Introduction Système Exploitation: Processus

BUT 2

Abdelkader Gouaïch gouaich@lirmm.fr

INTRODUCTION

DÉFINITIONS: PROCESSUS, PROGRAMME ET THREAD

Programme et Processus

Le concept de processus : une abstraction fondamentale pour Unix

Distinguer entre un programme et un processus.

Programme: un fichier exécutable résultat de la phase de compilation.

Processus = une activité

Programme et Processus

Pour son exécution un processus à besoin:

- du tableau d'instructions à exécuter
- mémoire de travail modifiée par les instructions
- de ressources annexes offertes par l'OS
- de fichiers ouverts
- des droits pour déterminer les actions permises
- d'un ou plusieurs thread d'exécution

Processus = activité

Le thread est le moteur de cette activité.

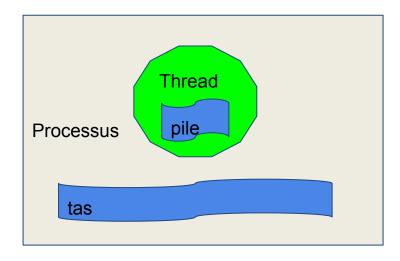
Il permet d'interpréter les instructions sur une CPU pour changer l'état de la mémoire.

Chaque thread dispose:

- d'un espace mémoire propre pour les variables des fonctions (appelé la pile)
- de l'état du processeur: des registres du processeur
- d'un pointeur (adresse) vers la prochaine instruction à exécuter

La programmation monothread: 1 thread

Le processus ~ son thread principal.

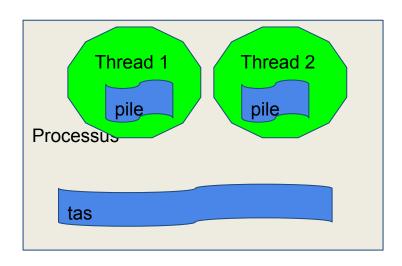


La programmation **multi thread:** *n* threads Distinction entre:

- le processus,
- son thread principal
- les autres threads lancés au runtime.

La programmation multi thread:

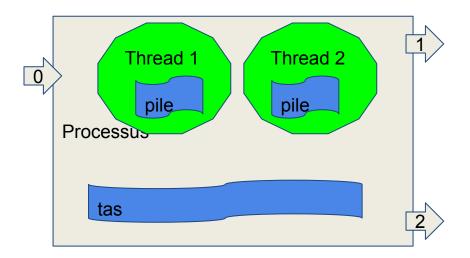
Pour que l'exécution des différentes activités soit cohérente => chaque thread va disposer de son espace privé pour la gestion des appels des fonctions et les registres du processeur.



La programmation multi thread:

Les threads vont partager un espace de travail commun appelé le *tas*.

Les ressources (fichiers ouverts) sont partagées



Le process ID

OS associe à chaque nouveau processus un identifiant unique.

Process ID ou PID: un entier unique à un moment donné.

le PID d'un processus terminé peut être réutilisé

Le process ID

Des processus particuliers:

- le process idle, de PID 0 => aucune activité n'est en cours d'exécution
- le process init, de PID 1 => est le premier processus après le boot.
- le process init crée les autres processus.

□Le programme de init:

- -/sbin/init
- -/etc/init

Le PID est un entier de type pid_t.
Renommage du type int.

Avec cette technique: le compilateur sait que ce sont des PIDs et pas des entiers ordinaires

Signature de la fonction C avoir le PID:

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
pid_t getpid (void);
```

Pour récupérer le PID du processus parent:

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
pid_t getppid (void);
```

Pour afficher ces valeurs:

```
printf ("Mon PID=%jd\n", (intmax_t) getpid ());
printf ("PID du Parent =%jd\n", (intmax_t)
getppid ());
```

LA HIÉRARCHIE DES PROCESSUS

Relation Père Fils

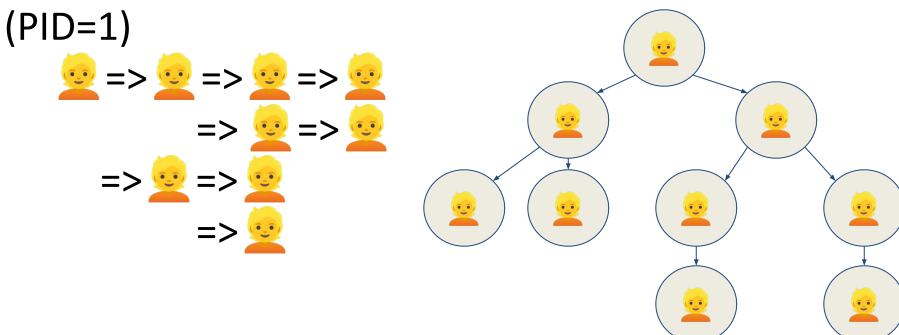
Un processus peut engendrer un nouveau processus.

