

ОПЕРАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ И СИСТЕМНОЕ ПРОГРАММИРОВАНИЕ

Лекция № 02 – Процессы

Преподаватель: Поденок Леонид Петрович, 505а-5

+375 17 293 8039 (505а-5)

+375 17 320 7402 (ОИПИ НАНБ)

prep@lsi.bas-net.by

ftp://student:2ok*uK2@Rwox@lsi.bas-net.by

Кафедра ЭВМ, 2023

2023.03.01

Оглавление

Повторение — мать учения.....	3
Что такое ЭВМ (компьютер)?.....	4
Байты.....	5
Интерпретация данных и типизация.....	5
Аппаратные возможности компьютеров.....	8
Классическая схема работы программ по уровням привилегий.....	9
Процессы.....	10
Состояния процесса.....	12
Операции над процессами.....	16
Process Control Block и контекст процесса.....	17
Пользовательский контекст.....	19
Устройство ядра ОС.....	21
Системные вызовы управления процессами.....	25
fork — создает дочерний процесс.....	26
execve — выполнить программу.....	31
environ — среда пользователя.....	36
Переменные окружения, которые обычно встречаются в системе.....	38
wait, waitpid — ожидает завершения процесса.....	45
_exit — функция, завершающая работу программы.....	50

Повторение – мать учения

Что такое ЭВМ (компьютер)?

Компьютер – это машина для обработки битов.

Бит – это отдельная единица компьютерного хранилища информации, которая может принимать два альтернативных значения – мы их обычно зовем 0 и 1.

Компьютеры используются для обработки информации, но вся информация при этом представляется в виде битов. В этом случае бит – наименьшая единица информации.

Интерпретация бит и их последовательностей может быть различной.

Наборы битов могут представлять символы, цифры или любую другую информацию.

Люди интерпретируют эти биты как информацию, в то время как компьютеры просто манипулируют битами, которые представляют собой ***отображение состояний линий и выводов микросхем*** (уровни) на значения 0 и 1.

Состояние линий и выводов микросхем

H – High (высокий уровень)

L – Low (низкий уровень)

Байты

Блок из N бит, которые являются *наименьшим адресуемым количеством информации* в памяти компьютера, называется «**байтом**».

Современные компьютеры получают доступ к памяти в виде 8-битных блоков.

Таким образом байтом обычно называется 8-битное количество бит.

Основная память компьютера — это массив байтов, каждый из которых имеет отдельный адрес памяти.

Первый адрес байта равен 0, а последний адрес зависит от используемого аппаратного и программного обеспечения.

Байты организуются в группы.

Интерпретация данных и типизация

Байт можно интерпретировать как двоичное число. Двоичное число 01010101 равно десятичному числу 85 ($64 + 16 + 4 + 1$).

Число 85 может быть частью большего числа в компьютере.

Число 85 может интерпретироваться как машинная инструкция, в этом случае компьютер помещает значение регистра **rbp** в стек времени выполнения.

Число 85 также можно интерпретировать как символ — заглавную букву «U».

Буква «U» может быть частью символьной строки в памяти.

Биты — квант информации (1 или 0);

Тетрада — группа из 4-х бит (0...15)

Байты — квант адресуемой памяти (обычно 8 бит — 0...255);

Слова — группа из 2^k байт (наследие 8086/88);

BigEndian — адресуется старший байт (коммуникации, не x86)

LittleEndian — адресуется младший байт (x86) (Не путать с MSB/LSB — Most/Least Significant Bit)

Hexadecimal	Decimal	Binary	Adress	BE		LE	
0x6B	107	0101 0101	70ab 5200	6	B	6	B
0xAF	175	1010 1111	70ab 5201	A	F	A	F
0xA7FE	43 006	1010 0111 1111 1110	70ab 5202	A	7	F	E
			70ab 5203	F	E	A	7
0x2C03 A7FE	738 437 118	0010 1100 0000 0011 1010 0111 1111 1110	70ab 5204	2	C	F	E
			70ab 5205	0	3	A	7
			70ab 5206	A	7	0	3
			70ab 5207	F	E	2	C

MSB ← **10101111** → **LSB**

Обобщенная структура вычислительной системы



Наш курс, в основном, имеет отношение к слоям, которые на схеме обозначены как «**СИСТЕМНЫЙ ИНТЕРФЕЙС**» и «**Операционная система**»

Аппаратные возможности компьютеров

Один, отдельно взятый, процессор (процессорное ядро), в один момент времени, может исполнять только одну программу (XX-DOS).

Но к компьютерам предъявляются более широкие требования. В связи с этим современные процессоры имеют **мультизадачные возможности** — процессор выполняет какую-то одну программу (процесс или задач). По истечении некоторого времени (микро-секунды), ОС переключает процессор на другую программу. При этом все регистры текущей программы (состояние, контекст) сохраняются. Через некоторое время вновь передается управление этой программе. Программа при этом не замечает каких либо изменений — для нее процесс переключения незаметен.

Для того чтобы программа не могла каким либо образом нарушить работоспособность системы или других программ, предусмотрены механизмы защиты на основе *уровней привилегий*.

Уровень привилегий — это степень использования ресурсов процессора. Всего таких уровней четыре и они имеют номера от 0 до 3.

Уровень 0 - самый привилегированный. На этом уровне, программе «можно всё».

Уровень 1 - менее привилегированный — запреты, установленные на уровне 0, действуют для уровня 1.

Уровень 2 - ещё менее привилегированный.

Уровень 3 - имеет самый низкий приоритет.

Классическая схема работы программ по уровням привилегий

Классическая схема работы программ по уровням привилегий имеет вид:

уровень 0: ядро операционной системы;
уровень 1: драйверы ОС;
уровень 2: интерфейс ОС;
уровень 3: прикладные программы.

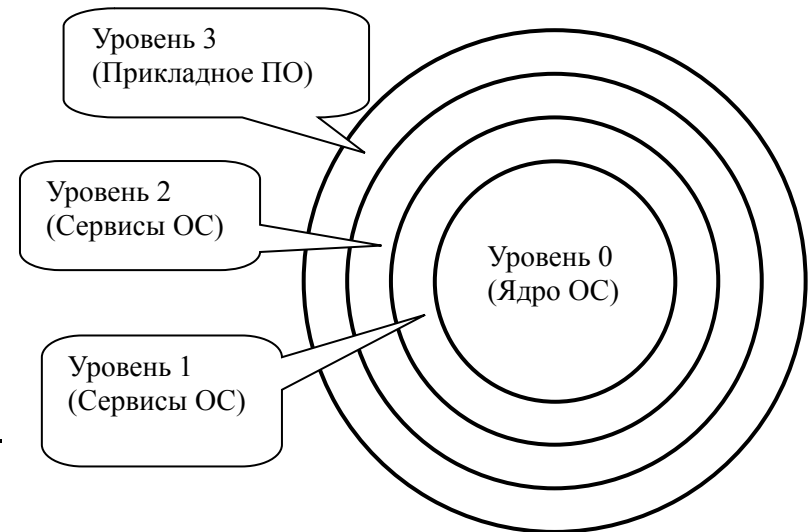
Использование всех четырех уровней привилегий не является необходимым. Существующие системы, спроектированные с меньшим количеством уровней, могут просто игнорировать другие допустимые уровни.

***NIX** и **Windows**, например, используют только два уровня привилегий:

0 — ядро системы;
3 — все остальное.

