Programación Concurrente y de Tiempo Real Modelo B01 – Semáforos y Memoria Compartida

## Prueba de Laboratorio

Modelo B01 – Semáforos y Memoria Compartida

APELLIDOS: NOMBRE:	GRUPO DE LABORATOR	IO:
Indicacion	es:	Calificación
<ul> <li>Cuando ter</li> </ul>	niten libros, apuntes ni teléfonos móviles. lega una solución al ejercicio (compilación + ejecución) muéstrela al profesor. le su solución por escrito en el espacio disponible en este cuestionario.	

## **Enunciado**

Construya, utilizando ANSI C estándar, tres ejecutables que modelen el siguiente sistema. La simulación constará de un **proceso** *manager* que cargará una cadena de la línea de órdenes y encargará su traducción a un conjunto de **procesos** *decoder*. El usuario ejecutará un proceso *manager* indicándole tres argumentos:

./exec/manager <cadena> <num proc decoder> <tam max tarea>

Este proceso *manager* cargará *cadena* en un array de caracteres empleando el punto como separador de elementos. Esta *cadena* estará formada por números enteros (entre 1 y 57) que tendrán que traducir a caracteres los procesos *decoder* (con ayuda del proceso *symbol\_decoder*). En *num\_proc\_decoder* se indicará el número de procesos *decoder* que se lanzarán para traducir el array y *tam\_max\_tarea* será el tamaño máximo de cada tarea o subvector (cada proceso *decoder* traducirá del array original suministrado por el manager un máximo de *n\_tasks* tareas). La correspondencia de traducción se resume en la siguiente tabla (la última fila de la tabla es la correspondencia del carácter con su código ASCII necesario para realizar la traducción):

Entero	1	2	•••	25	26	27	28	•••	51	52	53	54	55	56	57
Traducción	а	b		у	z	Α	В		Y	Z		,	!	?	_
Código ASCII	97	98		121	122	65	66		89	90	46	44	33	63	95

El sistema contará con un **único proceso** *symbol\_decoder* que se encargará de traducir los símbolos de puntuación que se corresponden con los valores enteros del 53 al 57 inclusive. Así, cuando un proceso *decoder* encuentre uno de estos valores, 'despertará' al proceso *symbol\_decoder* que escribirá en una variable de memoria compartida el resultado de traducir ese signo de puntuación, volviendo a 'dormir' después de realizar su trabajo. El proceso *decoder* leerá ese valor y lo usará como resultado de la traducción final.

Los procesos *decoder* atenderán peticiones de traducción hasta que el *manager* les envíe la señal de terminación. En cada petición el proceso *manager* les indicará el índice de *inicio* y *fin* de cada tarea (subvector). Los procesos *decoder* actualizarán directamente el resultado en el array creado por el *manager*.

Por ejemplo, ante una ejecución como:

./exec/manager 34.5.12.12.15.55 2 2

el proceso *manager* lanzará dos procesos *decoder* que traducirán la cadena de entrada (3 tareas de tamaño 2). El resultado de la traducción será el siguiente array de salida en ASCII, con representación en cadena de caracteres "*Hello!*":

Array de entrada	34	5	12	12	15	55
Array de salida (ASCII)	72	101	108	108	111	33
Representación como caracteres	'H'	'e'	'l'	'l'	'0'	'!'



Programación Concurrente y de Tiempo Real **Modelo B01 – Semáforos y Memoria Compartida** 

## Resolución

Utilice el código fuente suministrado a continuación como plantilla para resolver el ejercicio. Este código <u>no</u> debe ser modificado (salvo la inicialización de los semáforos en el proceso *manager*). Únicamente debe incorporar su código en la sección indicada. No realice comprobación de errores en los parámetros. El proceso *manager* se encarga de enviar la señal de terminación a los procesos *decoder* y al proceso *symbol\_decoder* cuando éstos han calculado el resultado final. Preste especial atención a <u>lograr el máximo paralelismo posible</u> en la solución.

