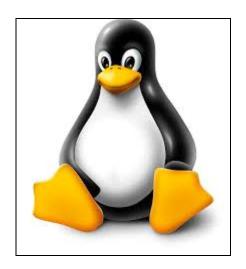


حامعة سيدي محمد بن عبدالله **كلية العلوم ظهر المهراز**



Compte Rendu De Travaux Pratique System d'Exploitation Travaille Pratique 5 : Les Signaux



<u>SMI – S4</u> <u>Réaliser par :</u>

Prénom :	CNE:	Nom:
Achraf	1513755449	Tazi
Oussama	1311778906	Nadrani

Exercice1:

(a)Affichez le nom et les numéros des signaux.(b)Fermer le processus 'essai' en utilisant Le signal TERM (SIGTERM).(c) forcer la fermeture d'un processus, on peut utiliser le signal "KILL" (SIGKILL).(d) Quelles sont les commandes équivalentes à la commande kill -9 1414?

% (a) :

```
nadrani@nadrani-pc:~$ kill -l
 1) SIGHUP
                 2) SIGINT
                                  SIGQUIT
                                                  4) SIGILL
                                                                   5) SIGTRAP
   SIGABRT
                                 8) SIGFPE
                                                                  10) SIGUSR1
                    SIGBUS
                                                     SIGKILL
   SIGSEGV
                   SIGUSR2
                                 13) SIGPIPE
                                                 14) SIGALRM
                                                                  15) SIGTERM
   SIGSTKFLT
                    SIGCHLD
                                 18)
                                    SIGCONT
                                                                  20)
                                                                     SIGTSTP
                22) SIGTTOU
                                                 24) SIGXCPU
21) SIGTTIN
                                 23) SIGURG
                                                                  25) SIGXFSZ
   SIGVTALRM
                                                 29) SIGIO
                                 28) SIGWINCH
                                                                  30) SIGPWR
                                 35) SIGRTMIN+1
                                                 36) SIGRTMIN+2
38) SIGRTMIN+4
                39) SIGRTMIN+5
                                40) SIGRTMIN+6
                                                 41) SIGRTMIN+7
                                                                  42) SIGRTMIN+8
                44) SIGRTMIN+10 45)
43) SIGRTMIN+9
                                    SIGRTMIN+11 46)
                                                     SIGRTMIN+12 47)
                                                                      SIGRTMIN-
   SIGRTMIN+14 49)
                    SIGRTMIN+15 50)
                                    SIGRTMAX-14 51)
                                                     SIGRTMAX-13 52)
                                                                      SIGRTMAX-12
53) SIGRTMAX-11 54) SIGRTMAX-10 55) SIGRTMAX-9
                                                 56) SIGRTMAX-8
                                                                  57) SIGRTMAX-7
58) SIGRTMAX-6
                59) SIGRTMAX-5
                                60) SIGRTMAX-4
                                                 61) SIGRTMAX-3
                                                                  62) SIGRTMAX-2
   SIGRTMAX-1
                64) SIGRTMAX
```

(b): D'abord lancer un processus (car notre système linux ne contient pas du processus qui s'appelle essai, donc on dois utiliser Firefox)

Ensuite on doit afficher le numéro PID du processus par la commande Pidof (le processus utilisé).

Puis on utilise l'un des commandes suivantes pour fermer ce processus

Fermeture normal: en utilisant la commande kill -SIGTERM

- ❖ (c): Forcer la fermeture :en utilisant la commande kill -SIGKILL
- ★ (d): kill -s SIGKILL pid_processus kill -s kill pid_processus

Exercice2:

(a) Ecrire une fonction nommée 'fonc_react' qui réagit à un signal qui est passé du programme principal 'main' dans le seul paramètre sig de 'fonc_react'. Cette fonction est appelée par le programme principal, lorsqu'un signal arrive (Ctrl+c). Le main tourne dans une boucle infinie et, imprime un message une fois par seconde. Le rôle de la fonction 'fonc_react', est d'imprimer un message (de réussite du captage du signal) et initialise par défaut le signal en question en composant Ctrl+c. (b) Que remarquez-vous?

❖ (a) :code->

```
#include<stdio.h>
#include<stdib.h>
#include<signal.h>
#include<string.h>
void func_react(int sig)
{
   printf("\nle signal %d a etait detecter\n",sig);
   (void)signal(SIGINT,SIG_DFL);
}

void main(int argc, char *argv[]){
        (void)signal(SIGINT,func_react);
        while(1){
        printf("\nTAZI NADRANI\n");
        sleep(1);
      }
}
```

Résultat->

Remarque-> Le programme n'est arrêté qu'après un 2ème Control-c.

Exercice3:

(a) Ecrire un programme C nomé 'sigfunc' dont son exécution est infinie avec des arrêts périodiques d'une seconde. Si on veut arrêter l'exécution de ce programme par Ctrl + C, comment peut-on gérer cette action en utilisant la fonction signal ? (b) affichez un message d'erreur au niveau du 'main' si le signal n'est pas capté. la fonction signal utilise comme 2ème paramètre 'sig_handler' qui correspond au nom d'une fonction définie dans ledit programme. (c) Utilisez cette fonction pour afficher sur la sortie standard si le signal a été reçu ou pas.

❖ code->

```
#include<stdio.h>
#include<stdib.h>
#include<unistd.h>
#include<signal.h>

void sig_handler(int sig){
        if(sig == SIGINT){
            printf("signal recu SIGINT \n");
        }
}

int main(int argc, char *argv[]){
        if(signal(SIGINT, sig_hand|ler)==SIG_ERR){
            printf("on ne peux pas atteaper SIGINT");
      }

      while(1)
      sleep(1);
      return 0;
}
```

Résultat ->

```
nadrani@nadrani-pc:~/sys_tp/TpSys5$ ./TP5_2
^Csignal recu SIGINT
```

Exercice4:

(a) Ecrire un programme C nomé 'sigfunc' dont son exécution est infinie avec des arrêts périodiques d'une seconde. Si on veut arrêter l'exécution de ce programme par Ctrl + C, comment peut-on gérer cette action en utilisant la fonction signal ? (b) affichez un message d'erreur au niveau du 'main' si le signal n'est pas capté. la fonction signal utilise comme 2ème paramètre 'sig_handler' qui correspond au nom d'une fonction définie dans ledit programme. (c) Utilisez cette fonction pour afficher sur la sortie standard si le signal a été reçu ou pas.

```
#include<stdio.h>
#include<unistd.h>
#include<signal.h>
void sig_handler(int sig){
        if(sig == SIGUSR1){
                printf("signal recu \n");
        if(sig == SIGKILL){
                printf("signal recu\n");
        if(sig == SIGSTOP){
                printf("signal recu \n");
int main(int argc, char *argv[]){
        if(signal(SIGUSR1, sig_handler)==SIG_ERR)
                printf("erreur SIGUSR1");
        if(signal(SIGKILL, sig_handler)==SIG_ERR)
                printf("erreur SIGKILL");
        if(signal(SIGSTOP, sig_handler)==SIG_ERR)
                printf("erreur SIGSTOP");
        while(1)
        sleep(1);
        return 0;
```

erreur SIGKILL (b)erreur SIGSTOP

(c): Donc la sortie ci-dessus indique clairement que, dès que l'appel système «signal» essaie d'utiliser les signaux KILL et STOP par sig_handler, la fonction signal échoue indiquant que ces deux signaux ne peuvent pas être pris.