INF2610 Noyau d'un système d'exploitation

Chapitre 4 - Communication Interprocessus

Département de génie informatique et génie logiciel



Sommaire

- . Segments de données partagés
- . Tubes de communication
 - **Tubes anonymes**
 - **Tubes nommés**
 - Redirection des entrées et sorties standards
- Signaux
- Exercices

Mise en contexte

- Une application informatique est, en général, composée d'un ensemble de processus/threads qui s'exécutent en concurrence et s'échangent au besoin des informations.
- Les systèmes d'exploitation supportent plusieurs **mécanismes de communication** permettant aux processus de communiquer par des :
 - segments de données partagés,
 - échanges de messages (tubes de communication, sockets, etc.),
 - signaux,
 - etc...

Segments de données partagés

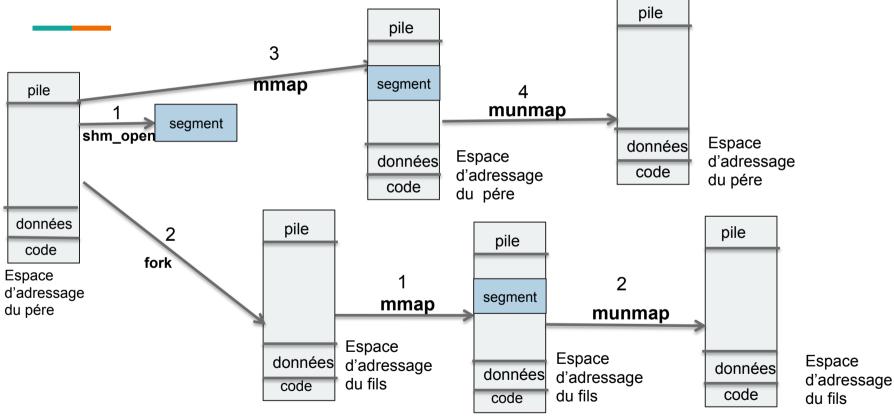
- Chaque processus a un espace d'adressage privé et accède à la mémoire physique via son espace d'adressage.
- Cependant, un processus peut créer des segments de données et spécifier qui ont le droit d'y accéder (segments de données non privés).
- Pour pouvoir accéder à un segment de données créé, un processus droit d'abord l'attacher à son espace d'adressage (mapper).
- Tous les processus qui ont ce segment attaché à leurs espaces d'adressage pourront accéder au segment.

Segments de données partagés

- Les appels système POSIX pour les segments de données partagés sont regroupés dans la librairie <sys/mman.h> (man 7 shm_overview).
 - L'appel système shm_open permet de créer ou de retrouver un segment de données. Il retourne un descripteur de fichier ou -1 en cas d'erreur.
 - L'appel système mmap permet d'attacher un segment de données à l'espace d'adressage d'un processus. Il retourne l'adresse du début du segment ou -1.
 - L'appel système munmap permet de détacher un segment de données de l'espace d'adressage d'un processus.
 - L'appel système shm_unlink permet de supprimer le segment de données lorsqu'il sera détaché de tous les espaces d'adressage.

./run.sh MemVirt/SegMem1

- Le processus principal de ce programme crée, dans l'ordre, un segment de données et un processus fils. Il attache le segment de données créé à son espace d'adressage avant d'écrire dans le segment. Enfin, il détache le segment de son espace d'adressage, attend la fin de son fils, détruit le segment puis se termine.
- Le processus fils attend 2s, attache le segment créé par son père à son espace d'adressage, affiche le contenu du segment, détache le segment de son espace d'adressage puis se termine.

