Московский Авиационный Институт

(Национальный Исследовательский Университет)

Факультет информационных технологий и прикладной математики

Кафедра вычислительной математики и программирования

**Лабораторная работа №6-8 по курсу**

**«Операционные системы»**

Студент: Никулин Кристиан Ильич

Группа: М8О-208Б-21

Преподаватель: Соколов Андрей Алексеевич

Оценка: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Дата: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Подпись: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Москва, 2022

**Постановка задачи**

**Цель работы**

Целью является приобретение практических навыков в:

• Управлении серверами сообщений (№6)

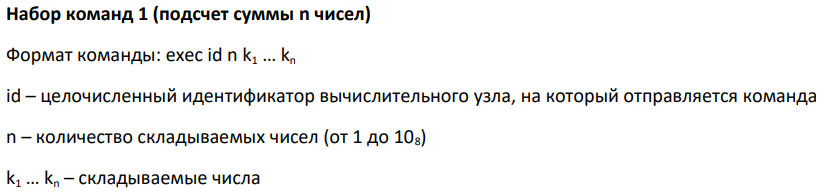
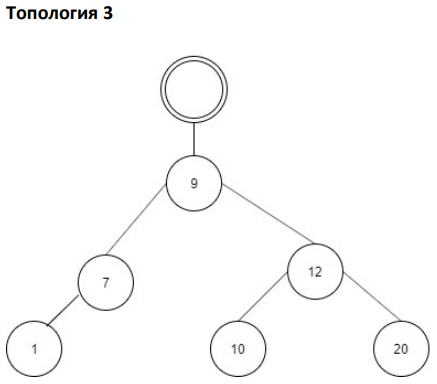
• Применение отложенных вычислений (№7)

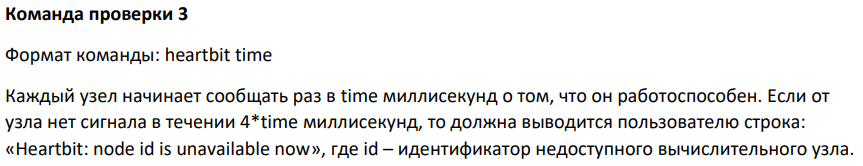
• Интеграция программных систем друг с другом (№8)

**Задание**

Реализовать распределенную систему по асинхронной обработке запросов. В данной распределенной системе должно существовать 2 вида узлов: «управляющий» и «вычислительный». Необходимо объединить данные узлы в соответствии с той топологией, которая определена вариантом. Связь между узлами необходимо осуществить при помощи технологии очередей сообщений. Также в данной системе необходимо предусмотреть проверку доступности узлов в соответствии с вариантом. При убийстве («kill -9») любого вычислительного узла система должна пытаться максимально сохранять свою работоспособность, а именно все дочерние узлы убитого узла могут стать недоступными, но родительские узлы должны сохранить свою работоспособность.

**Вариант 47**





**Общие сведения о программе**

Программа состоит из 7 файлов: main.cpp (получает команды от пользователя и отправляет их в вычислительный узел), client.cpp (получает эти команды и выполняет их), timer.cpp, timer.h (реализация таймера), tree.cpp, tree.h (реализация бинарного дерева поиска), Makefile.

**Общий метод и алгоритм решения**

* create id — вставка вычислительного узла в бинарное дерево
* exec id subcommand — отправка подкоманды вычислительному узлу
* kill id — удаление вычислительного узла и всех его дочерних узлов из дерева
* pingall — все вычислительные узлы подтверждают свою работоспособность

**Основные файлы программы**

**main.cpp:**

#include <iostream>

#include <unistd.h>

#include <string>

#include <vector>

#include <set>

#include <sstream>

#include <signal.h>

#include "zmq.hpp"

#include "tree.h"

const int WAIT\_TIME = 1000;

const int PORT\_BASE = 5050;

bool send\_message(zmq::socket\_t &socket, const std::string &message\_string)

{

zmq::message\_t message(message\_string.size());

memcpy(message.data(), message\_string.c\_str(), message\_string.size());

return socket.send(message);

}

std::string recieve\_message(zmq::socket\_t &socket)

{

zmq::message\_t message;

bool ok = false;

try

{

ok = socket.recv(&message);

}

catch (...)

