Sistemas Operacionais

Comunicação entre Processos



Prof. Otávio Gomes

Comunicação entre Processos

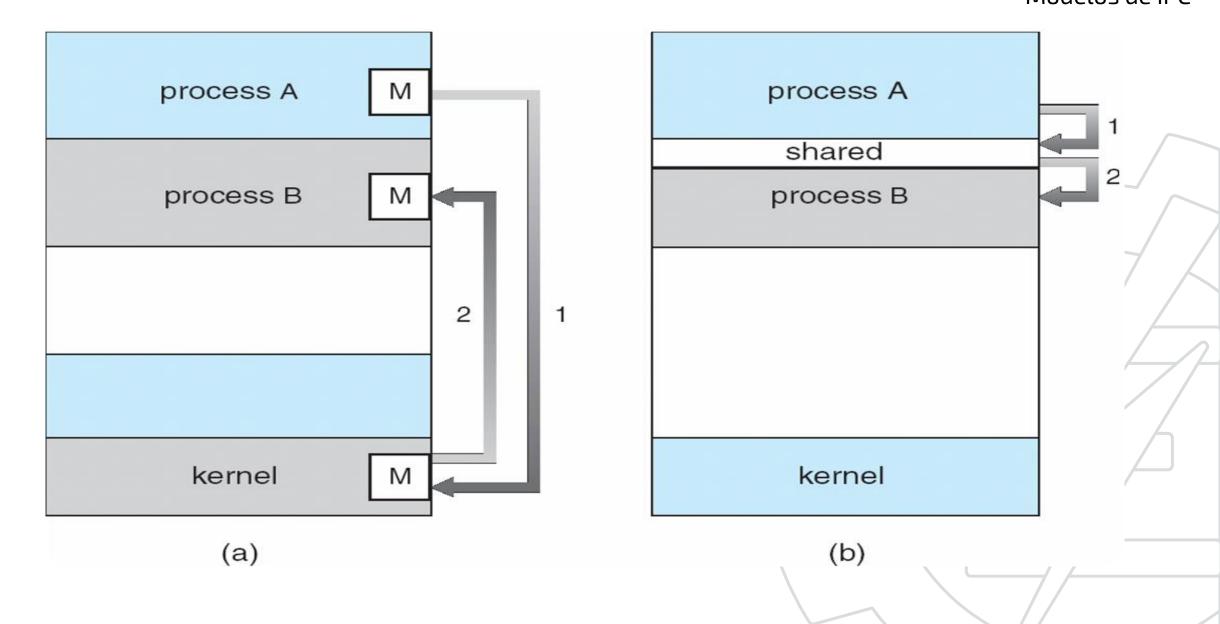
Interprocess Communication – IPC



Comunicação Entre Processos (IPC)

- Processos em um sistema podem ser independentes ou colaborativos;
- Razões para se ter processos colaborativos:
 - •Compartilhamento de informação;
 - Melhoria de desempenho;
 - Modularidade (ex.: spellchecker invocado pelo LaTeX);
 - •Conveniência (ex.: web browser + anti-malware).
- Processos colaborativos necessitam de comunicação inter-processos (Interprocess Communication - IPC) que possuem dois modelos:
 - Memória compartilhada
 - Passagem/Troca de mensagens

