字节数 0:接收消息队列中第一个消息。 msgtype: 大于0:接收消息队列中第一个类型为msgtyp的消息. 小于0:接收消息队列中类型值不小于msgtyp的绝对值且类 型值又最小的消息。

flag:

0: 若无消息函数会一直阻塞

IPC_NOWAIT: 若没有消息,进程会立即返回ENOMSG。

函数返回值

成功:接收到的消息的长度

出错: -1

消息队列函数-msgctl

```
所需头文件
          #include <sys/types.h>
          #include <sys/ipc.h>
          #include <sys/msg.h>
函数原型
          int msgctl (int msgqid, int cmd, struct msqid_ds *buf);
函数参数
          msqid: 消息队列的队列ID
          cmd: IPC_STAT: 读取消息队列的属性,并将其保存在buf
               指向的缓冲区中。
               IPC_SET:设置消息队列的属性。这个值取自buf参数。
               IPC_RMID: 从系统中删除消息队列。
          buf: 消息队列缓冲区
函数返回值
          成功: 0
          出错: -1
```

实例

·物联网实训项目所有资料\3.课程代码讲解实例\3.linux系统编程\3.process\msgq

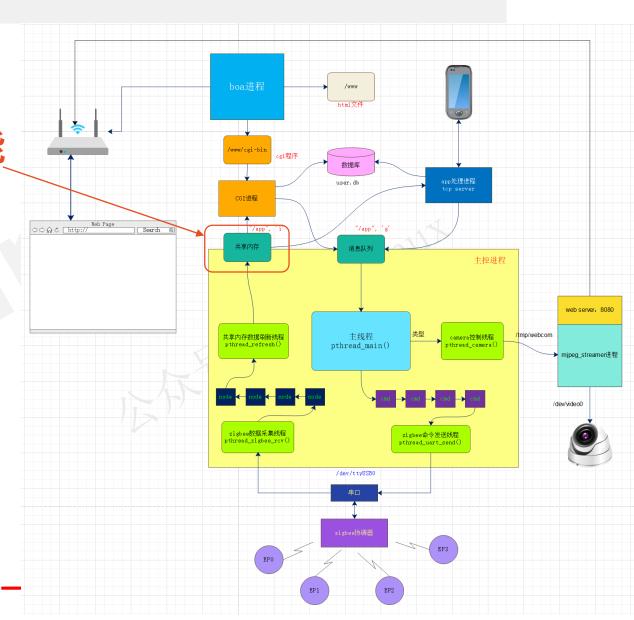
信号灯

临界资源

- •一次只允许一个进程使用的资源称为临界资源;
 - 临界资源并不全是硬件或是软件,而是两者都能作为临界资源。
 - •比如硬件的有:
 - 打印机、磁带机等;
 - 软件有:
 - 消息缓冲队列、变量、数组、缓冲区等;
- · 临界区 (critical region)
 - ·访问共享变量的程序代码段称为临界区,也称为临界段(critical section);
- 进程互斥
 - · <u>两个或两个以上的进程不能同时进入关于同一组共享变量的临界区</u>,否可可能会发生与时间有关的错误,这种现象称为进程互斥;

本项目中的临界资源

- 共享内存需要互斥访问
 - 有进程在访问时,其他进程不能 访问
 - •信号量初始值为1



关注公众号: 一

信号灯

·信号灯(semaphore),也叫信号量。它是不同进程间或一个给定进程内部不同线程间同步的机制。

•信号灯种类:

posix有名信号灯(可用于线程、进程同步) posix基于内存的信号灯(无名信号灯) System V信号灯(IPC对象)

本篇主要讲System V 信号灯



System V 信号灯

· System V的信号灯是一个或者多个信号灯的一个集合。 其中的每一个都是单独的计数信号灯。

• 而Posix信号灯指的是单个计数信号灯

· System V 信号灯由内核维护

二值信号灯、计数信号灯

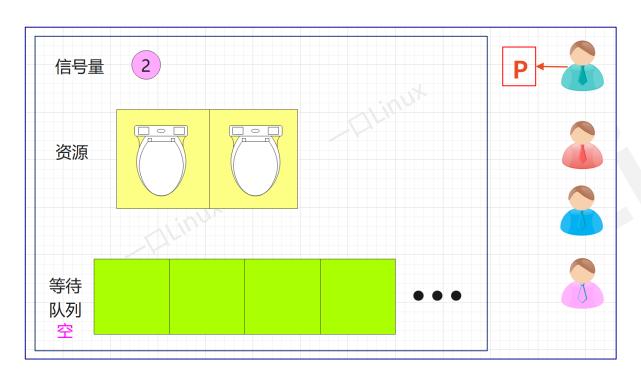
- •二值信号灯:
 - 值为0或1。与互斥锁类似,资源可用时值为1,不可用时值为0。

