LabSO 2023

Laboratorio Sistemi Operativi - A.A. 2022-2023

Michele Grisafi - michele.grisafi@unitn.it

Nota sugli "snippet" di codice

Alcuni esempi di codice possono essere semplificati, ad esempio omettendo il blocco principale con la funzione main (che andrebbe aggiunto) oppure elencando alcune o tutte le librerie da includere tutte su una riga o insieme (per cui invece occorre trascrivere correttamente le direttive #include secondo la sintassi corretta) o altre semplificazioni analoghe. In questi casi occorre sistemare il codice perché possa essere correttamente compilato e poi eseguito.

Segnali

Segnali in Unix

Ci sono vari eventi che possono avvenire in maniera asincrona al normale flusso di un programma, alcuni dei quali in maniera inaspettata e non predicibile. Per esempio, durante l'esecuzione di un programma ci può essere una richiesta di terminazione o di sospensione da parte di un utente, la terminazione di un processo figlio o un errore generico.

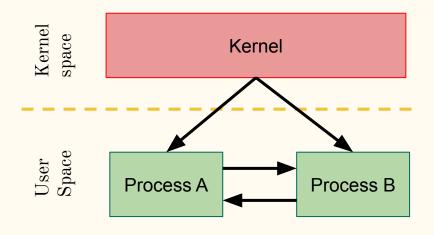
Unix prevede la gestione di questi eventi attraverso i **segnali**: quando il sistema operativo si accorge di un certo evento, genera un segnale da mandare al processo interessato il quale potrà *decidere* (nella maggior parte dei casi) come comportarsi.

Segnali in Unix

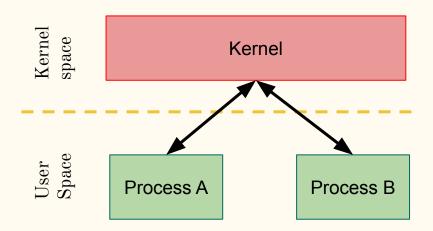
Il numero dei segnali disponibili cambia a seconda del sistema operativo, con Linux che ne definisce 32. Ad ogni segnale corrisponde sia un valore numerico che un'etichetta mnemonica (definita nella libraria "signal.h") nel formato SIGXXX. Alcuni esempi:

```
SIGALRM (alarm clock)SIGQUIT (terminal quit)SIGCHLD (child terminated)SIGSTOP (stop)SIGCONT (continue, if stopped)SIGTERM (termination)SIGINT (terminal interrupt, CTRL + C)SIGUSR1 (user signal)SIGKILL (kill process)SIGUSR2 (user signal)
```

Visione concettuale







Il kernel media tutti i segnali!

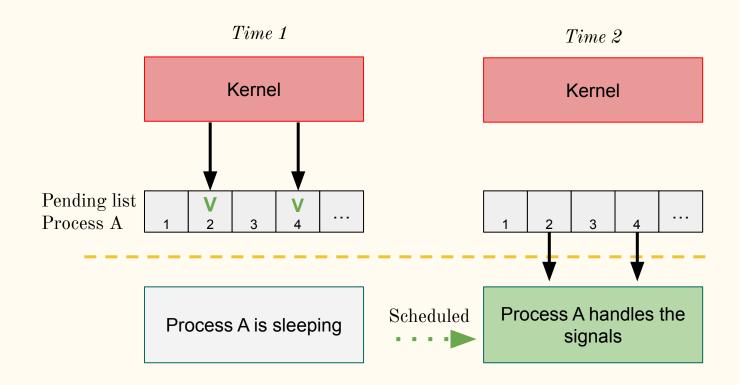
Segnali in Unix

Per ogni processo, all'interno della process table, vengono mantenute due liste:

- Pending signals: segnali emessi dal kernel e che il processo deve ancora gestire.
- Blocked signals: segnali che non devono essere comunicati al processo. Chiamata anche con il termine signal mask, maschera dei segnali.

Ad ogni schedulazione del processo le due liste vengono controllate per consentire al processo di reagire nella maniera più adeguata.

Visione concettuale dei segnali



Gestione dei segnali

I segnali sono anche detti "software interrupts" perchè sono, a tutti gli effetti, delle interruzioni del normale flusso del processo generate dal sistema operativo (invece che dall'hardware, come per gli hardware interrupts).

Come per gli interrupts, il programma può decidere come gestire l'arrivo di un segnale (presente nella lista *pending*):

- Eseguendo l'azione default.
- Ignorandolo (non sempre possibile) → programma prosegue normalmente.
- Eseguendo un handler personalizzato \rightarrow programma si interrompe.