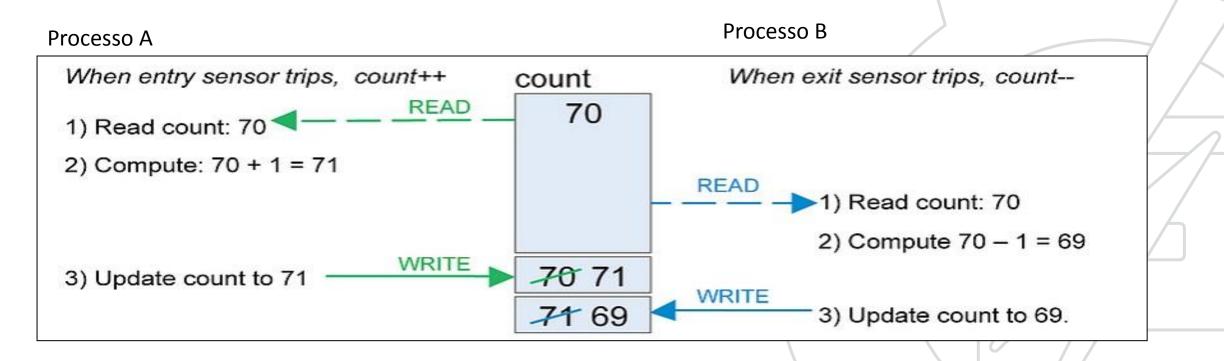
ProcessosModelos de IPC



ProcessosColaboração

- Um processo independente n\u00e3o pode afetar ou ser afetado pela execu\u00e7\u00e3o de um outro processo.
- Um processo colaborativo pode afetar ou ser afetado pela execução de outro processo.
- Vantagens da colaboração entre processos:
 - Compartilhamento de informação
 - Melhoria de desempenho
 - Modularidade
 - Conveniência

- Acesso concorrente a dados compartilhados pode resultar em inconsistências;
- Condições de corrida (race conditions):
 - •Situação onde dois ou mais processos acessam e manipulam recursos compartilhados simultaneamente.



IPC – Troca de Mensagens

- Mecanismo para processos se comunicarem e sincronizarem suas ações
- Sistema de Mensagem processos se comunicam sem recorrer a variáveis compartilhadas
- O mecanismo de IPC fornece duas operações:
 - send(mensagem) tamanho da mensagem fixo ou varjável
 - receive(mensagem)

IPC – Troca de Mensagens

- Se *P* e *Q* desejam comunicar, eles precisam:
 - Estabelecer um *link* de comunicação entre eles
 - Trocar mensagens via send/receive

- Implementação do *link* de comunicação
 - Física (ex:, memória compartilhada, barramento de hardware)
 - Lógica (ex: propriedades lógicas)

IPC – Troca de MensagensQuestões de implementação

- Como os links são estabelecidos?
- Um *link* pode ser associado com mais de dois processos?
- Quantos *links* podem existir entre cada par de processos de comunicação?
- Qual é a capacidade de um *link*?
- O tamanho de uma mensagem que um link pode acomodar é fixo ou variável?
- Um link é unidirecional ou bi-direcional?

O problema Produtor-Consumidor

- Paradigma de processos colaborativos: o processo produtor produz informação que é consumida por um processo consumidor:
 - unbounded-buffer n\u00e4o restringe limite pr\u00e4tico no tamanho do buffer
 - bounded-buffer assume a existência de um buffer de tamanho fixo

Processos *Buffering*

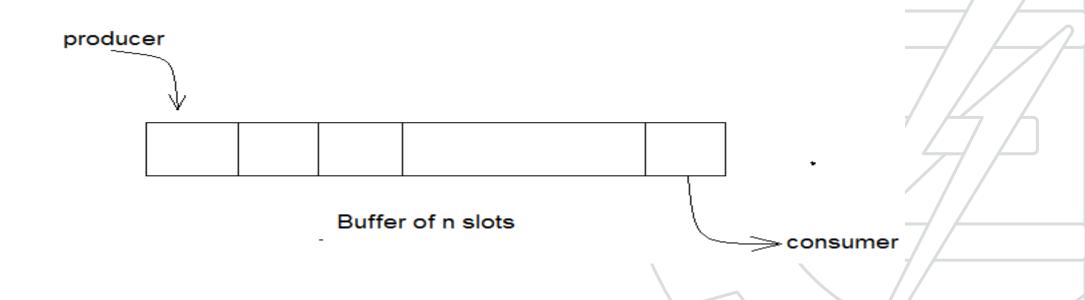
Para comunicações diretas ou indiretas a **troca de mensagens** entre os processos é **armazenada (buffering)** em uma fila temporária que pode ser implementada, basicamente, de três formas:

1) **Zero capacity** (Capacidade zero): A fila possui o tamanho máximo igual a zero, isto é, a conexão não permite qualquer espera de mensagem. Neste caso, o processo de envio (**sender**) deve bloquear até que o destinatário receba a mensagem.

2) *Unbounded capacity* (Capacidade ilimitada): A capacidade da fila é potencialmente infinita, isto é, qualquer número de mensagens que for recebida será armazenada. O remetente (*sender*) nunca é bloqueado.

ProcessosBuffering

3) **Bounded capacity** (Capacidade limitada): A fila possui uma capacidade de armazenamento finita igual a n, isto é, pelo menos n mensagens podem ser armazenadas neste buffer. Se a fila não estiver cheia durante a chegada da mensagem, a mesma é armazenada na fila e o remetente (**sender**) pode continuar o envio sem ter que aguardar. Se a fila estiver cheia, o remetente deve ser bloqueado até que seja liberado espaço na fila.