IBM OS/2 использует уровни:

0 — ядро системы;
2 — процедуры ввода-вывода;
3 — прикладные программы.



Процессы

Многозадачность — это один из основных параметров всех современных ВС.

Фундаментальным понятием современных ВС является понятие **процесса** — основного динамического объекта, над которыми ОС выполняет определенные действия.

По ходу работы программы ВС обрабатывает различные команды и преобразует значения переменных. Для этого ОС должна выделить определенное количество оперативной памяти, закрепить за ней определенные устройства ВВ или файлы (откуда должны поступать входные данные и куда нужно доставить полученные результаты), то есть зарезервировать определенные ресурсы из общего числа ресурсов всей ВС.

Количество и конфигурация ресурсов обычно изменяются с течением времени.

Для описания таких активных объектов внутри вычислительной системы используется термин **«процесс»** — программа, загруженная в память и выполняющаяся.

Компьютерная программа — это всего лишь пассивная совокупность инструкций.

Процесс — непосредственное выполнение программных инструкций.

Иногда процессом называют выполняющуюся программу и все её элементы:

- адресное пространство;
- глобальные переменные;
- регистры;
- стек;
- открытые файлы и прочие ресурсы.

Понятие процесса охватывает:

- 1) некоторую совокупность исполняющихся команд;
- 2) совокупность ассоциированных с процессом ресурсов — выделенная для исполнения память или адресное пространство, стеки, используемые файлы, устройства ввода-вывода, и т. д (прикладной контекст, системный контекст).
- 3) текущий момент выполнения — значения регистров и программного счетчика, состояние стека, значения переменных (регистровый контекст).

Взаимно однозначного соответствия между процессами и программами нет.

Обычно в рамках программы можно организовывать более одного процесса и наоборот.

Процесс находится под управлением операционной системы и поэтому в нем может выполняться часть кода ее ядра, которая не находится в исполняемом файле. Это происходит как в случаях, специально запланированных авторами программы, например, при использовании системных вызовов и при обработке внешних прерываний.

Процесс — это находящаяся под управлением ОС совокупность некоторого набора исполняющихся инструкций, ассоциированных с процессом ресурсов ОС и текущего момента выполнения.

Все, что выполняется в вычислительных системах (программы пользователей и определенные части операционных систем), организовано в виде набора процессов.

Состояния процесса

На однопроцессорной (одноядерной) компьютерной системе в каждый момент времени может исполняться только один процесс.

Для мультипрограммных вычислительных систем **псевдопараллельная** обработка нескольких процессов достигается с помощью **переключения процессора с одного процесса на другой** — пока один процесс выполняется, остальные ждут своей очереди на доступ к процессору.

Каждый процесс может находиться, как минимум, в двух состояниях:

- **процесс исполняется;**
- **процесс не исполняется.**

Процесс, находящийся в состоянии «**процесс исполняется**», может через некоторое время завершиться или быть приостановлен операционной системой и переведен в состояние «**процесс не исполняется**». Приостановка происходит по одной из двух причин:

- 1) для его дальнейшей работы потребовалось возникновение какого-либо события (например, завершения операции ввода-вывода);
- 2) истек временной интервал, отведенный операционной системой для работы этого процесса.

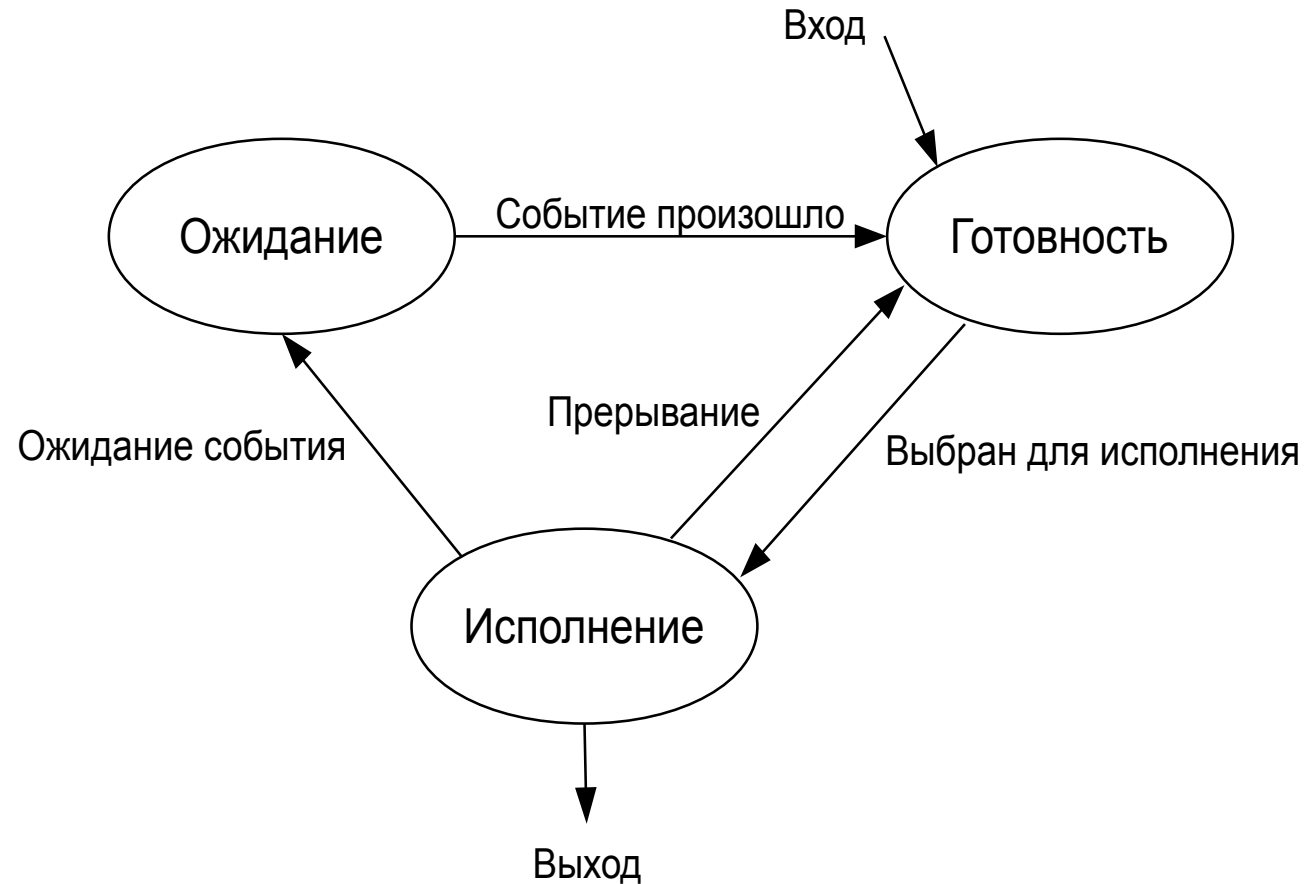
После этого операционная система по определенному алгоритму выбирает для исполнения один из процессов, находящихся в состоянии «**процесс не исполняется**», и переводит его в состояние «**процесс исполняется**».

Процесс, выбранный для исполнения, может все еще ждать события, из-за которого он был приостановлен, и реально к выполнению не готов.

Чтобы это учесть, состояние «**процесс не исполняется**» разбивается на два новых:

- **готовность**;
- **ожидание**.

Всякий новый процесс, появляющийся в системе, попадает в состояние «**готовность**». ОС, пользуясь каким-либо алгоритмом планирования, выбирает один из готовых процессов и переводит его в состояние «**исполнение**».