X Indique a continuación el valor de inicialización de los semáforos (código en manager.c):

Línea Código	Semáforo	Uso	Valor inicial
344	SEM_TASK_READY	Nueva orden; despierta a un proceso decoder	
345	SEM_TASK_READ	Indica al manager que la orden fue leída	
346	SEM_TASK_PROCESSED	La traducción de una tarea fue realizada	
348	SEM_MUTEX	Uso exclusivo del proceso symbol_decoder	
349	SEM_SYMBOL_READY	Despierta al proceso symbol_decoder	
350	SEM_SYMBOL_DECODED	Espera fin del proceso symbol_decoder	

## **Test de Resultado Correcto**

Una vez resuelto el ejercicio, si ejecuta el manager con los siguientes argumentos (make test),

./exec/manager 34.5.12.12.15.55 2 2

el resultado debe ser algo similar a (naturalmente cambiará el PID de los procesos *decoder* y probablemente el orden de atención de las peticiones):

```
./exec/manager 34.5.12.12.15.55 2 2
[PID 11997] Begin 0 End 1 Decoded Task He
[PID 11998] Begin 2 End 3 Decoded Task 11
[PID 11997] Begin 4 End 5 Decoded Task o!
Decoded result: Hello!
```

X Complete el resultado obtenido de la ejecución con la siguiente lista de argumentos (make solution):

./exec/manager 35.57.18.5.1.12.12.25.57.12.9.11.5.57.20.8.9.19.57.20.5.19.20.55 5 4

Decoded result:

Programación Concurrente y de Tiempo Real Modelo B01 – Semáforos y Memoria Compartida

## Esqueleto de Código Fuente

A continuación se muestra el esqueleto de código fuente para resolver el ejercicio. Sólo debe modificar la inicialización de los semáforos e incluir la parte que falta del proceso decoder y el proceso symbol\_decoder.

### **Makefile**

```
DIROBJ := obj/
DIREXE := exec/
DIRHEA := include/
DIRSRC := src/
       CFLAGS := -I$(DIRHEA) -c -Wall -std=c99
LDLIBS := -pthread -lrt -lm
CC := gcc
6
7
8
9
10
11
       all : dirs manager decoder symbol_decoder
12
13
14
           mkdir -p $(DIROBJ) $(DIREXE)
       manager: $(DIROBJ)manager.o $(DIROBJ)semaphoreI.o
$(CC) -lm -o $(DIREXE)$@ $^ $(LDLIBS)
15
16
17
18
19
       decoder: $(DIROBJ)decoder.o $(DIROBJ)semaphoreI.o
$(CC) -o $(DIREXE)$@ $^ $(LDLIBS)
20
21
22
23
24
       symbol decoder: $(DIROBJ)symbol decoder.o $(DIROBJ)semaphoreI.o
$(CC) -o $(DIREXE)$@ $^ $(LDLIBS)
       $(DIROBJ)%.o: $(DIRSRC)%.c
$(CC) $(CFLAGS) $^ -0 $@
25
26
27
       test:
           ./exec/manager 34.5.12.12.15.55 2 2
       solution: ./exec/manager 35.57.18.5.1.12.12.25.57.12.9.11.5.57.20.8.9.19.57.20.5.19.20.55 5 4
30
31
32
33
34
           rm -rf *~ core $(DIROBJ) $(DIREXE) $(DIRHEA)*~ $(DIRSRC)*~
```

### definitions.h

```
"sem_task_ready
            #define SEM TASK READY
          #define SEM TASK READY "sem task ready"
#define SEM TASK READ "sem task read"
#define SEM TASK PROCESSED "sem task processed"
#define SHM TASK "shm task"
#define SHM DATA "shm data"
38
39
40
          #define SEM_MUTEX
#define SEM_SYMBOL_READY
#define SEM_SYMBOL_DECODED
#define SHM_SYMBOL_
#define SHM_SYMBOL_
#define SHM_SYMBOL #define SHM_SYMBOL #shm_symbol #
"sem_mutex"
"sem_mutex"
"sem_symbol ready"
"sem_symbol decoded"
"shm_symbol"
41
42
43
44
45
46
47
          #define DECODER CLASS "DECODER"
#define DECODER PATH "./exec/decoder"
#define SYMBOL_DECODER CLASS "SYMBOL_DECODER"
#define SYMBOL_DECODER_PATH "./exec7symbol_decoder"
50
51
          #define MAX ARRAY SIZE 1000
#define NUM SYMBOL DECODERS 1
#define SEPARATOR "."
#define TRUE 1
#define FALSE 0
52
53
54
55
56
57
          struct TData t {
  char vector[MAX_ARRAY_SIZE];
};
58
59
60
          struct TTask_t {
               int begin;
int end;
62345666789077234756
          struct TSymbol_t {
  char value;
};
          enum ProcessClass t {DECODER, SYMBOL DECODER};
```

