



UNIVERSITÉ
CÔTE D'AZUR

Processus

Présentation: Stéphane Lavirotte

Auteurs: ... et al*

**(*) Cours réalisé grâce aux documents de :
Stéphane Lavirotte, Jean-Paul Rigault, Erick Gallesio**

Mail: Stephane.Lavirotte@univ-cotedazur.fr

Web: <http://stephane.lavirotte.com/>

Université Côte d'Azur



Introduction

- ✓ **Les ordinateurs donnent l'impression de faire plusieurs choses à la fois**
- ✓ **Mais à un instant donné, un seul programme est en exécution**
 - Pseudo parallélisme sur un processeur
- ✓ **Sauf sur une machine multiprocesseurs/multicoeurs**
 - Parallélisme



Définition d'un Processus

- ✓ Aspect dynamique d'un programme
- ✓ Un processus est un programme en cours d'exécution
 - Compteur d'instruction en cours
 - Registres
 - Variables
- ✓ Chaque processus peut avoir la ressource processeur pour une durée limitée
 - Quantum de temps alloué
- ✓ Pourquoi avoir des processus ?
 - La programmation d'un processus ne tient pas compte de l'existence simultanée des autres processus (isolation)
 - Y compris de l'existence de plusieurs instances du même processus



Gestion de Processus

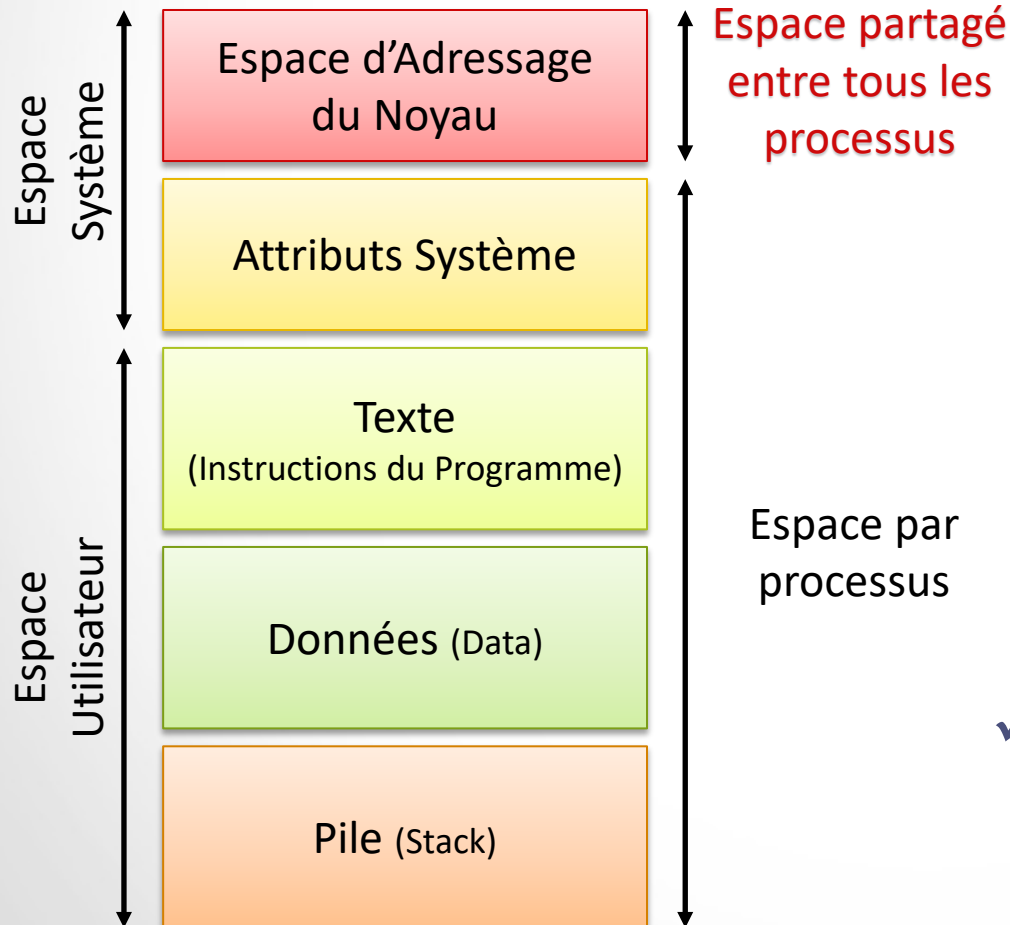
La norme Posix.1



Processus sous Unix

- ✓ **Unité de gestion d'activité**
 - Exécution d'un programme
 - Unité d'allocation des ressources du système
 - Fichiers, événements, périphériques, mémoire...
 - Espace d'adressage
- ✓ **Unité d'ordonnancement**
 - Flot de contrôle séquentiel
 - Entité affectable à un processeur
- ✓ **Unix traditionnels**
 - Processus = unité gestion activité + unité d'ordonnancement
 - Un processus correspond à l'exécution séquentielle d'un programme, mais ce programme peut changer (voir exec)
- ✓ **Unix modernes**
 - Processus « lourd » = unité gestion activité
 - Processus « léger » (« thread ») = unité d'ordonnancement
 - Nous détaillerons cela dans le prochain cours

