

IPC-shell

# Виды

IPC (взаимодействие между процессами):

- Сигналы (служебное взаимодействие)
- Файлы (read/write/flock/...)
- Именованные/неименованные каналы
- Семафоры/разделяемая память/очереди сообщений:
  - Sys V
  - POSIX
- Сетевое взаимодействие

# Файловые дескрипторы

Получение: `open(char *path, int flags, ...)`

- Работа:
  - Чтение: `read(int d, void *buf, size_t nbytes)`
  - Запись: `write(int d, void *buf, size_t nbytes)`
  - Перемещение: `lseek(int d, offset, int whence)`
- Завершение работы: `close(int d)`

# Дескрипторы

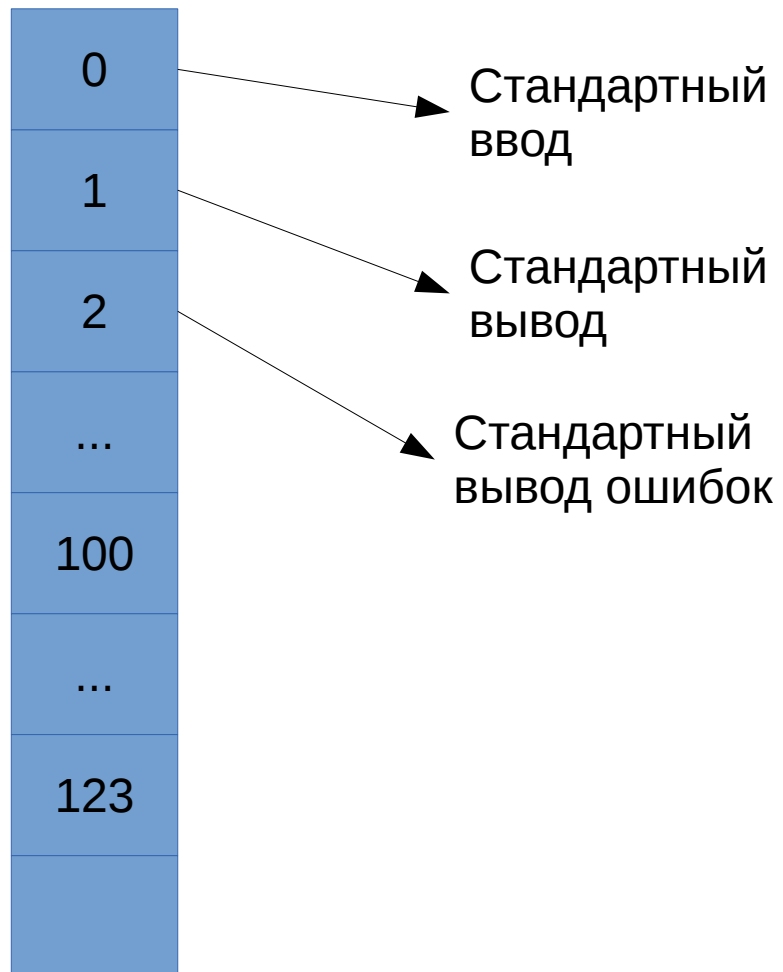
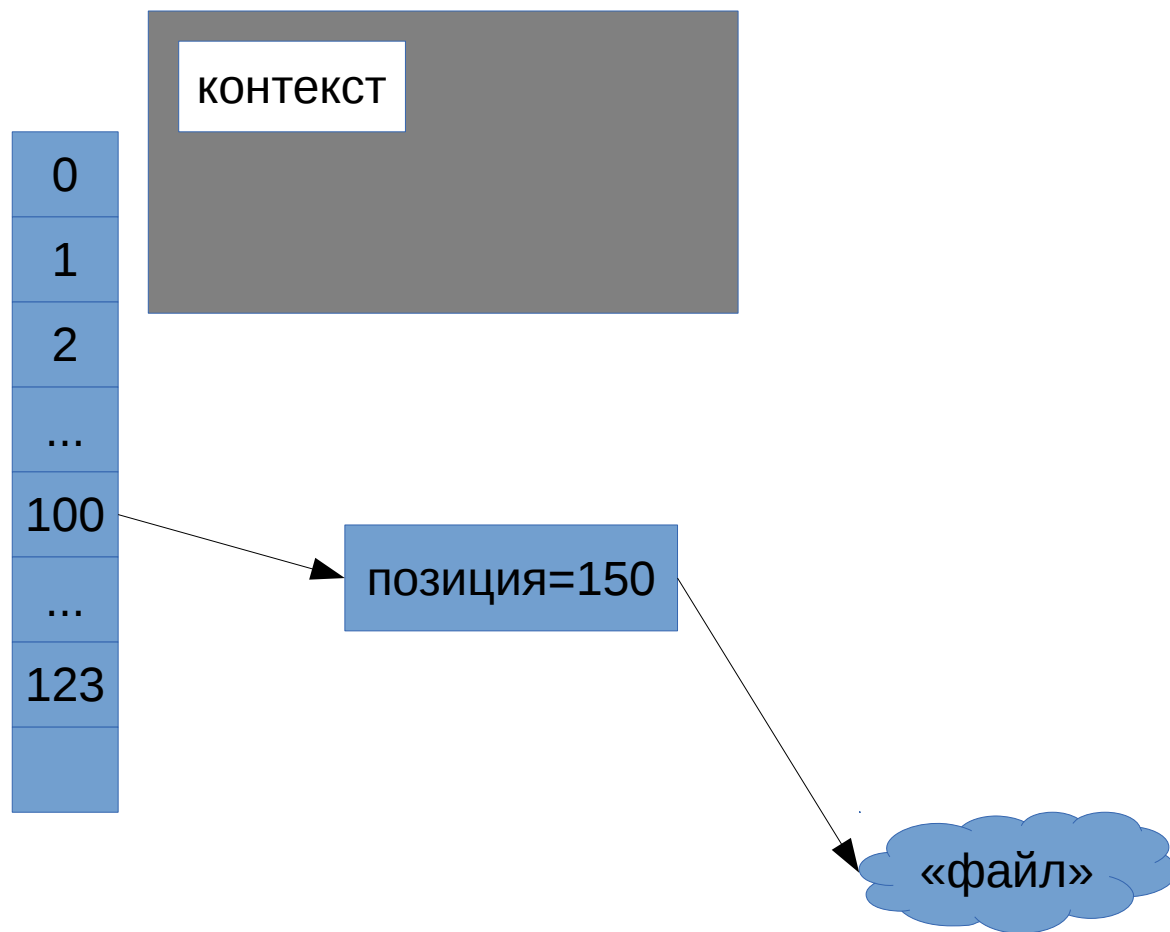
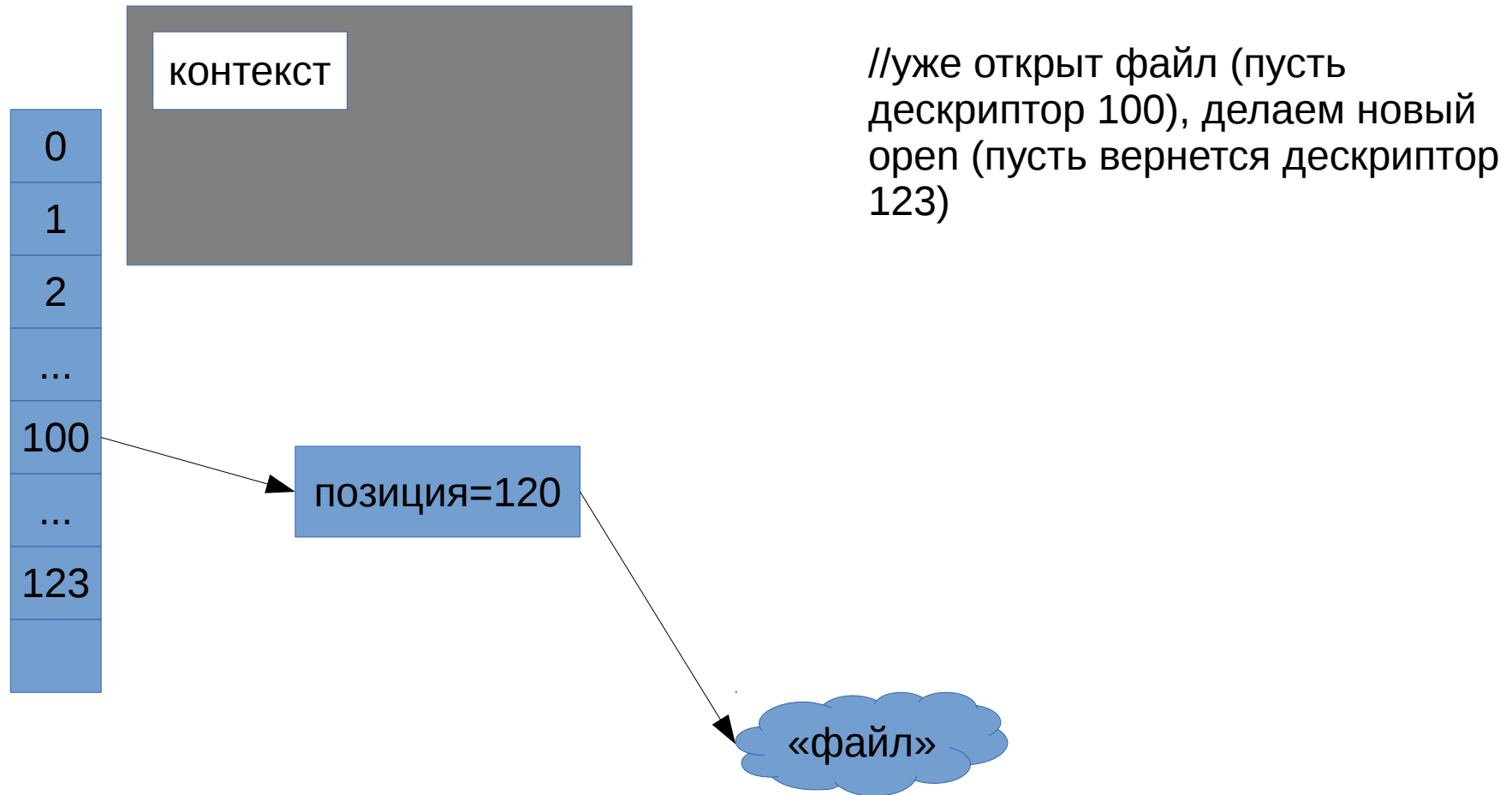