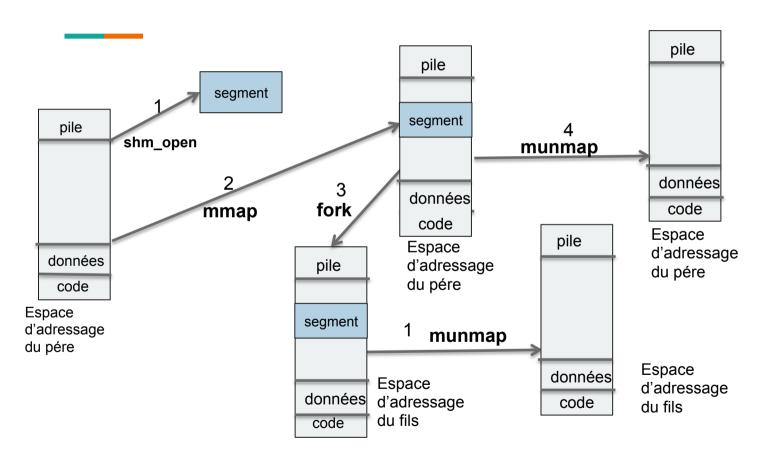


```
int main( ) {
  off t taille = 4096:
  char *nom = \frac{1}{\ln 2610 \text{ shm}};
        fd = shm_open(nom, O_RDWR|O_CREAT, 0600 ); // 1
  int
   if (fd==-1) \{ exit(1); \}
  if (fork()) { // le père // 2
   ftruncate(fd, taille);
   char *ptr = (char *) mmap(NULL, taille, PROT READ|PROT WRITE, MAP SHARED, fd, 0);//3
   close(fd);
   if(ptr==NULL) { exit(1);
   char msg[100];
   sprintf(msg, "bonjour du processus %d\n",getpid());
                                                                                                  8
```

```
strcpy((char*)ptr,msg);
         printf("Processus %d ecrit dans le segment le message %s\n", getpid(),msg);
         munmap(ptr,taille); // 4
         wait(NULL);
         shm unlink(nom);
    } else { // le fils
 sleep(2);
 char *ptr = (char *) mmap(NULL, taille, PROT_READ|PROT_WRITE, MAP_SHARED, fd, 0);//1
 close(fd);
 printf("Processus %d lit du segment le message %s\n", getpid(), ptr);
 munmap(ptr,taille); //1
                           $ ./run.sh MemVirt/SegMem
                           gcc -o a.out shmp.c -Irt
exit(0); }
                            Processus 12 ecrit dans le segment le message bonjour du processus 12
                            Processus 13 lit du segment le message bonjour du processus 12
```

./run.sh MemVirt/SegMem2

- Le processus principal de ce programme crée un segment de données, l'attache à son espace d'adressage puis crée un processus fils. Il écrit ensuite dans le segment, avant de le détacher de son espace d'adressage. Enfin, il attend la fin de son fils avant de détruire le segment et se terminer.
- Le processus fils attend 2s et affiche le contenu du segment avant de le détacher de son espace d'adressage et se terminer.



```
int main() {
    off_t taille = 4096;
    char *nom = "/inf2610shm";

int fd = shm_open(nom, O_RDWR|O_CREAT, 0600); //1
    if (fd==-1) { exit(1); }
    ftruncate(fd, taille);
    char *ptr = (char *) mmap(NULL, taille, PROT_READ|PROT_WRITE, MAP_SHARED, fd, 0); //2
    if(ptr==NULL) { exit(1);}
    close(fd);
```

```
if (fork()) { char msg[100];
          sprintf(msg, "bonjour du processus %d\n",getpid());
          strcpy((char*)ptr,msg);
          printf("Processus %d ecrit dans le segment le message %s\n", getpid(),msg);
          munmap(ptr,taille);
          wait(NULL);
          shm unlink(nom);
      } else { // le fils
  sleep(2);
  printf("Processus %d lit du segment le message %s\n", getpid(), ptr);
  munmap(ptr,taille);
                            $ ./run.sh MemVirt/SegMem2
                            gcc -o a.out shmp.c -lrt
                            Processus 12 ecrit dans le segment le message bonjour du processus 12
 exit(0); }
                            Processus 13 lit du segment le message bonjour du processus 12
                                                                                              13
```

```
if (fork()) { char msg[100];
          sprintf(msg, "bonjour du processus %d\n",getpid());
          sleep(2);
          strcpy((char*)ptr,msg);
           printf("Processus %d ecrit dans le segment le message %s\n", getpid(),msg);
           munmap(ptr,taille);
          wait(NULL);
          shm unlink(nom);
                                                                                   Accès en
      } else { // le fils
                                                                                   lecture avant
  printf("Processus %d lit du segment le message %s\n", getpid(), ptr);
                                                                                   l'écriture
  munmap(ptr,taille);
                             $ ./run.sh MemVirt/SegMem2
                             gcc -o a.out shmp.c -lrt
                             Processus 13 lit du segment le message
 exit(0); }
                             Processus 12 ecrit dans le segment le message bonjour du processus 1214
```



