

Podstawy komunikacji międzyprocesowej

Procesy uruchomione jednocześnie mogą być:

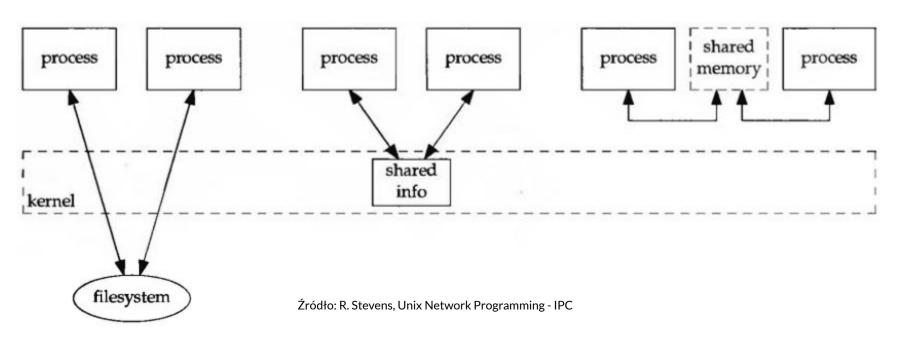
- Niezależne (ang. *independent*) nie współdzielą danych z żadnym innym wykonywanym procesem w systemie operacyjnym.
- Współpracujące (ang. cooperating) może wpływać lub można na niego wpływać przez inne procesy wykonywane w systemie.

Czy zatem proces odczytujący dane z dysku jest procesem współpracującym, czy niezależnym?

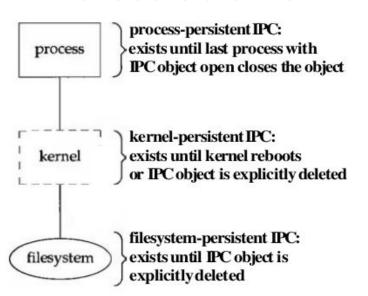
Zastosowania komunikacji międzyprocesowej

- Współdzielenie informacji
- Przyspieszenie obliczeń
- Modularność oprogramowania

Trzy metody dzielenia informacji

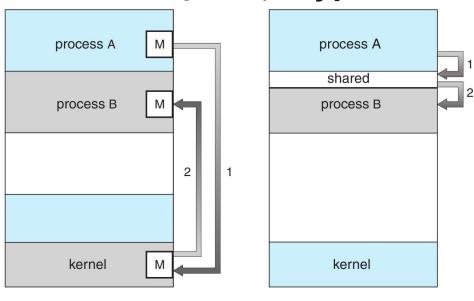


Trwałość obiektów IPC



Type of IPC	Persistence	
Pipe	process	
FIFO	process	
Posix mutex Posix condition variable Posix read–write lock font1 record locking	process process process	
Posix message queue	kernel	
Pcsix named semaphore	kernel	
Pcsix memory-based semaphore	process	
Posix shared memory	kernel	
System V message queue	kernel	
System V semaphore	kernel	
System V shared memory	kernel	
TCP socket	process	
UDP socket	process	
Unix domain socket	process	

Modele komunikacji międzyprocesowej (było!)

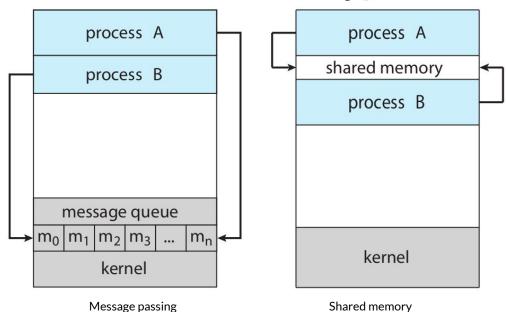


Message passing

Shared memory

Źródło: A. Silberschatz, Operating Systems Concepts Essentials

Modele komunikacji międzyprocesowej (nowe!)



