

UNIVERSIDADE FEDERAL DO CEARÁ – CAMPUS SOBRAL CURSO DE ENGENHARIA DA COMPUTAÇÃO

DISCIPLINA: Sistemas Operacionais PROFESSOR: Joniel Bastos

LISTA Nº 01 Manipulando Processos no Linux e Processos em C

ALUNO MATRÍCULA

Jonas Carvalho Fortes 494513

Sobral – CE

SUMÁRIO

1.	OBJETIVOS	3
2.	MATERIAL UTILIZADO	3
3.	PROCEDIMENTO EXPERIMENTAL	4
4.	REFERÊNCIAS BIBLIOGRÁFICAS	18

1. OBJETIVOS DA PRÁTICA

- Manipular os processos no Linux.
- Gerenciar processos utilizando a linguagem de programação C.

2. MATERIAL UTILIZADO

- Dual-boot do Sistema Operacional Linux. Distribuição Ubuntu 20.04.1.
- Visual Studio Code v1.67.0.
- Gcc v9.4.0.

3. PROCEDIMENTO EXPERIMENTAL

Este relatório divide-se em duas partes. A primeira trata dos procedimentos referentes à manipulação de processos utilizando o sistema operacional Linux e a segunda, dos processos na linguagem de programação C.

Na primeira parte, iniciou-se verificando o funcionamento de um comando cujo função é exibir uma lista dos processos do sistema e suas respectivas estatísticas. Trata-se do comando "top" e a partir dele é possível obter informações como o ID do processo, prioridade do processo e quantidade de memória virtual utilizada, entre outras informações. Ao executar o comando no terminal, tem-se a seguinte visualização mostrada na figura 01.

Figura 01 – Execução do comando "top"

Fonte: Próprio autor

Ao observar a figura 01, nota-se que as informações referentes aos processos estão organizadas em colunas. Na última coluna encontram-se os nomes dos comandos referentes aos processos; e para saber a prioridade do processo basta observar a coluna três (PR). Por exemplo, o comando "spotify" tem prioridade de processamento igual a 20.

Em seguida, o comando "kill" foi analisado. Tal comando serve para enviar sinais para os processos, de modo que o processo seja pausado, interrompido ou encerrado a depender do sinal enviado ao processo. Para visualizar a lista de sinais que podem ser enviados, é usado o comando "kill -l". A figura 02 mostra a execução deste comando.

Figura 02 - Execução do comando "kill -l"

```
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43: ~
onasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~$ kill
                2) SIGINT
7) SIGBUS
12) SIGUSR
                                      SIGQUIT
                                                       SIGILL
                                                                         SIGTRAP
                    SIGBUS
   SIGABRT
                                      SIGFPE
                                                       SIGKILL
                                                                         SIGUSR1
                    SIGUSR2
                                      SIGPIPE
   SIGSEGV
                                  13)
                                                   14)
                                                       SIGALRM
                                                                         SIGTERM
   SIGSTKFLT
                    SIGCHLD
                                  18)
                                      SIGCONT
                                                    19)
                                                        SIGSTOP
                    SIGTTOU
                                      SIGURG
                                                        SIGXCPU
   SIGVTALRM
                    SIGPROF
                                      SIGWINCH
                                                        SIGIO
                                                        SIGRTMIN+2
                    SIGRTMIN
                                      SIGRTMIN+1
   SIGRTMIN+4
                39)
                    SIGRTMIN+5
                                  40)
                                      SIGRTMIN+6
                                                   41)
                                                       SIGRTMIN+7
                                                                         SIGRTMIN+8
                                                        SIGRTMIN+12
                    SIGRTMIN+10
                                 45)
                                      SIGRTMIN+11
   SIGRTMIN+9
                                                   46)
                                                                         SIGRTMIN+13
   SIGRTMIN+14 49)
                    SIGRTMIN+15 50)
                                      SIGRTMAX-14 51)
                                                       SIGRTMAX-13
                                 55) SIGRTMAX-9
60) SIGRTMAX-4
   SIGRTMAX-11 54)
                    SIGRTMAX-10
                                                   56)
                                                        SIGRTMAX-8
                59) SIGRTMAX-5
                                                   61) SIGRTMAX-3
   SIGRTMAX-6
  SIGRTMAX-1
               64) SIGRTMAX
  asfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~$
```

Fonte: Próprio autor

Na figura 02 nota-se vários sinais, numerados de 1 a 64. Ao executar o comando "kill", pode-se escolher um desses sinais para ser enviado ao processo. Vale ressaltar que caso não seja especificado o sinal no comando, o sinal padrão enviado será o SIGTERM.