Espace d'Adressage d'un processus



✓ Espace d'adressage

- Zone de données système (attributs)
- Zone de texte : instructions
 - non inscriptible, partageable
- Zone de données
 - variables statiques et externes
- Zone de pile
 - variables locales automatiques
 - gestion des sous-programmes

✓ Binaire exécutable

- État initial de l'espace d'adressage



Attributs d'un processus

✓ Attributs

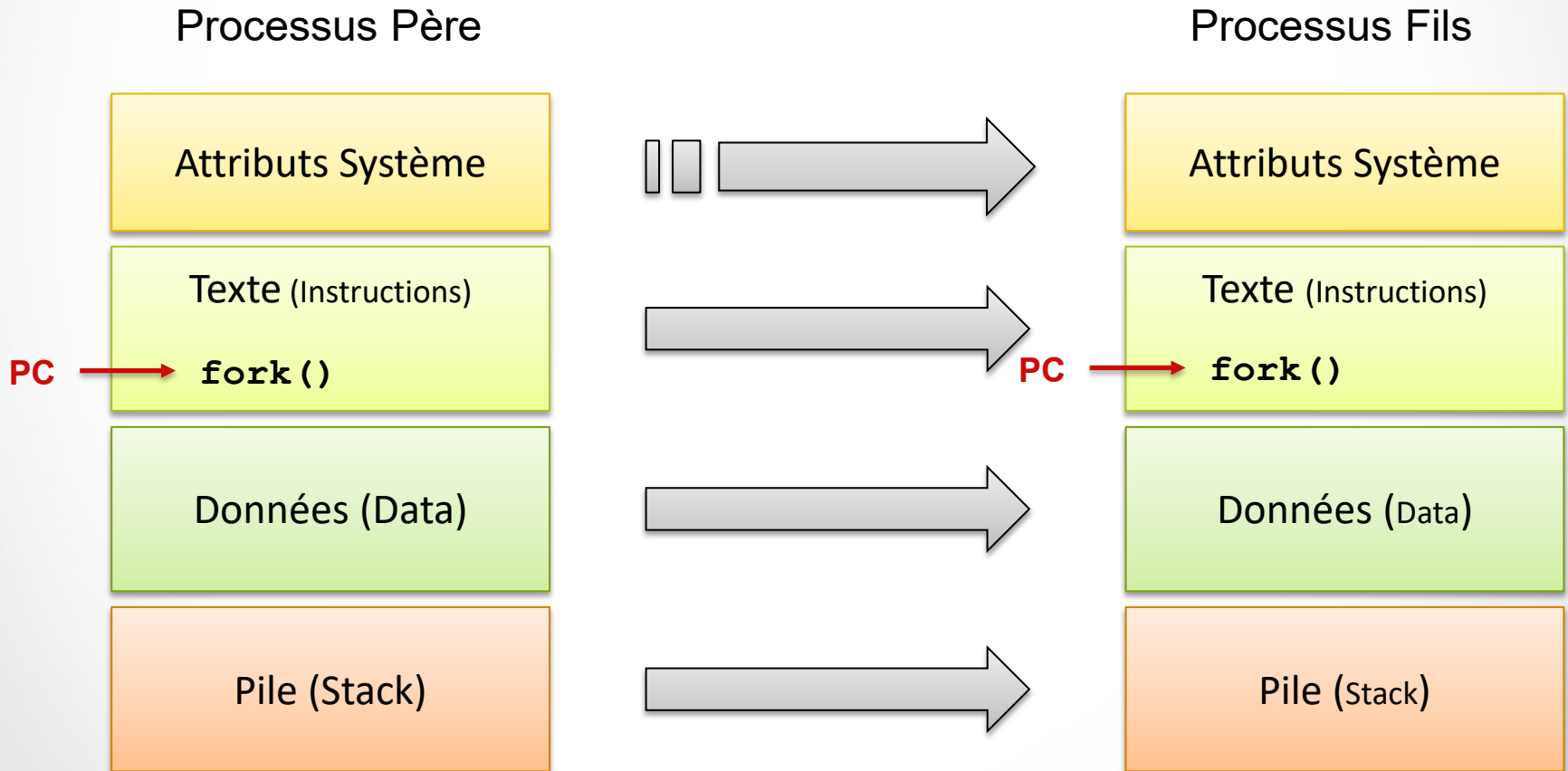
- Informations nécessaires à la gestion par le système
- Sauvegardé et restauré à chaque changement de contexte
- Contenu
 - Identification du processus
 - Identification de l'utilisateur
 - Ressources possédées (fichiers...)
 - Informations statistiques et comptables...
 - Contexte matériel

✓ Attributs système d'un processus

- identification (`pid`) : unique à un instant donné
- `uid`, `gid` effectifs et réels
- descripteurs de fichiers ouverts
- racine et répertoire courants
- états des signaux
- masque de création des fichiers (`cmask`)
- adresses (mémoire, disque), information de gestion de mémoire virtuelle, priorité, etc.

