

Aufgabe 1: (14 Punkte)

In dieser Aufgabe sind jeweils m Aussagen angegeben. Davon sind n ($0 \leq n \leq m$) Aussagen richtig. Kreuzen Sie jeweils an, ob die entsprechende Aussage richtig oder falsch ist.

Jede korrekte Antwort gibt 0,5 Punkte, jede falsche Antwort 0,5 Punkte Abzug. Nicht beantwortete Aussagen gehen neutral in die Bewertung ein. Eine Teilaufgabe wird minimal mit 0 Punkten gewertet, falsche Antworten wirken sich nicht auf andere Teilaufgaben aus.

Wollen Sie eine falsch angekreuzte Antwort korrigieren, streichen Sie bitte das Kreuz mit drei waagrechten Strichen durch (☒).

Lesen Sie die Frage genau, bevor Sie antworten.

a) Bereich: Prozesszustände

Richtig Falsch

- Ein Prozess kann sich selbst von „blockiert“ in „bereit“ überführen, wenn das Ereignis, auf das er wartet, eingetreten ist.
- Übergang von „blockiert“ in „bereit“ bedeutet: Ein anderer Prozess wurde vom Betriebssystem verdrängt und der aktuelle Prozess wird nun auf der CPU eingelastet.
- Ein Prozess im Zustand „erzeugt“ kann sich durch Aufrufen des Systemaufrufs `exec()` in „bereit“ versetzen.
- Prozesse können direkt von „blockiert“ in „laufend“ überführt werden.

b) Bereich: Dateisysteme

Richtig Falsch

- Ein Hardlink kann verwiesen.
- Für jede reguläre Datei existiert mindestens ein Hardlink im selben Dateisystem.
- Ein Hardlink kann nur auf Verzeichnisse verweisen, nicht jedoch auf Dateien.
- In einem UNIX-Dateisystem sind die Objekte immer in einer Baumstruktur angeordnet.

c) Scheduling

Richtig Falsch

- Ein Prozess, der sich in einem kritischen Abschnitt befindet, kann vom Betriebssystem unterbrochen werden.
- Die Umschaltung zwischen User-Threads ist eine privilegierte Operation und muss deshalb im Systemkern erfolgen.
- Präemptives Scheduling ermöglicht es, die Monopolisierung der CPU zu verhindern.
- Leichtgewichtige Prozesse (kernel-threads) können die Multiprozessorfähigkeit des Betriebssystems ausnutzen.

d) Man unterscheidet Traps und Interrupts (*Unterbrechungen*). Bewerten Sie die folgenden Aussagen:

Richtig Falsch

- Eine Instruktion hat einen Trap ausgelöst. Es ist möglich, dass der ausführende Prozess die Fehlerursache behebt und fortfährt.
- Ein Interrupt wird immer unmittelbar durch eine Aktivität des aktuell laufenden Prozesses ausgelöst.
- Der Zeitgeber (Systemuhr) unterbricht die Programmbearbeitung in regelmäßigen Abständen. Die genaue Stelle der Unterbrechungen ist damit vorhersagbar. Somit sind solche Unterbrechungen in die Kategorie Trap einzuordnen.
- Der Zugriff auf eine virtuelle Adresse kann zu einem Trap führen.

e) Bereich: UNIX-Prozesse

Richtig Falsch

- Jedem UNIX-Prozess ist zu jeder Zeit ein aktuelles Arbeitsverzeichnis zugeordnet.
- Mit dem Systemaufruf `chdir()` kann das aktuelle Arbeitsverzeichnis eines Prozesses durch seinen Elternprozess verändert werden.
- Das aktuelle Arbeitsverzeichnis erbt der Prozess vom aktuellen Benutzer.
- Ein Prozess im Zustand „beendet“ (Zombie) kann mit dem Systemaufruf `respawn()` neu gestartet werden.

f) Bewerten Sie die folgenden Aussagen zum Thema Betriebssysteme:

