

# TD 3

## Gestion des processus Linux

# Gestion des processus LINUX

Un processus (tâche) est une commande ou un programme en cours sur le système

Chaque processus est identifié par un numéro : le PID (Process IDentifier)

Linux utilise la fonction `fork()` pour créer un processus. Le processus d'origine est nommé **processus père** et le nouveau processus créé **processus fils**. Ce dernier possède un nouveau PID

Les deux ont le même code source, mais la valeur retournée par `fork()` nous permet de savoir si l'on est dans le processus père ou dans le processus fils. Il en résulte que **tous les processus ont un père et qu'ils ont zéro, un ou plusieurs processus fils**

Les deux processus père et fils disposent de leurs propres espaces de mémoires mais il peuvent partager un espace de mémoire pour communiquer : la mémoire partagée

# Gestion des processus LINUX

- Deux processus ont un PPID (Parent Process Identifier) égal à 0 :
  - init (systemd) → qui a un PID égale à 1 est le père des processus dans le « **user mode** »
  - kthreadd qui a un PID égale à 2 est le père des processus dans le « **kernel mode** » (init n'est pas son père)
    - Kernel mode : espace réservé au noyau pour faire fonctionner les drivers, le réseau, la gestion de la mémoire, ...
    - User mode : espace ou sont exécutés les programmes « pour l'utilisateur », systemd, X-windows, daemons, ....
- **L'arrêt du processus père force obligatoirement l'arrêt des processus fils**
- La fonction exec() est un autre appel système très utilisé: elle permet de « remplacer » le processus courant par un autre binaire

# Gestion des processus LINUX

Au démarrage Boot Loader fait appel à la fonction **start\_kernel()** du fichier **init/main.c**.

Cette fonction va créer le tout premier processus : le **swapper** (ou **Processus 0**, ou encore **sched pour scheduler** ) qui occupera la première entrée de la table des processus.

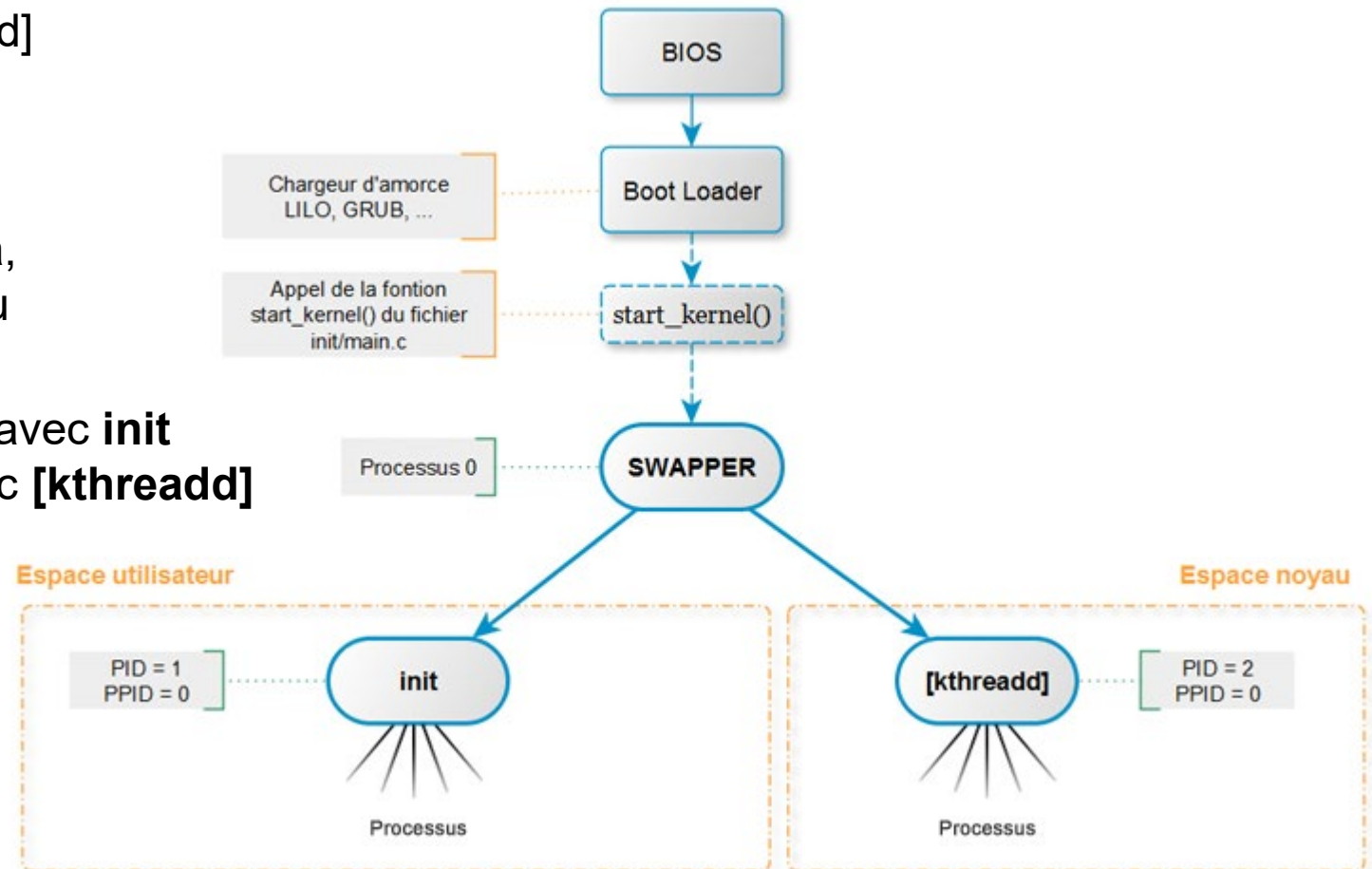
Le swapper va ensuite créer deux processus:

- le processus **init**
- le processus **[kthreadd]**

et va s'endormir.

À partir de ce moment-là,  
2 espaces co-existent au  
sein du système:

- un espace utilisateur avec **init**
- un espace noyau avec **[kthreadd]**



# Gestion des processus LINUX

- Mode utilisateur : le processeur de la machine limite l'action des instructions exécutées
- Mode noyau : le processeur de la machine ne limite pas l'action des instructions exécutées

Quand un OS utilise ces deux modes en se réservant le mode noyau et en faisant fonctionner les programmes en mode utilisateur, les programmes font alors partie de l'espace utilisateur

# Les états d'un processus

Un processus peut-être dans l'un des quatre états suivants :

- En exécution
- En attente d'exécution : dans cet état le processus a accès à toutes les ressources RAM qui lui sont nécessaires ... il est prêt à être exécuté
- Bloqué : dans cet état le processus attend une ressource non encore disponible comme par exemple le cas d'un programme qui demande à l'utilisateur de saisir une valeur
- Zombi : le processus a terminé son exécution, il est prêt a mourir. A ce stade, l'ordonnanceur a pris en compte l'arrêt mais pas encore le processus père (il existe donc encore pour le système)

Ordonnanceur: au sein d'un OS, l'ordonnanceur choisit l'ordre d'exécution des processus d'une machine

# Exercices - Gestion des processus

La commande ps permet d'afficher les processus en cours.

Listez :

- vos processus
- l'ensemble des processus du système
- tous les processus du système en faisant apparaître : PPID, USER, PID
- trouvez les processus avec le PPID de 0
- l'ensemble des processus en faisant apparaître la parenté...

Que remarquez vous pour le processus « ps » que vous venez de lancer ?

Que représente le résultat de la commande ps (sans paramètre)

Proposez un test pour valider que si on tue le processus père, on tue automatiquement le(s) fils