Création d'un Processus

`fork()` 1/3





Création d'un Processus

`fork()` 2/3

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

```
#include <unistd.h>
```

```
pid_t fork();
```

✓ Création de processus par « clonage »

- Duplication des segments de texte, de données, de piles et de la plupart des attributs système

✓ Après `fork()`, les deux processus exécutent le même programme, mais indépendamment

✓ `fork()` est donc appelé une fois mais a deux retours

- un dans le fils, avec la valeur 0
- un dans le père avec comme valeur le `pid` du fils

✓ Héritage des attributs système

- (descripteurs de) fichiers ouverts
 - le pointeur d'E/S est partagé entre le père et le fils
- `uid`, `gid`, répertoire courant, terminal de contrôle, masque de création, état des signaux, etc.



Création d'un Processus

fork() 3/3

```
int i = 0;
switch (fork()) {
    case -1 :
        perror("fork");
        exit(1);
    case 0 :
        ++i;
        printf("fils: %d\n", i);
        break;
    default :
        i += 2;
        printf("père: %d\n", i);
        break;
}
++i;
printf("père+fils: %d\n", i);
```

% test-fork

père: 2

fils: 1

père+fils: 3

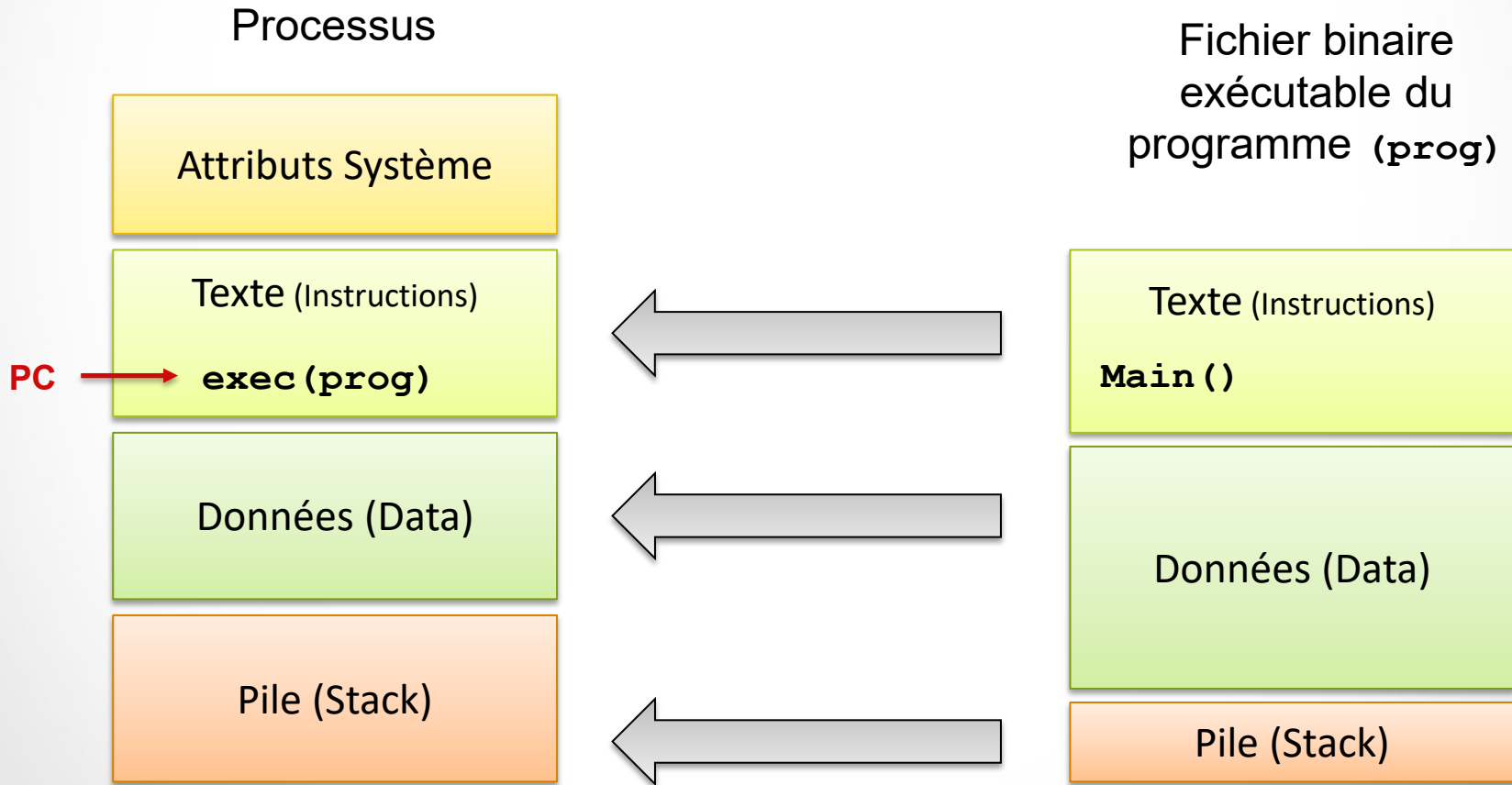
père+fils: 2

%

✓ **L'ordre d'exécution
entre le père et le fils
est quelconque**

Association Programme/Processus

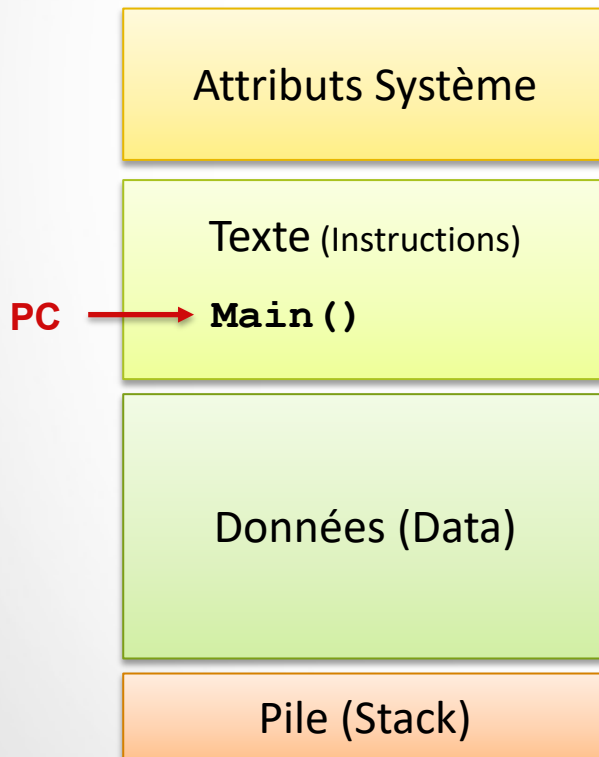
`exec()` 1/5



Association Programme/Processus

`exec()` 2/5

Processus



- ✓ Le pid du processus n'a pas changé
 - c'est le même processus
- ✓ Le code a changé
 - il exécute un autre programme
 - ce programme démarre au début (`main()`)
- ✓ L'état de l'ancien programme est oublié
 - on ne peut pas revenir d'un `exec` réussi !

Association Programme/Processus

`exec()` 3/5

- ✓ Remplacement des segments d'un processus par ceux d'un programme pris dans leur état initial
- ✓ Argument
 - Le fichier à exécuter (`path`)
 - les arguments du `main`
 - `arg0` ou `argv[0]` est le nom (de base) du fichier à exécuter
 - La liste (ou le tableau `argv[]`) se termine avec un pointeur NULL