Richtig Falsch

- Virtuelle Maschinen können aufgrund der benötigten privilegierten Operationen nur durch das Betriebssystem bereitgestellt werden.
- Betriebssystemdienste laufen zwingend im privilegierten Modus des Prozessors.
- Mehrprogrammbetrieb ermöglicht die simultane Ausführung mehrerer Programme innerhalb eines Prozesses.
- Multiplexing und Isolation der Hardwareressourcen sind Kernaufgaben eines Betriebssystems.

g) Bewerten Sie die folgenden Aussagen zu UNIX/Linux-Dateideskriptoren:

Richtig Falsch

- Das Verzeichnis . verweist auf das aktuelle Verzeichnis eines Prozesses. Das Verzeichnis .. verweist auf dessen übergeordnetes Verzeichnis.
- Der Verzeichniseintrag . verweist auf das Verzeichnis, in dem der Eintrag selber steht. Der Verzeichniseintrag .. verweist auf das im Dateibaum übergeordnete Verzeichnis.
- Nur Dateideskriptoren mit dem Flag `FD_CLOEXEC` werden beim Prozessende mit `exit()` vom Betriebssystem geschlossen.
- Der Aufruf `newfd = dup(fd)` erzeugt eine Kopie der dem Dateideskriptor `fd` zugrundeliegenden Datei; `newfd` enthält einen Dateideskriptor auf die neu erzeugte Datei.

Aufgabe 2: (11 Punkte)

Vervollständigen Sie das folgende Programm, welches eine Simulation einer Fabrik übernimmt. Die Fabrik hat eine Personalleiter **Charles**, der für das Einstellen neuer Mitarbeiter zuständig ist. Die eigentliche Herstellung von Waren wird von mehreren Arbeitern durchgeführt, die zufälligerweise alle **Olaf** heißen und die nach jeder hergestellten Ware mit einer Wahrscheinlichkeit von 1% kündigen. Die fertigen Waren werden von der Verkaufschefin **Clara** verkauft. Zusammen haben sich alle Mitarbeiter der Fabrik darauf verständigt, die Arbeit wie folgt zu koordinieren:

- Charles sorgt dafür, dass immer genug Arbeiter eingestellt werden, wobei er darauf achtet, dass **maximal 16 Olafs** gleichzeitig angestellt sind. Jeder neue Mitarbeiter bekommt bei der Einstellung von Charles eine eindeutige `worker_id` zugewiesen.
- Immer wenn ein Olaf ein Produkt fertiggestellt hat, wird Clara darüber benachrichtigt, damit dieses Produkt in der Verkauf gehen kann.
- Immer wenn ein Olaf ein Produkt hergestellt hat, besucht er die **einzigste** Toillete des Betriebes.
- Sobald ein Olaf keine Lust mehr auf die Arbeit hat (er bricht seine Schleife ab), meldet er sich bei Charles ab, sodass ein neuer Arbeiter eingestellt werden kann.
- Wenn Clara erfährt, dass ein Produkt fertig gestellt wurde, geht dieses in den Verkauf.

Ergänzen sie den C-Code so, dass das beschriebene Verhalten erreicht wird. Hierfür müssen Sie die gegebenen Semaphoren so initialisieren und verwenden, dass die Arbeitsabläufe passend synchronisiert werden. Dabei kann es sein, dass einzelnen Felder leer bleiben können. **Streichen Sie in diesem Fall das Feld durch!**

Hinweise:

- Zu Beginn laufen bereits zwei Threads, von denen einer die Funktion `Charles()` ausführt und der andere die Funktion `Clara()`.
- `hire_Olaf()` startet einen neuen Thread, der die Funktionen `Olaf()` ausführt.
- Ergänzen Sie das folgende Codegerüst so, dass ein vollständig übersetzbare Programm entsteht.

```
sem_t worker_sem;
sem_t product_sem;
sem_t pause_sem;
int hired_workers = 0;

void init() {
    [REDACTED];
    [REDACTED];
    [REDACTED];
}

void Olaf() {
    while (random() % 100 != 0) {
        produce_good();
        [REDACTED];
        visit_bathroom();
        [REDACTED];
    }
    [REDACTED];
}

void Charles() {
    while (true) {
        [REDACTED];
        int worker_id = (hired_workers++);
        [REDACTED];
        hire_Olaf(worker_id);
    }
}

void Clara() {
    while (true) {
        [REDACTED];
        sell_good();
    }
}
```