Caso deseje-se finalizar o processo correspondente ao agendador de tarefas (cron), usa-se o comando "kill" juntamente ao PID do processo, ou seja, seu identificador. Para tal, utiliza-se o comando "pgrep cron" para consultar o PID deste processo em específico, como mostra a figura 03.

Figura 03 – Execução do comando "pgrep cron"



Após obter o PID do processo "cron", basta enviar, por exemplo, um sinal de eliminação (SIGKILL) junto ao PID do processo, utilizando o seguinte comando: "kill SIGKILL 933". Dessa forma, o processo "cron" será finalizado. A figura 04 mostra a execução deste comando.

Figura 04 - Execução do comando "kill SIGKILL 933"

```
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~

jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~$ kill SIGKILL 933
bash: kill: SIGKILL: arguments must be process or job IDs
bash: kill: (933) - Operation not permitted
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~$
```

Fonte: Próprio autor

Percebe-se, no entanto, que a operação não foi permitida para o processo "cron", pois o comando não foi executado com a permissão de superusuário. Para resolver, basta acrescentar o comando "sudo" antes dos demais comandos e referenciar o sinal pelo seu número, no caso 9. Dessa forma, "sudo kill -9 933" é executado, como mostra a figura 05.

Figura 05 – Execução do comando "sudo kill -9 933"

Observa-se, na figura 05, que houve uma falha ao passar o sinal SIGKILL, mas não ocorreu problemas ao substituí-lo pelo seu número referente da lista de sinais. Também percebe-se que o processo "cron" foi iniciado automaticamente após ser encerrado, pois ao consultar seu PID, ele reaparece com um identificador diferente.

Após isso, outro comando foi verificado. É o comando "bg", o qual coloca um processo que está sendo executado em primeiro plano, em segundo plano. Para demonstrá-lo, o comando "top" foi usado como exemplo. Dessa forma, se for necessário iniciar o comando "top" em segundo plano, pode-se usar "top &" como é mostrado na figura 06.

Figura 06 – Execução do comando "top &"



Na figura 06, observa-se que após iniciar o comando "top" em segundo plano surge o número do processo na lista de trabalhos junto ao seu PID.

Depois, pode-se observar o processo iniciado em segundo plano ao chamar o comando "jobs -l", como mostra a figura 07.

Figura 07 – Execução do comando "jobs -l"

```
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43: ~ Q ≡ − □ ⊗

jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~$ jobs -l

[1]+ 32691 Stopped (signal) top
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~$

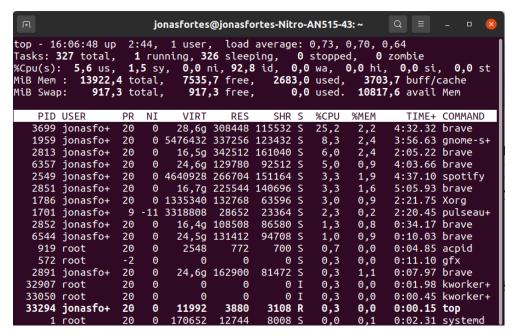
■
```

Fonte: Próprio autor

Percebe-se que o processo "top" está parado em segundo plano. E ainda, é possível colocar o processo em primeiro plano utilizando o comando "fg", como mostra a figura 08 e 09.

Figura 08 – Execução do comando "fg top"

Figura 09 – Execução do comando "fg top"



Dessa forma, mostradas nas figuras 08 e 09, percebe-se que o comando "top" retorna ao primeiro plano.

A segunda parte deste relatório trata dos processos na linguagem C. Inicialmente, foi criado um programa que recebe parâmetros na chamada principal e exibe metade dos parâmetros pelo processo pai e outra metade pelo processo filho. O código do programa está exposto a seguir.