- ✓ `exec[lv]p` utilisent la variable `PATH`
- ✓ `exec[lv]e` passent l'environnement en dernier paramètre
- ✓ Conservation de la plupart des attributs système
 - (descripteurs) de fichiers ouverts
 - avec la même valeur du pointeur d'E/S qu'avant `exec()`
 - `uid`, `gid`, répertoire courant, terminal de contrôle, masque de création, certains états des signaux, etc.



Association Programme/Processus

exec () 4/5

```
#include <unistd.h>
extern char **environ;
```

```
int execl (const char *path, const char *arg, ...);
int execlp(const char *file, const char *arg, ...);
int execl_e(const char *path, const char *arg, ...,
            char * const envp[]);
```

```
int execv (const char *path, char *const argv[]);
int execvp(const char *file, char *const argv[]);
int execve(const char *path, char *const argv[],
            char * const envp[]);
```

Association Programme/Processus

exec () 5/5

✓ Exemple d'appel:

```
printf("début\n");  
execvp("ls", "ls", "-l", "-R", "/usr", NULL);  
/* On ne passe ici qu'en cas d'erreur de exec */  
perror("exec");
```

Nom du programme à exécuter
(avec le chemin si pas dans le PATH, e.g. /bin/ls)

Nom donné au programme (ce sera la valeur de `argv[0]`)

Passage des différents paramètres (`argv[1]... argv[n]`)

Terminaison volontaire d'un processus

`exit()` 1/2

```
#include <stdlib.h>

void exit(int status);
void abort();

#include <unistd.h>
void _exit(int status);
```

- ✓ **Toutes ces fonctions terminent le processus courant**
 - `_exit()` et `exit()` transmettent le code de retour `status` au processus père
 - `abort()` produit un fichier core (signal `SIGABRT`)

Terminaison volontaire d'un processus

`exit()` 2/2

- ✓ **Terminaison normale :** `exit()`
 - appelle les fonctions enregistrées par `atexit()`
 - « *flush* » tous les fichiers de `stdio`
 - détruit les fichiers temporaire (`tempfile()`)
 - appelle `_exit()`

- ✓ **Terminaison forcée :** `_exit()`
 - ferme tous les fichiers et répertoires
 - réveille le processus père (si nécessaire)
 - provoque éventuellement l'adoption du processus, etc.