# Priorité et ordonnancement

- Linux est dit multitâches : il peut exécuter plusieurs tâches en parallèle
- Pour exécuter plusieurs tâches en // avec un seul processeur, Linux affecte à chaque programme une tranche de temps (quantum). Les processus sont alors exécutés à tour de rôle
- L'affectation de cette tranche de temps et la gestion de l'ordre de passage est géré par l'ordonnanceur : on dit alors que l'ordonnanceur est « préemptif »
- L'ordonnanceur préemptif gère un accès équitable à la CPU. Pour chaque processus, après utilisation de son temps de calcul, l'ordonnanceur réévalue sa priorité et le replace dans la file d'attente
- Il existe différents types d'algorithmes de gestion de la préemption :
  - Le **multitâche coopératif** où le système laisse les applications gérer leur ordre de passage (Gamma 60 en 1958, Windows 3.11)
  - Le **multitâche préemptif** (W95, OS X, ...) où le processeur indique à l'OS qu'il doit mettre en pause le processus en cours d'exécution



# nice et renice

- L'utilisateur peut influencer sur la priorité des processus à l'aide de deux commandes: nice et renice
- nice permet de changer le niveau de priorité par défaut d'un processus avant son démarrage

`#nice -n 12 firefox`

- renice permet de changer le niveau de priorité par défaut d'un processus en cours d'exécution

`#top -u etu` pour connaître la priorité d'exécution -NI-

`#renice -n 15 -p 1367)`

- Les différents niveaux :
  - priorité la plus basse : +19
  - priorité la plus haute : -20 (uniquement attribuable par root)
  - par défaut : 0
- nice est utile quand plusieurs processus demandent plus de puissance CPU que le processeur ne peut en fournir

# nice et renice

**#top** : renvoie la listes des processus en cours avec leur priorité - colonne NI

Fichier Édition Affichage Rechercher Terminal Aide

op - 16:44:36 up 1:01, 1 user, load average: 0,28, 0,16, 0,11  
asks: 136 total, 1 running, 135 sleeping, 0 stopped, 0 zombie  
Cpu(s): 1,0 us, 0,3 sy, 0,0 ni, 98,6 id, 0,0 wa, 0,0 hi, 0,0 si, 0,0 st  
iB Mem : 1020440 total, 89808 free, 668140 used, 262492 buff/cache  
iB Swap: 1046524 total, 1025084 free, 21440 used. 199568 avail Mem

PID	USER	PR	NI	VIRT	RES	SHR	S	%CPU	%MEM	TIME+	COMMAND
902	etu	20	0	1810320	182304	62712	S	1,3	17,9	0:30.36	gnome-shell
1134	etu	20	0	603016	32752	24336	S	0,7	3,2	0:02.33	gnome-terminal-
1365	etu	20	0	44920	3608	3012	R	0,3	0,4	0:00.32	top
1367	etu	20	0	1954592	208256	92140	S	0,3	20,4	0:22.13	firefox-esr
788	etu	20	0	65096	4148	3036	S	0,0	0,4	0:00.07	systemd
789	etu	20	0	170984	1032	0	S	0,0	0,1	0:00.00	(sd-pam)
795	etu	20	0	213340	6000	5272	S	0,0	0,6	0:00.02	gnome-keyring-d
798	etu	20	0	201296	5776	5248	S	0,0	0,6	0:00.01	gdm-x-session
806	etu	20	0	53904	4268	3196	S	0,0	0,4	0:00.17	dbus-daemon
810	etu	20	0	630796	13524	11412	S	0,0	1,3	0:00.05	gnome-session-b
856	etu	20	0	11084	332	0	S	0,0	0,0	0:00.00	ssh-agent
860	etu	20	0	284412	6364	5648	S	0,0	0,6	0:00.02	gvfsd
865	etu	20	0	432960	7408	6532	S	0,0	0,7	0:00.01	gvfsd-fuse
878	etu	20	0	368704	8164	7240	S	0,0	0,8	0:00.00	at-spi-bus-laun
883	etu	20	0	53316	3684	3204	S	0,0	0,4	0:00.00	dbus-daemon
887	etu	20	0	220216	6744	6008	S	0,0	0,7	0:00.03	at-spi2-registr
910	etu	9	-11	1428548	11464	8108	S	0,0	1,1	0:01.11	pulseaudio
917	etu	20	0	623588	10700	7908	S	0,0	1,0	0:00.03	gnome-shell-cal
921	etu	20	0	620388	15816	12392	S	0,0	1,5	0:00.05	evolution-sourc
930	etu	20	0	769808	22024	16876	S	0,0	2,2	0:00.05	goa-daemon
942	etu	20	0	385248	8196	7124	S	0,0	0,8	0:00.01	goa-identity-se
948	etu	20	0	403280	10532	9048	S	0,0	1,0	0:00.03	mission-control
954	etu	20	0	357680	10232	8736	S	0,0	1,0	0:00.01	gvfs-udisks2-vo
965	etu	20	0	370388	7168	6240	S	0,0	0,7	0:00.00	gvfs-afc-volume
970	etu	20	0	269716	5724	5092	S	0,0	0,6	0:00.00	gvfs-goa-volume
974	etu	20	0	269480	4548	4048	S	0,0	0,4	0:00.00	gvfs-mtp-volume
978	etu	20	0	281668	5336	4716	S	0,0	0,5	0:00.00	gvfs-gphoto2-vo
982	etu	20	0	1413124	33144	25124	S	0,0	3,2	0:00.36	gnome-settings-
1000	etu	20	0	837800	26068	19600	S	0,0	2,6	0:00.11	evolution-calen
1006	etu	39	19	600628	15480	11188	S	0,0	1,5	0:00.07	tracker-extract