{

ok = false;

}

std::string recieved\_message(static\_cast<char\*>(message.data()), message.size());

if (recieved\_message.empty() || !ok)

{

return "Error: Node is not available";

}

return recieved\_message;

}

void create\_node(int id, int port)

{

char\* arg0 = strdup("./client");

char\* arg1 = strdup((std::to\_string(id)).c\_str());

char\* arg2 = strdup((std::to\_string(port)).c\_str());

char\* args[] = {arg0, arg1, arg2, NULL};

execv("./client", args);

}

std::string get\_port\_name(const int port)

{

return "tcp://127.0.0.1:" + std::to\_string(port);

}

bool is\_number(std::string val)

{

try

{

int tmp = std::stoi(val);

return true;

}

catch(std::exception& e)

{

std::cout << "Error: " << e.what() << "\n";

return false;

}

}

int main()

{

Tree T;

std::string command;

int child\_pid = 0;

int child\_id = 0;

zmq::context\_t context(1);

zmq::socket\_t main\_socket(context, ZMQ\_REQ);

std::cout << "Commands:\n";

std::cout << "create id\n";

std::cout << "exec id subcommand (start/stop/time)\n";

std::cout << "kill id\n";

std::cout << "pingall\n";

std::cout << "exit\n" << std::endl;

while(1)

{

std::cin >> command;

if (command == "create")

{

size\_t node\_id = 0;

std::string str = "";

std::string result = "";

std::cin >> str;

if (!is\_number(str))

{

continue;

}

node\_id = stoi(str);

if (child\_pid == 0)

{

main\_socket.bind(get\_port\_name(PORT\_BASE + node\_id));

child\_pid = fork();

if (child\_pid == -1)

{

std::cout << "Unable to create first worker node\n";

child\_pid = 0;

exit(1);

}

else if (child\_pid == 0)

{

create\_node(node\_id, PORT\_BASE + node\_id);

}

else

{

child\_id = node\_id;

send\_message(main\_socket,"pid");

result = recieve\_message(main\_socket);

}

}

else

{

std::string msg\_s = "create " + std::to\_string(node\_id);

send\_message(main\_socket, msg\_s);

result = recieve\_message(main\_socket);

}

if (result.substr(0, 2) == "Ok")

{

T.push(node\_id);

}

std::cout << result << "\n";

}

else if (command == "kill")

{

int node\_id = 0;

std::string str = "";

std::cin >> str;

if (!is\_number(str))

{

continue;

}

node\_id = stoi(str);

if (child\_pid == 0)

{

std::cout << "Error: Not found\n";

continue;

}

if (node\_id == child\_id)

{

kill(child\_pid, SIGTERM);

kill(child\_pid, SIGKILL);

child\_id = 0;

child\_pid = 0;

T.kill(node\_id);

std::cout << "Ok\n";

continue;

}

std::string message\_string = "kill " + std::to\_string(node\_id);

send\_message(main\_socket, message\_string);

std::string recieved\_message = recieve\_message(main\_socket);

if (recieved\_message.substr(0, std::min<int>(recieved\_message.size(), 2)) == "Ok")

{

T.kill(node\_id);

}

std::cout << recieved\_message << "\n";

}

else if (command == "exec")

{

std::string id\_str = "";

std::string subcommand = "";

int id = 0;

std::cin >> id\_str >> subcommand;

if (!is\_number(id\_str))

{

continue;

}

id = stoi(id\_str);

if ((subcommand != "start") && (subcommand != "stop") && (subcommand != "time"))

{

std::cout << "Wrong subcommandmand\n";

continue;