- Un tube de communication permet une communication unidirectionnelle entre des processus (écrivains et lecteurs).
- Il permet de mémoriser les informations produites par les processus écrivains. Ces informations sont consommées par les processus lecteurs selon la politique FIFO.
- Lorsqu'un lecteur lit une donnée, celle-ci est retirée du tube. La lecture est donc une opération destructrice.
- Par défaut, les lectures et les écritures d'un tube sont bloquantes.
- Il existe deux types de tubes de communication: anonymes et nommés

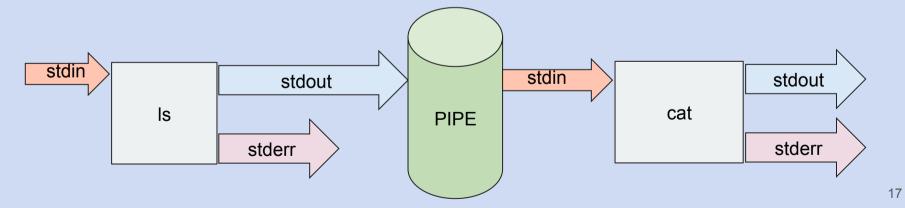
Tubes anonymes

- Un tube anonyme permet d'établir une communication unidirectionnelle entre le créateur du tube et ses descendants.
- Il est considéré comme un fichier temporaire :
 - Lors de sa création, deux descripteurs de fichiers lui sont associés (un pour les accès en lecture et l'autre pour les accès en écriture).
 - Lorsque tous les descripteurs de fichiers associés à ce tube sont fermés, le tube est détruit.
- Il est possible de créer un tube anonyme à l'aide de :
 - l'opérateur shell "|" ou encore
 - l'appel système pipe() (voir man pipe 2).

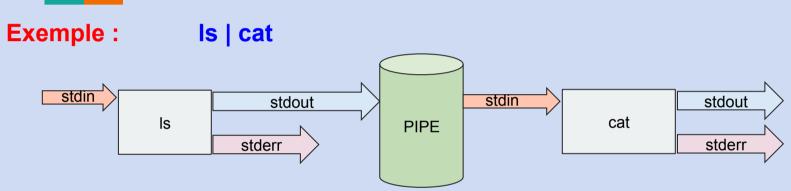
Tubes anonymes - opérateur shell « | »

Exemple: Is | cat

- Is liste les fichiers et les répertoires du répertoire courant alors que cat affiche à l'écran les données reçues via son entrée standard.
- L'opérateur « | » redirige, via un tube, la sortie standard du processus exécutant le code ls vers l'entrée standard de celui qui exécute le code de cat.



Tubes anonymes - opérateur shell « | »



- Les deux processus s'exécutent en concurrence.
- Les données envoyées par ls, via sa sortie standard, sont stockées dans le tube.
- Le processus écrivain (ls) passe à l'état bloqué lorsqu'il essaye d'écrire dans un tube plein. Il reste dans cet état tant que le tube est plein.
- Si le tube est vide et que le processus lecteur essaye de lire, il bloquera tant que le tube est vide et la fin de fichier (EOF) n'est pas atteinte.