Attente d'un processus fils

`wait()`

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

```
#include <sys/wait.h>
```

```
pid_t wait(int *pstatus);
```

```
pid_t waitpid(pid_t pid, int *pstatus, int options);
```

✓ Attente de la terminaison d'un fils

- `wait()` est réveillé par la fin d'un fils quelconque
- `waitpid()` est réveillé par la fin du fils indiqué

✓ Retour immédiat si un/le fils est déjà terminé



Version simplifiée de `system()`

```
#define BAD 1
int my_system(const char *cmd) {
    int status;

    switch (fork()) {
        case -1 :
            perror("fork");
            exit(1);
        case 0 :
            execl("/bin/sh", "sh", "-c", cmd, NULL);
            perror("exec");
            exit(BAD); // et non return BAD;
        default:
            wait(&status);
            return status;
    }
}
```

✓ Exemple

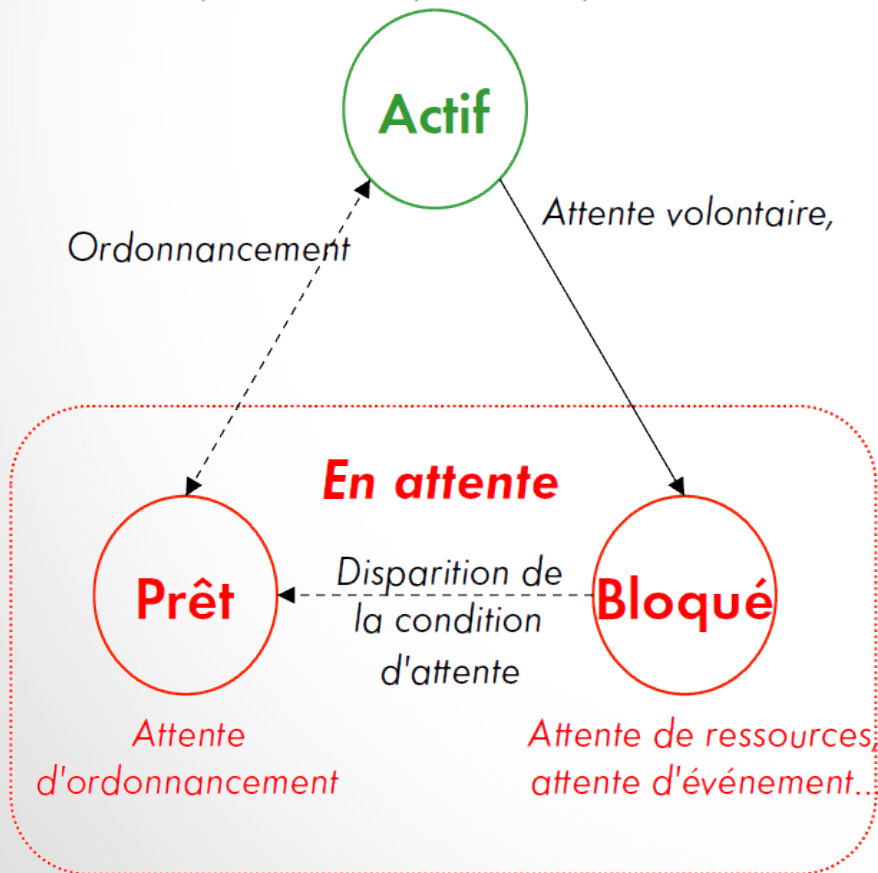
```
int status = my_system("ls -la -R /usr > foo");
```