Таблица дескрипторов — это просто массив «указателей», от которого мы знаем только индексы

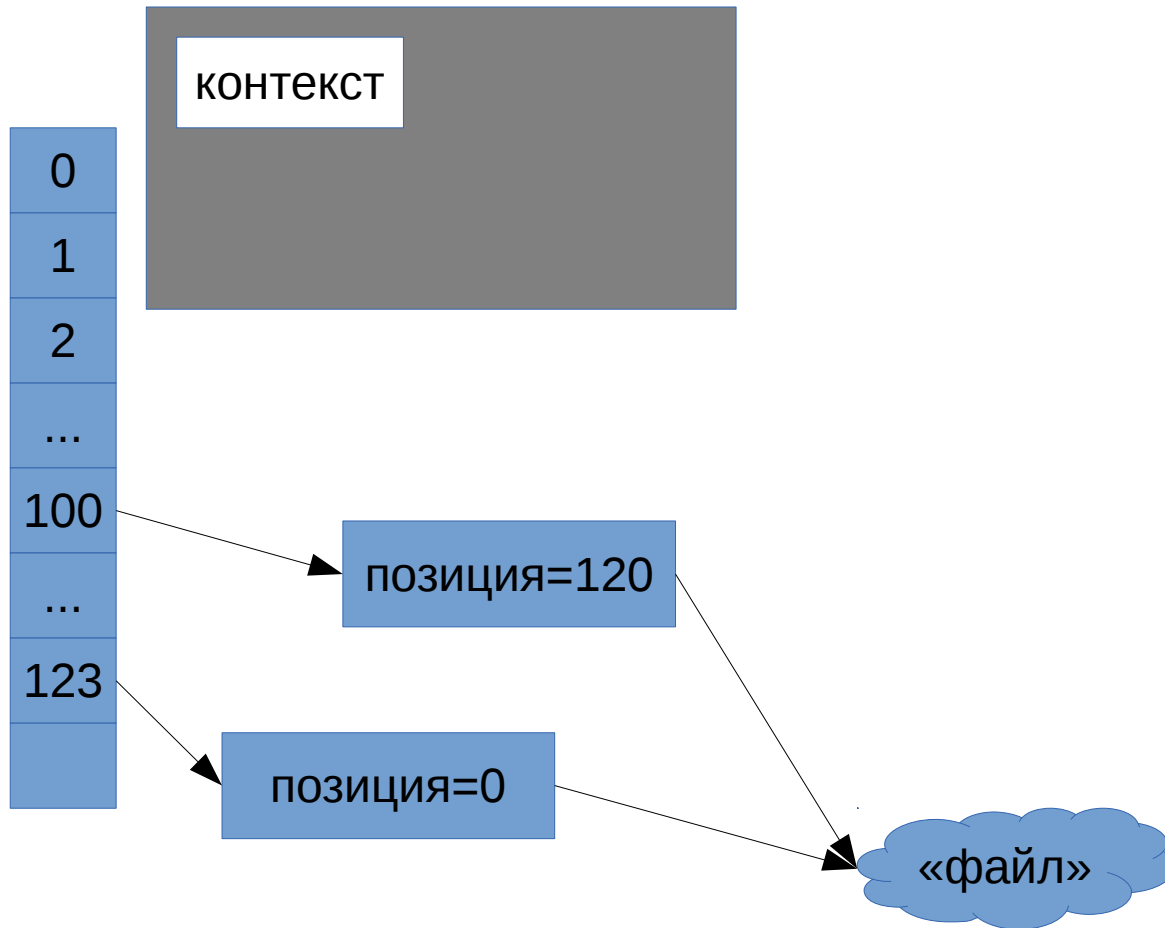
# Процесс и дескрипторы



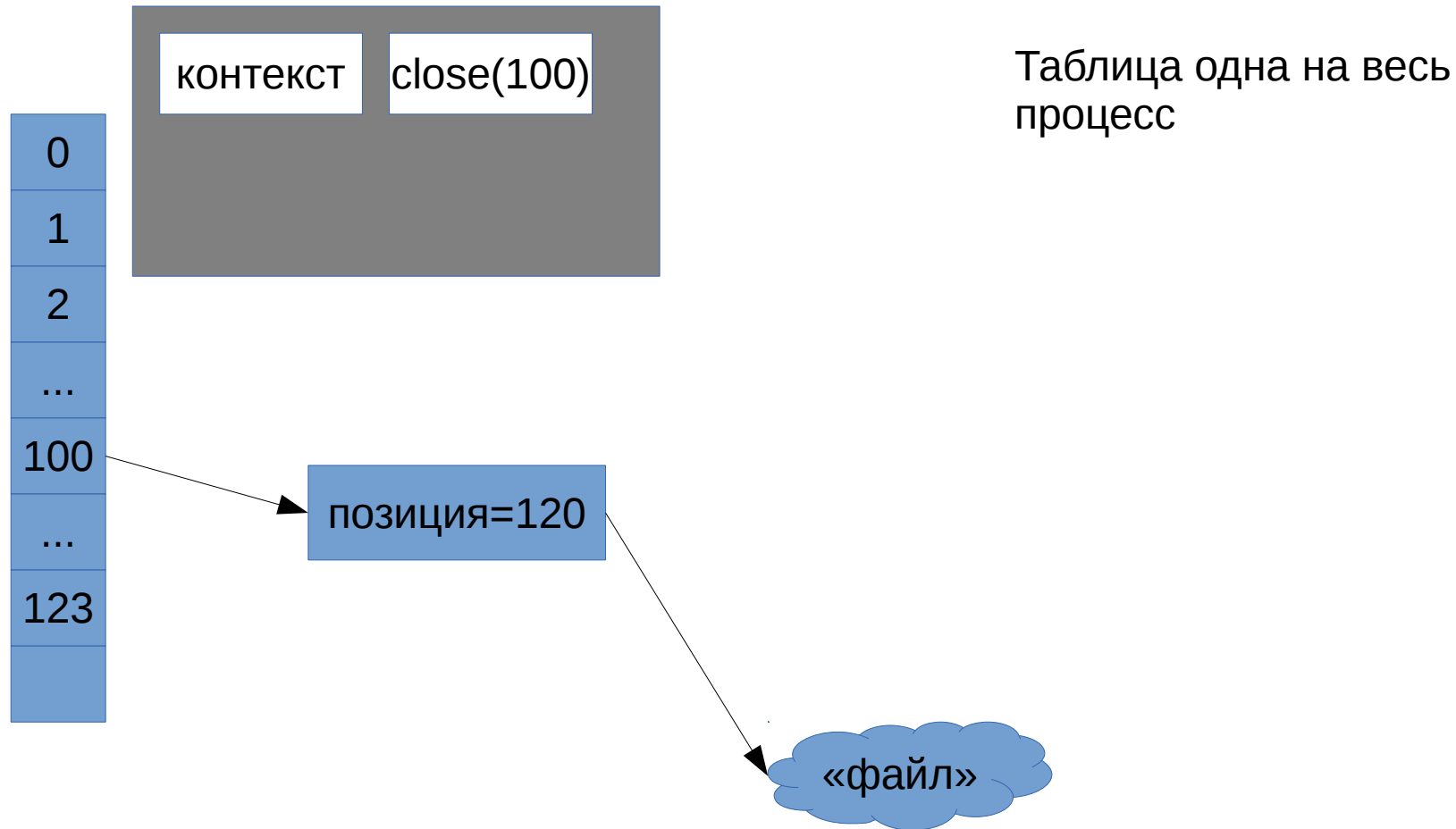