Tubes anonymes - appel système pipe()

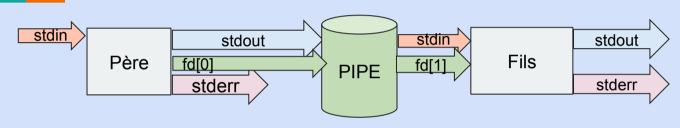
int pipe(int fd[2]);

- Cet appel crée un tube de communication anonyme.
- Une fois l'appel terminé, le processus appelant a accès à deux descripteurs de fichiers qui permettent au processus d'accéder, en lecture et en écriture, au tube créé.
 - → Ces descripteurs sont ajoutés à la table des descripteurs de fichiers du processus.
- Les numéros des descripteurs de fichiers créés sont récupérés dans le tableau fd[2] :
 - fd[0] ← le numéro du descripteur à utiliser pour lire du tube : read(fd[0],);
 - fd[1] ← le numéro du descripteur à utiliser pour écrire dans le tube : write(fd[1], ...);
- Cet appel système retourne 0 en cas de succès et -1 en cas d'erreur

Tubes anonymes - Remarques

- Grâce au clonage par l'appel fork de la table des descripteurs de fichiers du père, les descendants du père, créés après la création du tube, pourront accéder au tube.
- Si le tube est vide et le nombre d'écrivains est 0 → une fin de fichier → un appel à read retournera 0.
- Si le nombre de lecteurs est 0 → un appel à write génèrera le signal SIGPIPE
 (tentative d'écriture dans un tube rompu). Ce signal est envoyé au processus appelant.
- Lorsque tous les descripteurs de fichiers associés au tube sont fermés (0 lecteurs et 0 écrivains), le tube est détruit.
- Par défaut, les lectures et les écritures sont bloquantes.

Comment faire communiquer un père avec un fils ?



- 1. Père crée un pipe: « pipe(fd); ».
- 2. Père crée un fils: « fork(); ». Le fils va avoir accès au tube créé car sa table des descripteurs de fichiers est une copie de celle de son père.
- 3. L'écrivain ferme le descripteur de lecture : « close(fd[0]); ».
- 4. Le lecteur ferme le descripteur d'écriture : « close(fd[1]); ».
- 5. L'écrivain peut maintenant écrire dans le tube via write(fd[1],....);
- 6. Le lecteur peut aussi récupérer des données du tube via read(fd[0],);
- 7. Chaque processus ferme son descripteur de fichier lorsqu'il veut mettre fin à la communication.

Exemple de communication père-fils via un pipe

./run.sh Communication/Pipe <message>

- Cet exemple met en pratique les étapes précédentes pour établir une communication père-fils via un tube anonyme.
- Le programme prend comme argument le message que le processus écrivain va écrire dans le tube. Ce message sera lu par le processus lecteur.

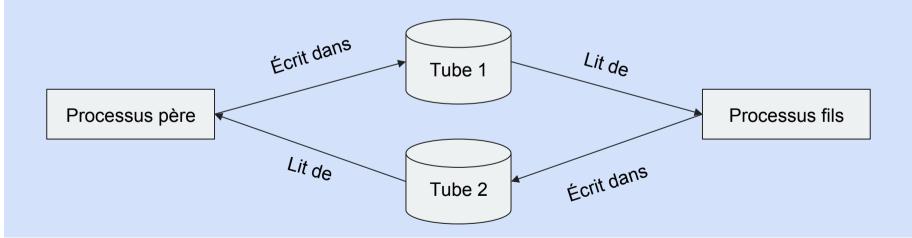
Exemple de communication père-fils via un pipe

```
int main(int argc, char* argv[]) { ...
  int fd[2];
  char buf;
  pipe(fd);
  if (fork() == 0) { // le fils est un lecteur
      close(fd[1]);
      while (read(fd[0], &buf, 1) > 0) {
            write(1, &buf, 1);
      }
      write(1, "\n", 1);
      close(fd[0]);
    }
```

Problème d'interblocage si le père ne ferme pas le descripteur d'écriture avant de se mettre en attente de son fils.

Tubes anonymes - Communication bidirectionnelle

- Il est possible d'établir une **communication bidirectionnelle père-fils** en créant deux tubes anonymes (un pour chaque sens de communication).
- Ces deux tubes doivent être créés avant la création du fils.



