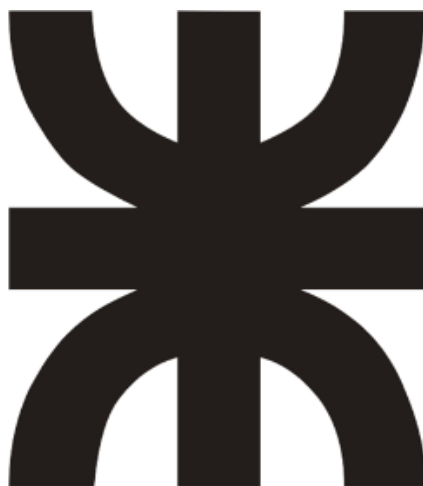


UNIVERSIDAD TECNOLÓGICA NACIONAL



Ingeniería en sistemas de información

Asignatura: Sistemas Operativos

Comisión: B

Segundo Cuatrimestre

Año: 2023

Trabajo Práctico 3

Tema: Comunicación entre procesos

Grupo: 11

Alumnos:

Meyer, Nahuel

nahuelmeyer16@gmail.com

Pividori, Marcos

mpividori3@gmail.com

Simonsini, Juan Pablo

juanpablosimonsini@gmail.com

TABLA DE CONTENIDOS

SECCION PRINCIPAL.....	3
MEMORIA COMPARTIDA Y SEMAFOROS.....	3
Ejercicio 1 Club 1:.....	3
Ejercicio 1 Club 2:.....	5
CLIENTE Y SERVIDOR CON MENSAJES.....	8
Ejercicio 2 Cliente:.....	8
Ejercicio 2 Server:.....	10
Ejercicio 2 Parar:.....	14
Ejercicio 3 Cliente:.....	14
Ejercicio 3 Server:.....	16
Ejercicio 3 Parar:.....	18
SECCION DE DESCARGOS.....	20
Ejercicio 1:.....	20
Ejercicio 2:.....	20
Ejercicio 3:.....	20
BIBLIOGRAFIA.....	20

SECCION PRINCIPAL

MEMORIA COMPARTIDA Y SEMAFOROS

Ejercicio 1 Club 1:

```
#include <sys/types.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <linux/shm.h>
#include <linux/ipc.h>
#include <linux/sem.h>

#define SEGSIZE 128

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

    //Club 1
    key_t keyClub1 = ftok(".", '1');
    if (keyClub1 == -1) exit(1);
    int semClub1 = semget(keyClub1, 1, 0666|IPC_CREAT);
    if(semClub1 == -1) exit(1);
    struct sembuf semb1 = {0, -1, 0};
    semctl(semClub1, 0, SETVAL, 0);

    //Club 2
    key_t keyClub2 = ftok(".", '2');
    if (keyClub2 == -1) exit(1);
    int semClub2 = semget(keyClub2, 1, 0666|IPC_CREAT);
    if (semClub2 == -1) exit(1);
    struct sembuf semb2 = {0, -1, 0};
    semctl(semClub2, 0, SETVAL, 0);
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
//MUTEX
key_t keyMutex = ftok(".", 'M');
if (keyMutex == -1) exit(1);
int mutex = semget(keyMutex, 1, 0666|IPC_CREAT);
if (mutex == -1) exit(1);
struct sembuf sembM = {0, -1, 0};
semctl(mutex, 0, SETVAL, 1);

//Memoria compartida
key_t keyMC = ftok(".", 'E');
int MC = shmget(keyMC, SEGSIZE, IPC_CREAT | 0666);
char *mcptr = (char *) shmat(MC, NULL, 0);

//Reserva memoria compartida y estampa color
semop(mutex, &sembM, 1);
strcpy(mcptr, "Rojo - ");
sembM.sem_op = 1;
semop(mutex, &sembM, 1);

//Libera al club2
semb2.sem_op = 1;
semop(semClub2, &semb2, 1);
semop(semClub1, &semb1, 1);

//Reserva memoria compartida y estampa color
semop(mutex, &sembM, 1);
strcat(mcptr, "Amarillo - ");
sembM.sem_op = 1;
semop(mutex, &sembM, 1);

//Libera al club2
semb2.sem_op = 1;
semop(semClub2, &semb2, 1);
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
semop(semClub1, &semb1, 1);

//Reserva memoria compartida y estampa color
semop(mutex, &sembM, 1);
strcat(mcptr, "Azul - ");
sembM.sem_op = 1;
semop(mutex, &sembM, 1);

//Libera al club2
semb2.sem_op = 1;
semop(semClub2, &semb2, 1);

semctl(semClub1, 0, IPC_RMID, 0);
shmdt(mcptr);

return 0;
}
```