Programación Concurrente y de Tiempo Real Modelo B01 – Semáforos y Memoria Compartida

## semaphorel.h

```
#ifndef SEMAPHOREI H SEMAPHORE (const char *name, unsigned int value); (const char *name); (const char
```

### semaphorel.c

```
#include <errno.h>
#include <fcntl.h>
        #include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
#include <unistd.h>
93
94
95
96
97
98
99
        #include <semaphoreI.h>
        sem_t *create_semaphore (const char *name, unsigned int value) {
           sem_t *sem;
100
101
102
103
104
105
            if ((sem = sem_open(name, O_CREAT, 0644, value)) == SEM_FAILED) {
   fprintf(stdeFr, "Error creating semaphore <%s>: %s\n", name, strerror(errno));
   exit(EXIT_FAILURE);
106
107
108
            return sem;
        }
        109
110
111
112
            if ((sem = sem open(name, O RDWR)) == SEM FAILED) {
   fprintf(stdeTr, "Error retrieving semaphore <%s>: %s\n", name, strerror(errno));
112
113
114
115
116
117
118
               fprintf(stderr, "Er
exit(EXIT_FAILURE);
            return sem;
        }
        void remove_semaphore (const char *name) {
  sem_t *sem = get_semaphore(name);
120
121
122
123
            if ((sem close(sem)) == -1) {
   fprintf(stderr, "Error closing semaphore <%s>: %s\n", name, strerror(errno));
   exit(EXIT_FAILURE);
124
125
126
127
128
129
130
            if ((sem unlink(name)) == -1) {
  fprintF(stderr, "Error removing semaphore <%s>: %s\n", name, strerror(errno));
  exit(EXIT_FAILURE);
131
132
133
134
        }
        void signal semaphore (sem t *sem) {
  if ((sem post(sem)) == -T) {
    fprintf(stderr, "Error incrementing the semaphore: %s\n", strerror(errno));
    exit(EXIT_FAILURE);
}
135
136
137
138
            }
139
        }
140
141
142
143
        void wait semaphore (sem t *sem) {
  if ((sem wait(sem)) == -1) {
    fprintf(stderr, "Error decrementing the semaphore: %s\n", strerror(errno));
    exit(EXIT_FAILURE);
144
145
146
```

Programación Concurrente y de Tiempo Real Modelo B01 – Semáforos y Memoria Compartida

### manager.c

```
#define POSIX SOURCE
#define BSD_SOURCE
148
149
      #include <errno.h>
#include <fcntl.h>
#include #include math.h>
#include <signal.h>
#include <stdio.h>
#include <stdib.h>
#include <string.h>
#include <sys/mman.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
150
151
152
155
156
157
158
159
161
162
163
       #include <definitions.h>
#include <semaphoreI.h>
164
165
166
       /* Total number of processes */
      int g nProcesses;
/* 'Process table' (child processes) */
struct TProcess_t *g_process_table;
167
168
169
170
      /* Process management */
172
173
182
183
      184
185
      187
191
192
193
194
       /************** Main function *************/
195
196
197
      int main(int argc, char *argv[]) {
  struct TData t *data;
  struct TTask t *task;
  int shm_data, shm_task, shm_symbol;
  sem_t *sem_task_ready, *sem_task_read, *sem_task_processed;
198
199
200
201
202
203
         char *encoded input data;
int n_decoders, max_task_size, n_input_data, n_tasks;
204
205
         /* Install signal handler and parse arguments*/
install_signal handler();
parse_argv(argc, argv, &encoded_input_data, &n_decoders, &max_task_size);
206
207
208
209
             Init the process table*/
210
211
         init_process_table(n_decoders, NUM_SYMBOL_DECODERS);
         214
215
216
217
         /* Create processes */
create_processes by_class(DECODER, n_decoders, 0);
create_processes_by_class(SYMBOL_DECODER, NUM_SYMBOL_DECODERS, n_decoders);
218
219
220
221
         /* Manage tasks */
notify tasks(sem task ready, sem task read, task, max_task_size, &n_tasks,n_input_data);
wait_tasks_termination(sem_task_processed, n_tasks);
222
223
         /* Print the decoded text */
print_result (data, n_input_data);
224
```