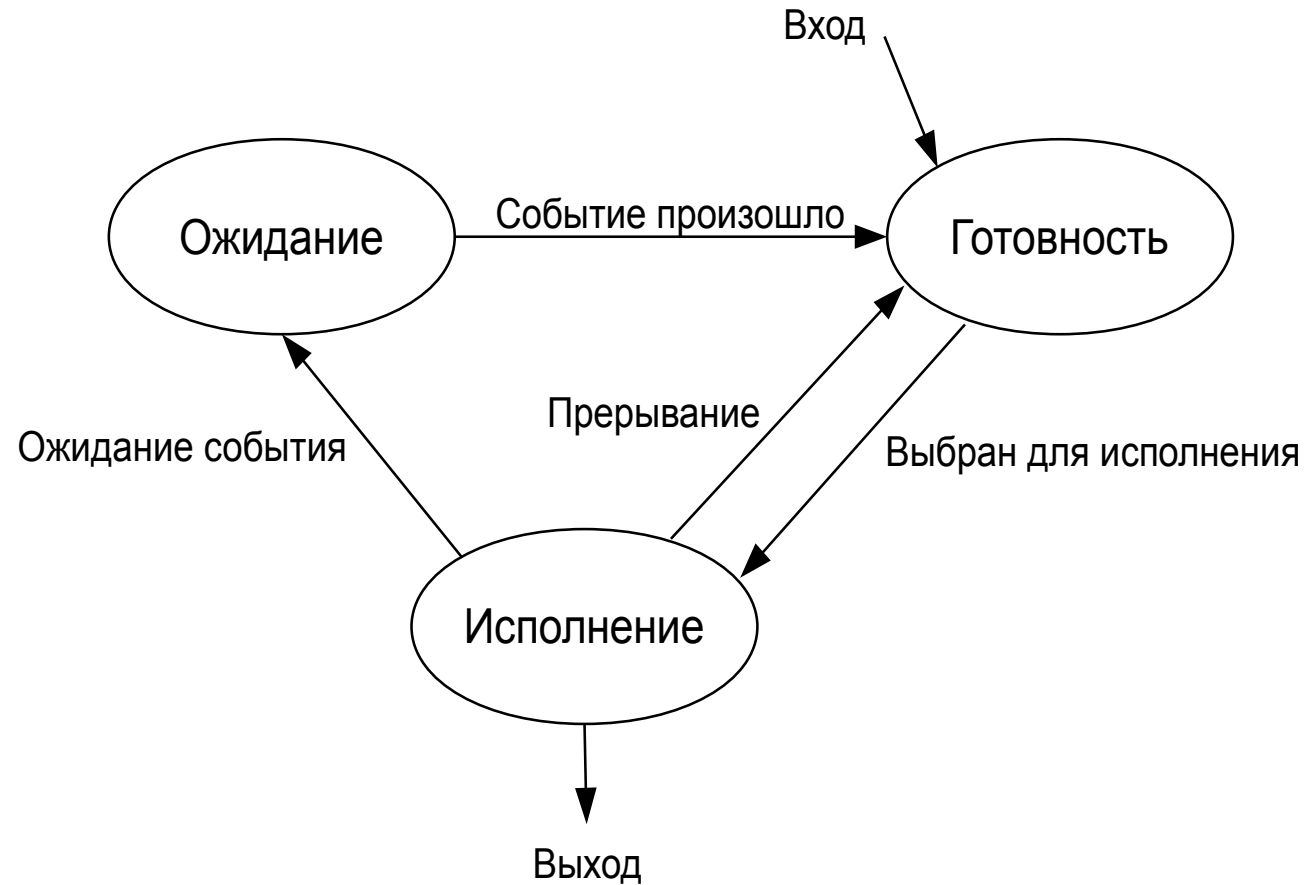


В состоянии **«исполнение»** происходит непосредственное выполнение программного кода процесса. Покинуть это состояние процесс может по трем причинам:

1) процесс заканчивает свою деятельность;

2) процесс не может продолжать свою работу, пока не произойдет некоторое событие, и операционная система переводит его в состояние **«ожидание»**;

3) процесс возвращается в состояние **«готовность»** в результате возникновения прерывания в вычислительной системе (например, прерывания от таймера по истечении дозволенного времени выполнения).



В реальной ОС вводится еще два состояния:

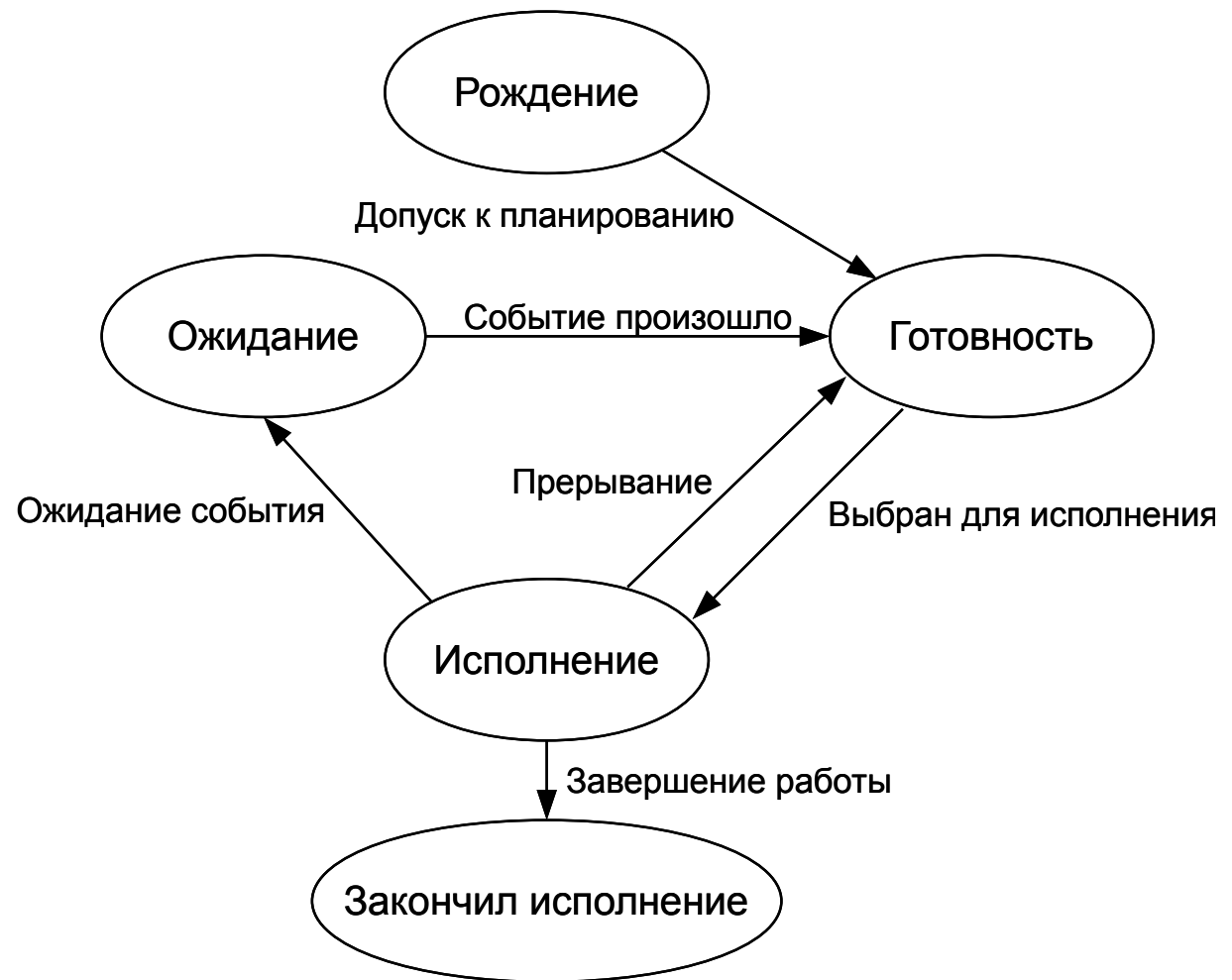
- **рождение**;
- **закончил исполнение**.