Tubes nommés

- Un tube nommé sert à faire communiquer des processus d'une même machine (ayant ou pas un lien de parenté).
- Il a un nom et existe dans le système de fichiers. Il est considéré comme un fichier spécial.
- Il existera dans le système jusqu'à ce qu'il soit détruit explicitement (unlink).
- Il a une taille supérieure à celle des tubes anonymes.
- Son fonctionnement est identique à celui des tubes anonymes (écritures et lectures en FIFO, lectures et écritures bloquantes, fin de fichier, SIGPIPE, etc.).

Tubes nommés – Création et ouverture

- L'appel système mkfifo permet de créer un tube nommé :
 - int mkfifo(const char* path, mode_t mode)
 - path est un chemin d'accès → nom et lieu de création du tube.
 - mode est un code de protection → permissions d'accès au tube.
 - Retourne 0 en cas de succès et -1 en cas d'erreur
- Il existe également une commande équivalente: **mkfifo**
- Pour accéder à un tube nommé, un processus doit d'abord l'ouvrir (open(path,...)) soit en lecture (lecteur) soit en écriture (écrivain).

Tubes nommés – Création et ouverture

- Par défaut, l'ouverture d'un tube nommé est bloquante :
 - Un processus passe à l'état bloqué s'il essaye d'ouvrir en écriture un tube nommé sans lecteurs. Il restera dans cet état tant que le tube n'a aucun lecteur.
 - Un processus passe à l'état bloqué s'il essaye d'ouvrir en lecture un tube nommé sans écrivains. Il restera dans cet état tant que le tube n'a aucun écrivain.

ATTENTION: Lorsque plusieurs tubes nommés sont utilisés, l'ordre d'ouvertures peut causer un interblocage.

Tubes nommés - Situation d'interblocage

```
// PROCESSUS A
int f1 = open("tubeA", O_WRONLY); int f1 = open("tubeB", O_WRONLY);
int f2 = open("tubeB", O_RDONLY); int f2 = open("tubeA", O_RDONLY);
```

- Processus A attend l'ouverture par un autre processus du tube « tubeA » en mode lecture.
- Processus B attend l'ouverture par un autre processus du tube « tubeB » en mode lecture.

Exemple fonction mkfifo

./run.sh Communication/Mkfifo

Ce programme crée d'abord un tube nommé puis un fils.

Le processus fils ouvre le tube en mode écriture et écrit des messages dans le tube.

Le processus père ouvre le tube en mode lecture puis lit caractère par caractère du tube jusqu'à rencontrer une fin de fichier ou une erreur. Il attend la fin de son fils avant de se terminer.

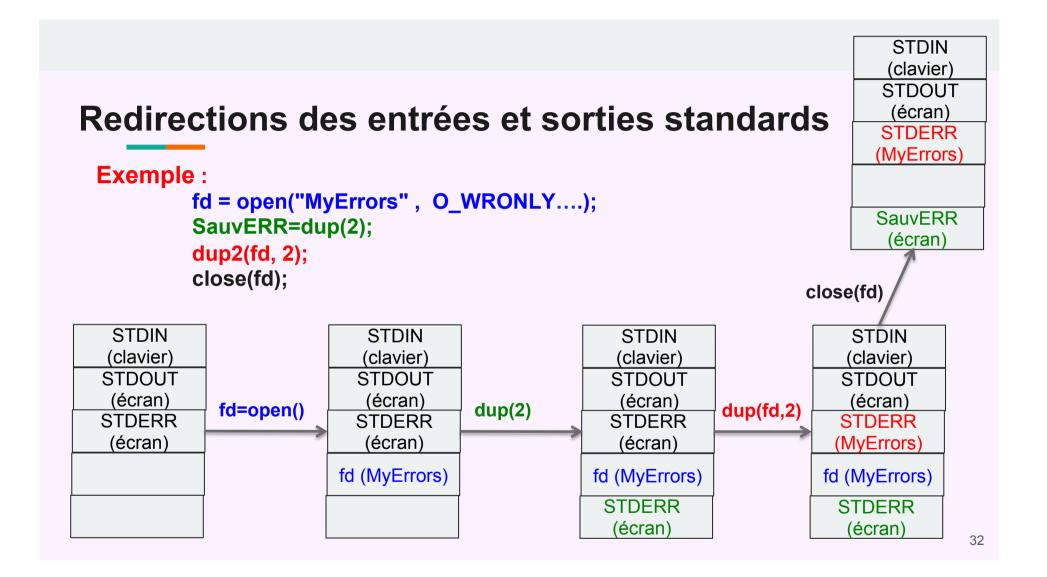
Tubes nommés - Exemple

```
... int main () {
  mkfifo("monTube", 0660);
  if (!fork()) { // fils
   char m[50];
   int i;
   int fd = open("monTube", O_WRONLY);
   printf("lci writer [%d]\n", getpid());
   // Ecriture dans le pipe
   for(i=0; i<4;i++) {
   sprintf(m, "mess%d de [%d]\n", i,getpid());
    write(fd, m, strlen(m) + 1);
    close(fd);
```

```
else { // parent
  char m;
  int fd = open("monTube", O RDONLY);
   // lire du pipe
   while (read(fd, &m, 1) > 0) {
      write(1,&m,1);
    close(fd);
    wait(NULL);
                 $./run.sh Communication/Mkfifo
exit(0);
                 gcc -o a.out mkfifo.c
                 Ici writer [14]
                 mess0 de [14]
                 mess1 de [14]
                 mess2 de [14]
                 mess3 de [14]
                                             30
```