Aufgabe 3: (21 Punkte)

Das bestehende Programm `gz` soll netzwerkfähig gemacht werden. Hierzu ist es Ihre Aufgabe ein entsprechendes Vermittlerprogramm `neuland` zu schreiben, dass die Kommunikation und Verwaltung übernimmt. Für jede eingehende Verbindung wird ein Auftrag (=Job) ausgelöst, für den eine neue Instanz des Programms `gz` gestartet werden soll.

Die Aufgabe des Programms `gz` ist es, Datensätze zu verarbeiten. Wie üblich für UNIX-Programme liest `gz` von der Standardeingabe und schreibt auf die Standardausgabe. Ihr Programm `neuland` soll diese Datenströme so umleiten, dass `gz` von dem Netzwerkkanal liest und seine Ausgabe in eine Datei schreibt. Diese Datei ist mit der UUID des Jobs als Dateinamen mit den Rechten 0370 im aktuellen Verzeichnis anzulegen. Sie dürfen annehmen, dass eine UUID nur exakt einmal auftritt.

Die Funktionen für die Netzerkkommunikation sind bereits gegeben. Die Funktion `init_server()` initialisiert den Netzwerksocket und bereitet die gesamte Netzerkkommunikation entsprechend der Socketspezifikation (SOCKET_SPEC) vor, welche `neuland` über die Kommandozeile erhält. Die Funktion `job_t *get_job()` wartet auf eingehende Netzwerkverbindungen, initiiert die Kommunikation und handelt den ersten (und einzigen) Kommandozeilenparameter für den Aufruf von `gz` aus.

Aufrufsyntax: `neuland SOCKET_SPEC`

Implementieren Sie dazu die folgenden Funktionen für `neuland`, um jeweils die beschriebene Funktionalität zu bieten:

Hinweis: Sie benötigen **keine** Socket-spezifischen Funktionen und keine Kenntnisse über den Aufbau von SOCKET_SPEC. Dieses wird vollkommen in der gegebenen Funktion `init_server()` gekapselt.

Funktion `main(int argc, char *argv[])`

- Prüfen der Argumente
- Nutzungsausgabe bei falschem Aufruf
- Initialisieren der Netzwerkkommunikation
- eintreffende Jobs mit `get_job()` entgegennehmen
- für jeden Job mittels `start_worker()` einen gz-Prozess starten
- beendete Jobs mittels `collect_finished_workers()` aufräumen

Funktion `void start_worker(job_t *job)`

- Einen Prozess für gz erzeugen
- die Ein- und Ausgabe mittels `redirect_cummunication()` umleiten
- gz mit dem im Job angegebenen Parameter ausführen
- nicht mehr benötigte Daten und Ressourcen mittels `free_job()` freigeben
- Ausgabe auf die Standardausgabe:
“started <PID> with param <PARAM>”

Funktion `void collect_finished_workers(void)`

- alle bereits beendeten gz-Prozesse einsammeln
- für jeden eingesammelten Prozess die folgende Ausgabe auf die Standardausgabe schreiben:
“<PID> beendet. Normal beendet: <OK>”

Funktion `void redirect_communication(job_t *job)`

- Erstellen einer Datei mit dem Namen der UUID des aktuellen Jobs und den Rechten 0370 im aktuellen Verzeichnis
- umleiten der **Standardausgabe** des aktuellen Prozesses in die erstellte Datei
- umleiten der **Standardeingabe** des aktuellen Prozesses, so dass aus dem in der Job-Struktur angegebenen Dateideskriptor gelesen wird