Для появления в вычислительной системе процесс должен пройти через состояние **«рождение»**.

При рождении процессу выделяются адресное пространство, в которое загружается программный код процесса, стек и системные ресурсы, устанавливается начальное значение программного счетчика этого процесса и т. д.

После этого родившийся процесс переводится в состояние «готовность».

При завершении своей деятельности процесс из состояния исполнение попадает в состояние **«закончил исполнение»**.



Операции над процессами

Процесс не может сам перейти из одного состояния в другое.

Изменением состояния процессов занимается ОС, совершая над ними операции:

Создание – завершение

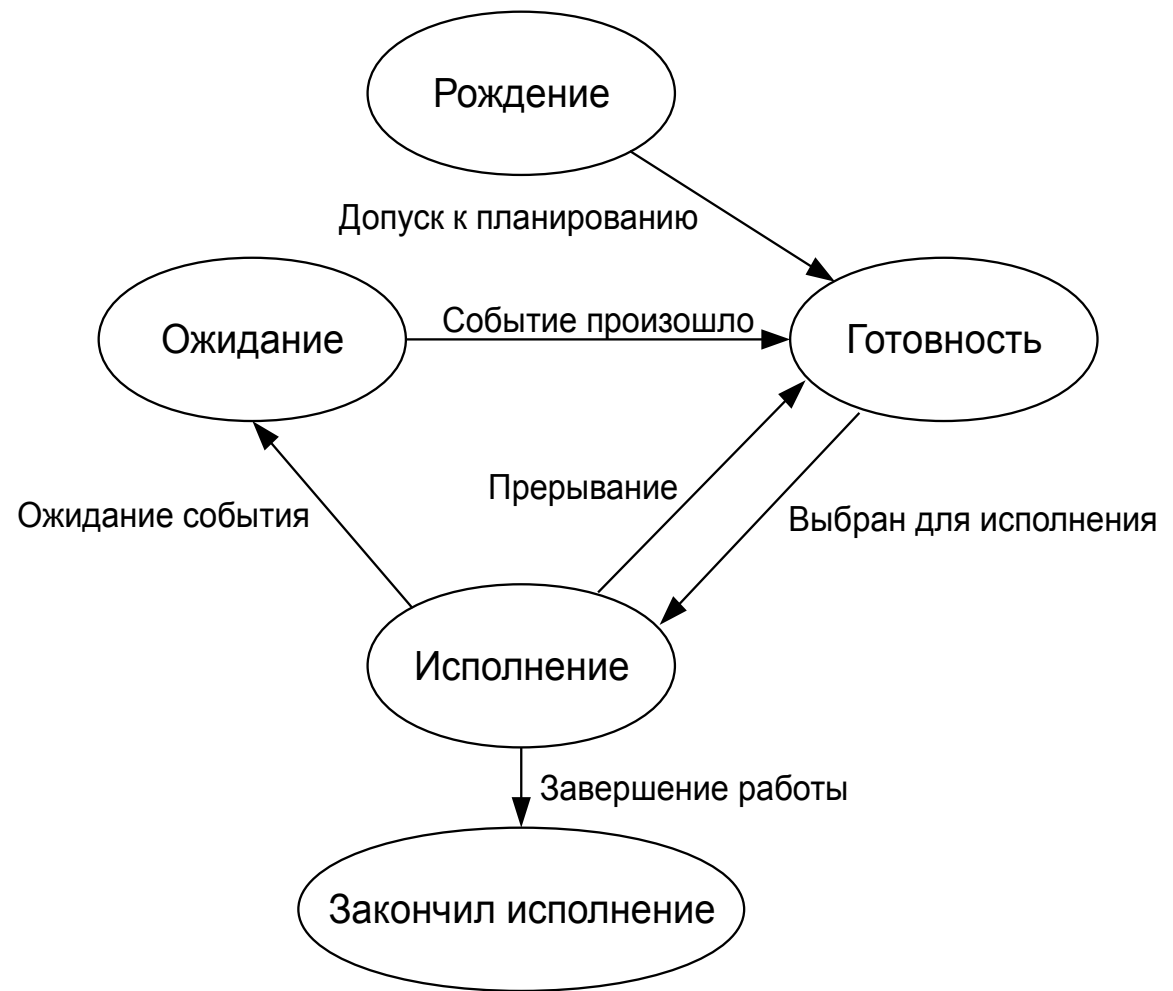
Приостановка – запуск

Блокирование – разблокирование

Изменение приоритета

Операции создания и завершения процесса являются одnorазовыми, так как применяются к процессу не более одного раза (некоторые системные процессы никогда не завершаются при работе вычислительной системы).

Все остальные операции, связанные с изменением состояния процессов, будь то запуск или блокировка, как правило, являются многократными.



Process Control Block и контекст процесса

Для того чтобы операционная система могла выполнять операции над процессами, каждый процесс представляется в ней некоторой структурой данных.

Эта структура содержит информацию, специфическую для данного процесса:

- состояние, в котором находится процесс;
- программный счетчик (адрес команды, которая будет выполнена следующей);
- содержимое регистров процессора;
- данные, необходимые для планирования использования процессора и управления памятью (приоритет, размер и расположение адресного пространства и т. д.);
- учетные данные (идентификационный номер процесса, какой пользователь инициировал его работу, общее время использования процессора данным процессом и т. д.);
- информацию об устройствах ввода-вывода, связанных с процессом (например, какие устройства закреплены за процессом, таблицу открытых файлов).

Во многих ОС информация, характеризующая процесс, хранится не в одной, а в нескольких связанных структурах данных. Эти структуры могут иметь различные наименования, содержать дополнительную информацию или, наоборот, лишь часть описанной информации (аппаратный вариант — TSS¹).

1 Task State Segment – https://pdos.csail.mit.edu/6.828/2005/readings/i386/s07_01.htm

Блок управления процессом содержит всю информацию, необходимую для выполнения операций над процессом — **он является моделью процесса для ОС.**

Любая операция, производимая ОС над процессом, вызывает определенные изменения в РСВ.

Информацию, для хранения которой предназначен блок управления процессом, можно разделить на две части:

- **регистровый контекст** — содержимое всех регистров процессора (включая значение программного счетчика);
- **системный контекст** — все остальное.

Знания регистрового и системного контекстов процесса достаточно для того, чтобы управлять его поведением в операционной системе, совершая над ним операции, однако недостаточно, чтобы полностью характеризовать процесс.

Пользовательский контекст

Операционную систему не интересует, чем именно занимается процесс, т. е. какой код и какие данные находятся в его адресном пространстве.