# Les signaux

- Les signaux, ou interruptions logicielles, sont des événements externes qui changent le déroulement d'un programme de manière asynchrone, c'est-à-dire à n'importe quel instant lors de l'exécution du programme
- Les programmes peuvent traiter les signaux et donc réagir en fonction. Ils peuvent également choisir de l'ignorer.
- Par exemple
  - le signal d'arrêt `sigint` (`kill -15` ou `ctrl+c`) est masquable
  - le signal « `sigkill` » (`kill -9`) est non masquable et va donc forcer l'arrêt dans tous les cas

# Les signaux

Signaux fréquents sous linux (non exhaustif) :

## **SIGHUP (1)**

- permet de recharger la configuration d'un démon
- d'envoyer un signal d'arrêt aux processus lancé depuis un terminal après sa fermeture)

## **SIGINT (2)**

- (CTRL +C) par défaut arrêt du processus depuis son terminal de lancement

## **SIGKILL (9)**

- arrêt brutal d'un processus: ce signal ne peut être ignoré

## **SIGTERM (15)**

- arrêt propre (peut être ignoré par le processus)

## **SIGTSTP (20)**

- demande de suspension depuis le clavier

## **SIGCONT (18)**

- demande de reprise du processus

# kill / killall / trap

Les commandes kill et killall permettent d'envoyer des signaux aux processus.

La différence est que killall se base sur le nom du processus et kill sur son PID.

#killall ping → envoie un SIGTERM à tous les processus ping en cours

Commandes équivalentes (envoie le signal SIGTERM numéroté 15)

#kill 1343

#kill -15 1343

#kill -TERM 1343

#kill -9 -1 tue tous les processus possibles (attention c'est violent !)

La commande trap est une fonction qui permet d'intercepter les signaux en bash.