# open + open



# open + open



# Дескрипторы и нити





# Дескрипторы и нити

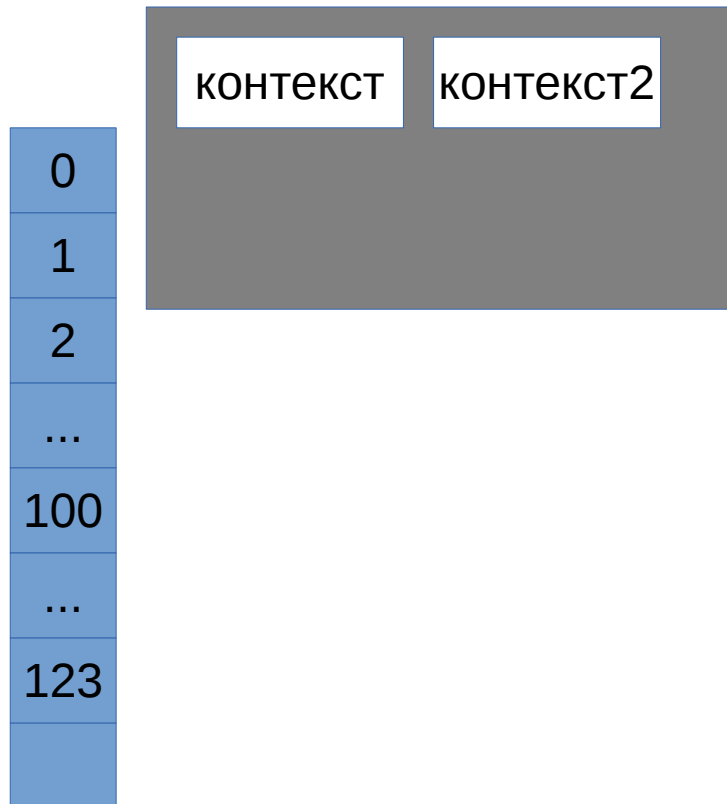
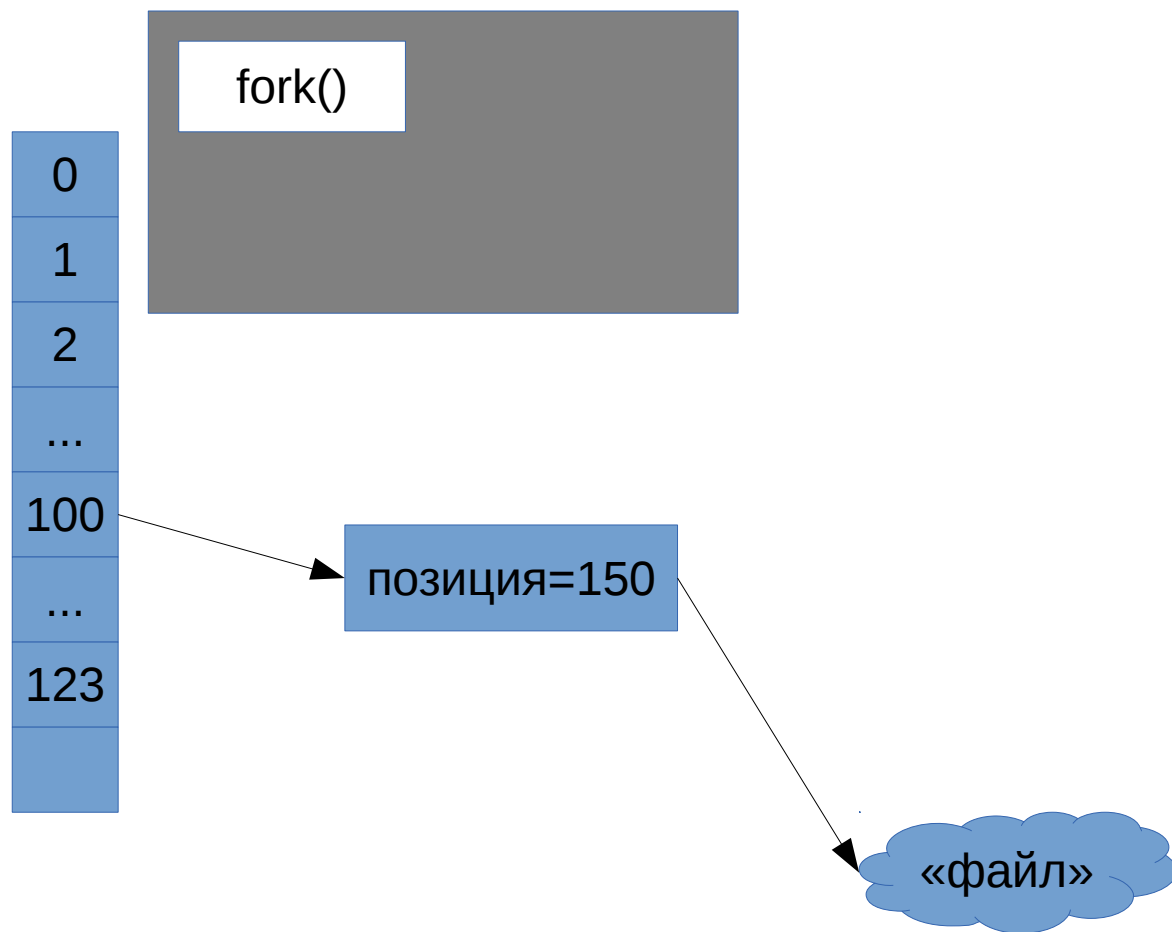