Redirections des entrées et sorties standards

- Par défaut, l'entrée standard d'un processus est associée au clavier. Les sorties standard et erreur sont associées au moniteur. Il est cependant possible de les associer à d'autres fichiers (ordinaires, tubes, etc.)
- Si vous voulez récupérer, dans un fichier « MyErrors », les données émises par la sortie erreur d'un processus, il suffit d'associer la sortie erreur au fichier. C'est ce qu'on appelle une redirection de la sortie erreur vers un fichier.
- Les redirections peuvent être réalisées à l'aide des fonctions dup et dup2.



Exercice 1

- Donnez un code qui réalise un traitement similaire à celui-ci réalisé par shell lorsqu'on lui sommet la commande Is | cat.
- Donnez une autre version du code qui utilise un tube nommé au lieu d'un tube anonyme.

- Les systèmes d'exploitation de la famille Unix offrent, au niveau processus, les signaux comme mécanisme de notification d'événements/erreurs et de réactions à ces événements/erreurs.
- Ils gèrent un ensemble fini de signaux. Chaque signal :
 - a un nom, au moins un numéro,
 - a un gestionnaire (handler),
 - est généralement associé à un événement/erreur.
- La commande man 7 signal permet afficher des informations sur les signaux gérés par le système.

- Si un processus tente d'écrire dans un tube de communication rompu (aucun lecteur), le système d'exploitation envoie le signal SIGPIPE au processus pour l'informer de cette erreur. La réaction par défaut au signal est la terminaison du processus.
- Lorsqu'un processus se termine, il informe son père en lui envoyant le signal SIGCHiLD.
 Par défaut, le processus père ignore ce signal.

Questions:

- Comment envoyer un signal à un processus ?
- Quand et comment traite-t-il un signal reçu ?
- Peut-il définir et associer un traitement à un signal ?
- Peut-il retarder le traitement d'un signal reçu ?
- Peut-il se mettre en attente d'un signal ?

- Chaque processus a trois tables privées dédiées à la gestion des signaux :
 - Table des gestionnaires des signaux (TGS) qui indique pour chaque signal le traitement associé.
 - Table de bits des signaux en attente (TSA) qui indique les signaux reçus mais non encore traités.
 - Table de bits des signaux à différer (MASK) → masque des signaux du processus.

Comment envoyer un signal à un processus ?

int kill(pid_t pid, int numsignal)

- Le bit associé au numsignal dans la table TSA est mis à 1.
- Le signal est reçu mais pas encore traité.
- Le délai entre la réception et le traitement d'un signal dépend :
 - de l'état du processus récepteur,
 - du masque (le signal ne sera pas traité tant qu'il est dans le masque des signaux.
 - etc.

Comment traite-t-il un signal?