Funktion `void free_job(job_t *job)`

- Freigeben aller Datenstrukturen und Ressourcen, die mit der angegebenen Job-Struktur verbunden sind

Tritt ein nicht erwarteter Fehler auf, so ist das Programm mit Ausgabe einer Fehlermeldung zu beenden. Hierzu steht die Funktion `die(char *msg)` bereit.

```
#include <dirent.h>
#include <errno.h>
#include <fcntl.h>
#include <signal.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/stat.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
```

```
void die(const char *msg) {
    perror(msg);
    exit(1);
}
```

```
typedef struct {
    char uuid[64]; // UUID des Jobs. NULL-terminiert
    char param[256]; // Parameter des aufzurufenden Programms, NULL-terminiert.
    int com; // Dateideskriptor für die Kommunikation
} job_t;
```

```
//Gegeben
/* neuland initialisieren
 *
 * Parameter socket_spec: Zeichenkette, die den Socket spezifiziert
 * Rückgabe: keine
 * Fehler: keine
 */
void init_server(const char * socket_spec);

/* Bereitet einen neuen Job vor.
 *
 * Rückgabe:
 *      solange Jobs eintreffen: Zeiger auf ein job_t
 *      sonst: NULL
 *
 * Fehler: Die Funktion schlägt nicht fehl.
 */
job_t *get_job(void);
```

```
// Zu Implementieren:
void start_worker(job_t *job);
void collect_finished_workers(void);
void redirect_communication(job_t *job);
void free_job(job_t *job);
```

// Globale Variablen und Deklarationen

```
int main(int argc, char * argv[]) {
```

M:
M:

void start_worker(job_t *job) {

```
void collect_finished_workers(void) {
```

M:

M:

M:

```
void redirect_communication(job_t *job) {
```

```
void free_job(job_t *job) {
```

Aufgabe 4: (6 Punkte)

Gegeben sei ein Dateisystem mit indizierter Speicherung. Jeder Indexknoten enthält 8 direkte Verweise, und je einen einfach, zweifach und dreifach indirekten Verweis. Eine Adresse ist 5 Byte groß, ein Block 8 KiByte.

- a) Wieviele Blöcke werden benötigt, um eine Datei der Größe 8 KiByte darzustellen? Wie werden die Datenblöcke adressiert?

- b) Wieviele Blöcke werden benötigt, um eine Datei der Größe 248 KiByte darzustellen? Wie werden die Datenblöcke adressiert?

- c) Wie groß kann eine Datei maximal in diesem Dateisystem sein?

Aufgabe 5: (9 Punkte)

Auf einem byteweise adressierenden Mikrocontroller ist segmentierter logischer Adressraum implementiert. Eine logische Adresse ist 16 Bit breit. Es sind 16 Bit Basis, 16 Bit Limit und 11 Bit Attribute im Segmentdeskriptor vorgesehen. Der Opcode enthält 9 Bit für den Segmentnamen.

- a) Vervollständigen Sie die gegebene Skizze zur Abbildung einer von Ihnen gewählten realen Adresse aus der gegebenen logischen Adresse 9008. Der aktuelle Opcode enthält den Wert 1dd als Segmentname.

Logische Adresse

9	0	0	8
---	---	---	---

Reale Adresse

--	--	--	--

- b) Bestimmen Sie die folgenden Größen: Größe einer Segmenttabelle; maximale Größe eines Segments; maximale Größe des logischen Adressraums

- c) Nennen Sie ein alternatives Verfahren, um einen logischen Adressraum zu implementieren. Beschreiben Sie einen Vor/Nachteil gegenüber der segmentierten Implementierung.

Aufgabe 6: (18 Punkte)

- a) Beschreiben Sie was geschieht, wenn ein Prozess auf eine ausgelagerte Seite zugreift.