#### Programación Concurrente y de Tiempo Real Modelo B01 – Semáforos y Memoria Compartida

```
* Free resources and terminate */
227
228
229
          close shared memory segments(shm_data, shm_task, shm_symbol);
terminate_processes();
free_resources();
230
231
          return EXIT SUCCESS;
232
233
234
       /******************* Process Management ****************/
      void create_processes_by_class(enum ProcessClass t class, int n_processes,
   int index_process_table) {
   char *path = NULL, *str_process_class = NULL;
   int i;
   ...
236
239
240
          pid_t pid;
241
242
243
244
245
          get_str_process_info(class, &path, &str_process_class);
          for (i = index process table; i < (index process table + n processes); i++) {
  pid = create_single_process(path, str_process_class, NULL);</pre>
             g_process_table[i].class = class;
g_process_table[i].pid = pid;
g_process_table[i].str_process_class = str_process_class;
246
247
248
249
          printf("[MANAGER] %d %s processes created.\n", n_processes, str_process_class);
sleep(1);
250
251
252
253
254
       }
255
       pid_t create_single_process(const char *path, const char *class, const char *argv) {
256
257
258
259
260
          pId_t pid;
          switch (pid = fork()) {
case -1:
             ise -1 :
fprintf(stderr, "[MANAGER] Error creating %s process: %s.\n", class, strerror(errno));
          terminate processes();
free resources();
exit(EXIT FAILURE);
/* Child process */
261
262
263
264
265
          266
267
268
269
270
271
272
273
          }
           /* Child PID */
          return pid;
       }
276
      char **path, 6

switch (class) {

case DECODER:
    *path = DECODER PATH;
    *str_process_class = DECODER_CLASS;
    break;

case_SYMPOL_DECODER.
277
278
279
280
281
282
          case SYMBOL DECODER:
             *path = SYMBOL DECODER PATH;
*str process_cTass = SYMBOL_DECODER_CLASS;
break;
283
284
285
      }
286
287
288
289
290
291
292
293
       void init_process_table(int n_decoders, int n_symbol_decoders) {
          /* Number of processes to be created */
g nProcesses = n decoders + n symbol decoders;
/* Allocate memory for the 'process Eable' */
g process table = malloc(g nProcesses * sizeof(struct TProcess_t));
/* Init the 'process table' */
for (i = 0; i < g nProcesses; i++) {
   g_process_table[i].pid = 0;
}</pre>
294
295
296
297
298
          }
300
301
302
303
304
       void terminate_processes() {
  int i;
          305
306
308
310
312
313
             }
      }
```

#### Programación Concurrente y de Tiempo Real Modelo B01 – Semáforos y Memoria Compartida

```
/************** Semaphores and shared memory management *****
      int i = 0;
char *encoded_character;
318
319
320
321
322
323
324
          325
          326
327
328
329
330
331
332
333
334
335
          *shm symbol = shm open(SHM SYMBOL, O CREAT | O_RDWR, 0644); ftruncate(*shm symbol, sizeof(char)); /* No need to map shm_symbol since the manager process does not use it */
         /* Load encoded data */
(*p data)->vector[i++] = atoi(strtok(encoded input data, SEPARATOR));
while ((encoded_character = strtok(NULL, SEPARATOR)) != NULL) {
   (*p_data)->vector[i++] = atoi(encoded_character);
336
337
338
           *n input data = i;
340
      }
341
342
      343
344
345
346
347
348
349
350
351
352
353
354
355
356
       void close shared memory_segments(int shm_data, int shm_task, int shm_symbol) {
  close(shm_data);
  close(shm_task);
  close(shm_symbol);
357
358
359
       /************** Task management *************/
      361
362
363
          /* Number of subvectors */
*n_tasks = ceil(n_input_data / (float)max_task_size);
364
365
366
367
368
         while (current task < *n tasks) {
  /* Compute the task info */
  task->begin = current task * max task size;
  task->end = task->begin + max task size - 1;
  if (task->end > (n input data - 1)) {
    task->end = n input data - 1;
}
369
370
371
372
373
374
            current_task++;
375
376
377
            /* Task notification through rendezvous */
signal_semaphore(sem_task_ready);
wait_semaphore(sem_task_read);
378
379
380
      }
381
382
383
       void wait tasks termination(sem_t *sem_task_processed, int n_tasks) {
  int n_tasks_processed = 0;
384
385
386
387
         while (n tasks processed < n tasks) {
  wait semaphore(sem task_processed);
  n_tasks_processed++;</pre>
388
389
390
391 392
       /************* Auxiliar functions **************/
393
394
       void free resources() {
   printf("\n---- [MANAGER] Freeing resources ---- \n");
395
396
           '* Free the 'process table' memory */
397
398
          free(g_process_table);
         /* Semaphores */
remove semaphore(SEM TASK READY);
remove_semaphore(SEM_TASK_READY);
remove_semaphore(SEM_TASK_PROCESSED);
399
400
401
```



