# lab4-Linux环境多进程编程

朱宏基 220110131 大二(上)

# 实验内容:

fork()的返回值中,子进程对应的是 0,父进程对应的是 pid。

## 改造1:

在 p1.c 文件中针对父子进程分别调用sleep函数,改造代码如下:

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
int main(int argc, char *argv[])
{
    printf("hello world (pid:%d)\n", (int)getpid());
   int rc = fork();
   if (rc < 0)
   {
       // fork failed; exit
       fprintf(stderr, "fork failed\n");
       exit(1);
   }
    else if (rc == 0)
   {
       // child (new process)
       // sleep(5);
                            第一次改造让父进程休眠10s,子进程休眠5s
       sleep(15); // 第二次改造让父进程休眠10s,子进程休眠15s
       printf("hello, I am child (pid:%d)\n", (int)getpid());
   }
   else
   {
       // parent goes down this path (original process)
       sleep(10);
       printf("hello, I am parent of %d (pid:%d)\n",
              rc, (int)getpid());
    }
    return 0;
}
```

两次休眠结果如下:

发现 time 命令测量的 real

### 改造2:

在 p1.c 中首先导入头文件 common.h 然后同前面调用 sleep 函数一般改为调用 Spin 函数,改造代码如下:

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include "common.h"
int main(int argc, char *argv[])
{
   printf("hello world (pid:%d)\n", (int)getpid());
   int rc = fork();
   if (rc < 0)
   {
       // fork failed; exit
       fprintf(stderr, "fork failed\n");
       exit(1);
   }
   else if (rc == 0)
   {
       // child (new process)
       // sleep(5); // 第一次改造让父进程休眠10s,子进程休眠5s
       // sleep(15); // 第二次改造让父进程休眠10s,子进程休眠15s
       // Spin(5); // 第一次改造让父进程Spin10s,子进程Spin5s
       Spin(15); // 第二次改造让父进程Spin10s,子进程Spin15s
       printf("hello, I am child (pid:%d)\n", (int)getpid());
   }
   else
   {
       // parent goes down this path (original process)
       // sleep(10);
       Spin(10);
       printf("hello, I am parent of %d (pid:%d)\n",
              rc, (int)getpid());
   }
   return 0;
}
```

#### 运行结果如下: