

Informática

Unidad 3: Interacción con el hardware y el Sistema Operativo

Ingeniería en Mecatrónica

Facultad de Ingeniería
Universidad Nacional de Cuyo



UNIVERSIDAD
NACIONAL DE CUYO



FACULTAD DE INGENIERIA
en acción continua...

Dr. Ing. Martín G. Marchetta
mmarchetta@fing.uncu.edu.ar



3C – Comunicación entre Procesos (IPC, Inter-Process Communication)

3C – Comunicación entre Procesos

- Señales

- La mayoría de los sistemas operativos modernos manejan 2 tipos de interrupciones:
 - **Interrupciones de hardware:** son causadas por un evento de un dispositivo externo a la CPU; el dispositivo **interrumpe** a la CPU mediante una línea del chip
 - **Interrupciones de software:** las genera el SO o algún proceso (a través del SO), y generalmente tienen como destino un proceso. En sistemas basados en Unix, y más recientemente en sistemas que siguen el estándar POSIX, estas interrupciones de software se llaman **señales**.



3C – Comunicación entre Procesos

- Señales

- Un proceso puede enviar una señal a otro proceso utilizando la llamada al sistema **kill** (signal.h)

```
int kill(__pid_t __pid, int __sig)
```

- El primer argumento es el pid del proceso al que se le envía la señal (es decir, el pid del proceso al que se quiere interrumpir)
- El segundo argumento, es la señal a enviar. En Linux, las señales disponibles tienen constantes asignadas en el header `signal.h`

- Un proceso puede manejar estas señales de manera explícita o implícita. Para manejarlas de manera explícita, el proceso ejecuta la llamada al sistema **signal** (signal.h)

```
__sighandler_t signal(int __sig, __sighandler_t __handler)
```

- El primer argumento es el número de señal al que se quiere responder
- El segundo argumento es la función que manejará la señal



3C – Comunicación entre Procesos

- Señales

- Ejemplo

```
#include <signal.h>
#include <signal.h>

void manejador_signals(int signal_type){
    if (signal_type == SIGTERM)
        printf("SIGTERM recibida. Terminando proceso.\n");
}

int main(void){
    ...
    //Informamos al kernel que esta funcion manejara signals SIGTERM
    signal(SIGTERM, manejador_signals);
    ...
    return 0;
}
```



Unidad 3A: Multithreading y Multiprocessing

- Tuberías (pipes)

- Son una entidad similar a un archivo: se las puede crear, abrir, cerrar, escribir y leer
- Son half-duplex: tienen un “extremo de lectura” y un “extremo de escritura”. Lo que un proceso escribe en el extremo de escritura, el otro proceso conectado al pipe puede leerlo en el extremo de lectura
- Pueden tener un nombre, en cuyo caso se implementan como un archivo especial, pero el uso más simple es el de ***pipes sin nombre***
- Para usar pipes sin nombre:
 - El proceso padre crea la pipe
 - Los procesos hijos “heredan” cada uno una copia del handler de la tubería
 - El padre y los hijos ***cierran*** el extremo de la tubería que no utilizarán
 - El hijo/padre puede escribir/leer en/de la tubería (sólo un tipo de operación, dependiendo de la opción elegida), tal y como si la tubería fuera un archivo



Unidad 3A: Multithreading y Multiprocessing

- Pipes: un ejemplo

```
#define ENTRADA_PIPE 0
#define SALIDA_PIPE 1

int main(void){
    int tuberia[2]; //Identificador de la tuberia
    pid_t pid_hijo;

    pipe(tuberia); //Creacion de la tuberia
    pid_hijo = fork(); //Creamos el hijo
    ...
    if(pid_hijo == 0){ //proceso hijo
        ...
        close(tuberia[ENTRADA_PIPE]);
        ...
    }
    else if(pid_hijo > 0){
        ...
        close(tuberia[SALIDA_PIPE]);
        ...
    }
}
```



Unidad 3A: Multithreading y Multiprocessing

- Sobre las pipes se puede leer y escribir, de manera similar a un archivo

```
ssize_t read(int fd, void *buf, size_t count);
```

```
ssize_t write(int fd, const void *buf, size_t count);
```

- fd: Identificador del extremo de la tubería
 - *buf: apuntador al buffer en el que se pondrán los datos leídos, o desde donde se leerán los datos a escribir
 - count: cantidad de **bytes** a leer o escribir
- Nótese que para leer o escribir, se especifica el **extremo** de la pipe, no el arreglo que contiene los 2 extremos (lectura/escritura)



3C – Comunicación entre Procesos

- Sockets: generalidades

- Los sockets (“enchufes”) son un tipo de comunicación entre procesos
- A diferencia de las tuberías (pipes) y las señales (signals), los sockets permiten conectar procesos tanto en el host local, como en hosts remotos
- Los sockets son una interfaz uniforme para la utilización de distintos protocolos
- Los sockets cubren la comunicación a nivel de capas 3 y 4 del modelo OSI (capa de red y capa de transporte). Las capas inferiores quedan “ocultas” en funciones de biblioteca del sistema operativo, y las capas superiores deben ser implementadas por el usuario (programador)
- Una de las familias de protocolos más utilizadas es TCP/IP (protocolo IP en capa de red, protocolo TCP en capa de transporte)



3C – Comunicación entre Procesos

- Sockets TCP/IP
 - Cuando se utilizan sockets, uno de los dos procesos cumple el rol de **servidor**, y el otro de **cliente**
 - Típicamente, un proceso servidor crea el socket, y queda bloqueado, en espera de conexiones de un cliente
 - Un cliente establece luego la conexión con el servidor, y una vez establecida la misma, cliente y servidor pueden intercambiar datos de manera **full-duplex**
 - Para que la conexión se pueda establecer, el servidor debe haber creado el socket y haberlo “activado” antes de que cliente intente conectarse