NB: nella pratica, il programma comunica al kernel come vuole che il segnale venga gestito, ed è poi il kernel che richiamerà la funzione adeguata del programma.

Default handler

Ogni segnale ha un suo handler di default che tipicamente può:

- Ignorare il segnale
- Terminare il processo
- Continuare l'esecuzione (se il processo era in stop)
- Stoppare il processo

Ogni processo può sostituire il gestore di default con una funzione "custom" (a parte per SIGKILL e SIGSTOP) e comportarsi di conseguenza. La sostituzione avviene tramite la system call signal() (definita in "signal.h").

signal()

```
sighandler_t signal(int signum, sighandler_t handler);
```

Imposta un nuovo signal handler handler per il segnale signum. Restituisce il signal handler precedente. Quello nuovo può essere:

- SIG_DFL: handler di default
- SIG IGN: ignora il segnale
- typedef void (*sighandler_t)(int): custom handler.

```
#include <signal.h> <stdio.h> <stdlib.h>
void main(){
    signal(SIGINT, SIG_IGN); //Ignore signal
    signal(SIGCHLD, SIG_DFL); //Use default handler
}
```

Custom handler

Un custom handler deve essere una funzione di tipo void che accetta come argomento un int rappresentante il segnale catturato. Questo consente allo stesso handlers di gestire segnali diversi.

Esempio:

```
//sigCST.c
#include <signal.h>
#include <stdio.h>
void myHandler(int sigNum){
   printf("CTRL+Z\n");
   exit(2);
int main(void){
    signal(SIGTSTP, myHandler);
   while(1);
```

```
$ gcc sig[CST|DFL|IGN].c -o
sig.out
$ ./sig.out
$ <CTRL+Z>
```

```
#include <signal.h> //sigDFL.c
int main(){
    signal(SIGTSTP, SIG_DFL);
    while(1);
}
```

```
#include <signal.h> //sigIGN.c
int main(){
    signal(SIGTSTP, SIG_IGN);
    while(1);
}
```

signal() return

signal() restituisce un riferimento all'handler che era precedentemente assegnato al segnale:

- NULL: handler precedente era l'handler di default
- 1: l'handler precedente era SIG_IGN
- <address>: l'handler precedente era *(address)

Alcuni segnali

SIGXXX	description	default
SIGALRM	(alarm clock)	quit
SIGCHLD	(child terminated)	ignore
SIGCONT	(continue, if stopped)	ignore
SIGINT	(terminal interrupt, CTRL + C)	quit
<u>SIGKILL</u>	(kill process)	quit
SIGSYS	(bad argument to syscall)	quit with dump
SIGTERM	(software termination)	quit
SIGUSR1/2	(user signal $1/2$)	quit
<u>SIGSTOP</u>	(stopped)	quit
SIGTSTP	(terminal stop, CTRL + Z)	quit

Esempio

```
#include <signal.h> <stdio.h> <unistd.h> <sys/wait.h> //child.c
void myHandler(int sigNum){
   printf("Child terminated! Received %d\n", sigNum);
int main(){
    signal(SIGCHLD, myHandler);
   int child = fork();
   if(!child){
       return 0; //terminate child
   while(wait(NULL)>0);
```

Inviare i segnali: kill()

```
int kill(pid_t pid, int sig);
$ kill -<signo> <pid_t>
```

Invia un segnale ad uno o più processi a seconda dell'argomento pid:

- pid > 0: segnale al processo con PID=pid
- pid = 0: segnale ad ogni processo dello stesso gruppo
- pid = -1: segnale ad ogni processo <u>possibile</u> (stesso UID/RUID)
- pid < -1: segnale ad ogni processo del gruppo |pid|

Restituisce 0 se il segnale viene inviato, -1 in caso di errore.

Ogni tipo di segnale può essere inviato, non deve essere necessariamente un segnale corrispondente ad un evento effettivamente avvenuto!