}

std::string message\_string = "exec " + std::to\_string(id) + " " + subcommand;

send\_message(main\_socket, message\_string);

std::string recieved\_message = recieve\_message(main\_socket);

std::cout << recieved\_message << "\n";

}

else if (command == "pingall")

{

send\_message(main\_socket,"pingall");

std::string recieved = recieve\_message(main\_socket);

std::istringstream is;

if (recieved.substr(0, std::min<int>(recieved.size(), 5)) == "Error")

{

is = std::istringstream("");

}

else

{

is = std::istringstream(recieved);

}

std::set<int> recieved\_T;

int rec\_id;

while (is >> rec\_id)

{

recieved\_T.insert(rec\_id);

}

std::vector<int> from\_tree = T.get\_nodes();

auto part\_it = partition(from\_tree.begin(), from\_tree.end(), [&recieved\_T] (int a)

{

return recieved\_T.count(a) == 0;

});

if (part\_it == from\_tree.begin())

{

std::cout << "Ok:-1\n";

}

else

{

std::cout << "Ok:";

for (auto it = from\_tree.begin(); it != part\_it; ++it)

{

std::cout << \*it << " ";

}

std::cout << "\n";

}

}

else if (command == "exit")

{

int n = system("killall client");

break;

}

}

return 0;

}

**client.cpp:**

#include <iostream>

#include <unistd.h>

#include <string>

#include <sstream>

#include <exception>

#include <signal.h>

#include "zmq.hpp"

#include "timer.h"

const int WAIT\_TIME = 1000;

const int PORT\_BASE = 5050;

bool send\_message(zmq::socket\_t &socket, const std::string &message\_string)

{

zmq::message\_t message(message\_string.size());

memcpy(message.data(), message\_string.c\_str(), message\_string.size());

return socket.send(message);

}

std::string recieve\_message(zmq::socket\_t &socket)

{

zmq::message\_t message;

bool ok = false;

try

{

ok = socket.recv(&message);

}

catch (...)

{

ok = false;

}

std::string recieved\_message(static\_cast<char\*>(message.data()), message.size());

if (recieved\_message.empty() || !ok)

{

return "Error: Node is not available";

}

return recieved\_message;

}

void create\_node(int id, int port)

{

char\* arg0 = strdup("./client");

char\* arg1 = strdup((std::to\_string(id)).c\_str());

char\* arg2 = strdup((std::to\_string(port)).c\_str());

char\* args[] = {arg0, arg1, arg2, NULL};

execv("./client", args);

}

std::string get\_port\_name(const int port)

{

return "tcp://127.0.0.1:" + std::to\_string(port);

}

void rl\_create(zmq::socket\_t& parent\_socket, zmq::socket\_t& socket, int& create\_id, int& id, int& pid)

{

if (pid == -1)

{

send\_message(parent\_socket, "Error: Cannot fork");

pid = 0;

}

else if (pid == 0)

{

create\_node(create\_id,PORT\_BASE + create\_id);

}

else

{

id = create\_id;

send\_message(socket, "pid");

send\_message(parent\_socket, recieve\_message(socket));

}

}

void rl\_kill(zmq::socket\_t& parent\_socket, zmq::socket\_t& socket, int& delete\_id, int& id, int& pid, std::string& request\_string)

{

if (id == 0)

{

send\_message(parent\_socket, "Error: Not found");

}

else if (id == delete\_id)

{

send\_message(socket, "kill\_children");

recieve\_message(socket);

kill(pid,SIGTERM);

kill(pid,SIGKILL);

id = 0;

pid = 0;

send\_message(parent\_socket, "Ok");

}

else

{

send\_message(socket, request\_string);

send\_message(parent\_socket, recieve\_message(socket));

}

}

void rl\_exec(zmq::socket\_t& parent\_socket, zmq::socket\_t& socket, int& id, int& pid, std::string& request\_string)

{

if (pid == 0)

{

std::string recieve\_message = "Error:" + std::to\_string(id);

recieve\_message += ": Not found";

send\_message(parent\_socket, recieve\_message);