3C – Comunicación entre Procesos

- Sockets TCP/IP: procedimiento en el **servidor**
 - **Paso 1:** crear el socket (indicando la familia de protocolos)
 - **Paso 2:** crear una configuración de dirección para el socket; para la familia TCP/IP, se debe configurar la dirección IP y el puerto TCP/UDP en el que “escuchará” el servidor
 - **Paso 3:** enlazar el socket (paso 1) con la configuración (paso 2)
 - **Paso 4:** indicar que el socket “escuchará” conexiones (es decir, que el socket se comportará como un servidor)
 - **Paso 5:** aceptar conexiones; típicamente el servidor se bloquea hasta que llega la próxima conexión, aunque puede configurarse para que no se bloquee
 - **Paso 6:** enviar/recibir datos sobre la conexión establecida
 - **Paso 7:** cerrar el socket



3C – Comunicación entre Procesos

- Sockets TCP/IP: procedimiento en el **cliente**
 - **Paso 1:** crear el socket (indicando la familia de protocolos)
 - **Paso 2:** crear una configuración de dirección para el socket; para la familia TCP/IP, se debe configurar la dirección IP y el puerto TCP/UDP al que se conectará el cliente (es decir, donde escucha el servidor)
 - **Paso 3:** establecer una conexión con el servidor, utilizando el socket (paso 1) y la configuración de conexión (paso 2)
 - **Paso 4:** enviar/recibir datos sobre la conexión establecida
 - **Paso 5:** cerrar el socket



3C – Comunicación entre Procesos

- Sockets TCP/IP: Implementación

- Encabezados necesarios

```
#include <sys/socket.h>
#include <arpa/inet.h>
```

- Creación de un socket

```
int socket(int __domain, int __type, int __protocol)
```

__domain: familia de protocolos

__type: tipo de servicio

__protocol: protocolo específico (opcional)

Retorna: descriptor del socket

- Ej: Socket TCP/IP con servicio orientado a la conexión (el único protocolo para esa combinación es TCP, por lo que se deja en cero)

```
int sd = socket(AF_INET, SOCK_STREAM, 0);
```



3C – Comunicación entre Procesos

- Sockets TCP/IP: Implementación
 - Estructura de datos para la configuración de dirección
`struct sockaddr_in`
 - Miembros a configurar
 - `sin_family`: familia de protocolos
 - `sin_addr`: dirección (donde escuchará el servidor o a donde se conectará el cliente)
 - `sin_port`: puerto (donde escuchará el servidor o a donde se conectará el cliente)
 - Dado que podemos estar conectando hosts con arquitecturas distintas, el orden de bytes para la configuración de la IP y del puerto debe ser convertido al formato “de la red”. Ej:

```
struct sockaddr_in direccionSocket;  
inet_aton("127.0.0.1", &(direccionSocket.sin_addr));  
direccionSocket.sin_port = htons(3333);
```



3C – Comunicación entre Procesos

- Sockets TCP/IP: Implementación

- Enlazado de un socket y una estructura de configuración (sólo se aplica al servidor)

```
int sd = socket(AF_INET, SOCK_STREAM, 0);  
struct sockaddr_in direccion;  
...  
bind(sd, (struct sockaddr *)&direccion, sizeof(direccion));
```

- Configuración del socket para “escuchar” en un puerto (sólo servidor)

```
int listen(int __fd, int __n)
```

- __fd: descriptor del socket
- __n: cantidad máxima de peticiones de conexión que pueden ponerse en cola



3C – Comunicación entre Procesos

- Sockets TCP/IP: Implementación

- Bloquearse esperando una conexión (sólo servidor)

```
int accept(int __fd, struct sockaddr *__addr, int *__addr_len)
```

- __fd: Descriptor del socket
- __addr: Estructura de dirección del cliente
- __addr_len: longitud (en bytes) de la estructura de dirección del cliente
- Retorna un **nuevo socket**, que permite enviar/recibir datos (el socket original sigue “escuchando” conexiones).

- Enviar datos sobre un socket que tiene asociado una conexión establecida

```
ssize_t send(int __fd, __const void *__buf, size_t __n, int __flags);
```

- __fd: Descriptor del socket
- __buf: Buffer que apunta a los datos que se enviarán
- __n: tamaño del buffer
- __flags: banderas que permiten especificar opciones adicionales (puede dejarse en cero)



3C – Comunicación entre Procesos

- Sockets TCP/IP: Implementación

- Recibir datos sobre un socket que tiene asociado una conexión establecida

```
ssize_t recv(int __fd, void *__buf, size_t __n, int __flags);
```

- __fd: Descriptor del socket
- __buf: Buffer en donde se colocarán los datos leídos
- __n: cantidad de bytes a leer
- __flags: banderas que permiten especificar opciones adicionales (puede dejarse en cero)

- Cerrar un socket

```
int close(int __fd);
```



3C – Comunicación entre Procesos

- Sockets TCP/IP: Implementación

- Conectarse con un servidor (sólo se aplica al cliente)

```
int connect(int __fd, __const struct sockaddr * __addr, socklen_t  
__len)
```

- __fd: Descriptor del socket
 - __addr: Estructura de dirección que especifica la dirección IP + Puerto donde está escuchando el servidor al que el cliente se quiere conectar
 - __len: longitud en bytes de la estructura __addr

