Relazione secondo progetto 2016 MemBox

Matteo Giorgi & Quarta Andrea 05/01/2016

Indice

1	Struttura codice	2
	1.1 Parser file di configurazione	2
	1.2 Strutture utilizzate per la comunicazione fra thread	3
	1.3 Arbitro	3
	1.4 Lavoratore	2
	1.5 Segnali	4
2	Librerie	5
	2.1 Repository e Lettori-Scrittori-Bloccatori	[
	2.2 Gestione errori	Į

Capitolo 1

Struttura codice

Il progetto MemBox implementa un server che gestisce un repository contenente generici oggetti (nel caso specifico *char**) biunivocamente associati a generiche chiavi (qui *unsigned long*).

Il server (main), dopo aver creato e resa operativa una socket passiva AF_UNIX con le quattro syscall socket(), bind(), listen() e accept(), crea un pool di thread (lavoratori) che si occuperanno di eseguire sul repository le operazioni richieste dai vari clienti che si connettono alla peer-socket.

1.1 Parser file di configurazione

Il server deve conoscere i parametri necessari per accendere la socket e creare il pool dei lavoratori: questi vengono estrapolati da uno dei file di configurazione presenti nella sottodirectoy /DATA della directory corrente con la funzione parser. La funzione apre il file corrispondente alla stringa passatagli come argomento, scandisce ciascuna riga, escludendo quelle marcate con il carattere #, quelle vuote o contenenti soli spazi. Delle righe rimanenti controlla se contengono un solo = (0 o più di due = creerebbero ambiguità), taglia dunque i caratteri spazio in testa ed in coda alle due sottostringhe separate dall' = e salva il valore trovato (sottostringa alla destra dell' =) in una struttura appositamente creata, contenente i nomi dei parametri standard.

```
struct config config_vars = {
   .nomi = {
       /* 0 */ [UNIXPATH] = "UnixPath",
       /* 1 */ [STAT_FILE_NAME] = "StatFileName",
       /* 2 */ [MAX_CONNECTIONS] = "MaxConnections",
       /* 3 */ [THREADS_IN_POOL] = "ThreadsInPool",
       /* 4 */ [STORAGE_SIZE] = "StorageSize",
       /* 5 */ [STORAGE_BYTE_SIZE] = "StorageByteSize",
       /* 6 */ [MAX_OBJ_SIZE] = "MaxObjSize",
       /* 7 */ [THE_END] = NULL
   },
    .valori = {
       /* 0 */ [UNIXPATH] = (char*) alloca(M*sizeof(char)),
       /* 1 */ [STAT_FILE_NAME] = (char*) alloca(M*sizeof(char)),
       /* 2->6 */ [MAX_CONNECTIONS ... MAX_OBJ_SIZE] = (char*)(long) 0,
       /* 7 */ [THE_END] = NULL
   }
};
```

Sopra è riportata la struttura delle variabili di configurazione config_vars allocata nello stack del main e passata per indirizzo al parser così che la riempia. Da notare che le stringhe in config_vars.valori sono allocate staticamente con alloca() così da ottenere una struttura interamente statica che non necessita di essere liberata (come specificato in man, usando noi gcc con il flag -std=c99, si è incluso l'header alloca.h per evitare comportamenti inadeguati a tempo di compilazione). Si noti inoltre che gli array config_vars.nomi e config_vars.valori sono null-terminated perchè di più facile utilizzo.

Il parser adotta infine una politica piuttosto flessibile riguardo i nomi delle variabili da scandire: se si trovasse un nome di variabile non presente in *config_vars.nomi* questo, assieme al suo corrispondente valore scansionato, verrà salvato in una struttura di tipo *struct config* poi

restituita dalla funzione parser. Il server potrà quindi utilizzare questi valori extra come meglio crede.