Le processus à l'origine de la création est appelé le *père* et le processus engendré est appelé le *fils*

Le process Init

Chaque processus dans le système est généré par un autre.

La seule exception concerne le processus init



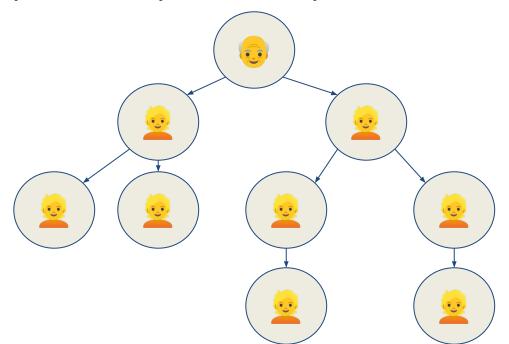
Représentation arborescente

La relation père/fils peut se représenter comme un arbre hiérarchique :

la racine de l'arbre est le processus init

– chaque processus ne possède qu'un seul père

connu par son PPID



Gestion des droits

Un processus est associé à un utilisateur UID et à un groupe d'utilisateurs GID.

Un processus fils hérite de l'UID et du GID de son père à la création

UID et GID sont utilisés pour les gérés les droits d'accès aux ressources

CRÉATION DE NOUVEAUX PROCESSUS

Introduction

Unix distingue:

- le chargement d'un programme en mémoire pour son exécution
- la création d'un nouveau processus par duplication.

Chargement image

L'image du nouveau programme est chargée et remplace l'ancienne image.

L'exécution du processus continue ainsi avec la nouvelle image.

Nous remarquons que le PID du processus n'est pas modifié => même processus

Réalisation par les fonctions exec.

Duplication

Conservation du programme exécutable mais un nouveau processus fils est créé avec un PID différent.

Pour traiter les cas de duplication des processus, nous utilisons la famille des fonctions fork.

La famille exec

plusieurs fonctions qui jouent le même rôle: remplacer l'image du programme avec une nouvelle.

```
int execl (const char *path, const char *arg, ...);
execl () remplace le programme par le
programme indiqué par path.
Les nouveaux arguments du processus sont
indiqués à partir de arg.
```

```
int execl (const char *path, const char *arg, ...);
```

Le paramètre arg : le nom que nous souhaitons donner au processus.

Les autres arguments sont indiqués à sa suite comme des valeurs séparées par des virgules.

La constante NULL termine la liste des paramètres.

```
int ret;
ret = execl ("/bin/ls", "monls", NULL);
if (ret == -1) perror ("execl");
```

Remplace le processus courant qui exécute ce programme C par le programme se trouvant à "/bin/ls"

Héritage après exec

Les valeurs suivantes sont conservées après un exec:

- le pid du processus
- le ppid du processus
- le UID et le GID associés au processus
- l'ensemble des fichiers ouverts

Appel système fork()

fork: une bifurcation

La signature:

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
pid_t fork (void);
```

Appel système fork()

```
pid_t fork (void);
```

fork() va créer un nouveau processus:

- la même image du programme
- le ppid est identique au pid du père
- les signaux en attente sont réinitialisés
- les fichiers ouverts sont hérités

Appel système fork()

Exemple

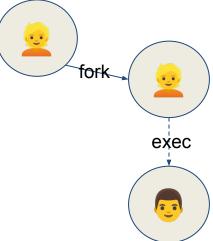
```
pid t pid;
pid = fork ();
if (pid > 0)
    printf ("parent pid=%d!\n", pid);
else {
    if (!pid) {
        printf ("enfant!\n");
        else {
            if (pid == -1) {perror ("fork");}
```

Combinaison fork/exec

Combinaison des deux fonctions : fork/exec.

fork() va prendre en charge la création du nouveau processus.

exec() va charger une nouvelle image du programme.



Exemple

```
pid t pid;
pid = fork ();
if (pid == -1) perror ("fork"); /* fils */
if (!pid)
    const char *args[] = { "ls", NULL };
    int ret;
    ret = execv ("/bin/ls", args);
    if (ret == -1) {
       perror ("execv");
       exit (EXIT FAILURE);
```

TERMINER UN PROCESSUS

exit()

```
Mettre fin à un processus exit():
    #include <stdlib.h>
    void exit (int status);
```

exit()

L'appel à exit va permettre au kernel de réaliser les opérations suivantes:

- appel des triggers
- écriture des données I/O
- destruction des fichiers temporaires
- libération des ressources allouées par le noyau: mémoire, fichiers ouverts, sémaphores.
- notification au parent de la fin de son processus fils

trigger: une fonction déclenchée par un événement particulier

La fonction d'enregistrement du trigger:

```
#include <stdlib.h>
int atexit (void (*function) (void));
```

```
#include <stdlib.h>
int atexit (void (*function)(void));
Le type void (*function) (void)
```

- un type de fonction (void)=>(void)
- Le trigger est appelé:
- exit() est appelée
- main() fait un return.