С точки зрения пользователя, наоборот, наибольший интерес представляет содержимое адресного пространства процесса, возможно наряду с регистровым контекстом, определяющее последовательность преобразования данных и полученные результаты.

Пользовательский контекст — код и данные, находящиеся в адресном пространстве процесса.

Контекст процесса — совокупность регистрового, системного и пользовательского контекстов.

В любой момент времени процесс полностью характеризуется своим контекстом.

В контексте архитектуры x86 (IA32) используется термин задача (**task**), который в некоторой степени, является эквивалентом понятия процесс.

Задача — это некоторая самостоятельная последовательность команд (процесс), которая выполняется в своём окружении.

Основные параметры, которыми характеризуется окружение задачи:

- состояние регистров общего назначения (E[ABCD]X, E[SD]I);
- состояние селекторных (сегментных) регистров (DS, CS, SS, ES, FS, GS);
- адресное пространство, которое характеризуется регистром CR3;
- состояние регистров математического сопроцессора и расширений (MMX, SSE*, XMM, AVX*, ...);
- карта портов ввода-вывода.

Поскольку в большинстве случаев количество задач (процессов) намного больше количества процессоров (ядер), многозадачность реализуется путём быстрого **переключения задач**. Именно благодаря этому создаётся ощущение, что все задачи работают одновременно.

Устройство ядра ОС

- 1) «собственно ядро»;
- 2) драйверы устройств;
- 3) системные вызовы

«Собственно ядро» — функции управления памятью и процессами. Переключение процессов — это важнейший момент нормального функционирования системы.

Драйвера — это специальные программы, обеспечивающие работу устройств компьютера. В некоторых ОС (FreeBSD) предусматриваются механизмы прерывания работы драйверов по истечении какого-то времени. Тем не менее, можно написать драйвер под FreeBSD или Linux, который полностью заблокирует работу системы — это следствие двухуровневой защиты ==> драйвера надо тщательно программировать.

Общая производительность системы, в основном, зависит именно от драйверов.

Системные вызовы — это интерфейс между процессами и ядром. Никаких других методов взаимодействия процессов с устройствами компьютера быть не должно.

Системных вызовов достаточно много, в Linux 5.10 их более 400, во FreeBSD их порядка 500, причем большей частью они совпадают, соответствуя стандарту POSIX (стандарт, описывающий системные вызовы в UNIX). Разница заключается в передаче параметров (ABI).

Прикладным программам абсолютно безразлично, как системные вызовы реализуются в ядре. Это облегчает обеспечение совместимости с существующими системами.

Основные системные вызовы:

- системные вызовы для работы с каталогами;
- системные вызовы для работы с файлами (ввод/вывод);
- системные вызовы для работы с памятью.

В прикладных программах обработки данных наиболее часто используются системные вызовы данных типов. В linux 5.15 системные вызовы объявляются в заголовке:

`/usr/include/asm/unistd.h`

```
$ cat /usr/include/asm/unistd.h                                     # с-комментарии удалены
#ifndef _ASM_X86_UNISTD_H
#define _ASM_X86_UNISTD_H
...
#define __X32_SYSCALL_BIT 0x40000000

# ifdef __i386__
#   include <asm/unistd_32.h>
# elif defined(__ILP32__)
#   include <asm/unistd_x32.h>
# else
#   include <asm/unistd_64.h>
# endif

#endif /* _ASM_X86_UNISTD_H */
```

```
$ cat /usr/include/asm/unistd_32.h | grep '__NR_' | wc
    438    1314    11793
$ cat /usr/include/asm/unistd_32.h
#ifndef _ASM_X86_UNISTD_32_H
#define _ASM_X86_UNISTD_32_H 1
#define __NR_restart_syscall 0
#define __NR_exit 1
#define __NR_fork 2
#define __NR_read 3
#define __NR_write 4
#define __NR_open 5
#define __NR_close 6
#define __NR_waitpid 7
#define __NR_creat 8
#define __NR_link 9
#define __NR_unlink 10
#define __NR_execve 11
#define __NR_chdir 12
#define __NR_time 13
#define __NR_mknod 14
#define __NR_chmod 15
#define __NR_lchown 16
#define __NR_break 17
#define __NR_oldstat 18
#define __NR_lseek 19
#define __NR_getpid 20
...
#endif /* _ASM_UNISTD_32_H */
```

```
$ cat /usr/include/unistd_64.h | grep '__NR_' | wc
    360    1080    9604
$ cat /usr/include/unistd_64.h
#ifndef _ASM_X86_UNISTD_64_H
#define _ASM_X86_UNISTD_64_H 1
#define __NR_read 0
#define __NR_write 1
#define __NR_open 2
#define __NR_close 3
#define __NR_stat 4
#define __NR_fstat 5
#define __NR_lstat 6
#define __NR_poll 7
#define __NR_lseek 8
#define __NR_mmap 9
#define __NR_mprotect 10
#define __NR_munmap 11
#define __NR_brk 12
#define __NR_rt_sigaction 13
#define __NR_rt_sigprocmask 14
#define __NR_rt_sigreturn 15
#define __NR_ioctl 16
define __NR_pread64 17
#define __NR_pwrite64 18
#define __NR_readv 19
#define __NR_writev 20
...
#endif /* _ASM_UNISTD_64_H */
```

Системные вызовы управления процессами

- fork(2)** — создает дочерний процесс
- execve(2)** — выполнить программу
- exit()** — функция, завершающая работу программы
- wait(2)** — ожидает завершения процесса
- waitpid(2)** — ожидает завершения процесса
- waitid(2)** — ожидает завершения процесса
- environ(7)** — пользовательское окружение

fork — создает дочерний процесс

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>

pid_t fork(void);
```

fork создает процесс-потомок, который отличается от родительского только значениями **PID** (идентификатор процесса) и **PPID** (идентификатор родительского процесса), а также тем фактом, что счетчики использования ресурсов установлены в **0**.

Блокировки файлов и сигналы, ожидающие обработки, не наследуются.

Под Linux **fork** реализован с помощью "копирования страниц при записи" (copy-on-write, COW), поэтому расходы на **fork** сводятся к копированию таблицы страниц родителя и созданию уникальной структуры, описывающей задачу.

Возвращаемое значение

При успешном завершении родителю возвращается **PID** процесса-потомка, а процессу-потомку возвращается **0**.

При неудаче родительскому процессу возвращается **-1**, процесс-потомок не создается, а значение **errno** устанавливается должным образом.

Ошибки

EAGAIN — **fork** не может выделить достаточно памяти для копирования таблиц страниц родителя и для выделения структуры описания процесса-потомка.

ENOMEM — **fork** не может выделить необходимые ресурсы ядра, потому что памяти слишком мало.

Пример

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>

int main() {

    pid_t pid, ppid, chpid;
    int a = 0;
    chpid = fork();
    // При успешном создании нового процесса с этого места псевдопараллельно
    // начинают работать 2 процесса: старый и новый
    // Перед выполнением следующего выражения a в обоих процессах равно 0
    a = a + 1;
    // Узнаем идентификаторы текущего и родительского процесса в каждом из них
    pid = getpid();
    ppid = getppid();
    // Печатаем значения PID, PPID и вычисленное значение a в каждом из процессов
    printf("My pid = %d, my ppid = %d, result = %d\n", (int)pid, (int)ppid, a);
    return 0;
}
```