Ejercicio 1 Club 2:

```
#include <sys/types.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <linux/shm.h>
#include <linux/ipc.h>
#include <linux/sem.h>

#define SEGSIZE 128

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

    key_t keyClub2 = ftok(".", '2');
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
//Abre el semÃ¡foro del club2
int semClub2 = semget(keyClub2, 1, 0666);
if(semClub2 == -1) exit(1);
struct sembuf semb2 = {0, -1, 0};

//Abre el semÃ¡foro del club1
key_t keyClub1 = ftok(".", '1');
int semClub1 = semget(keyClub1, 1, 0666);
struct sembuf semb1 = {0, -1, 0};

//Se abre el semÃ¡foro MUTEX
key_t keyMutex = ftok(".", 'M');
if (keyMutex == -1) exit(1);
int mutex = semget(keyMutex, 1, 0666|IPC_CREAT);
if (mutex == -1) exit(1);
struct sembuf sembM = {0, -1, 0};

//Se abre el segmento de memoria compartida
key_t keyMC = ftok(".", 'E');
int MC = shmget(keyMC, SEGSIZE, 0666);
char *mcptr = (char *) shmat(MC, NULL, 0);

//Se bloquea
semop(semClub2, &semb2, 1);

//Reserva memoria compartida y estampa color
semop(mutex, &sembM, 1);
strcat(mcptr, "Naranja - ");
sembM.sem_op = 1;
semop(mutex, &sembM, 1);

//Libera club1
semb1.sem_op = 1;
semop(semClub1, &semb1, 1);
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
semop(semClub2, &semb2, 1);

//Reserva memoria compartida y estampa color
semop(mutex, &sembM, 1);
strcat(mcptr, "Verde - ");
sembM.sem_op = 1;
semop(mutex, &sembM, 1);

//Libera club1
semb1.sem_op = 1;
semop(semClub1, &semb1, 1);
semop(semClub2, &semb2, 1);

//Reserva memoria compartida y estampa color
semop(mutex, &sembM, 1);
strcat(mcptr, "Violeta");
sembM.sem_op = 1;
semop(mutex, &sembM, 1);

//Muestra el resultado final
printf("Bandera: %s\n", mcptr);

//Elimina semÃ¡foro club2
semctl(semClub2,0,IPC_RMID,0);
//Elimina semÃ¡foro MUTEX
semctl(mutex, 0, IPC_RMID, 0);
//Se desliga de la memoria compartida
shmdt(mcptr);

return 0;
}
```

CLIENTE Y SERVIDOR CON MENSAJES

Ejercicio 2 Cliente:

```
#include <stdio.h>

#include <stdlib.h>

#include <fcntl.h>
#include <string.h>
#include <sys/ipc.h>
#include <sys/sem.h>

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

int main()
{

    key_t key;

    int semid;

    struct sembuf sb = {0, -1, 0};
    key = ftok(".", 'J');
    semid = semget(key, 1, 0);

    int fifo;

    // FIFO file path
    char clientefifo[50] = "/tmp/";

    int pid = getpid();
```


SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
char strpid[10];

sprintf(strpid, "%d", pid);

strcat(clientefifo, strpid);
strcat(clientefifo, ".fifo");

// Crea la FIFO del cliente
mkfifo(clientefifo, 0666);