Źródło: A. Silberschatz, Operating Systems Concepts Essentials

Shared memory (było!)

Message-Passing Systems

Message-Passing Systems (systemy przekazywania wiadomości):

- Komunikujące się procesy mogą rezydować na różnych stacjach
- Komunikujące się procesy mogą rezydować na różnych typach i wersjach systemów operacyjnych
- Infrastruktura systemu przekazywania wiadomości obejmuje co najmniej dwie operacje:
 - o send (message)
 - receive (message)
- Ze względu na wielkość wiadomości rozróżniamy:
 - System bezpośredni, czyli o stałej długości komunikatów (straight-forward) prosta implementacja w systemie operacyjnym, skomplikowane użytkowanie ze względu na fragmentację,
 - System o zmiennej długości komunikatów (variable-sized) skomplikowana implementacja w systemie operacyjnym, proste użytkowanie.

Communication link

- Communication link logiczne powiązanie między procesami zestawiające kanał komunikacji między nimi. Nie interesuje nas zatem, czy to jest shared memory, szyna sprzętowa, czy sieć.
- Implementacje tego powiązania obejmują zagadnienia:
 - Komunikacji pośredniej i bezpośredniej.
 - o Komunikacji synchronicznej i asynchronicznej.
 - o Buforowanie automatyczne lub na żądanie.

Komunikacja bezpośrednia

- Komunikacja bezpośrednia (ang. *direct communication*) każdy proces, który uczestniczy w komunikacji musi bezpośrednio wskazać nadawcę, czy odbiorcę:
 - o send (P, message) wyślij wiadomość do procesu P.
 - o receive (Q, message) odbierz wiadomość od procesu Q.
- Własności:
 - Link jest zestawiany automatycznie, a procesy muszą tylko znać swoją nazwę.
 - Link jest zestawiany dokładnie między dwoma procesami.
 - Między każdą parą komunikujących się procesów zestawiany jest dokładnie jeden link.
 - Występuje symetria w adresacji (P, Q), choć spotykane są warianty asymentryczne (np. P i id).

Komunikacja pośrednia

- Komunikacja pośrednia (ang. indirect communication) procesy komunikują się przez skrzynki (ang. mailbox) lub porty identyfikowane np. przez liczby całkowite:
 - o send (A, message) wyślij wiadomość do skrzynki A.
 - o receive (A, message) odbierz wiadomość ze skrzynki A.
- Własności:
 - Link jest zestawiany między parą współdzielących skrzynkę procesów.
 - Link jest może zostać zestawiony przez większą liczbę procesów.
 - Między każdą parą komunikujących się procesów mogą istnieć różne linki komunikacyjne.
- System operacyjny musi obsłużyć następujące mechanizmy:
 - Utworzenie skrzynki.
 - Wysłanie i odebranie wiadomości do i ze skrzynki.
 - Usunięcie skrzynki.

(Rysunek na tablicy!)

Synchronizacja

- Komunikacja synchroniczna, blokująca:
 - Blokujące wysyłanie proces wysyłający jest zablokowany na wysyłaniu, aż wysyłana wiadomość zostanie odebrana przez proces odbierający lub skrzynkę.
 - o Blokujący odbiór odbiorca zostaje zablokowany do czasu otrzymania wiadomości.
- Komunikacja asynchroniczna, nieblokująca
 - Nieblokujące wysyłanie proces wysyłający wysyła wiadomość i nie jest blokowany na metodzie wysyłającej.
 - Nieblokujący odbiór odbiorca otrzymuje gotową wiadomość lub informację o braku jej dostępności.

W przypadku blokującego nadawcy i odbiorcy mamy do czynienia z ang. Rendezvous.

(Rysunek na tablicy!)

