

# Gestion des processus Linux

## Table des matières

RECEPTEUR .....	2
BOUCLE INFINIE .....	4
AFFICHAGE BONJOUR.....	6
EMETTEUR .....	7
PERE FILS.....	8
ENVOI SIGNAL ENTRE PERE ET FILS .....	9
PERE FILS PETIT FILS .....	11

## RECEPTEUR

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

void gestionnaire (int sig);

int main( int argc, char **argv)
{
    int k = 0;

    if(signal (SIGUSR1, gestionnaire) == SIG_ERR)
    {
        fprintf(stderr, "erreur d'association\n");
        exit(0);
    }
    if(signal (SIGUSR2, gestionnaire) == SIG_ERR)
    {
        fprintf(stderr, "erreur d'association\n");
        exit(0);
    }
    printf("processus cible %d\n",getpid());

    while(1)
    {
        k++;
        printf("entree en pause : %d\n", k);
        system("date +\"%H:%M:%S:%N\"");
        pause();
        printf("sortie de pause : %d\n", k);
        system("date +\"%H:%M:%S:%N\"");
    }

    return EXIT_SUCCESS;
}
```

```
void gestionnaire (int sig)
{
    if(sig == SIGUSR1)
    {
        printf("signal SIGUSR1 reçu\n");
        system("date +\"%H:%M:%S:%N\"");
    }
    else if (sig == SIGUSR2)
    {
        printf("signal SIGUSR2 reçu\n");
        system("date +\"%H:%M:%S:%N\"");
    }
}
```

## BOUCLE INFINIE

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

int main (int argc, char **argv)
{
    while(1)
    {}
    printf("Bonjour\n");

    return EXIT_SUCCESS;
}
```

## BOUCLE INFINIE COEUR

```
#define _GNU_SOURCE
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <sched.h>
#include <unistd.h>

int main (int argc, char **argv)
{
    cpu_set_t cpuset;
    int cpu;

    if (argc !=2)
    {
        printf("taper : ./BoucleInfCoeur num \n");
        exit(0);
    }

    cpu = atoi(*++argv);
    printf("a mettre sur coeur : %d\n", cpu);

    printf("Nombre CPU : %d\n",
        sysconf(_SC_NPROCESSORS_ONLN));
```

```
printf("pid : %d : CPU Affecte : %d\n",
      getpid(), sched_getcpu());

CPU_ZERO(&cpuset);
CPU_SET(cpu, &cpuset);
if (sched_setaffinity(0, sizeof(cpu_set_t), &cpuset) !=0)
{
    printf("erreur de placement\n");
    exit(0);
}
printf("pid : %d : CPU final affecte : %d\n", getpid(), sched_getcpu());

return EXIT_SUCCESS;
}
```

## AFFICHAGE BONJOUR

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

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

```
int main (int argc, char **argv)
```

```
{
```

```
    printf("Bonjour\n");
```

```
    return EXIT_SUCCESS;
```

```
}
```

## EMETTEUR

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

int main (int argc, char **argv)
{
    int pid;
    int k = 0;

    if(argc !=2)
    {
        printf("USAGE : emetteur pid\n");
        exit(0);
    }

    pid = atoi(*++argv);
    printf("processus cible %d\n", pid);

    while(1)
    {
        k++;
        sleep(2);
        printf("envoi signal SIGUSR1 : %d \n", k);
        kill(pid, SIGUSR1);
        k++;
        sleep(2);
        printf("envoi signal SIGUSR2 : %d \n", k);
        kill(pid, SIGUSR2);
    }

    return EXIT_SUCCESS;
}
```

## PERE FILS

```
#define _GNU_SOURCE

#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <sched.h>
#include <unistd.h>

int main (int argc, char **argv)
{
    int ret;

    printf("pere avant creation : %d\n", getpid());

    ret = fork();
    if (ret<0)
    {
        printf("erreur de cration\n");
        exit(0);
    }
    else if (ret>0)
    {
        printf("pere : %d de pere %d : retour %d \n", getpid(), getppid(), ret);
        while(1);
        exit(0);
    }
    else
    {
        printf("fils : %d de pere %d : retour %d \n", getpid(), getppid(), ret);
        exit(0);
    }

    return EXIT_SUCCESS;
}
```



## ENVOI SIGNAL ENTRE PERE ET FILS

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

void gestionnaire (int sig);

int main (int argc, char **argv)
{
    pid_t ret;
    int k = 0;

    printf("A : pere %d : de pere %d \n", getpid(), getppid());
    ret = fork();

    if (ret < 0)
    {
        printf("erreur de creation\n");
        exit(0);
    }

    else if (ret > 0)
    {
        printf("B : pere %d : de pere %d \n", getpid(), getppid());
        while(1)
        {
            sleep(5);
            k++;
            printf("envoi signal SIGUSR1 : %d \n", k);
            kill(ret, SIGUSR1);
        }
    }

    printf("C : fils %d : de pere %d \n", getpid(), getppid());
```

```

    if(signal (SIGUSR1, gestionnaire) == SIG_ERR)
    {
        fprintf(stderr, "erreur d'association\n");
        exit(0);
    }

    while(1)
    {
        k++;
        printf("entree en pause : %d\n", k);
        system("date +\"%H:%M:%S:%N\"");
        pause();
        printf("sortie de pause : %d\n", k);
        system("date +\"%H:%M:%S:%N\"");
    }

    return EXIT_SUCCESS;
}

void gestionnaire (int sig)
{
    if(sig == SIGUSR1)
    {
        printf("signal SIGUSR1 reçu\n");
        system("date +\"%H:%M:%S:%N\"");
    }
}

```

## PERE FILS PETIT FILS

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

int main (void)
{
    pid_t ret[2];

    printf("A : pere %d : %d \n", getpid(), getppid()); // getpid() pour id actuel, getppid() pour id
    du pere

    ret[0] = fork(); // creation fils

    if (ret[0] < 0)
    {
        printf("erreur de creation\n");
        exit(0);
    }

    else if ( ret[0] > 0) //pere
    {
        printf("B : pere %d : %d \n", getpid(), ret[0]); // ret pour id du fils
        while(1);
        exit(0);
    }

    //code fils
    printf("C : fils %d : %d \n", getpid(), getppid());

    ret[1] = fork();// creation petitfils

    if (ret[1] < 0)
    {
        printf("erreur de creation\n");
        exit(0);
    }
}
```

```
}
```

```
else if ( ret[1] > 0)//code fils
```

```
{
```

```
    printf("D : fils %d : %d \n", getpid(), getppid());
```

```
    while(1);
```

```
    exit(0);
```

```
}
```

```
//code petitfils
```

```
printf("E : petitfils %d : de pere %d \n", getpid(), getppid());
```

```
while(1);
```

```
return EXIT_SUCCESS;
```

```
}
```