Código 01 – Programa em C - item 2-1.c

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
int main(int argc, char *argv[]){
  if((pid = fork()) < 0){</pre>
      perror("Erro!");
  else if (pid == 0){
      printf("Processo Filho. PID: %d\n", getpid());
      for(i=1; i <= argc/2; i++) {
          printf("%s ", argv[i]);
      printf("\nFIM Processo Filho\n");
      printf("Processo Pai. PID: %d\n", getpid());
      for(i=(argc/2)+1; i < argc; i++){
          printf("%s ", argv[i]);
      printf("\nFIM Processo Pai\n");
```

No código 01, nota-se que a chamada do comando "fork" está retornando um valor para a variável 'pid', a qual é usada para verificar qual processo está sendo executado, o pai ou o filho. Dessa forma, parte dos argumentos armazenados no vetor 'argv' são executados no processo filho, e depois a outra parte é executada no processo pai. É possível verificar a execução do programa no terminal, como mostra a figura 10.

Figura 10 – Execução do programa iten2-1.c

```
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~/Desktop Q = - □ ⊗

jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~/Desktop$ gcc iten2-1.c -o iten2-1
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~/Desktop$ ./iten2-1 alfa beta gama delta

Processo Pai. PID: 33709

Processo Filho. PID: 33710
alfa beta

FIM Processo Filho
gama delta

FIM Processo Pai
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~/Desktop$
```

Fonte: Próprio autor

A figura 10 mostra que primeiramente o programa foi compilado. Após isso, o programa é chamado juntamente com os parâmetros 'alfa', 'beta', 'gama' e 'delta'. Ou seja, o processo pai é criado e logo depois cria o processo filho, este por sua vez exibe os dois primeiros parâmetros e finaliza; depois o processo pai exibe os dois últimos parâmetros e finaliza também. Portanto, o programa de fato dividiu a exibição dos parâmetros entre os dois processos, como o esperado.

Depois, outro programa foi feito para receber os comandos a serem executados, por parâmetro. Isto é, o programa deve executar todos os comandos e esperar que terminem antes de finalizar o processo. O código do programa é exibido a seguir.

Código 02 – Programa em C - item2-2.c

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/wait.h>
#include <string.h>
int main(int argc, char *argv[]){
      perror("Erro!");
  else if (pid == 0) {
          printf("Executa %s \n", argv[i]);
          system(argv[i]);
```

No código 02, percebe-se que há a criação de um processo filho no qual todos os comandos serão executados, e dessa forma, o processo pai só irá finalizar quando o filho terminar as execuções dos comandos. Pode-se observar o comportamento do programa na figura 11.

Figura 11 – Execução do programa iten2-2.c

```
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43: ~/Desktop 🔍 😑
onasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~/Desktop$ gcc iten2-2.c -o iten2-2
onasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~/Desktop$ ./iten2-2 ps ls who
Executa ps
PID TTY
                           TIME CMD
   5732 pts/0
                      00:00:00 bash
                      00:00:00 iten2-2
00:00:00 iten2-2
   8603 pts/0
   8604 pts/0
   8605 pts/0
                      00:00:00 sh
8606 pts/0
Executa ls
                      00:00:00 ps
 iten2-1
                iten2-2
                                 iten2-3
                                                 iten2-4
                                                                'Safyra WebSite'
                                                                                             test
 iten2-1.c
                iten2-2.c
                                iten2-3.c
                                                 iten2-4.c
                                                               'Supervisor System'
                                                                                             test.c
Executa who
 onasfortes :0 2022-05-08 10:44 (:0)
onasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43:~/Desktop$
jonasfortes :0
```

Observa-se, na figura 11, que o programa é chamado e passa os comandos 'ps', 'ls' e 'who' para serem executados. Assim, as execuções dos comandos são feitas em ordem, antes do processo finalizar.

O próximo programa a ser analisado gera um processo filho e através deste inicia um aplicativo qualquer do sistema operacional. Para este exemplo, utilizou-se o Spotify para ser executado pelo programa. O código está exposto a seguir.