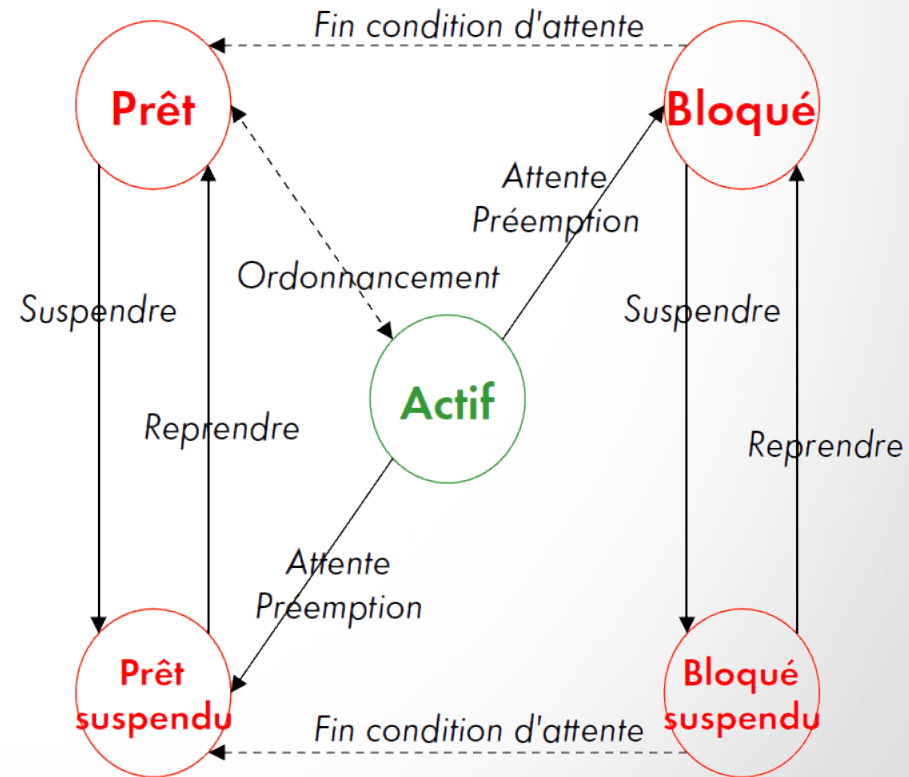
Etat d'un Processus

Etats Fondamentaux

Le processus dispose d'un processeur

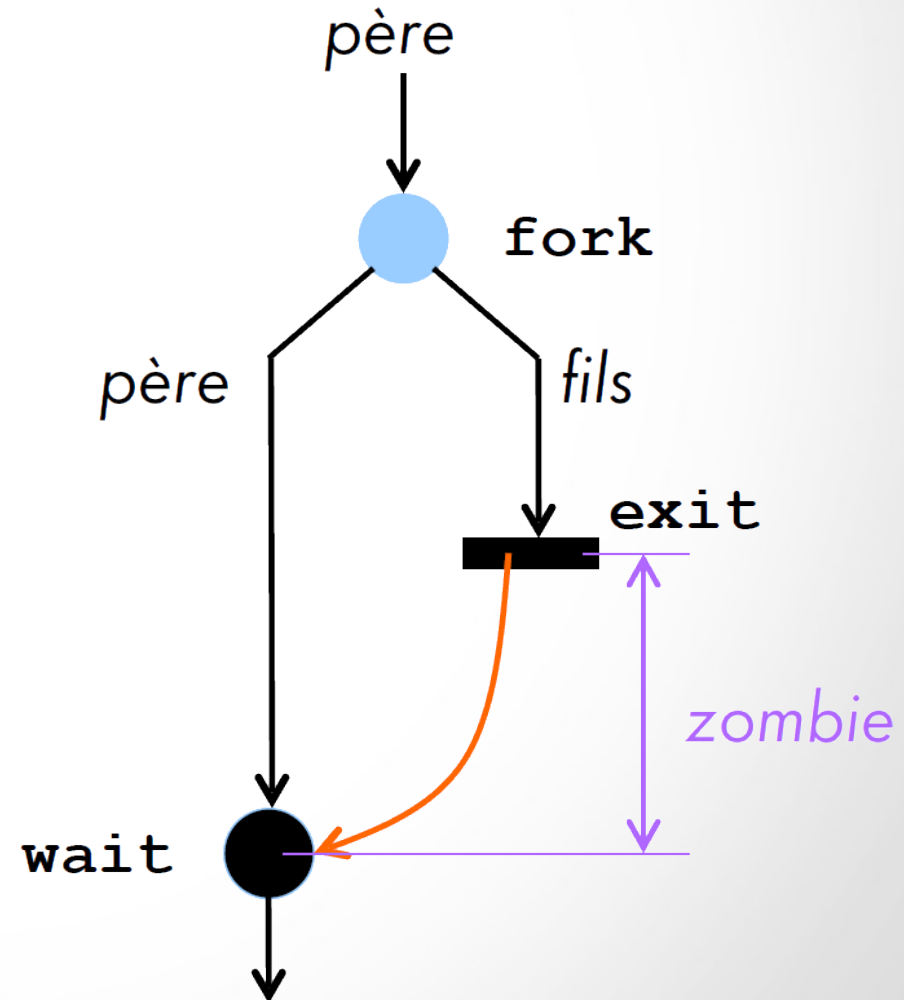
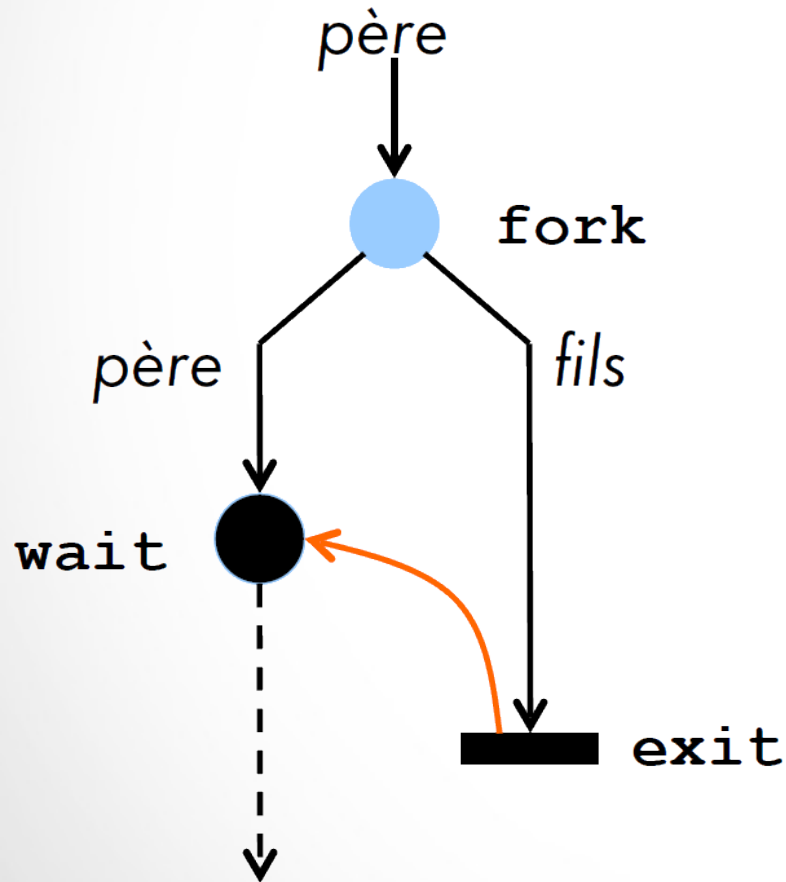


