

Universidade Federal de Uberlândia Faculdade de Computação GSI018 – Sistemas Operacionais



Processos em Linux

Prof. Marcelo Zanchetta do Nascimento

Sumário

- Processo
- Identificação
- Layout da memória
- •Fork()
- •Vfork()
- Sinais
- Leituras Sugeridas

- Os atributos básicos de um processo filho são seus PID e seus processos pai PPID;
- Um processo que cria um novo processo é conhecido como processo pai;
- O kernel limita ID's de processos sendo menor ou igual a 32.767;
- O pai de qualquer processo pode ser encontrado no diretório /proc/ <PID>/. Em que <PID> refere ao número do processo.
 - Exemplo: cat /proc/1/status

- As funções que permite um processo obter PID e PPID são getpid e getppid;
- Declarado em conjunto com a biblioteca;
 - pid_t getpid(void);
 - pid_t getppid(void);
- O getpid retorna o PID de seu chamador (o processo);
- O **getppid** retorna o PPID de seu chamador, o qual é o PID de seu pai.

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
int main(void)
   printf("PID = %d\n", getpid());
   printf("PPID = %d\n", getppid());
   exit(EXIT SUCCESS);
}
```

Figura 1: imprime PID e PPID

Attribute	Type	Function
Process ID	pid_t	getpid(void);
Parent Process ID	pid_t	getppid(void);
Real User ID	uid_t	getuid(void);
Effective User ID	uid_t	geteuid(void);
Real Group ID	gid_t	getgid(void);
Effective Group ID	gid_t	<pre>getegid(void);</pre>

Figura 2: Atributos para os PIDs e PPIDs

Layout da Memória - Processo

- A memória alocada para cada processo é composta de partes;
- O segmento texto contém a linguagem de instruções de um programa executado pelo processo.
 - Esse segmento é apenas para leitura.
- O segmento de dados inicializado contém variáveis globais e locais que são explicitamente inicializadas;
- O segmento dados não inicializado contém as variáveis que não foram explicitamente inicializadas;

Layout da Memória - Processo

- A stack é um segmento dinamicamente crescente e reduzido que contém os quadros da pilha;
 - A heap é uma área da qual a memória (para variáveis) pode **alocar dinamicamente** em tempo de executação.

Layout da Memória - Processo

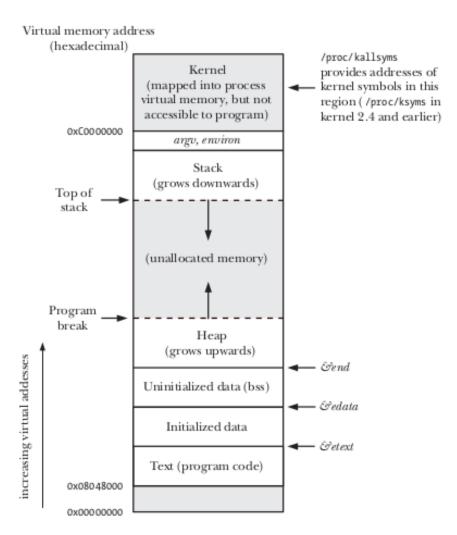


Figura 3: Espaço de alocação de um processo

Comandos fork(), exit(), wait() e execve()

- O sistema de chamada fork() permite, um processo, o pai criar um novo processo filho;
 - Isso é feito criando o novo processo filho um (quase) duplicado do pai: o filho obtem cópias da pilha, dados, heap e segmentos de texto;
- O comando exit (status) termina um processo em que as fontes (memória, descritores de arquivos abertos, etc) usadas pode ser realocação subsequentes pelo kernel;
- A chamada wait(&status) tem duas funções:
 - se o filho de um processo ainda não terminou pela chamada exit(), o wait() suspende execução até que um de seus filhos terminarem;
 - o status de finalização do filho é retornado no argumento de status do wait ().

Comandos fork(), exit(), wait() e execve()

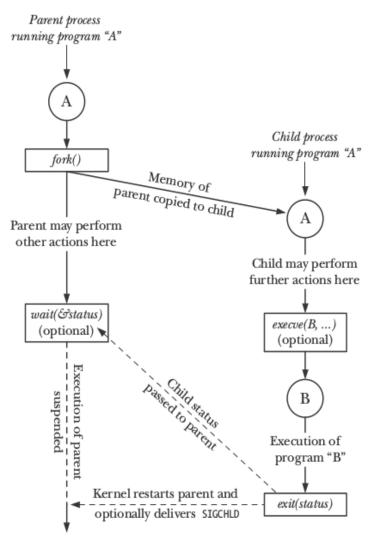


Figura 4: Fase em que ocorre a criação do filho

Comando Fork() - Copy on Write

- No Linux, o fork() usa a técnica chamada copy-on-write (COW);
- Essa técnica evita a cópia dos dados. Ao invés de copiar o espaço do processo pai, ambos compartilham uma única cópia somente leitura.
- Se uma escrita é feita, uma duplicação é feita e cada processo recebe uma cópia.
- A duplicação é feita apenas quando necessário, economizando tempo e espaço;
- O único *overhead* realmente necessário do fork() é a duplicação da **tabela de páginas** da memória do processo pai e a criação de um novo PID para o filho.

Comando Fork() - Copy on Write

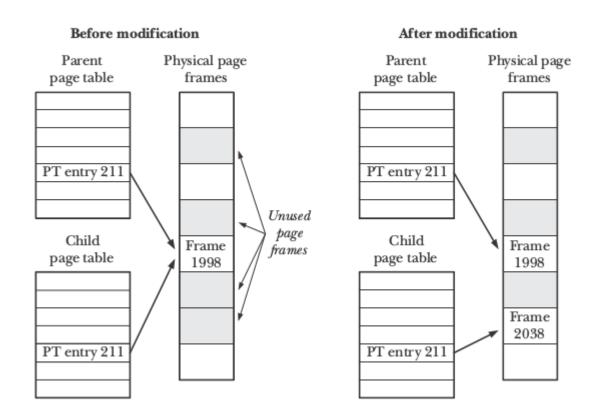


Figura 5: Espaço de memória do Pai e Filho.

Comando vfork()

- A chamada vfork() é mais eficiente que o fork() embora opere com uma semântica um pouco diferente;
- As principais diferenças estão:
 - Não há duplicação de páginas de memória virtual ou tabelas de páginas.
 - O processo filho compartilha memória até que execute uma chamada exec() ou exit() para finalizar;
 - A execução do processo pai é suspenso até o filho executar um exec() or _exit().

vFork()