1.2 Strutture utilizzate per la comunicazione fra thread

Nel file membox.h sono state inserite diverse variabili e strutture utitli al server:

lavoratore_t: i thread-lavoratore che si occuperanno di rispondere ai clienti sono stati implementati come una struttura contenente il proprio tid, valore di ritorno e un flag booleano indicante lo stato.

array_lavoratori: i thread-lavoratore sono contenuti in un array globale allocato dinamicamente così che i singoli lavoratori siano rappresentabili con l'indice di posizione nell'array.

coda_cfd: i file descriptor delle peer-socket ottenuti dalla syscall *accept* vengono messi dal main in una coda alla quale accederanno in mutua esclusione i lavoratori per estrarre una connessione ed eseguire le operazioni che il cliente scrive.

stop_sigint: flag che segnala l'arrivo di un **SIGINT**, **SIGQUIT** o **SIGTERM**. La variabile, inizialmente 0, verrà settata ad 1 dal thread-gestore dei segnali e verrà osservata sia dal main all'inizio del *for(;;)* dove compie le *accept*, sia dai lavoratori all'inizio del loro *for(;;)* principale dove estraggono connessioni dalla coda e nel *for(;;)* secondario dove eseguono le richieste del cliente

stop_sigusr2: flag analogo a stop_sigint ma che segnala l'arrivo di un SIGUSR2.Il funzionamento è il medesimo del precedente, ad eccezione che non viene controllato dai clienti nel for(::) secondario.

operativi: variabile globale che indica il numero di lavoratori attivi. La variabile servirà per capire se occorre rifiutare una connessione ottenuta dalla accept in caso il numero di connessioni in coda superi MaxConnections-ThreadsInPool.

mboxStats: struttura contenente le variabili per le statistiche.

lock: variabile di mutua esclusione usata dai thread del processo per accedere alle strutture condivise quali **coda_cfd**, **stop_sigint**, **stop_sigusr2**, **operativi**, **mboxStats**.

dormi: variabile di condizione usata in coppia con lock, impiegata dai lavoratori per sospendersi in caso trovino la coda_cfd vuota.

1.3 Arbitro

Importante è menzionare il ruolo di arbitro che il main ha nei confronti dei lavoratori: egli, dopo aver creato il pool, compie un for(;;) nel quale controlla le variabili stop_sigint e stop_sigusr2 e si mette in ascolto sulla accept(). Ottenuto il file descriptor della peer-socket lo deve inserire in coda_cfd:

```
/* :::::: Lock :::::: */
if( ris=pthread_mutex_lock(&lock) )
   err_exit_en(ris, "lock fallita");
   if( (mcn==tip && operativi==tip) || !insert(coda_cfd, cfd, FALSE) ){
       op_t op = OP_FAIL;
       membox_key_t key = 0;
       for(ur=sizeof(int), ptr=&op;
              (wr=write(cfd, ptr, ur))<ur; ur-=wr, ptr+=wr)</pre>
           if(wr<=0) err_exit("errore in scrittura");</pre>
       for(ur=sizeof(unsigned long), ptr=&key;
              (wr=write(cfd, ptr, ur))<ur; ur-=wr, ptr+=wr)</pre>
          if(wr<=0) err_exit("errore in scrittura");</pre>
       if( (ris=close(cfd))<0 )</pre>
          err_exit_en(ris, "close fallita");
       /* ::::: Unlock :::::: */
       if( ris=pthread_mutex_unlock(&lock) )
          err_exit_en(ris, "unlock fallita");
       continue;
   else pthread_cond_signal(&dormi);
/* :::::: Unlock :::::: */
if( ris=pthread_mutex_unlock(&lock) )
   err_exit_en(ris, "unlock fallita");
```

Come si evince dal frammento, il main, prima di inserire in coda controlla che, nel caso i lavoratori siano tutti attivi, il numero di connessioni nella coda non superi MaxConnections-ThreadsInPool (come riportato nelle specifiche del progetto). In caso di fallimento egli scriverà subito il messaggio di risposta al cliente, chiuderà la peer-socket ed inizierà un nuovo ciclo, diversamente svegliera un lavoratore sospeso sulla variabile di condizione dormi.

1.4 Lavoratore

Come preannunciato il compito di seguire le operazioni richieste dal cliente spetta ai thread lavoratori. Essi compiono un for(;;) dove inizialmente modificano il proprio stato e la variabile **operativi**, controllano le variabili **stop_sigint** e **stop_sigusr2** ed estraggono una connessione da **coda_cfd**. In caso di fallimento si sospendono sulla variabile **dormi**, altrimenti iniziano un secondo for(;;) dove leggono un $message_hdr_t$ ed un $message_data_t$ dalla peer-socket ed entrano in uno switch dove eseguono l'operazione richiesta. Il lavoratore uscirà da questo secondo for(;;) quando fallirà la lettura della $message_hdr_t$ tornando in testa al primo for(;;) per iniziare un nuovo ciclo.