Un Graphe plus Réaliste



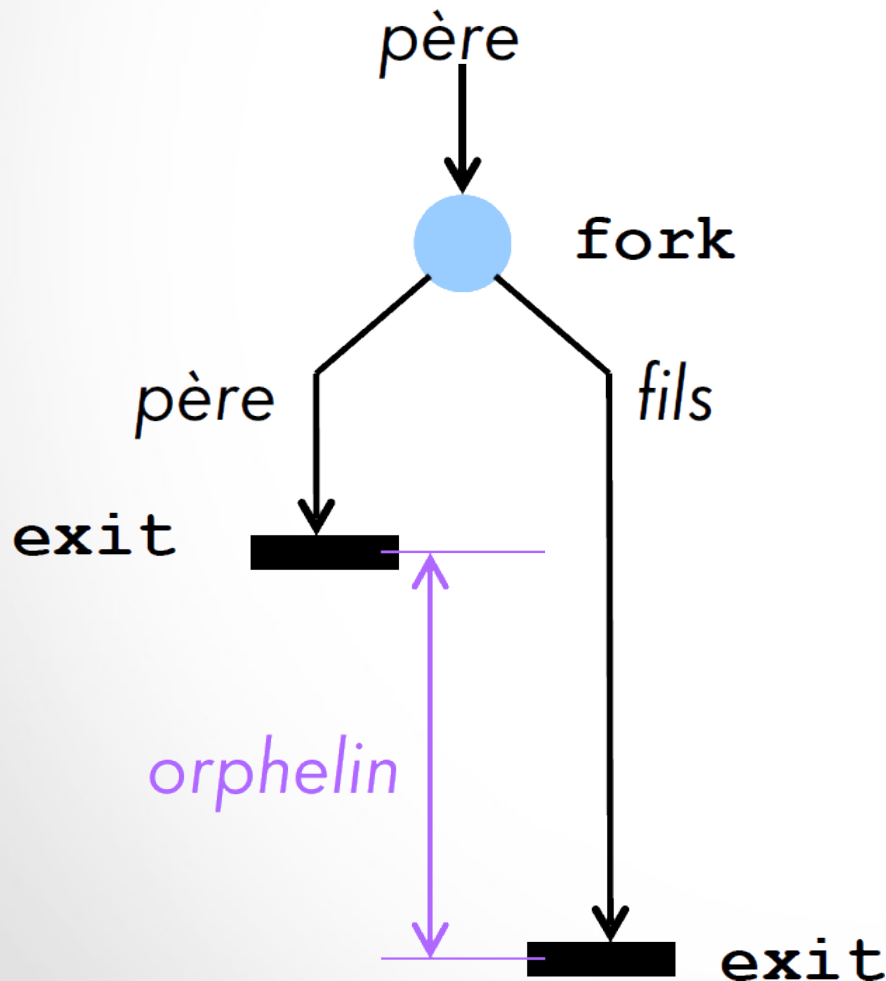


Processus père et fils: « Zombie »