Buforowanie

- Pojemność zerowa (ang. zero capacity) maksymalna długość kolejki wynosi zero, czyli link komunikacyjny nie może mieć żadnej wiadomości oczekującej w sobie, co oznacza, że nadawca musi zostać zablokowany do czasu odbioru wiadomości przez odbiorcę.
- Ograniczona pojemność (ang. bounded capacity) kolejka ma określoną, skończoną długość n, czyli co najwyżej n wiadomości może zostać umieszczonych w kolejce. Jeśli kolejka nie jest pełna, można dołożyć wiadomość (nadawca zostaje zablokowany), jeśli kolejka jest pusta, nie można pobrać żadnej wiadomości (odbiorca zostaje zablokowany).
- Nieograniczona pojemność (ang. *unbounded capacity*) długość kolejki jest potencjalnie nieskończona (nadawca nigdy nie jest blokowany).

(Rysunek na tablicy!)

POSIX Shared Memory

• Tworzenie dowiązania do wspólnej przestrzeni w pamięci:

• Ustawianie wielkości pamięci dzielonej:

```
o ftruncate(fd, 4096);
```

• Utworzenie miejsca w pamięci:

```
o ptr = (char *) mmap (0, SIZE, PROT READ | PROT WRITE, MAP SHARED, fd, 0);
```

• Pisanie do pamięci dzielonej:

```
o sprintf(ptr, "%s", message);  // umieszczenie komunikatu w miejscu 'ptr'
o ptr += strlen(message);  // przesunięcie wskazania w pamięci
```

• Czytanie z pamięci dzielonej:

```
o printf("%s", (char *)ptr);
```

• Usunięcie obiektu współdzielonego:

```
o shm_unlink(name);
```

POSIX Shared Memory

Description	mq_open	sem_open	shm_open
read-only write-only	O_RDONLY O_WRONLY		O_RDONLY
read-write	O_RDWR		O_RDWR
create if it does not already exist exclusive create	O_CREAT O_EXCL	O_CREAT O_EXCL	O_CREAT O_EXCL
nonblocking mode truncate if it already exists	O_NONBLOCK		O_TRUNC

System V IPC

	Message queues	Semaphores	Shared memory
Header	<sys msg.h=""></sys>	<sys sem.h=""></sys>	<sys shm.h=""></sys>
Function to create or open	msgget	semget	shmget
Function for control operations	msgctl	semctl	shmctl
Functions for IPC operations	msgsnd msgrcv	semop	shmat shmdt

Źródło: R. Stevens, Unix Network Programming - IPC

Potok (ang. pipe)

- Jedne z pierwszych metod IPC, jedna z najprostszych form komunikacji.
- Przy projektowaniu potoków należy uwzględnić cztery kwestie:
 - Czy potok pozwala na dwukierunkową (ang. bidirectional), czy jest to jednokierunkowa (ang. unidirectional) komunikacja?
 - Jeśli możliwa jest komunikacja dwukierunkowa, to czy jest ona half duplex (dane przesyłane są tylko w jednym kierunku w danym momencie), czy full duplex (dane przesyłane są w obu kierunkach w danym momencie)?
 - Czy jest relacja między komunikującymi się procesami (np. rodzic dziecko)?
 - Czy potoki mogą komunikować się poprzez sieć, czy tylko między procesami na tej samej maszynie?

Potok zwykły (ang. ordinary pipe)

```
• Utworzenie potoku:
```

```
o int fd[2];
o pipe(int fd[])
```

Pisanie do potoku (deskryptor fd[1]):

```
o write(fd[WRITE END], write msg, strlen(write msg)+1);
```

• Czytanie z potoku (deskryptor fd[0]):

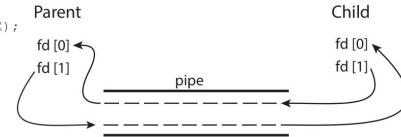
```
o read(fd[READ END], read msg, BUFFER SIZE);
```

Potok w praktyce:

```
o ls | less
```

o cat file.txt | wc -l

(Przedyskutować efekt użycia fork())



Źródło: A. Silberschatz, Operating Systems Concepts Essentials

Gniazda i komunikacja sieciowa

Osobny wykład.