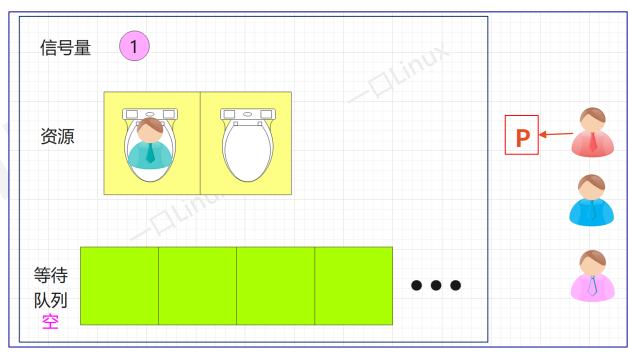
- 计数信号灯:
 - · 值在0到n之间。用来统计资源,其值代表可用资源数

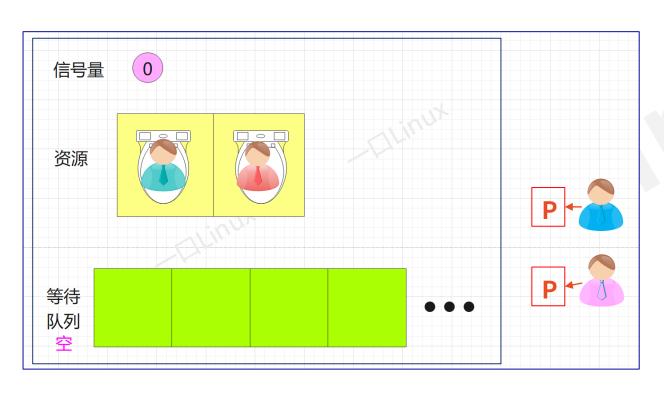
PV操作

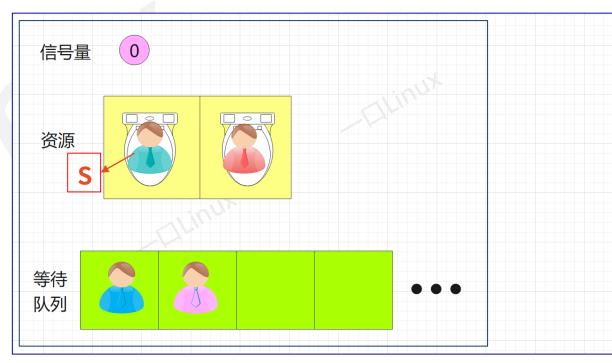
• 通常把信号量操作抽象成PV操作

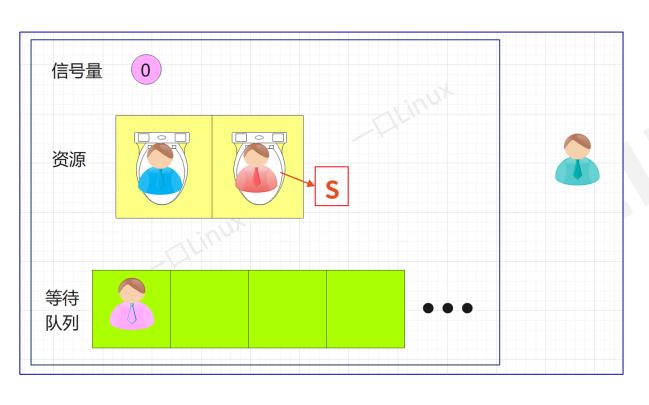
- P
 - 等待操作是等待信号灯的值变为大于0, 然后将其减1;
- V
 - 释放操作则相反,用来唤醒等待资源的进程或者线程