Processus père et fils: Orphelin



- ✓ Les orphelins sont adoptés par le processus de pid 1
- ✓ Ce processus 1 est associé au programme `/sbin/init`
- ✓ Ce processus est aussi le gestionnaire du temps partagé



Identification des Processus

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

```
#include <unistd.h>
```

✓ Processus courant

```
pid_t getpid();
```

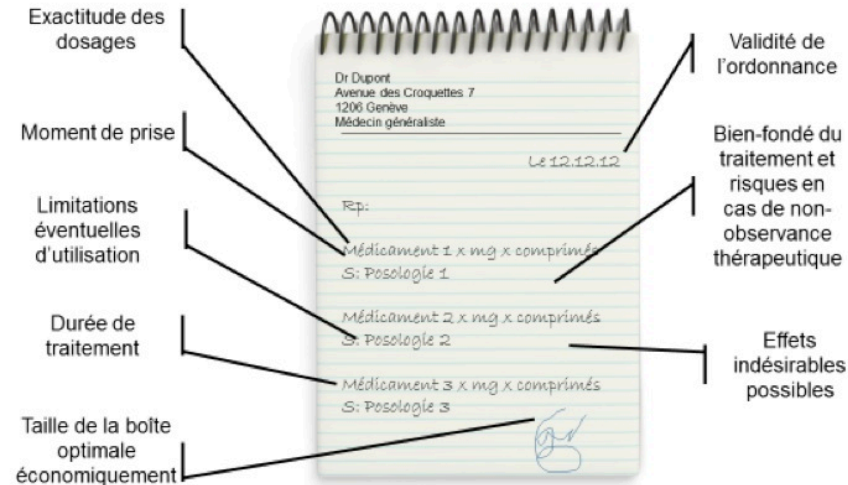
✓ Processus père

```
pid_t getppid();
```

✓ Groupe de processus

```
int setpgrp();
```

```
pid_t getgrp();
```



Ordonnancement

Quelques notions sur l'ordonnancement

Ordonnancement

Généralités 1/2

- ✓ **Choix du (des) processus actif(s)**
 - Quand ? Lequel (parmi les processus prêts) ?

- ✓ **Mode de préemption**
 - Ordonnancement non-préemptif
 - Le processus actif doit abandonner volontairement l'UC
 - Windows 3.1, Mac OS pre9
 - Ordonnancement préemptif
 - Le système peut retirer l'UC au processus actif à tout moment
 - Meilleure réponse
 - Garantie que le processus « le plus prioritaire » sera actif dès qu'il sera prêt
 - Linux, Windows NT, 2000, XP, 7, 10..., Max OS X, macOS...

Ordonnancement

Généralités 2/2

- ✓ **Objectifs de l'ordonnancement**
 - **Équité**
 - Ne pas (trop) favoriser une classe particulière de processus
 - **Efficacité, rendement**
 - Maximiser l'activité (« throughput »)
 - Rentabiliser l'unité centrale
 - **Temps de réponse, interactivité**
 - **Prédictibilité**
 - **Dégradation « gracieuse » sous forte charge**
 - **etc.**



Ordonnancement Algorithmes Divers

- ✓ **FIFO**
 - Non préemptif
 - Formellement équitable, pratiquement inéquitable
- ✓ **À tourniquet (« round robin »)**
 - Préemption par tranche de temps (quantum)
- ✓ **Le plus court d'abord (SJF)**
 - Non préemptif
 - Imprévisible (gros travaux)
 - Connaissance a priori du temps d'exécution
- ✓ **Le temps restant le plus court d'abord (SRT)**
 - Amélioration de SJF, préemptif
 - Plus grand coût que SJF
 - Connaissance a priori du temps d'exécution
- ✓ **Loterie (!)**
- ✓ **Ordonnancement temps réel**
 - Taux monotone (« rate monotonic »)
 - Plus courte échéance d'abord
- ✓ **Etc.**



Ordonnancement à Priorité

- ✓ On associe une priorité (un entier) à chaque processus
 - En général, 0 désigne le plus haute priorité
- ✓ L'ordonnanceur choisit le processus de plus haute priorité parmi les processus prêts
 - Si l'ordonnancement est préemptif, le processus actif est toujours le (l'un des) processus prêt(s) de plus haute priorité
- ✓ Priorités fixes
 - La priorité est associée de manière fixe au processus
 - Elle n'est modifiable que par la volonté du programmeur
 - c'est-à-dire de ce processus, ou d'un autre processus coopérant
 - Très utilisé en temps réel
- ✓ Priorités variables
 - Le système peut « adapter » la priorité à des fins d'optimisation
 - Le programmeur peut éventuellement proposer une priorité (initiale)

Ordonnancement à Priorité / Tranche de Temps

Exemple: Unix BSD