}

else

{

send\_message(socket, request\_string);

send\_message(parent\_socket, recieve\_message(socket));

}

}

void exec(std::istringstream& command\_stream, zmq::socket\_t& parent\_socket, zmq::socket\_t& left\_socket,

zmq::socket\_t& right\_socket, int& left\_pid, int& right\_pid, int& id, std::string& request\_string, Timer\* timer)

{

std::string subcommand;

int exec\_id;

command\_stream >> exec\_id;

if (exec\_id == id)

{

command\_stream >> subcommand;

std::string recieve\_message = "";

if (subcommand == "start")

{

timer->start\_timer();

recieve\_message = "Ok:" + std::to\_string(id);

send\_message(parent\_socket, recieve\_message);

}

else if (subcommand == "stop")

{

timer->stop\_timer();

recieve\_message = "Ok:" + std::to\_string(id);

send\_message(parent\_socket, recieve\_message);

}

else if (subcommand == "time")

{

recieve\_message = "Ok:" + std::to\_string(id) + ": ";

recieve\_message += std::to\_string(timer->get\_time());

send\_message(parent\_socket, recieve\_message);

}

}

else if (exec\_id < id)

{

rl\_exec(parent\_socket, left\_socket, exec\_id,

left\_pid, request\_string);

}

else

{

rl\_exec(parent\_socket, right\_socket, exec\_id,

right\_pid, request\_string);

}

}

void pingall(zmq::socket\_t& parent\_socket, int& id, zmq::socket\_t& left\_socket, zmq::socket\_t& right\_socket,int& left\_pid, int& right\_pid)

{

std::ostringstream res;

std::string left\_res;

std::string right\_res;

res << std::to\_string(id);

if (left\_pid != 0)

{

send\_message(left\_socket, "pingall");

left\_res = recieve\_message(left\_socket);

}

if (right\_pid != 0)

{

send\_message(right\_socket, "pingall");

right\_res = recieve\_message(right\_socket);

}

if (!left\_res.empty() && left\_res.substr(0, std::min<int>(left\_res.size(),5) ) != "Error")

{

res << " " << left\_res;

}

if ((!right\_res.empty()) && (right\_res.substr(0, std::min<int>(right\_res.size(),5) ) != "Error"))

{

res << " "<< right\_res;

}

send\_message(parent\_socket, res.str());

}

void kill\_children(zmq::socket\_t& parent\_socket, zmq::socket\_t& left\_socket, zmq::socket\_t& right\_socket, int& left\_pid, int& right\_pid)

{

if (left\_pid == 0 && right\_pid == 0)

{

send\_message(parent\_socket, "Ok");

}

else

{

if (left\_pid != 0)

{

send\_message(left\_socket, "kill\_children");

recieve\_message(left\_socket);

kill(left\_pid,SIGTERM);

kill(left\_pid,SIGKILL);

}

if (right\_pid != 0)

{

send\_message(right\_socket, "kill\_children");

recieve\_message(right\_socket);

kill(right\_pid,SIGTERM);

kill(right\_pid,SIGKILL);

}

send\_message(parent\_socket, "Ok");

}

}

int main(int argc, char\*\* argv)

{

Timer timer;

int id = std::stoi(argv[1]);

int parent\_port = std::stoi(argv[2]);

zmq::context\_t context(3);

zmq::socket\_t parent\_socket(context, ZMQ\_REP);

parent\_socket.connect(get\_port\_name(parent\_port));

int left\_pid = 0;

int right\_pid = 0;

int left\_id = 0;

int right\_id = 0;

zmq::socket\_t left\_socket(context, ZMQ\_REQ);

zmq::socket\_t right\_socket(context, ZMQ\_REQ);

while(1)

{

std::string request\_string = recieve\_message(parent\_socket);

std::istringstream command\_stream(request\_string);

std::string command;

command\_stream >> command;

if (command == "id")