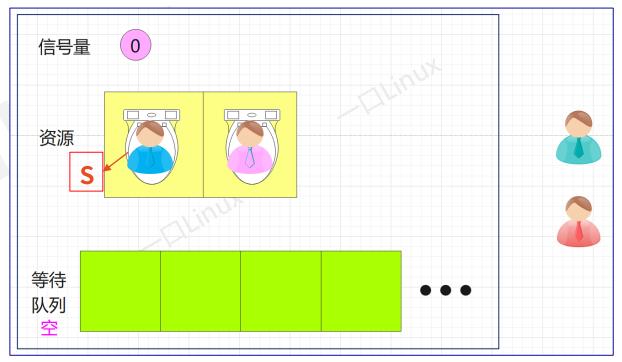


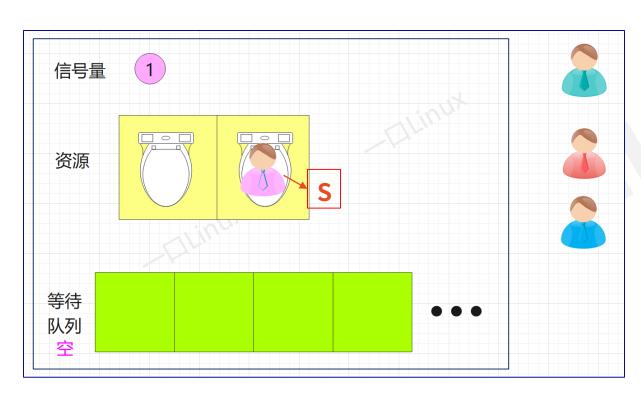


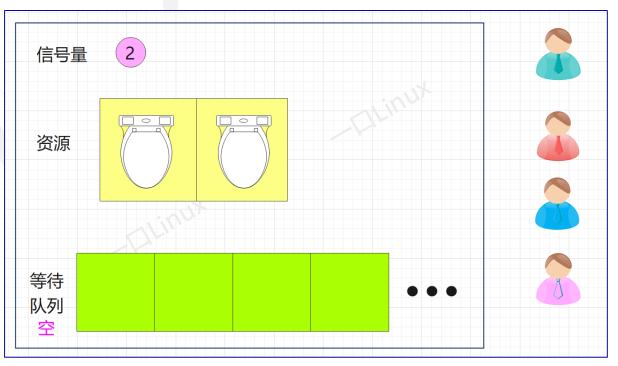












sem函数-semget

所需头文件	#include <sys types.h=""> #include <sys ipc.h=""> #include <sys sem.h=""></sys></sys></sys>
函数原型	int semget(key_t key, int nsems, int semflg);
函数参数	key:和信号灯集关联的key值
	nsems: 信号灯集中包含的信号灯数目
	semflg: 信号灯集的访问权限,通常为IPC_CREAT 0666
函数返回值	成功:信号灯集ID
	出错:-1

sem函数-semctl

```
所需头文件
                  #include <sys/types.h>
                  #include <sys/ipc.h>
                  #include <sys/sem.h>
函数原型
                  int semctl (int semid, int semnum, int cmd.../*union semun arg*/);
                  semid: 信号灯集ID semnum: 要修改的信号灯编号
函数参数
                           GETVAL: 获取信号灯的值
                  cmd:
                           SETVAL: 设置信号灯的值
                           IPC RMID: 从系统中删除信号灯集合
                  union semun {
                     short val; /*SETVAL用的值*/
struct semid_ds* buf; /*IPC_STAT、IPC_SET用的semid_ds结构*/
unsigned short* array; /*SETALL、GETALL用的数组值*/
struct seminfo *buf; /*为控制IPC_INFO提供的缓存*/
                    arg;
函数返回值
                   成功: 0
                   出错: -1错误原因存于errno中
```

sem函数-semop

```
所需头文件
              #include <sys/types.h>
              #include <sys/ipc.h>
              #include <sys/sem.h>
函数原型
              int semop (int semid, struct sembuf *opsptr, size_t nops);
              semid: 信号灯集ID
函数参数
              struct sembuf {
                short sem_num; // 要操作的信号灯的编号
short sem_op; // 0: 等待, 直到信号灯的值变成0
// 1: 释放资源, V操作
                             // -1: 分配资源, P操作
                short sem flg; // 0, IPC NOWAIT, SEM UNDO
              nops: 要操作的信号灯的个数
              成功: 0
函数返回值
               出错: -1
```

为SEM_UNDO时,它将使操作系统跟踪当前进程对这个信号量的修改情况,如果这个进程在没有释放该信号量的情况下终止,操作系统将自动释放该进程持有的信号量。

函数使用

1.初始化

```
int init_Sem(int semid, int num, int val)
{
    union semun myun;
    myun.val = val;
    if(semctl(semid, num, SETVAL, myun) < 0)
    {
        perror("semctl");
        exit(1);
    }
    return 0;
}</pre>
```

