# 9주차 2차시 시그널 기본 처리

## [학습목표]

- 1. 시그널을 받아서 처리하는 방법을 설명할 수 있다.
- 2. 시그널 집합의 개념을 설명할 수 있다.

학습내용1: 시그널 핸들러 함수

1. 시그널 보내기: kill 명령

\* 개념

- 프로세스에 시그널을 보내는 명령

- 예 : 3255번 프로세스에 9번 시그널(SIGKILL) 보내기 -> 프로세스 강제 종료

# kill -9 3255

\* 함수 원형

pid에 대응하는 프로세스에 sig로 지정한 시그널 보냄

sig O(NULL 시그널) : 실제로 시그널 보내지 않고 정상인지 오류인지 확인

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

int kill(pid\_t pid, int sig);

pid : 시그널을 받을 프로세스의 ID

sig : pid로 지정한 프로세스에 보내려는 시그널

- \* pid 값에 따른 처리
- ① pid가 0보단 큰 수 : pid로 지정한 프로세스에 시그널 발송
- ② pid가 -1이 아닌 음수 : 프로세스 그룹ID가 pid의 절대값인 프로세스 그룹에 속하고 시그널을 보낼 권한을 가지고 있는 모든 프로세스에 시그널 발송
- ③ pid가 0 : 특별한 프로세스를 제외하고 프로세스 그룹ID가 시그널을 보내는 프로세스의 프로세스 그룹ID와 같은 모든 프로세스에게 시그널 발송
- ④ pid가 -1 : 시그널을 보낸는 프로세스의 유효 사용자ID가 root가 아니면, 특별한 프로세스를 제외하고 프로세스의 실제 사용자ID가 시그널을 보내는 프로세스의 유효 사용자ID와 같은 모든 프로세스에 시그널 발송

\* kill 함수 사용하기

```
01 #include <sys/types.h>
02 #include <unistd.h>
03 #include <signal.h>
04 #include <stdio.h>
05
   int main(void) {
06
97
        printf("Before SIGCONT Signal to parent.\n");
08
        kill(getppid(), SIGCONT);
09
10
        printf("Before SIGQUIT Signal to me.\n");
11
12
        kill(getpid(), SIGQUIT);
13
14
                                              SIGQUIT의 기본동작은 코어덤프
        printf("After SIGQUIT Signal.\n");
15
16
17
       return 0;
                               # ex7_1.out
18
  }
                               Before SIGCONT Signal to parent.
                               Before SIGQUIT Signal to me.
                               끝(Quit)(코어 덤프)
```

- 2. 시그널 보내기: raise(2)
- \* 함수를 호출한 프로세스에 시그널 발송

```
#include <signal.h>
int raise(int sig);
```

sig : 보내려는 시그널 번호

- 3. 시그널 보내기: abort(3)
- \* 함수를 호출한 프로세스에 SIGABRT시그널 발송 SIGABRT 시그널은 프로세스를 비정상적으로 종료시키고 코어덤프 생성

```
#include <stdlib.h>
void abort(void);
```

프로세스 종료. 리턴하지 않는다.

### 4. 시그널 핸들러 지정: signal(3)

\* 함수 원형

```
#include <signal.h>
void (*signal(int sig, void (*disp)(int)))(int);
```

sig : 시그널 핸들러로 처리하려는 시그널

disp : 시그널 핸들러 함수명

\* disp 인자 - 다음 세가지중 하나 설정 SIG\_IGN : 시그널을 무시하도록 지정

SIG\_DFL: 기본 처리 방법으로 처리하도록 지정

signal함수는 시그널이 들어올 때마다 시그널 핸들러를 호출하려면 매번 시그널 핸들러를 재지정해야함.

\* signal 함수 사용하기

```
07
   void handler(int signo) {
        printf("Signal Handler Signal Number : %d\n", signo);
08
        psignal(signo, "Received Signal");
09
10
    }
11
12
    int main(void) {
                                            # ex7 2.out
        void (*hand)(int);
13
                                            Wait 1st Ctrl+C...: SIGINT
14
                                            ^CSignal Handler Signal Number : 2
        hand = signal(SIGINT, handler);
15
                                            Received Signal: Interrupt
                                            After 1st Signal Handler
        if (hand == SIG_ERR) {
16
                                            Wait 2nd Ctrl+C... : SIGINT
17
            perror("signal");
                                            ^C#
18
            exit(1);
                                                        두번째 Ctrl+C는 처리못함
19
        }
20
21
        printf("Wait 1st Ctrl+C... : SIGINT\n");
22
        pause();
23
        printf("After 1st Signal Handler\n");
24
        printf("Wait 2nd Ctrl+C...: SIGINT\n");
25
        pause();
        printf("After 2nd Signal Handler\n");27
26
28
        return 0;
29
    }
```

### 5. 시그널 핸들러 지정: sigset(3)

\* sigset()

sigset함수는 signal함수와 달리 시그널 핸들러가 한 번 호출된 후에 기본동작으로 재설정하지 않고, 시그널 핸들러를 자동으로 재지정한다.