Código 03 – Programa em C - item2-3.c

```
#include <stdio.h>
#include <stdib.h>
#include <sys/wait.h>
#include <unistd.h>
#include <string.h>
int main(int argc, char *argv[]){
    pid_t pid;
    if((pid = fork()) < 0){
        perror("Erro!");
        exit(1);
    }
    else if (pid == 0){
            //Execução processo filho
            system("spotify");
    }
    return 0;
}</pre>
```

No código 03, um processo filho é criado e o único comando nele faz a execução do Spotify, enquanto o processo pai apenas cria o processo filho e finaliza. O programa pode ser testado no terminal também, como mostra a figura 12.

Figura 12 – Execução do programa iten2-3.c

Na figura 11, há algumas mensagens referentes à execução do Spotify, e após isto, o programa permanece aberto e pronto para o uso.

O último programa foi feito para demonstrar uma hierarquia de execução entre os processos pai, filho e filho1. Ou seja, o processo pai cria um processo filho, e este por sua vez cria um processo filho1, de modo que a execução de um espere o término do outro: primeiro o filho1 termina sua execução para que o filho finalize a sua, e assim o processo pai possa finalmente terminar. O programa é mostrado a seguir.

Código 04 – Programa em C - item2-4.c

```
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
int main(int argc, char *argv[]){
  if((pid = fork()) < 0){</pre>
      perror("Erro!");
       exit(1);
  else if (pid == 0) {
       if((pid2 = fork()) < 0){</pre>
           perror("Erro!");
           printf("\nExecução Processo Filho1 ->");
```

```
wait(0);//filho espera filho1
    printf("Execução Processo Filho ->");
}
}else{

//Execução processo pai
    wait(0);//pai espera filho
    printf("Execução Processo Pai\n");
}
return 0;
}
```

Ao analisar o código 04, percebe-se que há duas chamadas do comando 'fork', uma para criar o processo filho e outra para criar o filho1. Dessa forma, foi preciso usar a função 'wait' para fazer com que o processo pai esperasse o término do filho e também para que o filho esperasse o término do processo filho1. Dessa forma, foi garantido a hierarquia de execução entre os processos.

A execução do programa é mostrada na figura 13 a seguir.

Figura 13 – Execução do programa iten2-4.c

```
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43: ~/Desktop Q ≡ - □ ⊗
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43: ~/Desktop$ gcc iten2-4.c -o iten2-4
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43: ~/Desktop$ ./iten2-4

Execução Processo Filho1 ->Execução Processo Filho ->Execução Processo Pai
jonasfortes@jonasfortes-Nitro-AN515-43: ~/Desktop$
```

Fonte: Próprio autor

Na figura 13, nota-se que as execuções seguiram a hierarquia definida, pois cada processo espera o término da execução de seu respectivo filho.

Por fim, basta definir as diferenças entre o comando 'fork' e o 'clone', do linux, uma vez que ambos têm funções semelhantes, mas não iguais. O comando 'fork' cria uma cópia idêntica do processo em que ele é chamado, com seus próprios espaços de endereçamento na memória. Já o comando 'clone' é uma chamada de sistema para criar um novo processo filho que compartilha os espaços de memória, estados de processos e PID com o processo pai. A principal diferença entre o 'fork' e o 'clone' é a estrutura de dados que é compartilhada ou não.

4. REFERÊNCIA BIBLIOGRÁFICA

PORQUE USAR PERROR?. [S. 1.], 2013. Disponível em: https://www.vivaolinux.com.br/topico/C-C++/Como-usar-perror. Acesso em: 8 maio 2022.

SISTEMAS-OPERACIONAIS. [S. 1.], 2021. Disponível em: https://github.com/isaias0rt0n/sistemas-operacionais/blob/main/README.md. Acesso em: 8 maio 2022.

PROCESS Identification (pid_t) data type in C language. [S. 1.], 2018. Disponível em: https://www.includehelp.com/c/process-identification-pid_t-data-type.aspx. Acesso em: 8 maio 2022.

THE DIFFERENCE between fork(), vfork(), exec() and clone(). [S. 1.], 2020. Disponível em: https://stackoverflow.com/questions/4856255/the-difference-between-fork-vfork-exec-a nd-clone#:~:text=clone()%20is%20the%20syscall,etc)%20are%20shared%20or%20not. Acesso em: 8 maio 2022.