2.完成对信号量的P/V操作

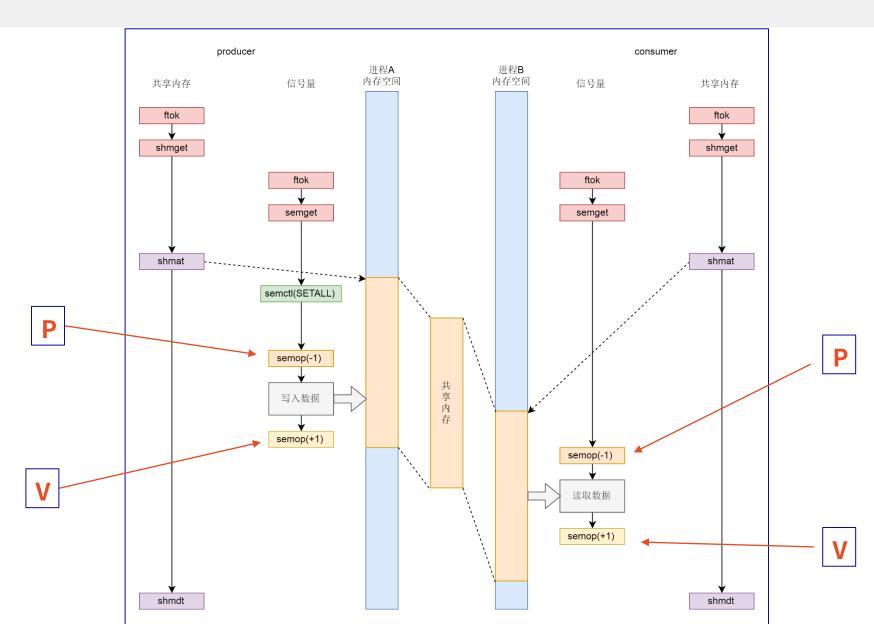
```
int Sem_p(int semid, int num)
{
    struct sembuf mybuf;
    mybuf.sem_num = num;
    mybuf.sem_op = -1;
    mybuf.sem_flg = SEM_UNDO;
    if(semop(semid, &mybuf, 1) < 0)
    {
        perror("semop");
        exit(1);
    }
    return 0;
}</pre>
```

```
int Sem_V(int semid, int num)
{
    struct sembuf mybuf;
    mybuf.sem_num = num;
    mybuf.sem_op = 1;
    mybuf.sem_flg = SEM_UNDO;
    if(semop(semid, &mybuf, 1) < 0)
    {
        perror("semop");
        exit(1);
    }
    return 0;
}</pre>
```

举例

·物联网实训项目所有资料\3.课程代码讲解实例\3.linux系统编程\3.process\sem

使用案例:信号量与共享内存





信号

本项目中信号的使用场景

- · 当我们按下ctrl+c终止主控程序时,希望能够实现如下操作:
 - •1.进程退出
 - 2.释放所有申请的资源
 - · 互斥锁、条件变量、消息队列、共享内存、信号量、线程、设备文件 描述符(摄像头、串口)

信号通信

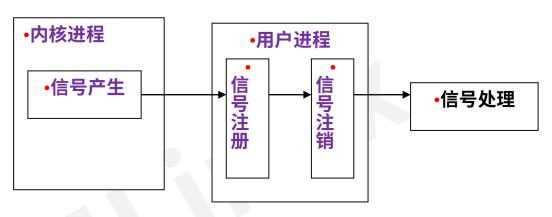
• 信号是在软件层次上对中断机制的一种模拟,是一种异步通信方式

·信号可以直接进行用户空间进程和内核进程之间的交互,内核进程 也可以利用它来通知用户空间进程发生了哪些系统事件。

- 如果该进程当前并未处于执行态,则该信号就由内核保存起来,直 到该进程恢复执行再传递给它;
- · 如果一个信号被进程设置为阻塞,则该信号的传递被延迟,直到其 阻塞被取消时才被传递给进程