성공 시 시그널 핸들러 함수의 주소

실패 시 SIG\_ERR 리턴

```
#include <signal.h>
void (*sigset(int sig, void (*disp)(int)))(int);
```

sig : 시그널 핸들러로 처리하려는 시그널

disp : 시그널 핸들러 함수명

\* sig로 지정한 시그널을 받았을 때 처리할 방법

SIG\_IGN: 시그널을 무시하도록 지정

SIG\_DFL: 기본 처리 방법으로 처리하도록 지정

\* sigaction 구조체

```
void handler(int signo) {
97
08
        printf("Signal Handler Signal Number : %d\n", signo);
        psignal(signo, "Received Signal");
09
                                                시그널 핸들러를 재지정
    }
10
                                                하지 않아도됨
11
    int main(void) {
12
13
        if (sigset(SIGINT, handler) == SIG_ERR) {
14
            perror("sigset");
15
            exit(1);
16
17
18
        printf("Wait 1st Ctrl+C...: SIGINT\n");
19
        pause();
20 printf("After 1st Signal Handler\n");
                                               # ex7 4.out
    printf("Wait 2nd Ctrl+C...: SIGINT\n"); Wait 1st Ctrl+C...: SIGINT
21
22
        pause();
                                               ^CSignal Handler Signal Number: 2
23
   printf("After 2nd Signal Handler\n");
                                               Received Signal: Interrupt
                                               After 1st Signal Handler
24
                                               Wait 2nd Ctrl+C... : SIGINT
25
        return 0;
                                               ^CSignal Handler Signal Number: 2
26 }
                                               Received Signal: Interrupt
                                               After 2nd Signal Handler
```

## 학습내용2: 시그널 집합(signal set)

- 1. 시그널 집합의 개념
- \* 시그널 집합이란?

시그널을 개별적으로 처리하지 않고 복수의 시그널을 처리하기 위해 도입한 개념 시그널: 비트 마스트(bit mask)로 표현, 각 비트가 특정 시그널과 1:1로 연결 비트 값이 1이면 해당 시그널 설정 비트 값이 0이면 시그널 설정 않음.

\* 시그널 집합의 처리를 위한 구조체 : sigset\_t

```
typedef struct {
    unsigned int __sigbits[4];
} sigset_t;
```

- 2. 시그널 집합 비우기: sigemptyset(3)
- \* 시그널 집합에서 모든 시그널을 0으로 설정

```
#include <signal.h>
int sigemptyset(sigset_t *set);
```

set : 비우려는 시그널 집합의 주소

- 3. 시그널 집합에 모든 시그널 설정: sigfillset(3)
- \* 시그널 집합에서 모든 시그널을 1로 설정

```
#include <signal.h>
int sigfillset(sigset_t *set);
```

set : 설정하려는 시그널 집합의 주소

### 4. 시그널 집합에 시그널 설정 추가: sigaddset(3)

signo로 지정한 시그널을 시그널 집합에 추가

```
#include <signal.h>
int sigaddset(sigset_t *set, int signo);
```

set : 시그널을 추가하려는 시그널 집합의 주소 segno : 시그널 집합에 추가로 설정하려는 시그널

## 5. 시그널 집합에서 시그널 설정 삭제: sigdelset(3)

signo로 지정한 시그널을 시그널 집합에서 삭제

```
#include <signal.h>
int sigdelset(sigset_t *set, int signo);
```

set : 시그널을 삭제하려는 시그널 집합의 주소 segno : 시그널 집합에서 삭제하려는 시그널

## 6. 시그널 집합에 설정된 시그널 확인: sigismember(3)

signo로 지정한 시그널이 시그널 집합에 포함되어 있는지 확인

```
#include <signal.h>
int sigismember(sigset_t *set, int signo);
```

set : 확인하려는 시그널 집합의 주소

segno : 시그널 집합에서 설정되었는지 확인하려는 시그널

#### \* 시그널 집합 처리 함수 사용하기

```
01
   #include <signal.h>
   #include <stdio.h>
02
03
04 int main(void) {
        sigset t st;
05
06
                             시그널 집합 비우기
        sigemptyset(&st);
07
08
        sigaddset(&st, SIGINT);
09
                                        시그널 추가
        sigaddset(&st, SIGQUIT);
10
11
        if (sigismember(&st, SIGINT))
                                                시그널 설정 확인
12
            printf("SIGINT is setting.\n");
13
14
        printf("** Bit Pattern: %x\n",st.__sigbits[0]);
15
16
17
        return 0;
18 }
```

6은 2진수로 00000110이므로 오른쪽에서 2 번, 3번 비트가 1로 설정 SIGINT는 2번, SIGQUIT는 3번 시그널 # ex7\_5.out
SIGINT is setting.
\*\* Bit Pattern: 6

# [학습정리]

1.

# ① 시그널 핸들러 함수

기능	함수원형
시그널 보내기	<pre>int kill(pid_t pid, int sig); int raise(int sig); void abort(void); int sigsend(idtype_t idtype, id_t id, itn sig);</pre>

기능	함수원형
	void (*signal (int sig, void (*disp)(int)))(int); void (*sigset(int sig, void (*disp)(int)))(int); int sigignore(int sig);

- 2. 시그널 집합(signal set)
- \* 시그널 집합이란?
- 시그널을 개별적으로 처리하지 않고 복수의 시그널을 처리하기 위해 도입한 개념
- 시그널
- : 비트 마스트(bit mask)로 표현, 각 비트가 특정 시그널과 1:1로 연결
- : 비트 값이 1이면 해당 시그널 설정
- : 비트 값이 0이면 시그널 설정 않음.
- 시그널 집합의 처리를 위한 구조체 : sigset\_t

```
typedef struct {
     unsigned int __sigbits[4];
} sigset_t;
```

3.

기능	함수원형
시그널 집합	int_sigemptyset(sigset_t *set);
	int_sigfillset(sigset_t +set);
	int sigaddset(sigset_t +set, int signo);
	int sigdelset(sigset_t +set, int signo);
	int sigsmember(sigset_t *set, int signo);