Вывод

My pid = **128969**, my ppid = 116473, result = 1

My pid = 128970, my ppid = **128969**, result = 1

Пример

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <sys/wait.h>

_Noreturn int child_foo(void);
int child_status;

int main() {

    fprintf(stdout, "Родительский процесс стартовал ...\n");
    pid_t pid = fork();
    if (pid == -1) {
        fprintf(stdout, "Ошибка, код ошибки - %d\n", errno);
    }
    if (pid == 0) { // дочерний процесс
        fprintf(stdout, "Это дочерний процесс. Вызываем child_foof()...\n");
        child_foo();
    }
    fprintf(stdout, "Родительский процесс продолжает выполнение\n");
    wait(&child_status);
    fprintf(stdout, "Дочерний процесс завершился с кодом завершения %d\n",
            WEXITSTATUS(child_status));
    exit(0);
}
```

```
_Noreturn int child_foo(void) {  
    fprintf(stdout, "%s( )\n", __func__);  
    exit(123);  
}
```

Выход

```
Родительский процесс стартовал ...  
Родительский процесс продолжает выполнение  
Это дочерний процесс. Вызываем child_foof()...  
child_foo()  
Дочерний процесс завершился с кодом завершения 123
```

execve — выполнить программу

```
#include <unistd.h>

int execve(const char *filename,
           char *const argv[],
           char *const envp[]);
```

execve() выполняет программу, заданную параметром **filename**.

Программа должна быть либо двоичным исполняемым файлом, либо скриптом, начинающимся со строки вида

```
"#! интерпретатор [аргументы]"
```

В последнем случае интерпретатор — это правильный путь к исполняемому файлу, который не является скриптом — этот файл будет выполнен как **интерпретатор [arg] filename**.

argv — это массив строк, аргументов новой программы.

envp — это массив строк в формате **key=value**, которые передаются новой программе в качестве окружения (*environment*).

Как **argv**, так и **envp** завершаются нулевым указателем.

К массиву аргументов и к окружению можно обратиться из функции **main()**, которая объявлена как

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

execve() не возвращает управление при успешном выполнении, а код, данные, bss и стек вызвавшего процесса перезаписываются кодом, данными и стеком загруженной программы.

Новая программа также наследует от вызвавшего процесса его идентификатор (**pid**) и открытые файловые дескрипторы, на которых не было флага «close-on-exec» (COE).

Сигналы, ожидающие обработки, удаляются.

Переопределённые обработчики сигналов возвращаются в значение по умолчанию.

Обработчик сигнала **SIGCHLD** (когда установлен в **SIG_IGN**) может быть сброшен или не сброшен в **SIG_DFL**.

Если текущая программа выполнялась под управлением **ptrace**, то после успешного **execve()** ей посылается сигнал **SIGTRAP**.

Если на файле программы **filename** установлен **setuid**-бит, то фактический идентификатор пользователя вызвавшего процесса меняется на идентификатор владельца файла программы.

Точно так же, если на файле программы установлен **setgid**-бит, то фактический идентификатор группы устанавливается в группу файла программы.

Если исполняемый файл является динамически-скомпонированным файлом в формате **a.out**, содержащим заглушки для вызова совместно используемых библиотек, то в начале выполнения этого файла вызывается динамический компоновщик **ld.so(8)**, который загружает библиотеки и компоует их с исполняемым файлом.

Если исполняемый файл является динамически-скомпонованным файлом в формате **ELF**, то для загрузки совместно используемых библиотек используется интерпретатор, указанный в сегменте **PT_INTERP**. Обычно это **/lib/ld-linux.so.1** для программ, скомпилированных под Linux **libc** версии 5, или же **/lib/ld-linux.so.2** для программ, скомпилированных под GNU **libc** версии 2.

Возвращаемое значение

При успешном завершении **execve()** не возвращает управление, при ошибке возвращается **-1**, а значение **errno** устанавливается должным образом.

Коды ошибок

EACCES — интерпретатор файла или скрипта не является обычным файлом.

EACCES — нет прав на выполнение файла, скрипта или ELF-интерпретатора.

EACCES — файловая система смонтирована с флагом **noexec**.

EPERM — файловая система смонтирована с флагом **nosuid**, пользователь не является суперпользователем, а на файле установлен бит **setuid** или **setgid**.

EPERM — процесс работает под отладчиком, пользователь не является суперпользователем, а на файле установлен бит **setuid** или **setgid**.

E2BIG — список аргументов слишком велик.

EFAULT — **filename** указывает за пределы доступного адресного пространства.

ENOEXEC — исполняемый файл в неизвестном формате, для другой архитектуры, или же встречены какие-то ошибки, препятствующие его выполнению.

ENAMETOOLONG — **filename** слишком длинное.

ENOENT — файл **filename**, или интерпретатор скрипта или ELF-файла не существует, или же не найдена разделяемая библиотека, требуемая файлу или интерпретатору.

ENOMEM — недостаточно памяти в ядре.

ENOTDIR — компонент пути **filename**, или интерпретатору скрипта или ELF-интерпретатору не является каталогом.

EACCES — нет прав на поиск в одном из каталогов по пути к **filename**, или имени интерпретатора скрипта или ELF-интерпретатора.

ELOOP — слишком много символьных ссылок встречено при поиске **filename**, или интерпретатора скрипта или ELF-интерпретатора.

ETXTBSY — исполняемый файл открыт для записи одним или более процессами.

EIO — произошла ошибка ввода-вывода.

ENFILE — достигнут системный лимит на общее количество открытых файлов.

EMFILE — процесс уже открыл максимально доступное количество открытых файлов.

EINVAL — исполняемый файл в формате ELF содержит более одного сегмента **PT_INTERP** (то есть, в нем указано более одного интерпретатора).

EISDIR — ELF-интерпретатор является каталогом.

ELIBBAD — ELF-интерпретатор имеет неизвестный формат.

Соответствие стандартам

SVr4, SVID, X/OPEN, BSD 4.3. POSIX не документирует поведение, связанное с **#!**, но в остальном совершенно совместимо.

SVr4 документирует дополнительные коды ошибок **EAGAIN**, **EINTR**, **ELIBACC**, **ENOLINK**, **EMULTIHOP**; POSIX не документирует коды ошибок **ETXTBSY**, **EPERM**, **EFAULT**, **ELOOP**, **EIO**, **ENFILE**, **EMFILE**, **EINVAL**, **EISDIR** и **ELIBBAD**.

Замечания

SUID и **SGID** процессы не могут быть оттрассированы **ptrace()**.

Linux игнорирует **SUID** и **SGID** биты на скриптах.

Результат монтирования файловой системы с опцией **nosuid** различается в зависимости от версий ядра Linux: некоторые ядра будут отвергать выполнение **SUID/SGID** программ, когда это должно дать пользователю те возможности, которыми он уже не обладает (и возвращать **EPERM**), некоторые ядра будут просто игнорировать **SUID/SGID** биты, но успешно производить запуск программы.

Первая строка (строка с **#!**) исполняемого скрипта не может быть длиннее 127 символов.

environ – среда пользователя

```
extern char **environ;
```

Переменная **environ** указывает на массив указателей на строки, называемый «окружением». Последний указатель в этом массиве имеет значение **NULL**.

Этот массив строк предоставляется процессу вызовом **execve(2)** при запуске новой программы.

Когда дочерний процесс создается с помощью **fork(2)**, он наследует копию своего родительского окружения.

По соглашению строки в окружении имеют форму "**имя=значение**".

Имя чувствительно к регистру и не может содержать символ "**=**".

Значение может быть любым, что может быть представлено в виде строки.

Имя и значение не могут содержать встроенный нулевой байт ('**\0**'), так как предполагается, что он завершает строку.

Переменные среды могут быть помещены в среду оболочки командой **export** в **sh(1)** или командой **setenv**, если используется **csh(1)**.

Начальная среда оболочки заполняется различными способами, например определениями из **/etc/environment**.

Кроме того, различные сценарии инициализации оболочки, такие как общесистемный сценарий **/etc/profile** и сценарий инициализации для каждого пользователя, могут включать команды, добавляющие переменные в среду оболочки.

Для создания определений переменной среды в рамках процесса, выполняющего команду, оболочки в стиле Bourne (bash) поддерживают синтаксис:

```
NAME=value command
```

Команде может предшествовать несколько определений переменных, разделенных пробелом.