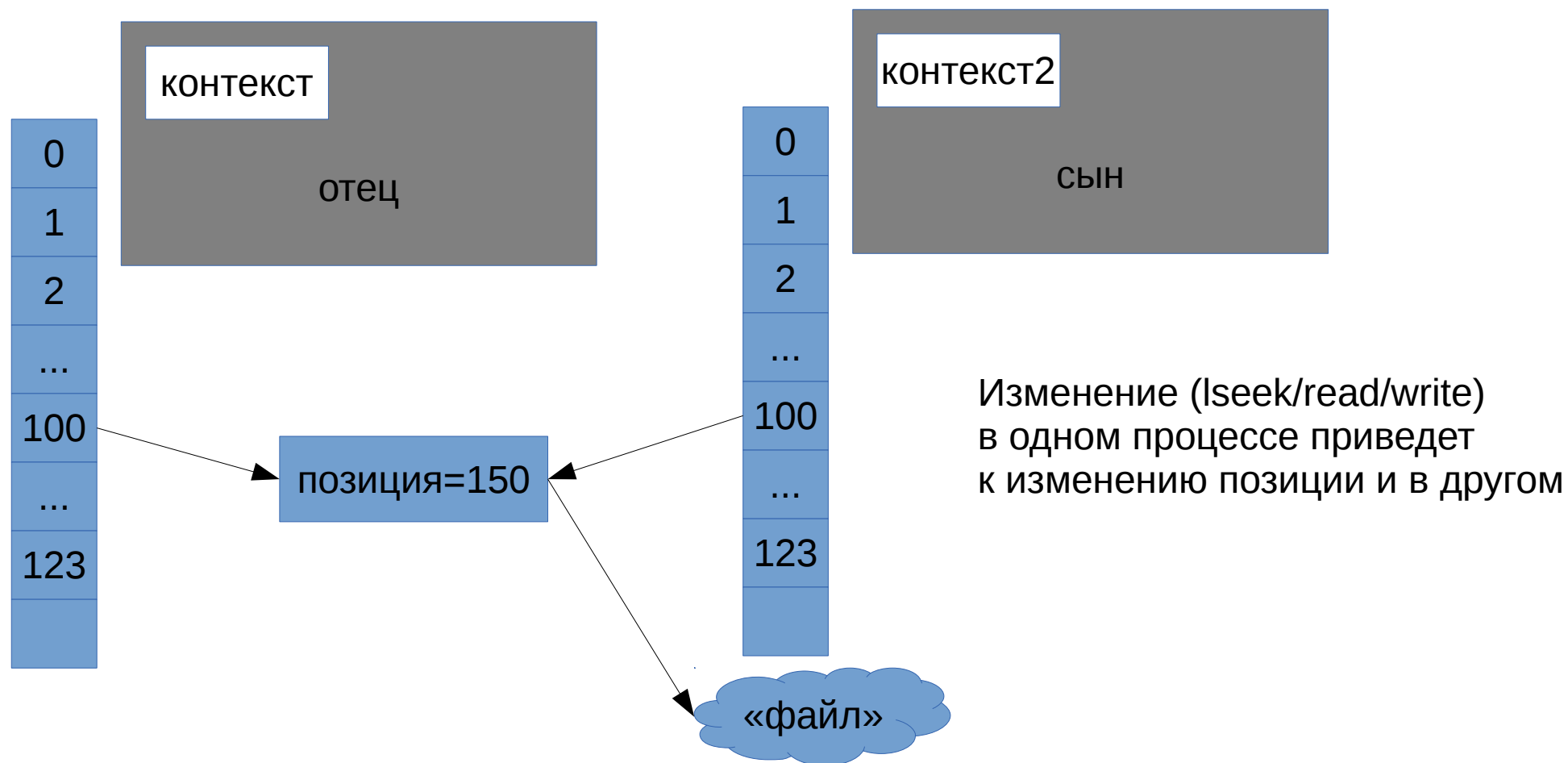
Таблица одна на весь процесс



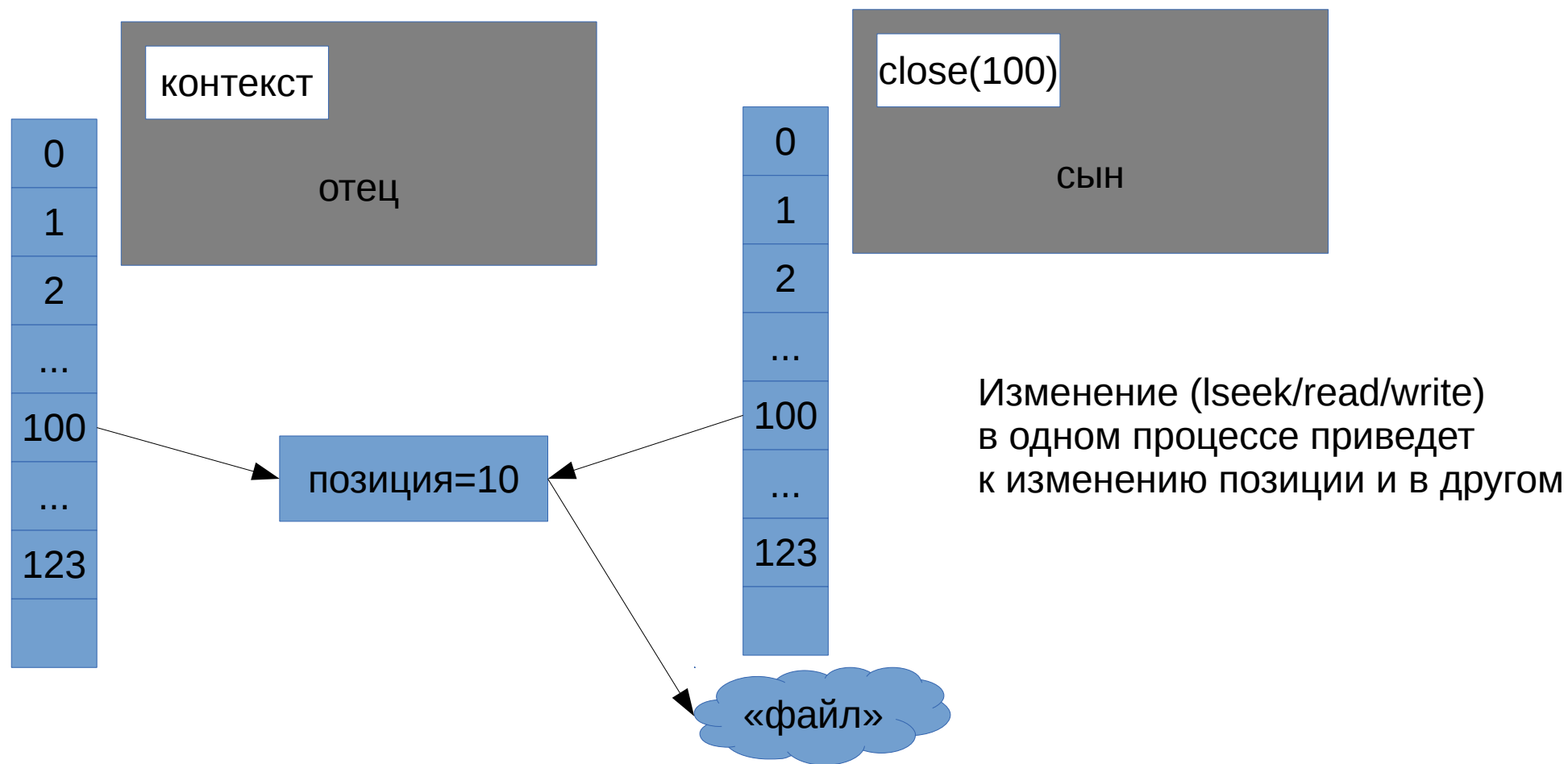
# Дескрипторы и fork



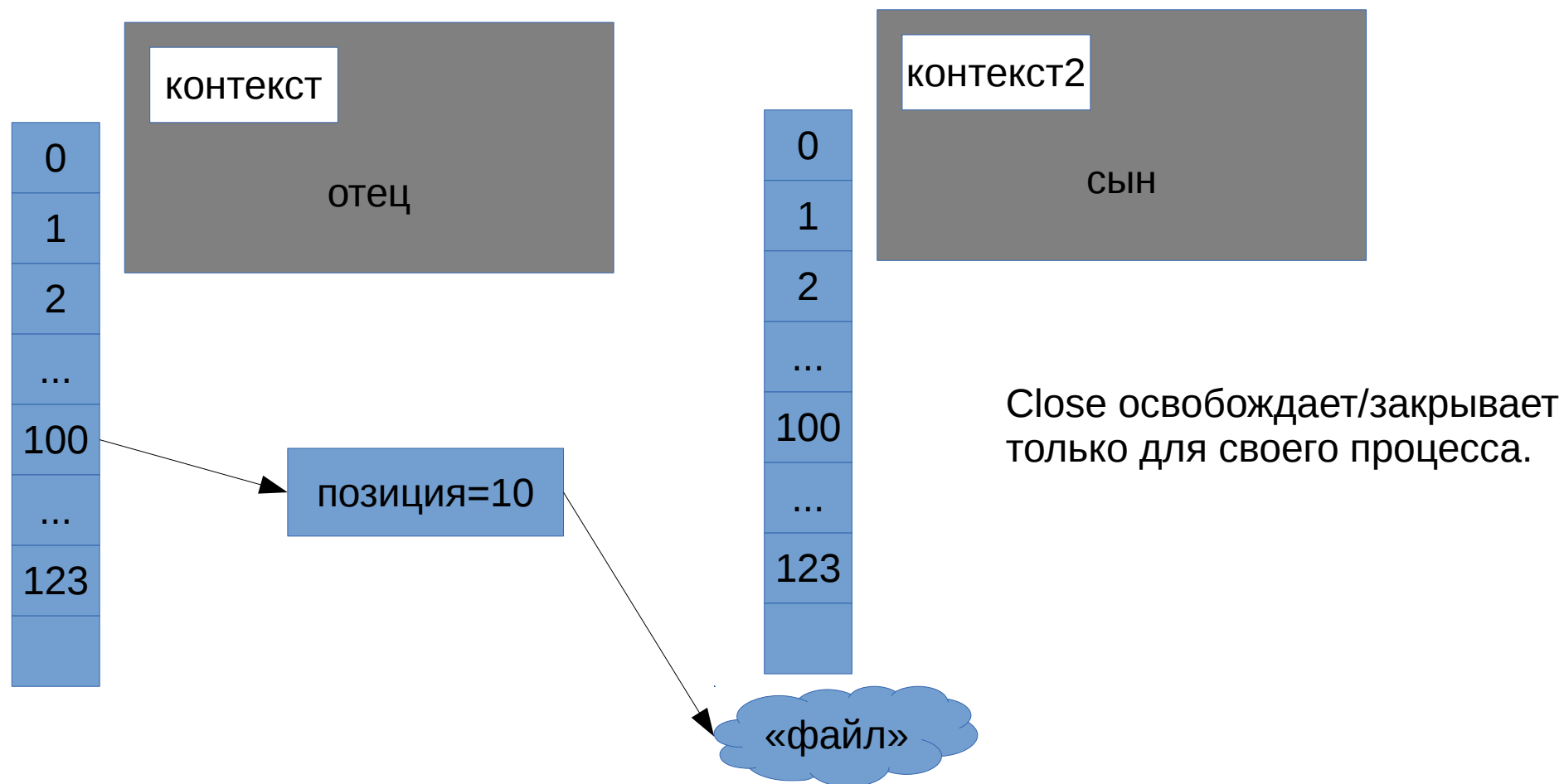
# Тяжелые процессы и дескрипторы



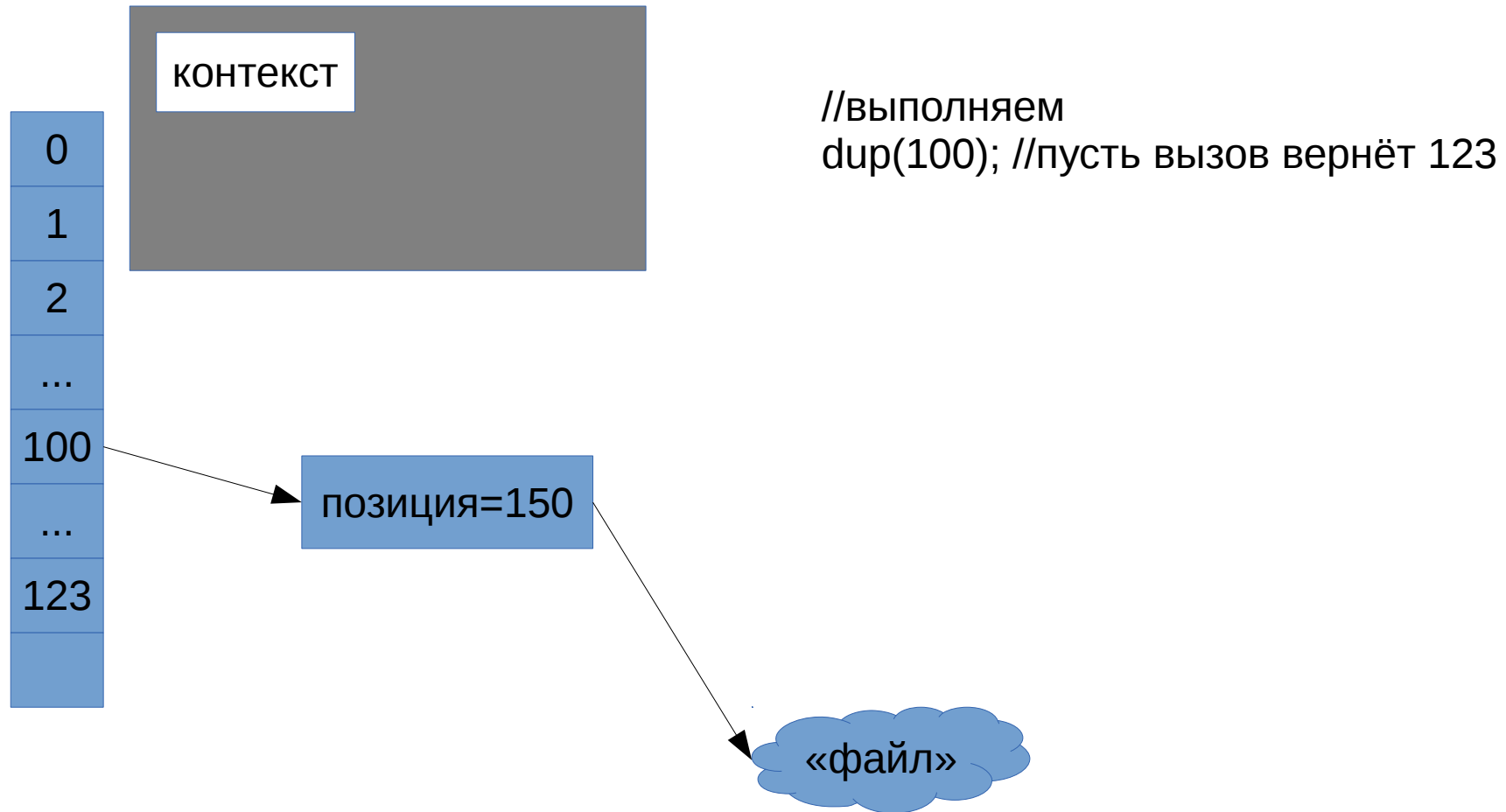
# Тяжелые процессы и дескрипторы



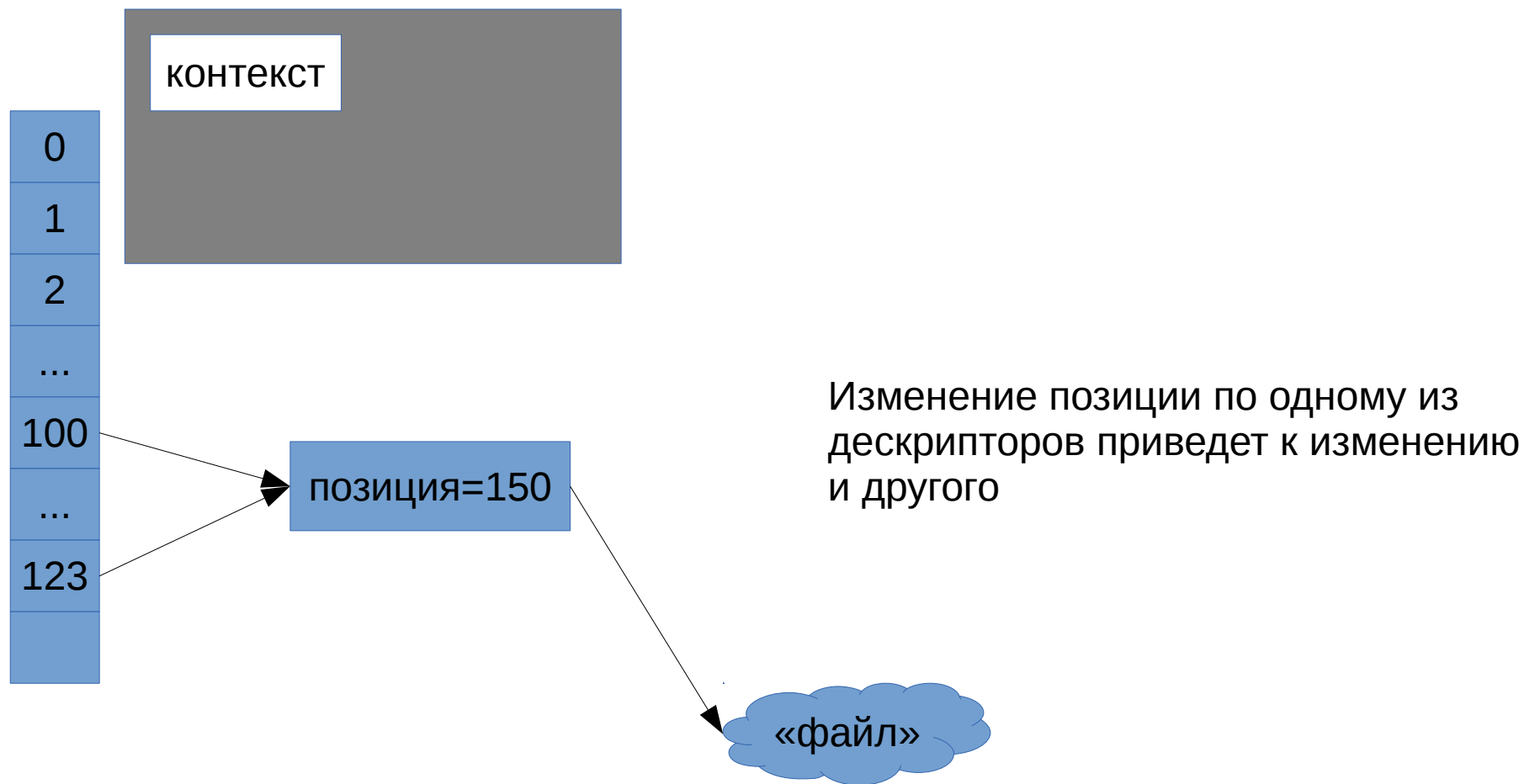
# Тяжелые процессы и дескрипторы



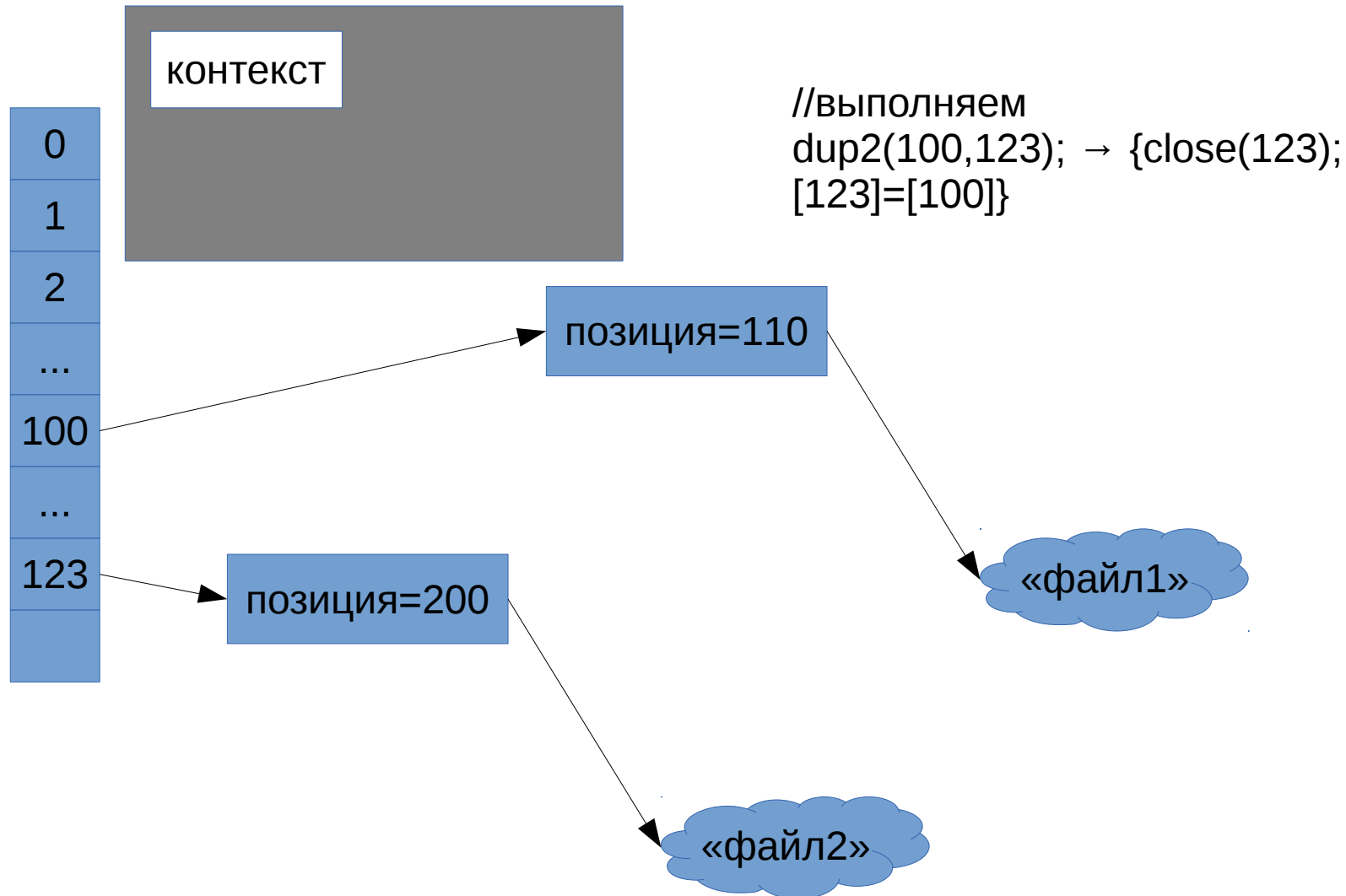
# Дескрипторы и dup



# Выполнили dup

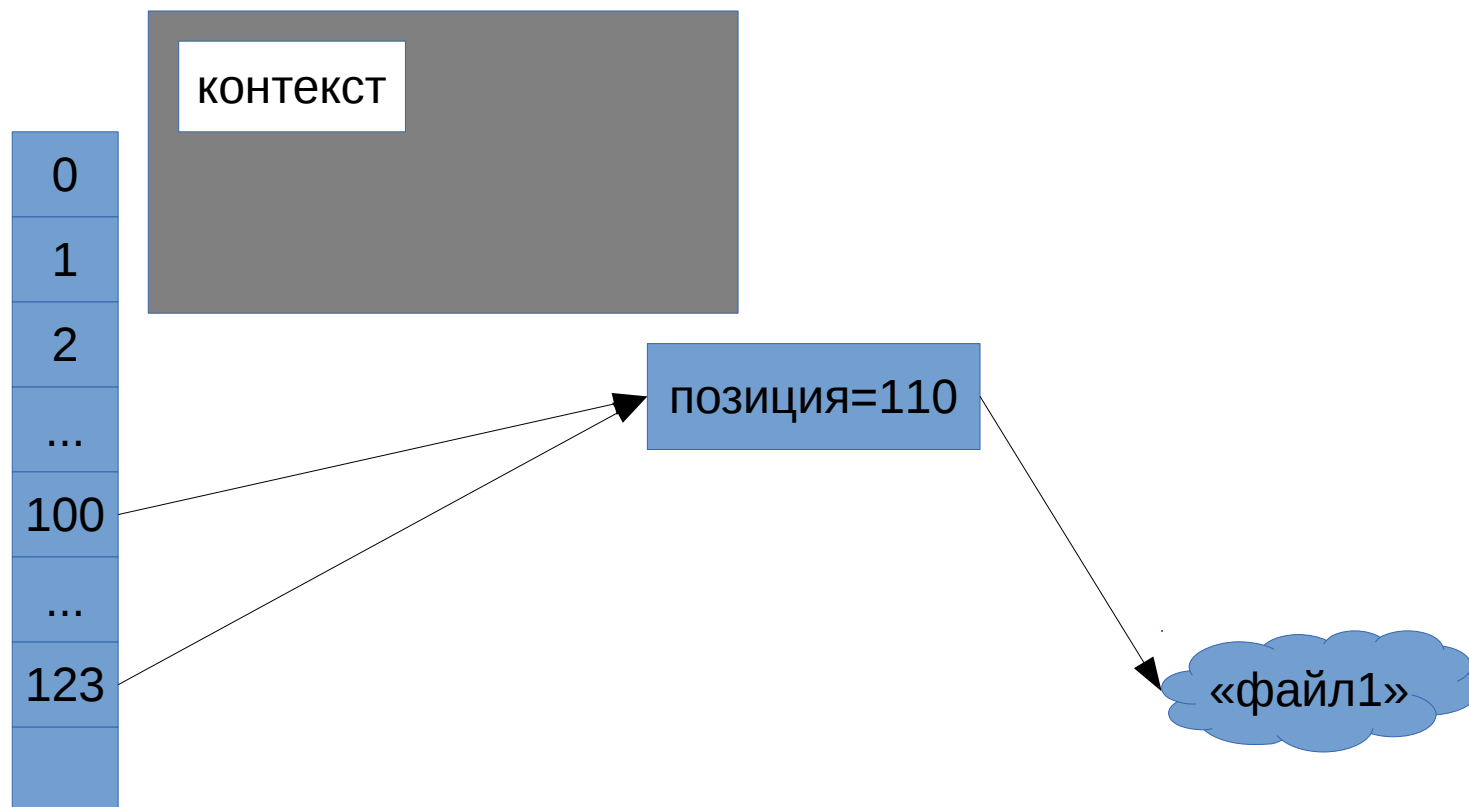


# Дескрипторы и dup2

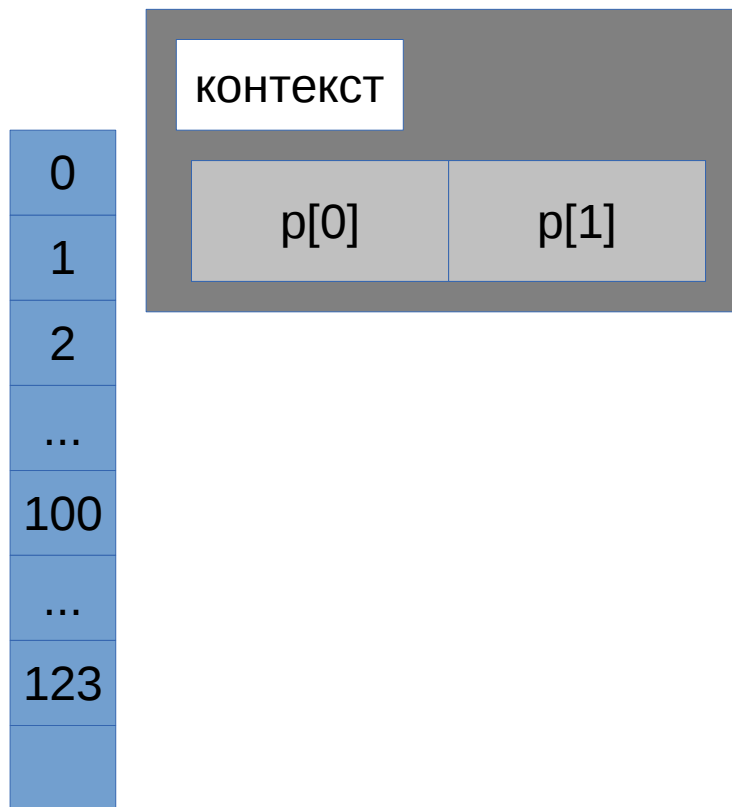




