컴퓨터학부 20152385 송민구

1. 소스 코드

#include <stdio.h>

#include <stdlib.h>

#include <unistd.h>

#include <sys/time.h>

#include <setjmp.h>

#include <signal.h>

#include "ssu\_runtime.h"

static void ssu\_signal\_handler1(int signo);

static void ssu\_signal\_handler2(int signo);

sigjmp\_buf jmp\_buf1;

sigjmp\_buf jmp\_buf2;

int main(void)

{

struct sigaction act\_sig1;

struct sigaction act\_sig2;

int i, ret;

gettimeofday(&begin\_t, NULL);

printf("My PID is %d\n", getpid());

ret = sigsetjmp(jmp\_buf1, 1); // 1번 상태 저장

if (ret == 0) {

act\_sig1.sa\_handler = ssu\_signal\_handler1;

sigaction(SIGINT, &act\_sig1, NULL); // SIGINT의 action 지정

}

else if (ret == 3) {

printf("------------------\n");

}

printf("Starting\n");

sigsetjmp(jmp\_buf2, 2); // 2번 상태 저장

act\_sig2.sa\_handler = ssu\_signal\_handler2;

sigaction(SIGUSR1, &act\_sig2, NULL);

for (i = 0; i < 20; i++) {

printf("i = %d\n", i);

sleep(1);

}

gettimeofday(&end\_t, NULL);

ssu\_runtime(&begin\_t, &end\_t);

exit(0);

}

static void ssu\_signal\_handler1(int signo){ // SIGINT가 들어왔을 때 1번으로 돌아감

fprintf(stderr, "\nInterrupted\n");

siglongjmp(jmp\_buf1, 1);

}

static void ssu\_signal\_handler2(int signo){ // SIGUSR1이 들어왔을 때 2번으로 돌아감

fprintf(stderr, "\nSIGUSR1\n");

siglongjmp(jmp\_buf2, 2);

}

1. 실행 결과