17

```
#include <signal.h> <stdio.h> <stdlib.h> <sys/wait.h> <unistd.h>
//kill.c
void myHandler(int sigNum){printf("[%d]ALARM!\n",getpid());}
int main(void){
   signal(SIGALRM, myHandler);
   int child = fork();
   if (!child) while(1); // block the child
   printf("[%d]sending alarm to %d in 3 s\n",getpid(),child);
   sleep(3);
   kill(child, SIGALRM); // send ALARM, child's handler reacts
   printf("[%d]sending SIGTERM to %d in 3 s\n",getpid(),child);
   sleep(3);
   kill(child,SIGTERM); // send TERM: default is to terminate
   while(wait(NULL)>0);
```

Kill da bash

kill è anche un programma in bash che accetta come primo argomento il tipo di segnale (kill -l per la lista) e come secondo argomento il PID del processo.

```
#include <signal.h> <stdio.h> <stdlib.h> <unistd.h> //bash.c
void myHandler(int sigNum){
   printf("[%d]ALARM!\n",getpid());
   exit(0);
int main(){
   signal(SIGALRM, myHandler);
                                      $ gcc bash.c -o bash.out
   printf("I am %d\n",getpid());
                                      $ ./bash.out
   while(1);
                                        On new window/terminal
                                      $ kill -14 <PID>
```

Set up an alarm: alarm() unsigned int alarm(unsigned int seconds);

Genera un segnale SIGALRM per il processo corrente dopo un lasso di tempo specificato in secondi. Restituisce i secondi rimanenti all'alarm precedente.

```
#include <signal.h> <stdio.h> <stdlib.h> <unistd.h> //alarm.c
short cnt = 0;
void myHandler(int sigNum){printf("ALARM!\n"); cnt++;}
int main(){
   signal(SIGALRM, myHandler);
   alarm(0); //Clear any pending alarm
   alarm(5); //Set alarm in 5 seconds
   //Set new alarm (cancelling previous one)
   printf("Seconds remaining to previous alarm %d\n",alarm(2));
   while(cnt<1);</pre>
```

Mettere in pausa: pause()

int pause();

```
#include <signal.h> <unistd.h> <stdio.h>
                                                      //pause.c
void myHandler(int sigNum){
   printf("Continue!\n");
int main(){
   signal(SIGCONT, myHandler);
                                       $ gcc pause.c -o pause.out
   signal(SIGUSR1, myHandler);
                                       $ ./pause.out
   pause();
                                         On new window/terminal
                                        $ kill -18/-10 <PID>
```

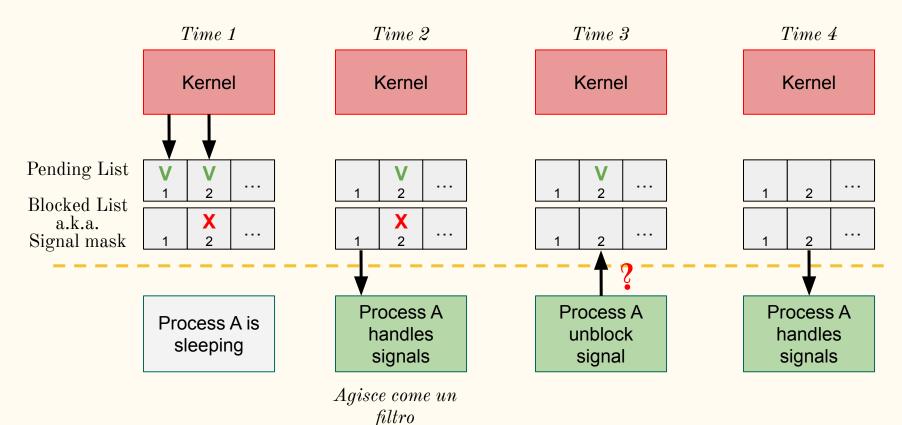
Bloccare i segnali

Oltre alla lista dei "pending signal" esiste la lista dei "blocked signals", ovvero dei segnali ricevuti dal processo ma volutamente non gestiti. Mentre i segnali ignorati non saranno mai gestiti, i segnali bloccati sono solo temporaneamente non gestiti.

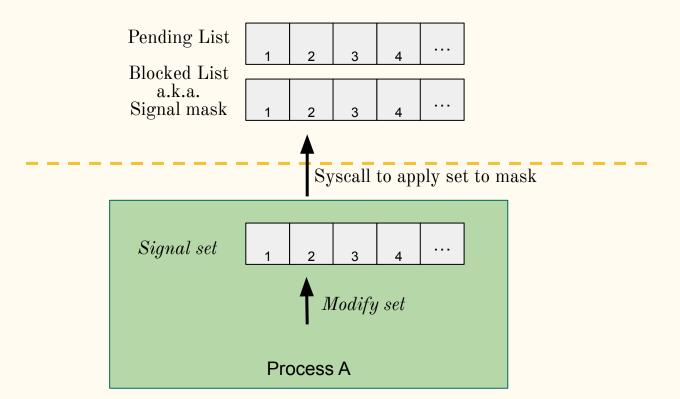
Al contrario dei segnali ignorati, un segnale bloccato rimane nello stato *pending* fino a quando esso non viene gestito oppure il suo handler tramutato in *ignore*.