Bounded-Buffer: Memória compartilhada

```
Dado compartilhado
#define BUFFER_SIZE 10
typedef struct {
...
} item;
```

item buffer[BUFFER_SIZE]; int in = 0; //aponta para a próxima posição livre do buffer int out = 0; // aponta para a primeira posição preenchida

OBS.: A solução está correta, mas somente pode usar BUFFER_SIZE-1 elementos

Bounded-Buffer: Produtor

```
item nextProduced;
while (true) {
 /* produz um novo item e armazena em nextProduced */
 while (((in + 1) % BUFFER SIZE) == out) //buffer cheio
      ; /* não faz nada */
 // coloca o item produzido no buffer
 buffer[in] = nextProduced;
 in = (in + 1) % BUFFER SIZE;
```

Bounded-Buffer: Consumidor

```
item nextConsumed;
while (true) {
  while (in == out) //buffer vazio
      ; /* não faz nada */
  // remove um item do buffer
  nextConsumed = buffer[out];
  out = (out + 1) % BUFFER SIZE;
 /* consome o item contido em nextConsumed */
```

Processos *Buffering* (Resumo)

Capacidade zero – 0 mensagem
 Remetente deve esperar até o destinatário receber a msg

Capacidade limitada – tamanho finito de *n* mensagens.
 O remetente deve aguardar se o link estiver cheio

3. Capacidade ilimitada – tamanho infinito.O remetente nunca espera

ProcessosComunicação Direta

- Processos devem nomear um ao outro explicitamente:
 - send (*P, mensagem*) envia uma mensagem para um processo P
 - receive(Q, mensagem) recebe uma mensagem de um processo Q
- Propriedades de um link de comunicação:
 - Links são estabelecidos automaticamente
 - Um *link* é associado com exatamente um par de processos de comunicação
 - Entre cada par existe exatamente um *link*
 - O link pode ser unidirecional, mas é normalmente bi-direcional

ProcessosComunicação Indireta

- Mensagens são direcionadas e recebidas de caixas de mensagens mailboxes (também referenciadas como portas)
 - Cada mailbox tem um único id
 - Os processos pode comunicar somente se eles compartilharem um mailbox
- Propriedades do link de comunicação
 - O link é estabelecido somente se os processos compartilharem uma caixa de mensagem em comum
 - Um *link* pode ser associado com vários processos
 - Cada par de processos podem compartilhar vários links de comunicação
 - Um link pode ser uni ou bi-direcional

ProcessosComunicação Indireta

- Operações
 - Criar uma nova caixa de mensagem
 - Enviar e receber mensagens através da caixa de mensagens
 - Destruir uma caixa de mensagem

As primitivas são definidas como:

send(A, mensagem) – envia uma mensagem para uma caixa de mensagem Areceive(A, mensagem) – recebe uma mensagem de um uma caixa de mensagem A

ProcessosComunicação Indireta

- Compartilhamento de uma caixa de mensagem
 - P_1 , P_2 , e P_3 compartilham uma caixa de mensagem A
 - P_1 , envia; P_2 e P_3 recebem

- Questão: Quem obtém a mensagem?
- Soluções
 - Permitir um link ser associado com no máximo dois processos
 - Permitir somente um processo por vez executar uma operação de recepção
 - Permitir que o sistema selecione arbitrariamente o receptor.

Processos Sincronização

- A passagem de mensagem pode ser tanto blocking quanto non-blocking
- Blocking é considerada síncrona
 - Blocking send bloqueia o remetente até que a mensagem seja recebida
 - Blocking receive bloqueia o receptor até que uma mensagem esteja disponível
- Non-blocking é considerada assíncrona
 - Envio Non-blocking o remetente envia a mensagem e continua
 - Recepção Non-blocking o receptor recebe uma mensagem válida ou null

Exemplos de Comunicação Inter-Processos



Comunic. Entre Processos

- Memória compartilhada no POSIX
 - O processo primeiramente cria um segmento de memória compartilhada segment id = shmget(IPC PRIVATE, size, S IRUSR | S IWUSR);
 - O processo que quer acesso a esta memória compartilhada deve se anexar a ela shared memory = (char *) shmat(id, NULL, 0);
 - Agora o processo pode escrever na memória compartilhada sprintf(shared memory, "Writing to shared memory");
 - Quando pronto, um processo pode desconectar a memória compartilhada do se espaço de endereçamento

shmdt(shared memory);