- Pour traiter un signal reçu, un processus :
 - suspend temporairement son traitement en cours,
 - réalise celui associé au signal (adresse du début du code est dans la TGS),
 - reprend le traitement suspendu ou se termine (si le traitement du signal force sa terminaison).
- Chaque signal a un traitement par défaut mais un processus peut associer un autre traitement (gestionnaire) à un signal, à l'exception des signaux SIGKILL et SIGSTOP :
 - sighandler_t signal(int sig, sighandler_t handler);
 - int sigaction(int sig, const struct sigaction* action, struct sigaction* oldact); Gestionnaire: SIG_DFL, SIG_IGN, ou une fonction du processus.
 - → Mise à jour de la TGS

Peut-il différer le traitement d'un signal?

 Pour différer le traitement d'un signal, il suffit de l'ajouter dans le masque des signaux du processus :

int sigprocmask(int how, const sigset_t* set, sigset_t* oldset)

Dépendamment du paramètre how, cette fonction ajoute, retire des signaux du masque ou encore remplace le masque courant par un autre :

- SIG_BLOCK : pour ajouter les signaux de set au masque.
- SIG_UNBLOCK: pour **retirer** les signaux de **set** du masque.
- SIG_SETMASK: pour remplacer le masque courant par set.

Les signaux SIGKILL et SIGSTOP ne peuvent pas figurer dans le masque.

 L'appel système sigpending permet de récupérer les signaux en attente (reçus mais non encore traités).

int sigpending(sigset_t * set).

Peut-il attendre un signal?

- L'appel système pause() bloque le processus appelant jusqu'à la réception d'un signal : int pause().
- La fonction sleep(secs) bloque le processus appelant jusqu'au prochain signal ou jusqu'à la fin du délai de secs secondes :

unsigned int sleep(unsigned int secs).

• La fonction sigsuspend(set) remplace temporairement le masque des signaux par set puis se met en attente d'un signal :

int sigsuspend(const sigset_t *sigmask).

Exemple envoi de signal et gestionnaire personnalisé

*avec signal()

./run.sh Communication/ Signal Ce programme définit un gestionnaire et l'assigne au signal SIGINT.

Le programme attend ensuite le prochain signal, exécute son gestionnaire, puis se termine.

```
void sigintHandler(int num) {
  printf("signal SIGINT reçu par %d\n »,getpid());
int main() {
  printf("assigner un gestionnaire personnalise a SIGINT pour le processus %d\n", getpid());
  signal(SIGINT, sigintHandler);
  printf("c'est fait!\n");
                                             $ ./run.sh Communication/Signal
  printf("appuyez sur CTRL+C!\n");
                                             gcc -o a.out signal.c
  pause();
                                             assigner un gestionnaire personnalise a SIGINT
  return 0;
                                             c'est fait!
                                             appuyez sur CTRL+C!
                                             ^Csignal SIGINT reçu par 13
                                                                                              42
```

Exercice 2

Modifiez / complétez le programme suivant pour que le père capte le signal SIGCHILD et traite celui-ci en affichant « SIGCHILD reçu par proc. pid », avant de se terminer.

Exercice 2

```
int main() {
...
pid_t cpid=fork();
if (cpid==0) { // fils
pause();
exit(0);
} // Pere
sleep(5);
printf("proc. %d envoie SIGUSR1 au proc.%d\n",getpid(),cpid);
kill(cpid, SIGUSR1);
while(1);
}
```

Exercice 2 (corrigé)

exit(0);

```
$ ./run.sh Communication/Kill
gcc -o a.out kill.c
proc. 12 envoie SIGUSR1 au proc. 13
SIGCHLD reçu par proc. 12!
```

Complétez/modifiez le code pour que le père récupère et affiche l'état de terminaison de son fils.

Lecture suggérée

- Chapitre 3 : Communication Interprocessus Introduction aux systèmes d'exploitation - Cours et exercices en GNU/Linux, Hanifa Boucheneb & Juan-Manuel Torres-Moreno, 216 pages, édition ellypses, 2019, ISBN : 9782340029651.
- Capsules de Vittorio: dup2 et exec perror et erno sprintf https://www.youtube.com/channel/UCffP7k2AXCttKadZcHsqsYg?view_as=subscriber