// serverFIFO file path
char * serverfifo = "/tmp/datetime.fifo";

// Genera la FIFO del server
mkfifo(serverfifo, 0666);

//Reserva el FIFO del server
semop(semid, &sb, 1);

//Abre la FIFO del server, envía el pedido y cierra
fifo = open(serverfifo,O_WRONLY);

write(fifo, strpid, strlen(strpid)+1);
close(fifo);

//Libera el FIFO del server
sb.sem_op = 1;
semop(semid, &sb, 1);
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
//Abre la FIFO del cliente y lee la respuesta

fifo = open(clientefifo,O_RDONLY);

char array[80];

read(fifo, array, sizeof(array));

//Muestra la respuesta, cierra la serverFIFO, y borra su FIFO

puts(array);

close(fifo);

unlink(clientefifo);

return 0;

}
```

Ejercicio 2 Server:

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <time.h>
#include <errno.h>
#include <sys/ipc.h>
#include <sys/sem.h>
#include <sys/stat.h>
#include <sys/types.h>
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
#include <unistd.h>

void crearSemaforo(){

    key_t key = ftok(".", 'J');

    int semid;
    semid=semget(key,1,0666|IPC_CREAT);
    semctl(semid,0,SETVAL,1);
}

void eliminarSemaforo(){

    key_t key= ftok(".", 'J');

    int semid;
    semid=semget(key,1,0);
    semctl(semid,0,IPC_RMID,0);
}

void responderSolicitud(char pid[20]){

    int fifo;
    char * dt_ptr;
    time_t t_secs;
    char respuesta[80] = "Fecha y Hora: ";

    //Crea la respuesta para el cliente
    t_secs = time(NULL);
    dt_ptr = ctime(&t_secs);
    strcat(respuesta,dt_ptr);

    printf("Cliente PID: %s", pid);
    printf(" %s\n", respuesta);
}
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
//Genera el file path de la FIFO del cliente
char clientefifo[50] = "/tmp/";

strcat(clientefifo, pid);
strcat(clientefifo, ".fifo");

// Abre la FIFO del cliente
mkfifo(clientefifo, 0666);

// Abre la FIFO del cliente, escribe la respuesta y cierra
fifo = open(clientefifo,O_WRONLY);
write(fifo, respuesta, strlen(respuesta)+1);
close(fifo);

}

int main()
{

    //Crea el semáforo que utilizará para su FIFO
    crearSemaforo();

    int fifo, ret;

    // serverFIFO file path
    char * serverfifo = "/tmp/datetime.fifo";
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
// Crea la serverFIFO
ret = mkfifo(serverfifo, 0666);

char clientepid[20];

while (1)
{

    // Abre la FIFO del server, lee y cierra
    fifo = open(serverfifo, O_RDONLY);
    read(fifo, clientepid, sizeof(clientepid));

    if(strcmp(clientepid, "CERRAR") == 0) break;

    close(fifo);

    responderSolicitud(clientepid);

}

unlink("/tmp/datetime.fifo");

eliminarSemaforo();

return 0;
}
```

Ejercicio 2 Parar:

```
#include <stdio.h>

#include <stdlib.h>
#include <fcntl.h>
#include <string.h>
#include <sys/stat.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>

int main()
{
    int fifo;

    fifo = open("/tmp/datetime.fifo",O_WRONLY);

    write(fifo, "CERRAR", strlen("CERRAR")+1);
    close(fifo);

    return 0;
}
```

Ejercicio 3 Cliente:

```
#include <stdio.h>

#include <stdlib.h>

#include <fcntl.h>
#include <string.h>
#include <sys/ipc.h>
#include <sys/sem.h>
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
#include <sys/stat.h>

#include <sys/types.h>

#include <unistd.h>

struct msgbuf{

    long mtype;
    char mensaje[80];
} msg;

int main()
{

    key_t key = ftok(".", 'J');
    int msgid = msgget(key, 0666|IPC_CREAT);

    int pid = getpid();
    char strpid[10];

    sprintf(strpid, "%d", pid);

    //Prepara la solicitud

    msg.mtype = 1;
    strcpy(msg.mensaje, strpid);

    //Envia mensaje al server
    msgsnd(msgid, &msg, sizeof(msg), 0);

    //Recibe respuesta del server
    msgrcv(msgid, &msg, sizeof(msg), atoi(strpid), 0);

    //Muestra la respuesta
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
    printf("%s\n", msg.mensaje);

    return 0;
}
```