{

std::string parent\_string = "Ok:" + std::to\_string(id);

send\_message(parent\_socket, parent\_string);

}

else if (command == "pid")

{

std::string parent\_string = "Ok:" + std::to\_string(getpid());

send\_message(parent\_socket, parent\_string);

}

else if (command == "create")

{

int create\_id;

command\_stream >> create\_id;

if (create\_id == id)

{

std::string message\_string = "Error: Already exists";

send\_message(parent\_socket, message\_string);

}

else if (create\_id < id)

{

if (left\_pid == 0)

{

left\_socket.bind(get\_port\_name(PORT\_BASE + create\_id));

left\_pid = fork();

rl\_create(parent\_socket, left\_socket, create\_id, left\_id, left\_pid);

}

else

{

send\_message(left\_socket, request\_string);

send\_message(parent\_socket, recieve\_message(left\_socket));

}

}

else

{

if (right\_pid == 0)

{

right\_socket.bind(get\_port\_name(PORT\_BASE + create\_id));

right\_pid = fork();

rl\_create(parent\_socket, right\_socket, create\_id, right\_id, right\_pid);

}

else

{

send\_message(right\_socket, request\_string);

send\_message(parent\_socket, recieve\_message(right\_socket));

}

}

}

else if (command == "kill")

{

int delete\_id;

command\_stream >> delete\_id;

if (delete\_id < id)

{

rl\_kill(parent\_socket, left\_socket, delete\_id, left\_id, left\_pid, request\_string);

}

else

{

rl\_kill(parent\_socket, right\_socket, delete\_id, right\_id, right\_pid, request\_string);

}

}

else if (command == "exec")

{

exec(command\_stream, parent\_socket, left\_socket, right\_socket, left\_pid, right\_pid, id, request\_string, &timer);

}

else if (command == "pingall")

{

pingall(parent\_socket, id, left\_socket, right\_socket, left\_pid, right\_pid);

}

else if (command == "kill\_children")

{

kill\_children(parent\_socket, left\_socket, right\_socket, left\_pid, right\_pid);

}

if (parent\_port == 0)

{

break;

}

}

return 0;

}

**tree.h:**

#pragma once

#include <vector>

struct Node

{

int id;

Node\* left;

Node\* right;

};

class Tree

{

public:

void push(int);

void kill(int);

std::vector<int> get\_nodes();

~Tree();

private:

Node\* root = NULL;

Node\* push(Node\* t, int);

Node\* kill(Node\* t, int);

void get\_nodes(Node\*, std::vector<int>&);

void delete\_node(Node\*);

};

**tree.cpp:**

#include <iostream>

#include <vector>

#include <algorithm>

#include "tree.h"

Tree::~Tree()

{

delete\_node(root);

}

void Tree::push(int id)

{

root = push(root, id);

}

void Tree::kill(int id)

{

root = kill(root, id);

}

void Tree::delete\_node(Node\* node)

{

if(node == NULL)

{

return;

}

delete\_node(node->right);

delete\_node(node->left);

delete node;

}

std::vector<int> Tree::get\_nodes()

{

std::vector<int> result;

get\_nodes(root, result);

return result;

}

void Tree::get\_nodes(Node\* node, std::vector<int>& v)

{

if (node == NULL)

{

return;

}

get\_nodes(node->left, v);

v.push\_back(node->id);

get\_nodes(node->right, v);

}

Node\* Tree::push(Node\* root, int val)

{

if (root == NULL)

{

root = new Node;

root->id = val;

root->left = NULL;

root->right = NULL;

return root;

}

else if (val < root->id)

{

root->left = push(root->left, val);

}

else if (val >= root->id)

{

root->right = push(root->right, val);

}

return root;

}

Node\* Tree::kill(Node\* root\_node, int val)

{

Node\* node;

if (root\_node == NULL)

{

return NULL;

}

else if (val < root\_node->id)

{

root\_node->left = kill(root\_node->left, val);

}

else if (val >root\_node->id)