```
$ LC_MESSAGES=C /opt/slickeditor/bin/vse  
$ rpm -qa | LANG=C sort
```

Аргументы также могут быть помещены в окружение в момент вызова **exec(3)**.

Программа на С может манипулировать **своим** окружением с помощью функций из **<stdlib.h>** **getenv(3)**, **putenv(3)**, **setenv(3)** и **unsetenv(3)**.

Переменные окружения, которые обычно встречаются в системе

Список неполный и включает только общие переменные, которые обычные пользователи видят в своей повседневной жизни.

Переменные среды, специфичные для конкретной программы или библиотечной функции, задокументированы в разделе **ENVIRONMENT** соответствующей страницы руководства.

USER — имя вошедшего в систему пользователя (используется некоторыми программами, производными от BSD).

LOGNAME — имя вошедшего в систему пользователя (используется некоторыми программами, производными от System-V). Устанавливается при входе в систему.

HOME — «домашний» каталог пользователя. Устанавливается при входе в систему.

LANG — имя, используемое для категорий локалей, если оно не переопределено переменной **LC_ALL** или более конкретными переменными среды, такими как **LC_COLLATE**, **LC_CTYPE**, **LC_MESSAGES**, **LC_MONETARY**, **LC_NUMERIC** и **LC_TIME** (информацию о переменных среды **LC_*** можно найти **locale(7)**).

PATH — последовательность префиксов каталогов, которую **sh(1)** и многие другие программы используют при поиске исполняемого файла, указанного как простое имя файла (т. е. путь, не содержащий **'/'**). Префиксы разделяются двоеточиями **':'**.

Список префиксов просматривается от начала до конца путем проверки имени пути, образованного объединением префикса, косой черты и имени файла, до тех пор, пока не будет найден файл с разрешением на выполнение.

В качестве устаревшей функции префикс нулевой длины (указанный как два соседних двоеточия или начальное или завершающее двоеточие) интерпретируется как текущий рабочий каталог. Однако использование этой функции устарело, и в POSIX отмечено, что соответствующее приложение для указания текущего рабочего каталога должно использовать явное имя пути (например, '.').

Аналогично тому, как используется **PATH**, некоторыми оболочками для поиска цели команды изменения каталога (`cd <target>`) используется **CDPATH**.

Для поиска справочных страниц `man(1)` использует **MANPATH**, и так далее.

PWD — текущий рабочий каталог. Устанавливается некоторыми оболочками.

SHELL — абсолютный путь к оболочке, используемой пользователем при входе. Устанавливается при входе в систему.

TERM — тип терминала, для которого должен быть подготовлен вывод.

PAGER — предпочитаемая пользователем утилита для отображения текстовых файлов. Это может быть любая строка, допустимая в качестве операнда командной строки для команды `sh -c`. Если **PAGER** имеет значение `null` или не установлен, то приложения, запускающие пейджер, по умолчанию будут использовать программу, такую как **less(1)** или **more(1)**.

EDITOR/VISUAL — предпочитаемая пользователем утилита для редактирования текстовых файлов. Это может быть любая строка, допустимая в качестве операнда командной строки для команды **sh -c**.

Наличие или значение определенных переменных среды влияет на поведение многих программ и библиотечных процедур:

Переменные **LANG**, **LANGUAGE**, **NLSPATH**, **LOCPATH**, **LC_ALL**, **LC_MESSAGES** и т. д. влияют на обработку локали (**catopen(3)**, **gettext(3)** и **locale(7)**).

TMPDIR влияет на префикс пути к имени, созданному **tempnam(3)** и другими подпрограммами, а также на временный каталог, используемый **sort(1)** и другими программами.

LD_LIBRARY_PATH, **LD_PRELOAD** и другие переменные **LD_*** влияют на поведение динамического загрузчика/компоновщика (**ld.so(8)**).

POSIXLY_CORRECT заставляет определенные программы и библиотеки следовать предписаниям POSIX.

На поведение **malloc(3)** влияют переменные **MALLOC_***.

Переменная **HOSTALIASES** задает имя файла, содержащего псевдонимы, которые будут использоваться с **gethostbyname(3)**.

TZ и **TZDIR** предоставляют информацию о часовом поясе, используемую **tzset(3)** и через нее такими функциями, как **ctime(3)**, **localtime(3)**, **mktime(3)**, **strftime(3)**, **tzselect(8)**.

TERMCAP дает информацию о том, как обращаться к данному терминалу (или предоставляет имя файла, содержащего такую информацию).

COLUMNS и **LINES** сообщают приложениям размер окна, возможно, переопределяя фактический размер.

PRINTER или **LPDEST** могут указать желаемый принтер для использования **lpr(1)**.

Использование среды может иметь угрозу безопасности. Многие системные команды таки были обмануты пользователем, указанием необычных значений для **IFS** или **LD_LIBRARY_PATH**.

Существует также риск загрязнения пространства имен. Такие программы, как **make** и **autoconf**, позволяют переопределять имена утилит по умолчанию с помощью переменных с аналогичными именами во всех регистрах. Например, **CC** используется для выбора нужного компилятора **C** (и аналогично **MAKE**, **AR**, **AS**, **FC**, **LD**, **LEX**, **RM**, **YACC** и т. д.). Однако в некоторых традиционных случаях такая переменная среды дает опции для программы вместо имени пути. Такое использование считается ошибочным, и его следует избегать в новых программах.

Пример

parent.c

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <sys/wait.h>

int main() {

    int child_status;
    char *args[] = {"pr0gramm", "parm_1", (char*)0};
    pid_t pid = fork();

    if (pid == -1) {
        printf("Error occured, error code - %d\n", errno);
        exit(errno);
    }
    if (pid == 0) {
        printf("Child process created. Please, wait...\n");
        execve("./child", args, NULL);
    }
    wait(&child_status);
    printf("Child process have ended with %d exit status\n", child_status);
    exit(0);
}
```

child.c

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

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

    fprintf(stdout, "Child process begins...\n");
    for (int i = 0; i < argc; i++) {
        printf("%s\n", argv[i]);
    }
    exit(0);
}
```

makefile

```
CC = gcc
CFLAGS = -W -Wall -Wextra -std=c11
.PHONY: clean

all: parent child
parent: parent.c makefile
        $(CC) $(CFLAGS) parent.c -o parent
child: child.c makefile
        $(CC) $(CFLAGS) child.c -o child
clean:
        rm parent child
```

Компиляция и сборка

```
$ make
gcc -W -Wall -Wextra -std=c11 parent.c -o parent
gcc -W -Wall -Wextra -std=c11 child.c -o child
$ls -l
child
child.c
makefile
parent
parent.c
```

Запуск

```
$ ./parent
Parent process begins...
Child process created. Please, wait...
Child process begins...
pr0gramm
parm_1
Child process have ended with 0 exit status
```

wait, waitpid — ожидает завершения процесса

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>

pid_t wait(int *status);
pid_t waitpid(pid_t pid, int *status, int options);
```

Ожидает изменения состояния процесса-потомка и получения информации о потомке, чье состояние изменилось (завершение, останов/продолжение работы по сигналу).