Ejercicio 3 Server:

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

#include <string.h>

#include <fcntl.h>
#include <time.h>
#include <errno.h>
#include <sys/ipc.h>
#include <sys/msg.h>

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

struct msgbuf{

    long mtype;
    char mensaje[80];
} msg;

int main()
{

    //Crea la cola de mensajes
```


SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
key_t key = ftok(".", 'J');
int msgid = msgget(key, 0666|IPC_CREAT);

char clientepid[20];

while (1)
{

    msgrcv(msgid, &msg, sizeof(msg), 1, 0);

    if(strcmp(msg.mensaje, "CERRAR") == 0)break;

    char * dt_ptr;
    time_t t_secs;
    char respuesta[80] = "Fecha y Hora: ";

    //Crea la respuesta para el cliente
    t_secs = time(NULL);
    dt_ptr = ctime(&t_secs);
    strcat(respuesta, dt_ptr);

    printf("Cliente PID: %s", msg.mensaje);
    printf(" %s\n", respuesta);

    msg.mtype = atoi(msg.mensaje);
    strcpy(msg.mensaje, respuesta);

    msgsnd(msgid, &msg, sizeof(msg), 0);

}
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
msgctl(msgid,IPC_RMID, NULL);

return 0;
}
```

Ejercicio 3 Parar:

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

#include <string.h>

#include <fcntl.h>
#include <time.h>
#include <errno.h>
#include <sys/ipc.h>
#include <sys/msg.h>

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

struct msgbuf{

    long mtype;
    char mensaje[80];
} msg;

int main()
{

    //Crea la cola de mensajes
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
key_t key = ftok(".", 'J');
int msgid = msgget(key, 0666|IPC_CREAT);

char clientepid[20];

while (1)
{

    msgrcv(msgid, &msg, sizeof(msg), 1, 0);

    if(strcmp(msg.mensaje, "CERRAR") == 0) break;

    char * dt_ptr;
    time_t t_secs;
    char respuesta[80] = "Fecha y Hora: ";

    //Crea la respuesta para el cliente
    t_secs = time(NULL);
    dt_ptr = ctime(&t_secs);
    strcat(respuesta, dt_ptr);

    printf("Cliente PID: %s", msg.mensaje);
    printf(" %s\n", respuesta);

    msg.mtype = atoi(msg.mensaje);
    strcpy(msg.mensaje, respuesta);

    msgsnd(msgid, &msg, sizeof(msg), 0);

}
```

SISTEMAS OPERATIVOS

TP 3: COMUNICACION ENTRE PROCESOS

```
msgctl(msgid,IPC_RMID, NULL);

return 0;
}
```

SECCION DE DESCARGOS

Ejercicio 1:

Se debe ejecutar el proceso ./ejercicio1Club1 antes del ./ejercicio1Club2 ya que el ejercicio1Club1 es el encargado de crear los semáforos y memoria compartida.

Ejercicio 2:

El orden de ejecución es indiferente.

No puede existir más de un proceso ./ejercicio2Cliente al momento de ejecutar ./ejercicio2Server ya que sólo se responderá al primer proceso cliente creado.

El proceso ./ejercicio2Parar se utiliza para terminar la ejecución del server. Elimina las tuberías y semáforos automáticamente.

Ejercicio 3:

El orden de ejecución es indiferente.

Puede haber más de un ./ejercicio3Cliente esperando antes de ejecutar ./ejercicio3server.

El proceso ./ejercicio3Parar cumple la misma función que ./ejercicio2Parar en el enunciado anterior.

BIBLIOGRAFIA