- b) Nehmen Sie an, dass das folgende Programmstück in einem Prozess eines UNIX-Systems ausgeführt wird:

```
// ...
int *p = malloc(sizeof(int));
*p = -1;
// ...
```

- I) Welcher Fehler kann dabei auftreten? (1 Punkt)

- II) Der Fehler wird von einer Hardwarekomponente zuerst detektiert. Welche Komponente ist das? (1 Punkt)

- III) Was wird das Betriebssystem mit dem Prozess machen, der den Fehler hervorruft? (1 Punkt)

- c) Teilinterpretation: Wann wird das Betriebssystem aktiv? Nenne ein Beispiel für eine zu interpretierende Instruktion.

- d) Eine Freispeicherverwaltung gibt Speicher immer in Einheiten der nächstgrößeren Zweierpotenz der angefragten Menge heraus. Entsteht dadurch ein Problem? Wenn ja, welches? Begründen Sie stichwortartig.

- e) Worin unterscheiden sich Online- und Offlinescheduling? Nennen Sie je einen Vorteil.

- f) Erläutern Sie das Konzept **Semaphor**. Welche Operationen sind auf Semaphore definiert und was tun diese Operationen?

closedir(3)	Linux Programmer's Manual		
NAME	closedir – close a directory		
SYNOPSIS	#include <sys/types.h> #include <dirent.h>		
	int closedir(DIR *dirp);		
DESCRIPTION	The closedir() function closes the directory stream associated with <i>dirp</i> .		
RETURN VALUE	The closedir() function returns 0 on success. On error, -1 is returned, and <i>errno</i> is set appropriately.		
NAME	fork – create a child process		
SYNOPSIS	#include <sys/types.h> #include <sys/types.h> #include <unistd.h>		
	pid_t fork(void);		
DESCRIPTION	The fork() creates a new process by duplicating the calling process. The new process is referred to as the <i>child</i> process. The calling process is referred to as the <i>parent</i> process.		
	The child process is an exact duplicate of the parent process except for the following points:		
	* The child has its own unique process ID.		
	* The child's parent process ID is the same as the parent's process ID.		
RETURN VALUE	On success, the PID of the child process is returned in the parent, and 0 is returned in the child. On failure, -1 is returned in the parent, no child process is created, and <i>errno</i> is set appropriately.		

<pre>opendir(3) sem_init(3)</pre>
<pre>NAME sem_init(pid_t pid, int value);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <sys/types.h> #include <sys/sem.h> #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_init() function initializes a semaphore. The value argument specifies the initial value for the semaphore.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_init() function returns 0 on success; or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>sem_post(3) sem_post(pid_t pid);</pre>
<pre>NAME sem_post(pid_t pid);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_post() system call suspends execution of the calling thread until a child specified by pid has changed state. By default, sem_post() waits only for terminated children, but this behavior is modifiable via the SemTracing macro described below.</pre>
<pre>RETURN VALUE which have stopped even if this option is not specified.</pre>
<pre>sem_wait(3) sem_wait(pid_t pid);</pre>
<pre>NAME sem_wait(pid_t pid);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_wait() system call suspends execution of the calling thread until the semaphore specified by pid becomes zero, then another process or thread blocked in a sem_post() call will be woken up and traced.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_wait() function returns 0 on success, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>sem_getvalue(3) sem_getvalue(sem_t *sem, int *value);</pre>
<pre>NAME sem_getvalue(sem_t *sem, int *value);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_getvalue() function retrieves the current value of the semaphore specified by sem.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_getvalue() function returns the current value of the semaphore, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>sem_setvalue(3) sem_setvalue(sem_t *sem, int value);</pre>
<pre>NAME sem_setvalue(sem_t *sem, int value);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_setvalue() function changes the value of the semaphore specified by sem to value.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_setvalue() function returns 0 on success, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>sem_destroy(3) sem_destroy(sem_t *sem);</pre>
<pre>NAME sem_destroy(sem_t *sem);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_destroy() function destroys the semaphore specified by sem.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_destroy() function returns 0 on success, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>readdir(3) readdir(DIR *dirp);</pre>
<pre>NAME readdir(DIR *dirp);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The readdir() function finds the first occurrence of the substring needle in the string haystack.</pre>
<pre>RETURN VALUE The readdir() function returns a pointer to the beginning of the located substring, or NULL if the substring is not found.</pre>
<pre>DIR struct dirent {</pre>
<pre> char d_ino; /* i-node number */</pre>
<pre> unsigned short d_recno; /* Length of this record */</pre>
<pre> char d_name[256]; /* Null-terminated filename */</pre>
<pre>};</pre>
<pre>d_type This field indicates the file type.</pre>
<pre>DT_DIR This is a directory.</pre>
<pre>DT_FIFO This is a named pipe (FIFO).</pre>
<pre>DT_LNK This is a symbolic link.</pre>
<pre>DT_REG This is a regular file.</pre>
<pre>DT SOCK This is a UNIX domain socket.</pre>
<pre>RETURN VALUE On success, readdir() returns a pointer to a dirent structure.</pre>
<pre>If the end of the directory is reached, NULL is returned and errno is not changed. If an error occurs, NULL is returned and errno is set appropriately.</pre>