# Выполнили dup2

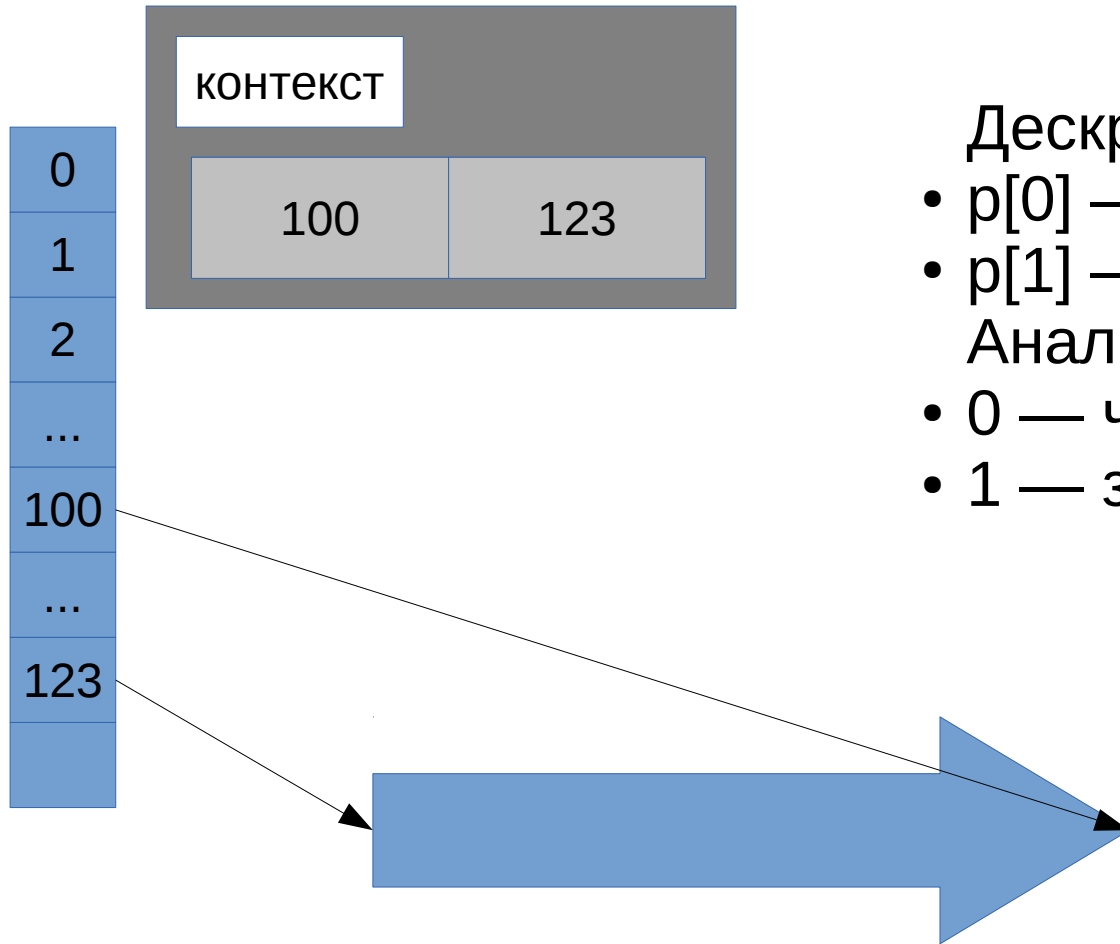


# pipe (man 2 pipe)



```
int p[2]; //int *p
pipe(p); //p[0]=100,p[1]=123
```

# pipe



- Дескрипторы:
- $r[0]$  — чтение
  - $r[1]$  — запись
- Аналогично:
- 0 — чтение
  - 1 — запись

Непрерывный поток: записали 123 и 456, считать можем 1, 234, 5, ...

# Именованные каналы

- `int mkfifo(const char *pathname, mode_t mode);`
- `mkfifo [OPTION]... NAME...`

# Сигналы (варианты, bsd-name)

SIGFPE /\* floating point exception \*/

SIGILL /\* illegal instr. (not reset when caught) \*/