{

root\_node->right = kill(root\_node->right, val);

}

else

{

node = root\_node;

if (root\_node->left == NULL)

{

root\_node = root\_node->right;

}

else if (root\_node->right == NULL)

{

root\_node = root\_node->left;

}

delete node;

}

if (root\_node == NULL)

{

return root\_node;

}

return root\_node;

}

**timer.h:**

#pragma once

#include <chrono>

class Timer

{

public:

Timer() = default;

~Timer() = default;

void start\_timer();

void stop\_timer();

int get\_time();

private:

bool is\_timer\_started = false;

std::chrono::steady\_clock::time\_point start\_;

std::chrono::steady\_clock::time\_point finish\_;

};

**timer.cpp:**

#include "timer.h"

void Timer::start\_timer()

{

is\_timer\_started = true;

start\_ = std::chrono::steady\_clock::now();

}

void Timer::stop\_timer()

{

if (is\_timer\_started)

{

is\_timer\_started = false;

finish\_ = std::chrono::steady\_clock::now();

}

}

int Timer::get\_time()

{

if (is\_timer\_started)

{

finish\_ = std::chrono::steady\_clock::now();

}

return std::chrono::duration\_cast<std::chrono::milliseconds>(finish\_ - start\_).count();

}

**Makefile:**

CC = g++

CFLAGS = -Wno-unused-variable

LDFLAGS = -lrt -lzmq

SRC = main.cpp tree.cpp

OBJ=$(SRC:.cpp=.o)

SRC2 = client.cpp timer.cpp

OBJ2 = $(SRC2:.cpp=.o)

all: main client

main: $(OBJ)

$(CC) $(CFLAGS) $(OBJ) -o $@ $(LDFLAGS)

client: $(OBJ2)

$(CC) $(CFLAGS) $(OBJ2) -o $@ $(LDFLAGS)

.cpp.o:

$(CC) $(CFLAGS) -c $< -o $@

client.o: tree.h timer.h

main.o: tree.h

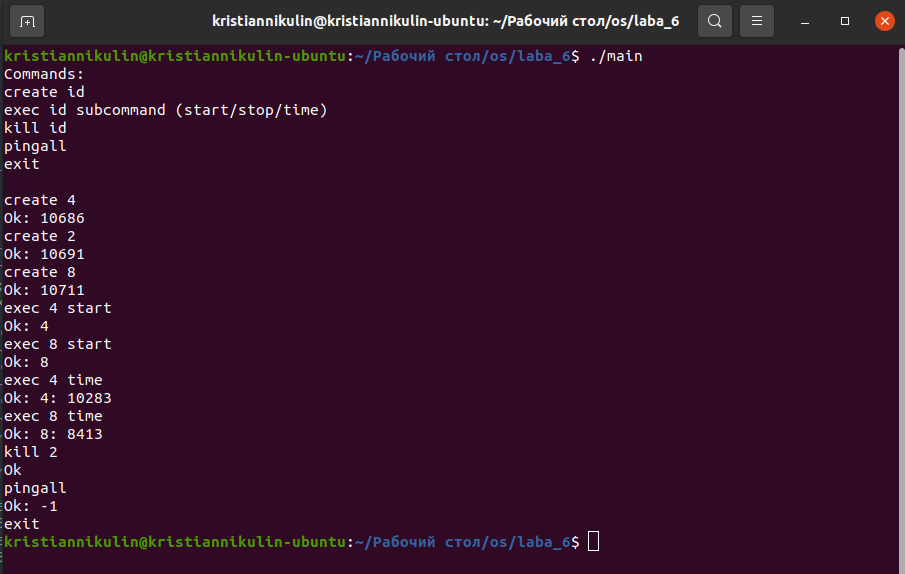
timer.o: timer.h

tree.o: tree.h

clean:

rm -rf \*.o

**Примеры работы программы**

****

**Вывод**

Выполняя лабораторную работу, я освоил основы библиотеки ZMQ, а также познакомился с очередями сообщений.