Comunic. Entre Processos

- A comunicação no Mach é baseada em mensagens
 - Mesmo as chamadas de sistema são mensagens
 - Cada tarefa obtêm duas caixas de mensagens no momento de criação Kernel e Notify.
 - Somente três chamadas de sistema são necessárias para a transferência de mensagem

msg_send(), msg_receive(), msg_rpc()

 Caixas de mensagem necessárias para comunicação, criadas via port_allocate()

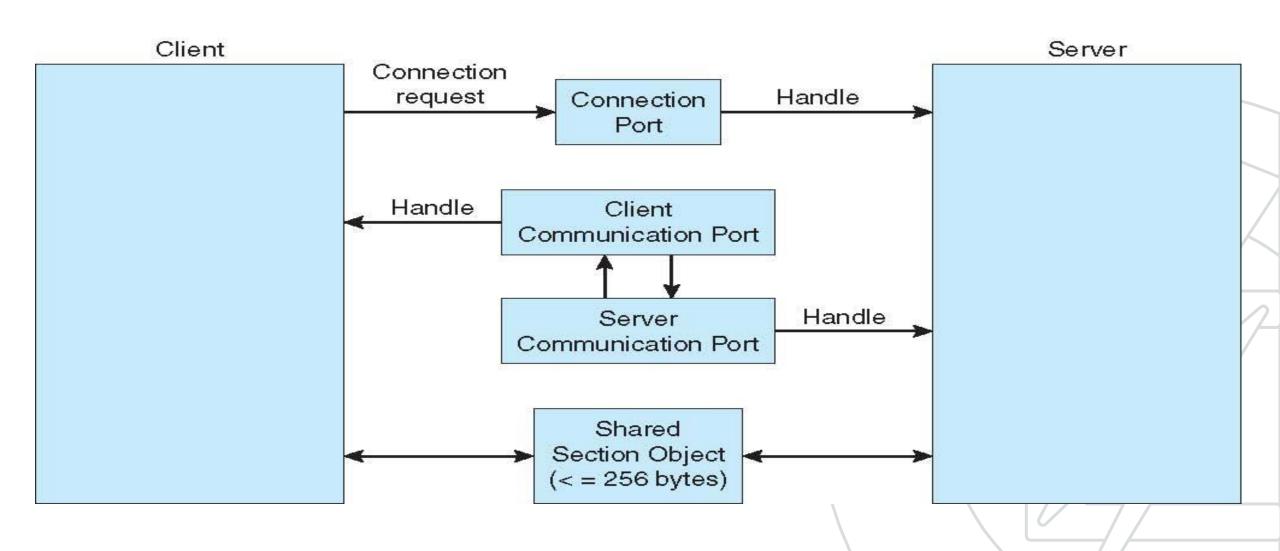
Comunic. Entre Processos

Windows XP

- Passagem de mensagem via mecanismo LPC (Local Procedure Call)
 - Somente funciona entre processos no mesmo sistema
 - Usa portas (da mesma forma que mailboxes) para estabelecer e manter os canais de comunicação
 - A comunicação funciona da seguinte maneira:
 - ₹ O cliente abre um *handle* para o objeto da porta de conexão do subsistema
 - ₹ O cliente envia uma requisição de conexão
 - ₹ O servidor cria duas portas de comunicação privadas e retorna o *handle* para um deles para o cliente
 - ₹ O cliente e o servidor usam o *handle* da porta correspondente para enviar mensagens e *callbacks* e escutar por respostas