#### Programación Concurrente y de Tiempo Real Modelo B01 – Semáforos y Memoria Compartida

```
remove semaphore(SEM MUTEX);
remove semaphore(SEM_SYMBOL READY);
remove semaphore(SEM_SYMBOL_DECODED);
403
404
405
406
             /* Shared memory segments*/
shm unlink(SHM TASK);
shm_unlink(SHM_DATA);
shm_unlink(SHM_SYMBOL);
407
408
409
410
411
412
        void install signal handler() {
  if (signal SIGINT, signal handler) == SIG ERR) {
    fprintf(stderr, "[MANAGER] Error installing signal handler: %s.\n", strerror(errno));
    exit(EXIT_FAILURE);
413
414
415
416
417
        }
        421
422
423
424
                 exit(EXIT_FAILURE);
425
426
             *p encoded input data = argv[1];
*n_decoders = atoi(argv[2]);
*max_task_size = atoi(argv[3]);
427
428
429
430
        void print_result(struct TData_t *data, int n_input_data) {
   int i;
431
432
433
434
435
             printf("\n---- [MANAGER] Printing result ---- \n");
printf("Decoded result: ");
for (i = 0; i < n input data; i++) {
   printf("%c", data->vector[i]);
436
437
438
439
            printf("\n");
     void signal handler(int signo) {
   printf("\n[MANAGER] Program termination (Ctrl + C).\n");
   terminate_processes();
   free resources();
   exit(EXIT_SUCCESS);
}
440
441
442
443
444
445
446
```

#### decoder.c

```
#include <fcntl.h>
     #include <stdio.h>
#include <stdib.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/mman.h>
#include <sys/stat.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
450
451
452
453
454
     #include <definitions.h>
#include <semaphoreI.h>
456
     459
     466
467
468
     /************** Main function ************/
469
470
     int main(int argc, char *argv[]) {
   struct TData t *data;
   struct TTask t *task;
   struct TSymbol t *symbol;
   int shm data, Shm task, shm symbol;
   sem_t *Sem_task_ready, *sem_task_read, *sem_task_processed;
   sem_t *sem_mutex, *sem_symbol_ready, *sem_symbol_decoded;
473
474
475
476
477
        480
```



## Programación Concurrente y de Tiempo Real **Modelo B01 – Semáforos y Memoria Compartida**

```
* Will work until killed by the manager */
  485
486
487
  return EXIT_SUCCESS;
488
489
490
 /******* Semaphores and shared memory retrieval ****************/
491
492
 493
494
495
  496
497
  499
500
501
502
 }
 504
505
506
507
508
509
510
511
512 513
 /******************* Task management **************/
```

## ★ Incluya aquí el código de get\_and\_process\_task (Longitud aprox. ≈ 36 Líneas de código)

Muestre en pantalla información sobre el PID del proceso que ha calculado cada subvector, el inicio y el fin y el resultado parcial de traducción, como en el siguiente ejemplo: [PID 276] Begin 0 End 1 Decoded Task Ho



# Programación Concurrente y de Tiempo Real **Modelo B01 – Semáforos y Memoria Compartida**

```
515 }
516
517 void notify task completed(sem t * sem task_processed) {
518 signal_semaphore(sem_task_processed);
519 }
```



Programación Concurrente y de Tiempo Real **Modelo B01 – Semáforos y Memoria Compartida** 

## symbol\_decoder.c

void get_ai	Incluya aquí el código del proceso symbol_decoder (Longitud aprox. ≈ 30 Líneas de código)								