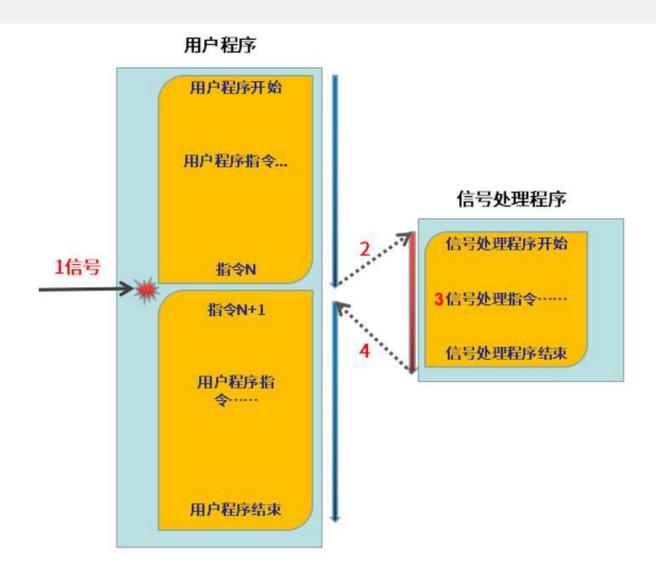
信号通信

•信号的生存周期



- 用户进程对信号的响应方式:
 - 忽略信号:
 - · 对信号不做任何处理,但是有两个信号不能忽略: 即SIGKILL及SIGSTOP。
 - 捕捉信号:
 - 定义信号处理函数,当信号发生时,执行相应的处理函数。
 - 执行缺省操作:
 - · Linux对每种信号都规定了默认操作

信号处理流程



关注公众号: 一口Linux

信号类型

信号名	含义	默认操作
SIGHUP	该信号在用户终端连接(正常或非正常)结束时发出,通常是在终端的控制进程结束时,通知同一会 话内的各个作业与控制终端不再关联。	终止
SIGINT	该信号在用户键入INTR字符(通常是Ctrl-C)时发出, 终端驱动程序发送此信号并送到前台进程中的 每一个进程。	终止
SIGQUIT	该信号和SIGINT类似,但由QUIT字符(通常是 Ctrl-\)来控制。	终止
SIGILL	该信号在一个进程企图执行一条非法指令时(可执 行文件本身出现错误,或者试图执行数据段、 堆栈溢出时)发出。	终止
SIGFPE	该信号在发生致命的算术运算错误时发出。这里不 仅包括浮点运算错误,还包括溢出及除数为0等 其它所有的算术的错误。	终止

信号类型

信号名	含义	默认操作
SIGKILL	该信号用来立即结束程序的运行,并且不能被阻塞、处理和忽略。	终止
SIGALRM	该信号当一个定时器到时的时候发出。	终止
SIGSTOP	该信号用于暂停一个进程,且不能被阻塞、处理或 忽略。	暂停进程
SIGTSTP	该信号用于暂停交互进程,用户可键入SUSP字符 (通常是Ctrl-Z)发出这个信号。	暂停进程
SIGCHLD	子进程改变状态时, 父进程会收到这个信号	忽略
SIGABORT	该信号用于结束进程	终止

信号发送

- kill()和raise()
 - kill函数同读者熟知的kill系统命令一样,可以发送信号给进程或进程组(实际上, kill系统命令只是kill函数的一个用户接口)。
 - kill -1 命令查看系统支持的信号列表
 - · Raise 函数允许进程向自己发送信号

设置信号的处理方式

- 一个进程可以设定对信号的相应方式
- 信号处理的主要方法有两种
 - 使用简单的signal()函数
 - 使用信号集函数族sigaction
- signal()
 - · 使用signal函数处理时,需指定要处理的信号和处理函数
 - ・使用简单、易于理解

信号设置函数-signal

所需头文件	#include <signal.h></signal.h>	
函数原型	<pre>void (*signal(int signum, void (*handler)(int)))(int);</pre>	
函数传入值	signum: 指定信号	
	handler: SIG_IGN: 忽略该信号。 SIG_DFL: 采用系统默认方式处理信号。 自定义的信号处理函数指针	
函数返回值	成功:设置之前的信号处理方式出错:-1	

信号举例

·物联网实训项目所有资料\3.课程代码讲解实例\3.linux系统编程\3.process\signal\signal.c

进程间通讯方式比较

- · signal: 唯一的异步通信方式
- ·msg: 常用于cs模式中,按消息类型访问,可有优先级
- ·shm:效率最高(直接访问内存),需要同步、互斥机制
- · sem:配合共享内存使用,用以实现同步和互斥
- · pipe: 具有亲缘关系的进程间,单工,数据在内存中
- ·fifo: 可用于任意进程间,双工,有文件名,数据在内存



更多嵌入式Linux知识 请关注一口君的公众号:一口Linux