Chamadas Locais de Procedimentos

Windows XP



Comunicação Cliente-Servidor



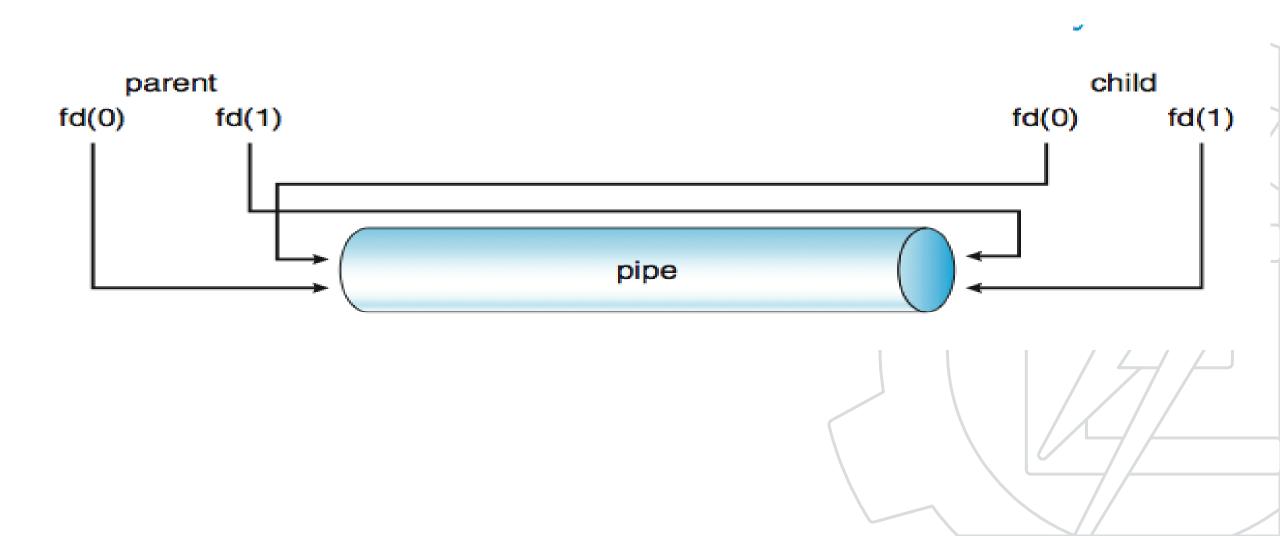
- Pipes
- Sockets
- Chamadas Remotas de Procedimento Remote Procedure Calls (RPC)
- Invocação Remota de Métodos *Remote Method Invocation* (Java RMI)

- Agem como um conduíte permitindo a comunicação entre dois processos
- Foram os primeiros mecanismos de comunicação entre processos (IPC) nos primeiros sistemas UNIX.
- Questões:
 - A comunicação é **unidirecional** ou **bi-direcional**?
 - No caso da comunicação bidirecional, ela é *half* ou *full-duplex*?
 - Deve existir um relacionamento (ex: pai-filho) entre os processos de comunicação?
 - Os pipes podem ser usados sobre uma rede?

Pipes Comuns (*Ordinary pipes*)

- Os *Pipes* Comuns permitem a comunicação no estilo padrão produtor-consumidor
- O produtor escreve em um extremo end (o extremo de escrita do pipe)
- O consumidor lê no outro extremo (o extremo de leitura do pipe)
- Os pipes comuns são portanto, **unidirecionais**
 - Duas vias de comunicação requerem dois *pipes*
- Requerem um **relacionamento pai-filho** entre os processos de comunicação

Pipes Comuns



Pipes Nomeados (Named pipes)

- Os pipes nomeados são mais poderosos que os pipes comuns.
- A comunicação é bidirecional.
- Não é necessário o relacionamento pai-filho entre os processos de comunicação.
- Existe apenas enquanto os processos estão se comunicando. Quando os processos são finalizados o pipe deixa de existir.
- · Vários processos podem usar o pipe nomeado para comunicação.
- Fornecido tanto em sistemas UNIX como Windows

Pipes - Utilização

- Pipes s\(\tilde{a}\) o utilizados frequentemente em ambientes de linhas de comando em UNIX.
- Por exemplo, o comando **Is** produz a lista de diretórios. Para uma lista muito grande, a saída deste comando pode ocupar muitas telas.
- O comando more pode administrar a saída apresentando uma página por vez.
- Criar um pipe entre estes comandos, que são executados em processos individuais, permite que a saída seja exibida em páginas, conforme o controle do usuário.
- O comando deve ser fornecido da seguinte forma: **Is | more**

Pipes - Utilização

- Neste cenário, o comando **Is** funciona como produtor e sua saída é consumida pelo comando **more**.
- Sistemas Windows fornecem o comando more para o shell do DOS, com uma funcionalidade similar.
- O DOS também utiliza o caractere | para estabelecer um pipe. O comando seria o seguinte: dir | more

- Um socket é definido como um ponto final para comunicação endpoint for communication
- Concatenação do endereço IP e a porta
- O socket 161.25.19.8:1625 refere-se à porta 1625 no host 161.25.19.8
- A comunicação consiste entre um par de *sockets*
- Java disponibiliza três tipos de sockets:
 - Conexão orientada (TCP);
 - Conexão não-orientada (UDP); e
 - MulticastSocket (uma subclasse de DatagramSocket).