SIGBUS /\* bus error \*/

SIGSEGV /\* segmentation violation \*/

SIGSYS /\* non-existent system call invoked \*/

SIGPIPE /\* write on a pipe with no one to read it \*/

SIGALRM /\* alarm clock \*/

SIGCHLD /\* to parent on child stop or exit \*/

SIGUSR1 /\* user defined signal 1 \*/

SIGUSR2 /\* user defined signal 2 \*/

SIGHUP /\* hangup \*/

SIGINT /\* interrupt \*/

SIGKILL /\* kill (cannot be caught or ignored) \*/

SIGQUIT /\* quit \*/

SIGCONT /\* continue a stopped process \*/

SIGTERM /\* software termination signal from kill \*/

SIGSTOP /\* sendable stop signal not from tty \*/

SIGTSTP /\* stop signal from tty \*/

# Сигналы (вызовы)

- `int kill(pid_t pid, int sig);`
- `void (*signal(int sig, void (*func)(int)))(int);`

`SIG_DFL`

`SIG_IGN`

`SIG_ERR` (служебный для `signal`)

# Через typedef

- typedef void (\*sig\_t) (int);
- sig\_t signal(int sig, sig\_t func);

SIG\_DFL

SIG\_IGN

SIG\_ERR (служебный для signal)

# Проблемы

- Как должна вести себя система, если во время обработки сигнала придет другой сигнал.
- Предыдущий обработчик ставится после первого вызова пользовательского обработчика или нет.
- Какие сигналы обрабатываются, а какие нет
- Чтобы сигнал не прервал процесс, надо установить обработчик на каждый сигнал
- Один сигнал может прийти по разным причинам, как установить причину
- Как дожидаться сигнала (`while(1);?`)  
(есть `pause`)



# НОВЫЕ ИНТЕРФЕЙСЫ

- `int sigaction(int signum, const struct sigaction *act, struct sigaction *oldact);`
- `int sigprocmask(int how, const sigset_t *set, sigset_t *oldset);`
- `int sigpending(sigset_t *set);`
- `int sigsuspend(const sigset_t *mask);`