```
int globvar = 33;
int main(void) {
  pid_t pid;
  if ((pid = vfork()) < 0) {
    printf("vfork error");
  } else if (pid == 0) {
    globvar++;
    exit(0);
 printf("pid = \%ld, glob = \%d\n", getpid(), globvar);
 return(0);
```

Figura 6: Exemplo do uso do vfork

Sinais

- Os sinais são interrupções;
- Um sinal é uma notificação para um processo avisando sobre a ocorrência de um evento;
- •O Sinal é análogo ao hardware de interrupção em que interrompe o fluxo normal de execução de um programa;
- Indicam a ocorrência de condições excepcionais:
 - Divisao por zero;
 - Acesso inválido à memória;
 - Interrupção do programa;
 - Término de um processo filho.

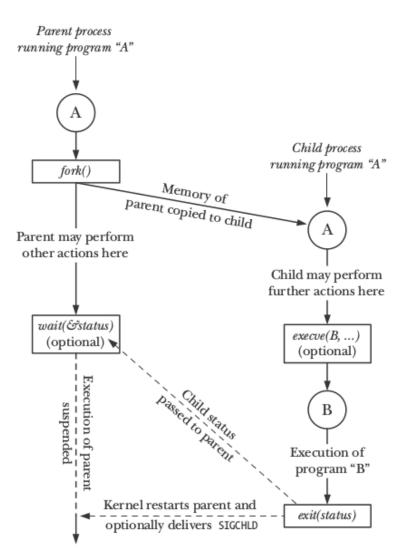
Sinais

```
😰 🖃 💷 🛮 marceloz@marceloz: ~
marceloz@marceloz:~$ kill -l
1) SIGHUP
                2) SIGINT
                                SIGQUIT
                                               4) SIGILL
                                                                SIGTRAP
SIGABRT
                7) SIGBUS
                                8) SIGFPE
                                                9) SIGKILL
                                                               10) SIGUSR1
11) SIGSEGV
               12) SIGUSR2
                               13) SIGPIPE
                                               14) SIGALRM
                                                              15) SIGTERM
16) SIGSTKFLT 17) SIGCHLD
                               18) SIGCONT
                                               19) SIGSTOP
                                                               20) SIGTSTP
21) SIGTTIN
               22) SIGTTOU
                               23) SIGURG
                                               24) SIGXCPU
                                                               25) SIGXFSZ
26) SIGVTALRM
               27) SIGPROF
                               28) SIGWINCH
                                               29) SIGIO
                                                               30) SIGPWR
31) SIGSYS
                              35) SIGRTMIN+1
               34) SIGRTMIN
                                               36) SIGRTMIN+2
                                                              37) SIGRTMIN+3
38) SIGRTMIN+4 39) SIGRTMIN+5
                               40) SIGRTMIN+6
                                               41) SIGRTMIN+7
                                                              42) SIGRTMIN+8
43) SIGRTMIN+9 44) SIGRTMIN+10 45) SIGRTMIN+11
                                               46) SIGRTMIN+12 47) SIGRTMIN+13
48) SIGRTMIN+14 49) SIGRTMIN+15 50) SIGRTMAX-14
                                               51) SIGRTMAX-13 52) SIGRTMAX-12
53) SIGRTMAX-11 54) SIGRTMAX-10 55) SIGRTMAX-9
                                               56) SIGRTMAX-8
                                                               57) SIGRTMAX-7
               59) SIGRTMAX-5
58) SIGRTMAX-6
                               60) SIGRTMAX-4
                                               61) SIGRTMAX-3
                                                              62) SIGRTMAX-2
               64) SIGRTMAX
63) SIGRTMAX-1
marceloz@marceloz:~$
```

Figura 7: Códigos para o sinal kill

Sinais

Invocação de um sinal pode interromper o fluxo do programa principal em qualquer tempo;



Alarme

• Exemplo de sinal assíncrono:

```
unsigned int alarm(unsigned int seconds);
```

• Envia um sinal do SIGALRM para o processo após alguns segundos.

Alarme

```
#include <signal.h>
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>
int main (void) {
  char c;
 Alarm (1); % aguarda 1 segundo e finaliza
  printf("Tecle enter para terminar: ");
 scanf("%c", &c);
  return 0;
```

Figura 8: Exemplo de um sinal de alarme.

Leitura Sugerida

 Matthew & Stones, Beginning Linux Programming, 4th Ed, Wrox Press, 2008. ISBN: 9780470147627