Per allertare il kernel dei segnali che devono essere bloccati, un processo può modificare la propria signal mask, ovvero una struttura dati mantenuta nel kernel che può essere alterata con la funzione sigprocmask().

Visione concettuale



La signal mask



Bloccare i segnali: sigset_t

La signal mask viene memorizzata come struttura dati ottimizzata che non può essere modificata direttamente. Invece, può essere gestita attraverso un sigset_t, cioè una struttura dati locale contenente un elenco di segnali. Questo insieme può essere modificato con funzioni dedicate e poi può essere utilizzato per modificare la maschera di segnale stessa.

```
int sigemptyset(sigset_t *set); Svuota
int sigfillset(sigset_t *set); Riempie
int sigaddset(sigset_t *set, int signo); Aggiunge singolo
int sigdelset(sigset_t *set, int signo); Rimuove singolo
int sigismember(const sigset_t *set, int signo); Interpella
```

NB: la modifica di questa struttura non modifica implicitamente la maschera dei segnali! Le modifiche devono essere salvate con **sigprocmask()**.

Bloccare i segnali: sigprocmask()

A seconda del valore di how e di set, la maschera dei segnali del processo viene cambiata. Nello specifico:

- how = SIG_BLOCK: i segnali in set sono aggiunti alla maschera;
- how = SIG_UNBLOCK: i segnali in set sono rimossi dalla maschera;
- how = SIG_SETMASK: set diventa la maschera.

Se oldset non è nullo, in esso verrà salvata la vecchia maschera (anche se set è nullo).

Esempio

```
#include <signal.h>
int main(){
    sigset_t mod,old;
   sigfillset(&mod); // Add all signals to the blocked list
   sigemptyset(&mod); // Remove all signals from blocked list
   sigaddset(&mod, SIGALRM); // Add SIGALRM to blocked list
   sigismember(&mod, SIGALRM); // is SIGALRM in blocked list?
   sigdelset(&mod, SIGALRM); // Remove SIGALRM from blocked list
    // Update the current mask with the signals in 'mod'
    sigprocmask(SIG_BLOCK, &mod, &old);
```

```
$ kill -10 <PID> # ok
$ kill -10 <PID> # blocked
```

Esempio 2

```
#include <signal.h> <unistd.h> <stdio.h>
                                                  //sigprocmask.c
sigset_t mod, old;
int i = 0:
void myHandler(int signo){
   printf("signal received\n");
   i++:
int main(){
   printf("my id = %d\n", getpid());
    signal(SIGUSR1, myHandler);
    sigemptyset(&mod); //Initialise set
    sigaddset(&mod, SIGUSR1);
   while(1) if(i==1) sigprocmask(SIG_BLOCK,&mod,&old);
```

Verificare pending signals: sigpending()

int sigpending(sigset_t *set);

```
//sigpending.c
                                         int main(){
                                             signal(SIGUSR1, handler);
#include <signal.h>
#include <unistd.h>
                                             sigemptyset(&mod);
                                             sigaddset(&mod, SIGUSR1);
#include <stdio.h>
                                             sigprocmask(SIG_BLOCK, &mod, NULL);
#include <stdlib.h>
                                             kill(getpid(),SIGUSR1);
sigset_t mod,pen;
                                             // sent but it's blocked...
void handler(int signo){
                                             sigpending(&pen);
    printf("SIGUSR1 received\n");
                                             if(sigismember(&pen,SIGUSR1))
    sigpending(&pen);
                                                 printf("SIGUSR1 pending\n");
    if(!sigismember(&pen,SIGUSR1))
                                             sigprocmask(SIG_UNBLOCK, &mod, NULL);
      printf("SIGUSR1 not pending\n");
                                             while(1);
    exit(0);
```

sigaction() system call

```
int sigaction(int signum, const struct sigaction *restrict
             act, struct sigaction *restrict oldact);
struct sigaction {
   void (*sa_handler)(int);
   void (*sa_sigaction)(int, siginfo_t *, void *);
   sigset_t sa_mask; //Signals blocked during handler
   int sa_flags; //modify behaviour of signal
   void (*sa_restorer)(void); //Deprecated, not POSIX
};
```

NB: i flags della variabile sa_flags dovrebbero essere sempre inizializzati almeno a 0!