Функция **wait** приостанавливает выполнение текущего процесса до тех пор, пока какой-нибудь из дочерних процессов не завершится, или до появления сигнала, который либо завершает текущий процесс, либо требует вызвать функцию-обработчик.

Функция **waitpid** приостанавливает выполнение текущего процесса до тех пор, пока дочерний процесс, указанный в параметре **pid**, не завершит выполнение, или пока не появится сигнал, который либо завершает текущий процесс, либо требует вызвать функцию-обработчик.

Если указанный дочерний процесс к моменту вызова функций уже завершился (так называемый «зомби» — "zombie"), то функция немедленно возвращает управление.

Системные ресурсы, связанные с дочерним процессом, освобождаются.

Если **status** не **NULL**, в нем будет сохранена информация о состоянии (см. ниже).

wait(&status) эквивалентна **waitpid(-1, &status, 0)**.

Параметр **pid** может принимать несколько значений:

< **-1** — означает, что нужно ждать любого дочернего процесса, идентификатор группы процессов которого равен абсолютному значению **pid**.

-1 — означает ожидание любого дочернего процесса; функция **wait** ведет себя точно так же.

0 — означает ожидание любого дочернего процесса, идентификатор группы процессов которого равен идентификатору текущего процесса.

> **0** — означает ожидание дочернего процесса, чей идентификатор равен **pid**.

options — создается путем логического сложения нескольких следующих констант:

WNOHANG — означает немедленное возвращение управления, если ни один дочерний процесс не завершил выполнение.

WUNTRACED — означает возврат управления и для остановленных (но не отслеживаемых) дочерних процессов, о статусе которых еще не было сообщено. Состояние отслеживаемых остановленных подпроцессов обеспечивается и без этой опции.

status — если при вызове **status** не равен **NULL**, то функции **wait** и **waitpid** сохраняют информацию о статусе в переменной, на которую указывает **status**.

Состояние **status** можно проверить с помощью макросов, которые принимают в качестве аргумента буфер (типа **int**), а не указатель на буфер!:

WIFEXITED(status) — не равно нулю, если дочерний процесс успешно завершился.

WEXITSTATUS(status) — возвращает восемь младших битов значения, которое вернул завершившийся дочерний процесс.

Эти биты могли быть установлены в аргументе функции **exit()** или в аргументе оператора **return** функции **main()**. Этот макрос можно использовать, только если **WIFEXITED** вернул ненулевое значение.

WIFSIGNALED(status) — возвращает истинное значение, если дочерний процесс завершился из-за необработанного сигнала.

WTERMSIG(status) — возвращает номер сигнала, который привел к завершению дочернего процесса. Этот макрос можно использовать, только если **WIFSIGNALED** вернул ненулевое значение.

WIFSTOPPED(status) — возвращает истинное значение, если дочерний процесс, из-за которого функция вернула управление, в настоящий момент остановлен; это возможно, только если использовался флаг **WUNTRACED** или когда подпроцесс отслеживается (см. **ptrace(2)**).

WSTOPSIG(status) — возвращает номер сигнала, из-за которого дочерний процесс был остановлен. Этот макрос можно использовать, только если **WIFSTOPPED** вернул ненулевое значение.

Некоторые версии Unix (например Linux, Solaris, но не AIX, SunOS) также определяют макрос **WCOREDUMP(status)** для проверки того, не вызвал ли дочерний процесс ошибку ядра.

Использовать его следует только в структуре

```
#ifdef WCOREDUMP
...
#endif
```

Возвращаемые значения

-1 в случае ошибки (в этом случае переменной **errno** присваивается соответствующее значение).

Идентификатор дочернего процесса, который завершил выполнение, или ноль, если использовался **WNOHANG** и ни один дочерний процесс пока еще недоступен.

Ошибки

ECHILD — процесс, указанный в **pid**, не существует или не является дочерним процессом текущего процесса. (Это может случиться и с собственным дочерним процессом, если обработчик сигнала **SIGCHLD** установлен в **SIG_IGN**. См. главу ЗАМЕЧАНИЯ по поводу многозадачности процессов.)

EINVAL — аргумент **options** неверен.

EINTR — использовался флаг **WNOHANG**, и был получен необработанный сигнал или **SIGCHLD**. Стандарт Single Unix Specification описывает флаг **SA_NOCLDWAIT** (не поддерживается в Linux), если он установлен или обработчик сигнала **SIGCHLD** устанавливается в **SIG_IGN**, то завершившиеся дочерние процессы не становятся зомби, а вызов **wait()** или **waitpid()** блокируется, пока все дочерние процессы не завершатся, а затем устанавливает переменную **errno** равной **ECHILD**.

Стандарт POSIX оставляет неопределенным поведение при установке **SIGCHLD** в **SIG_IGN**. поздние стандарты, включая SUSv2 и POSIX 1003.1-2001, определяют поведение, только что описанное как опция совместимости с XSI.

Linux не следует второму варианту — если вызов **wait()** или **waitpid()** сделан в то время, когда **SIGCHLD** игнорируется, то вызов ведет себя, как если бы **SIGCHLD** не игнорировался, то есть вызов блокирует до завершения работы следующего подпроцесса и возврата идентификатора процесса PID и статуса этого подпроцесса.

Детали в `man 2 wait`.

_exit — функция, завершающая работу программы

```
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>

void _Exit(int status);
```

_exit "немедленно" завершает работу программы.

При этом:

- все дескрипторы файлов, принадлежащие процессу, закрываются;
- все его дочерние процессы начинают управляться процессом 1 (init/systemd), а родительскому процессу посылается сигнал **SIGCHLD**;
- значение **status** возвращается родительскому процессу как статус завершаемого процесса (он может быть получен с помощью одной из функций семейства **wait**).

Функция **_Exit** эквивалентна функции **_exit**.

Возвращаемые значения

Эти функции никогда не возвращают управление вызвавшей их программе.

Соответствие стандартам

SVr4, SVID, POSIX, X/OPEN, BSD 4.3. Функция **_Exit()** была представлена в C99.

Замечания

Для рассмотрения эффектов завершения работы, передачу статуса выхода, зомби-процессов, сигналов и т.п., следует смотреть документацию по **exit(3)**.

Функция **_exit(2)** аналогична **exit(3)**, но не вызывает никаких функций, зарегистрированных с C-функцией **atexit(3)**, а также не вызывает никаких зарегистрированных обработчиков сигналов.

C-функция **exit(3)** выполняет сброс стандартных буферов ввода-вывода и удаление временных файлов, созданных **tmpfile(3)**, в отличие от этого поведение **_exit(2)** зависит от реализации.

С другой стороны, **_exit** закрывает открытые дескрипторы файлов, а это может привести к неопределенной задержке для завершения вывода данных. Если задержка нежелательна, то может быть полезным перед вызовом **_exit()** вызывать функции типа **tcflush()**.

Опять же, будет ли завершен ввод-вывод, а также какие именно операции ввода-вывода будут завершены при вызове **_exit()**, зависит от реализации.