Elle permet d'émettre des signaux à l'aide de scripts

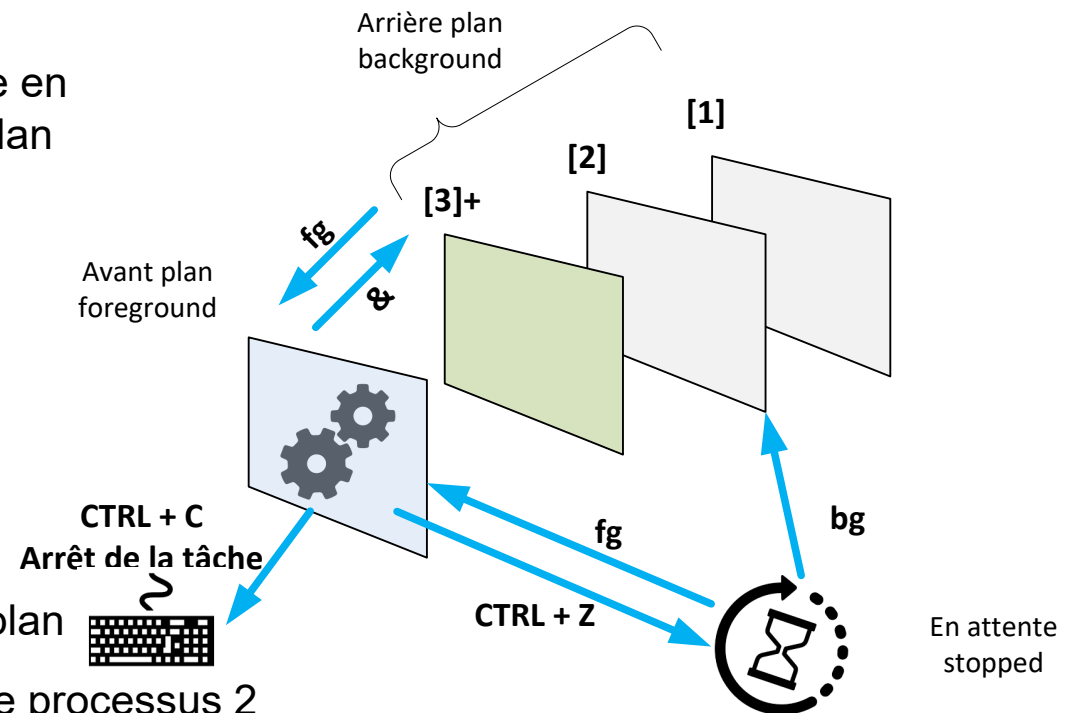
#trap « commande » <SIGNAL>

#trap « echo interception » 2 → permet d'afficher « interception » lors d'un appui sur CTRL+C (signal SIGINT – n°2)

#trap " 2 → inhibe CTRL+C dans le terminal où elle a été lancée

# Background / foreground & / fg / bg / jobs / nohup

- Il faut considérer un terminal comme un empilage de terminaux « virtuels »
- Il ne peut y avoir qu'une tâche par terminal et il n'y a qu'un terminal directement accessible par l'utilisateur : le premier plan (foreground). Les programmes interactifs doivent être en premier plan. Quand on quitte un terminal, tous les programmes qui lui sont liés ferment
- La commande **nohup** permet de détacher le processus du terminal: il devient indépendant du terminal
  - **#nohup mon\_script**
- **CTRL+Z** permet de mettre en pause une tâche : on peut alors soit la basculer en arrière-plan soit la ramener à l'avant
- Une tâche peut-être mise en pause puis passée en arrière-plan ou directement passée en arrière-plan
- **&** : permet de lancer une tâche en arrière-plan
  - **#ma\_tache &**
- L'utilitaire **jobs** permet de lister les jobs en arrière-plan et en attente
- **fg** pour passer en avant-plan
  - **#fg 2** : passe la tâche de fond 2 en avant-plan
- **#bg 2** : pour passer de pause à tâche de fond le processus 2



# Exercices - Signaux

- Lancez deux terminaux
  - Dans le premier, lancez le script `./test.sh` (détail page suivante)
  - Dans le second :
    - Repérez son pid et sa position dans la hiérarchie des processus.  
Comment expliquez-vous le positionnement du processus « `sleep 2` » (une des commandes du script)
    - Arrêtez proprement le processus avec `kill`
- Dans votre terminal, envoyez la commande suivante : `trap " 15`
- Lancer le script `./test.sh`
- Arrêtez-le proprement avec `kill <PID>`  
  
Que remarquez vous ? Pourquoi selon-vous ? Quelle peut-être l'utilité de cette fonction ?

# Exercices - Tâches

- Dans un terminal, lancez le script `./test.sh`
  - Mettez-le en pause puis passez-le en tâche de fond.  
Que remarquez vous une fois le script lancé en tâche de fond?
  - Mettez-le en pause puis ramenez-le au premier plan (foreground)
  - Fermez-le terminal sans arrêter le script, puis vérifiez son état avec `ps`
  - Comment faire pour ne pas arrêter le script en quittant le terminal ?



# Exercices - Script test.sh

```
#!/bin/bash
```

```
i=0
```

```
while true
```

```
do
```

```
    i=`expr $i + 1`
```

```
    echo "Valeur:" $i
```

```
    sleep 2
```

```
done
```