<pre>sem_getvalue(3) sem_getvalue(sem_t *sem, int *value);</pre>
<pre>NAME sem_getvalue(sem_t *sem, int *value);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_getvalue() function retrieves the current value of the semaphore specified by sem.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_getvalue() function returns the current value of the semaphore, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>sem_setvalue(3) sem_setvalue(sem_t *sem, int value);</pre>
<pre>NAME sem_setvalue(sem_t *sem, int value);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_setvalue() function changes the value of the semaphore specified by sem to value.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_setvalue() function returns 0 on success, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>sem_destroy(3) sem_destroy(sem_t *sem);</pre>
<pre>NAME sem_destroy(sem_t *sem);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_destroy() function destroys the semaphore specified by sem.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_destroy() function returns 0 on success, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>sem_init(3) sem_init(pid_t pid, int value);</pre>
<pre>NAME sem_init(pid_t pid, int value);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>#include <sys/types.h> #include <sys/sem.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_init() function initializes a semaphore. The value argument specifies the initial value for the semaphore.</pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_init() function is used to initialize a semaphore. It takes three arguments: the process ID of the child to be created (pid), the initial value of the semaphore (value), and a pointer to a status variable (status). The status variable is used to store information about the creation of the child process.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_init() function returns 0 on success, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>sem_post(3) sem_post(pid_t pid);</pre>
<pre>NAME sem_post(pid_t pid);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_post() system call suspends execution of the calling thread until a child specified by pid has changed state. By default, sem_post() waits only for terminated children, but this behavior is modifiable via the SemTracing macro described below.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_post() function returns 0 on success, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>sem_wait(3) sem_wait(pid_t pid);</pre>
<pre>NAME sem_wait(pid_t pid);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_wait() system call suspends execution of the calling thread until the semaphore specified by pid becomes zero, then another process or thread blocked in a sem_post() call will be woken up and traced.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_wait() function returns 0 on success, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>sem_getvalue(3) sem_getvalue(sem_t *sem, int *value);</pre>
<pre>NAME sem_getvalue(sem_t *sem, int *value);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_getvalue() function retrieves the current value of the semaphore specified by sem.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_getvalue() function returns the current value of the semaphore, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>sem_setvalue(3) sem_setvalue(sem_t *sem, int value);</pre>
<pre>NAME sem_setvalue(sem_t *sem, int value);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_setvalue() function changes the value of the semaphore specified by sem to value.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_setvalue() function returns 0 on success, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>
<pre>sem_destroy(3) sem_destroy(sem_t *sem);</pre>
<pre>NAME sem_destroy(sem_t *sem);</pre>
<pre>SYNOPSIS #include <stropts.h></pre>
<pre>DESCRIPTION The sem_destroy() function destroys the semaphore specified by sem.</pre>
<pre>RETURN VALUE The sem_destroy() function returns 0 on success, or -1 if an error occurs, and errno is set appropriately.</pre>