1.5 Segnali

La gestione dei segnali è stata realizzata senza ricorrere ad un signal handler, ma creando un thread-gestore dei segnali che si mette in attesa sulla syscall *sigwaitinfo()* dei segnali **SIGINT**, **SIGUIT**, **SIGUERM**, **SIGUIT**, **SIGUERM**, **SIGUIT**, **SIGUERM**, **SIGUIT**, **SIGUI**

Il gestore, in base al segnale ricevuto tra SIGINT, SIGQUIT, SIGTERM, SIGUSR2, modifica una delle due variabili globali $stop_sigint$ o $stop_sigusr2$ settandola a 1, chiude la socket facendo fallire la accept() sulla quale è eventualmente sospeso il main che dunque inizierà un nuovo ciclo, per poi terminare. Con questa operazione il main ed i lavoratori attivi controlleranno in mutua escusione le variabili $stop_sigint$ e $stop_sigusr2$ e quindi usciranno dal loro ciclo principale: i lavoratori attivi terminano ed attendono la join() dal main, mentre quest'ultimo risveglierà con una $pthread_cond_broadcast()$ tutti i lavoratori sospesi sulla variabile di condizione dormi che controlleranno a loro volta le variabili $stop_sigint$ e $stop_sigusr2$ e termineranno.

Al main non resta dunque che compiere la join() su lavoratori e gestore, invocare la pth-read_cleanup_pop() che lancerà la funzione spazino() (dichiarata in membox.h) per pulire la memoria e cancellare la socket.

Capitolo 2

Librerie

2.1 Repository e Lettori-Scrittori-Bloccatori

La scelta fatta prevede di poter utilizzare un qualsiasi repository, da qui l'idea di implementare il protocollo di accesso con una libreria del tipo lettori-scrittori ed una unica lock per tutto il repository.

Le operazioni richieste nelle specifiche sono state suddivise in operazioni di lettura (GET_OP), o di scrittura (PUT_OP), o di lettura/scrittura (UPDATE_OP e REMOVE_OP) o di bloccaggio (LOCK_OP).

Il lavoratore dovrà quindi richiedere di poter leggere, scrivere o bloccare il repository in base all'operazione che deve compiere con le funzioni lockRepo(), unlockRepo(), startRead(), doneRead(), startWrite(), doneWrite() presenti nella libreria read write.h.

Questa scelta permette di poter utilizzare una qualsiasi libreria per l'implementazione del repository ed allo stesso tempo permette una discreta concorrenza fra i vari thread. In particolare, ai fini di rendere tutto il più generico possibile è stata creata una struttura repository

che contiene il puntatore alla struttura e tutte le funzioni necessarie per il suo utilizzo.

2.2 Gestione errori

La trattazione degli errori è stata affrontata con una libreria apposita che permette un utilizzo eclettico ed efficiente delle funzioni di errore. Nella libreria *errors.h* è presente un elenco dei possibili valori di errno (sottoforma di array di stringhe) e delle funzioni per la terminazione con *exit()*, *_exit* o *abort()* con opzioni come la stampa di un messaggio di errore da parte dell'utente e la possibilità di flushare lo stderr. Una particolarità è rappresentata dalla possibilità di abortire il processo

```
static void
termina( bool exit_3 )
{
    char *s;
    if((s=getenv("EF_DUMPCORE")) && *s!='\0') abort();
```

```
if(exit_3) exit(EXIT_FAILURE);
else _exit(EXIT_FAILURE);
}
```

settando una variabile di ambiente fittizia.

2.3 Code

La libreria delle code (*queue.h*), necessaria ai fini del server, implementa una coda di interi con un array circolare ridimensionabile.

Viene mantenuto un puntatore al primo e all'ultimo elemenro della coda limitandosi a spostarli in caso di inserimento o estrazione: questo metodo risulta assai efficiente (rispetto ad una classica implementazione con lista) perchè non necessita di allocazioni multiple di memoria.

Una particolarità (non utilizzata nel server) sta nel fatto che l'utilizatore può scegliere di inserire forzatamente un elemento anche quando la coda è piena: nella funzione di inserimento c'è un flag booleono preposto allo scopo.