Comunicação com Sockets

host *X* (146.86.5.20)

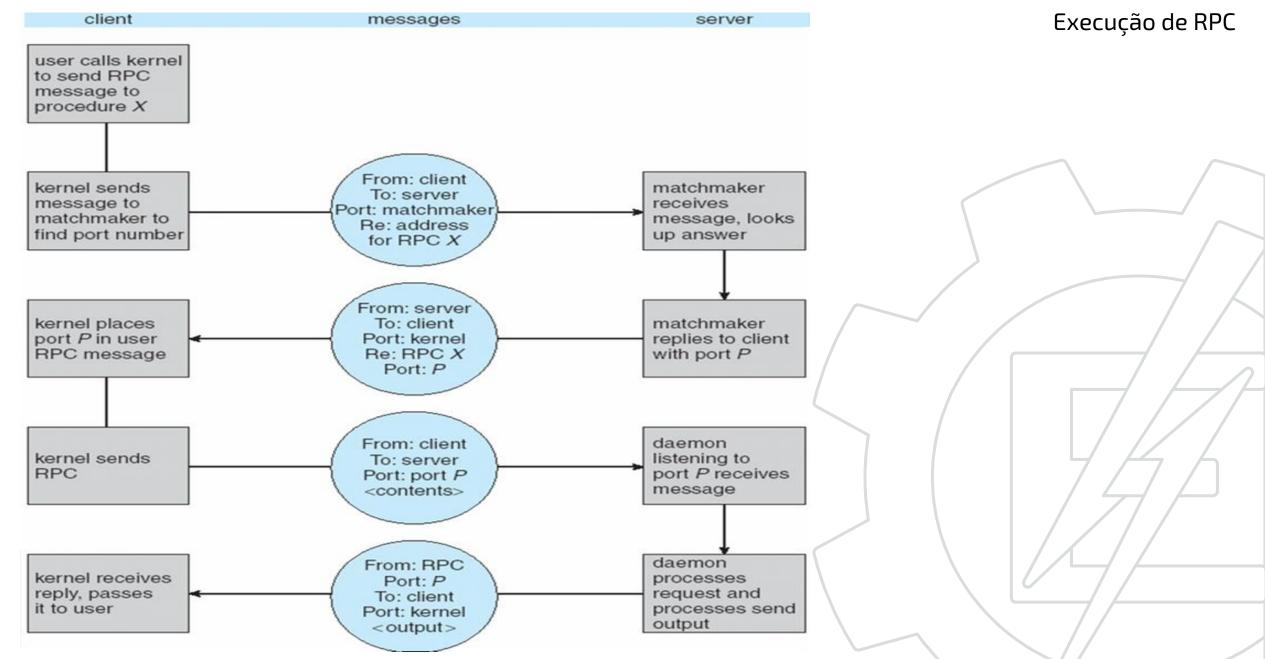
socket (146.86.5.20:1625)

web server (161.25.19.8)

socket (161.25.19.8:80)

Chamadas Remotas de Procedimento (RPC)

- Chamadas remotas de procedimento (RPC) abstraem as chamadas de procedimento para processos em sistemas em rede
- Stubs proxy do lado-cliente para o procedimento no servidor
- O stub no lado-cliente localiza o servidor e faz o empacotamento marshalls dos parâmetros
- O *stub* do lado servidor recebe esta mensagem, desempacota os parâmetros que estavam empacotados, e executa o procedimento no servidor



Bibliografia

biblioteca virtual.

 TANENBAUM, Andrew S; BOS, Herbert. Sistemas operacionais modernos. 4a ed. São Paulo: Pearson Education do Brasil, 2016.
 Capítulo 2.

https://plataforma.bvirtual.com.br/Acervo/Publicacao/1233

• DEITEL, H.M; DEITEL, P.J; CHOFFNES, D.R. Sistemas Operacionais. 3a ed. São Paulo: Pearson Prentice Hall, 2005. **Capítulo 3.**

https://plataforma.bvirtual.com.br/Acervo/Publicacao/315





Sistemas Operacionais

Prof. Otávio Gomes

otavio.gomes@unifei.edu.br