Esempio

```
#include <signal.h> <unistd.h> <stdlib.h> <stdio.h> //sigaction.c
void handler(int signo){
   printf("signal received\n");
int main(){
   struct sigaction sa; //Define sigaction struct
   sa.sa_handler = handler; //Assign handler to struct field
    sa.sa_flags = 0; //Initialise flags
   sigemptyset(&sa.sa_mask); //Define an empty mask
   sigaction(SIGUSR1, &sa, NULL);
   kill(getpid(),SIGUSR1);
```

Esempio: blocking signal

\$ kill -10 <PID> ; sleep 1
&& kill -12 <PID>

```
#include <signal.h> <unistd.h> <stdlib.h> <stdio.h> //sigaction2.c
void handler(int signo){
   printf("signal %d received\n", signo);
   sleep(2);
   printf("Signal done\n");
int main(){
    printf("Process id: %d\n",getpid());
    struct sigaction sa;
    sa.sa_handler = handler;
    sa.sa_flags = 0; //Initialise flags
    sigemptyset(&sa.sa_mask); //Use an empty mask → block no signal
    sigaction(SIGUSR1, &sa, NULL);
   while(1);
```

Esempio: blocking signal

```
$ kill -10 <PID> ; sleep 1
&& kill -12 <PID>
```

```
#include <signal.h> <unistd.h> <stdlib.h> <stdio.h> //sigaction3.c
void handler(int signo){
   printf("signal %d received\n", signo);
   sleep(2);
   printf("Signal done\n");
int main(){
    printf("Process id: %d\n",getpid());
    struct sigaction sa;
    sa.sa_handler = handler;
    sa.sa_flags = 0; //Initialise flags
    sigemptyset(&sa.sa_mask);
    sigaddset(&sa.sa_mask,SIGUSR2); // Block SIGUSR2 in handler
    sigaction(SIGUSR1, &sa, NULL);
   while(1);
```

```
$ echo $$ ; kill -10 <PID> # custom
$ kill -10 <PID> # default
```

Esempio: sa_sigaction

```
#include <signal.h> <unistd.h> <stdlib.h> <stdio.h> //sigaction4.c
void handler(int signo, siginfo_t * info, void * empty){
   //print id of process issuing the signal
   printf("Signal received from %d\n",info->si_pid);
int main(){
   struct sigaction sa;
    sa.sa_sigaction = handler;
   sigemptyset(&sa.sa_mask);
   sa.sa_flags = SA_SIGINFO; // Use sa_sigaction
   sa.sa_flags |= SA_RESETHAND; // Restore def handler afterward
   sigaction(SIGUSR1,&sa,NULL);
   while(1);
```

Inviare un payload con un segnale

```
int sigqueue(pid_t pid, int sig, const union sigval value);
```

Invia un segnale sig al processo identificato da pid, accompagnato da un payload value. Quest'ultimo è rappresentato con la seguente union:

```
union sigval {
    int sival_int;
    void *sival_ptr;
};
```

Essa può contenere un puntatore qualsiasi o un intero, che verrà ricevuto solo ed esclusivamente se il processo destinatario utilizza sigaction con SA_SIGINFO.

Esempio ricezione

```
#include <signal.h> <unistd.h> <stdlib.h> <stdio.h> //sigqueueR.c
void handler(int signo, siginfo_t * info, void * empty){
   printf("Received integer\n", info->si_value.sival_int);
int main(){
    struct sigaction sa;
    sa.sa_sigaction = handler;
   sigemptyset(&sa.sa_mask);
   sa.sa_flags = SA_SIGINFO; // Use sa_sigaction
    sigaction(SIGUSR1, &sa, NULL);
   while(1);
```

Esempio invio

```
#include <signal.h> <unistd.h> <stdlib.h> <stdio.h> //sigqueueS.c

int main(int argc, char ** argv){
    union sigval value;
    value.sival_int = atoi(argv[2]);
    sigqueue(atoi(argv[1],SIGUSR1,value);
    while(1);
}
```

CONCLUSIONI

I segnali sono uno strumento di comunicazione tra processi molto semplice ma efficace: essendo un metodo molto "antico" non è particolarmente flessibile (essendo nato quando le risorse erano più limitate dei tempi attuali), ma nella sua forma base è comodo e multipiattaforma. L'uso di "signal" è standard, ma alcuni comportamenti possono essere indefiniti, mentre "sigaction" è più affidabile ma meno portabile tra sistemi operativi.