```
#include <stdlib.h>
int atexit (void (*function) (void));
```

En cas de exec : tous les triggers enregistrés sont effacés.

Si le processus termine à cause d'un signal, alors les triggers ne seront pas appelés.

```
#include <stdlib.h>
int atexit (void (*function) (void));
```

Enregistrer plusieurs triggers avec plusieurs appels de atexit.

L'ordre d'appel des fonctions est LIFO (Last In First Out)

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
void out (void)
    printf ("atexit() fonctionne bien!\n");
int main (void)
    if (atexit (out)) fprintf(stderr, "atexit()
erreur!\n");
    return 0;
```

Un processus parent peut être intéressé par l' état de terminaison de son processus fils

- le fils va terminer son traitement
- nous devons garder certaines informations pour le père.

Cet état post terminaison du processus fils est appelé l'état zombie.

Pour lire consulter l'état de terminaison du processus fils, nous allons utiliser la fonction wait():

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
pid_t wait (int *status);
```

```
pid_t wait (int *status);
```

L'appel à cette fonction est bloquant.

Le processus appelant va attendre qu'un de ces fils termine pour lire le code de terminaison.

Nous allons obtenir le PID du fils concerné comme valeur retour de la fonction wait.

```
pid_t wait (int *status);
```

Interpretation du status

Si le pointeur int* status != NULL alors nous pouvons extraire des information du fils.

```
pid_t wait (int *status);
```

Les fonctions suivantes pour interpréter le contenu de int* status:

```
#include <sys/wait.h>
int WIFEXITED (status);
int WIFSIGNALED
(status);
int WIFSTOPPED (status);
int WIFCONTINUED
(status);
int WEXITSTATUS
(status);
int WTERMSIG (status);
int WSTOPSIG (status);
int WCOREDUMP (status);
```

```
pid_t wait (int *status);
WIFEXITED
```

WIFEXITED (status) retourne vrai => processus fils a terminé normalement avec un appel à exit().

Dans ce cas, la macro int WEXITSTATUS (status); permet de lire la valeur donnée comme paramètre à exit(); l'information, juste un octet, passe donc du fils au père.

```
pid_t wait (int *status);
```

WIFSIGNALED

WIFSIGNALED (status) est vrai => la fin du processus fils a été causée par la réception d'un signal

Dans ce cas, la macro WTERMSIG retourne le numéro du signal reçu par le fils.

Exemple

```
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
int main (void)
    int status;
    pid t pid;
    if (!fork ()) return 1; //fils termine de suite
    pid = wait (&status);
    if (pid == -1) perror ("wait");
    printf ("pid=%d\n", pid);
     if (WIFEXITED (status)) printf ("exit status=%d\n", WEXITSTATUS (status));
    if (WIFSIGNALED (status)) {
        printf ("Terminaison par un signal=%d%s\n", WTERMSIG (status), WCOREDUMP
(status) ? " (dumped core)" : "");
     if (WIFSTOPPED (status)) printf ("Stope par un signal=%d\n", WSTOPSIG (status));
     if (WIFCONTINUED (status)) printf ("Continue\n");
     return 0;
```

Pour attendre un fils particulier, connaissant son PID nous pouvons utiliser la fonction suivante:

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
pid_t waitpid (pid_t pid, int *status, int options);
```

LA GESTION DES DROITS

Utilisateurs et Groupes

Unix est un système d'exploitation multi utilisateurs.

Chaque utilisateur est identifié par un entier unique *UID*.

Il existe également des groupes et chaque groupe est identifié par un entier unique le *GID*.

Utilisateurs et Groupes

La correspondance entre les identifiants, les entiers, et les noms symboliques:

- /etc/passwd
- /etc/group

real user id:

UID de l'utilisateur qui a lancé le processus. Cette valeur est copiée lors d'un fork et ne change pas avec exec.

Seul le root peut modifier cette valeur et les processus utilisateurs ne peuvent pas la modifier.

effective user id

Le UID utilisé par le noyau

Au départ, cette valeur = real user id

→ Conservée par fork et exec.

effective user id

setuid va permettre de la mettre à la valeur de effective user id à celle du propriétaire du programme

Après exec si le programme binaire chargé exécute setuid () alors le processus qui était à l'origine de l'exec va voir son effective user id modifié = le propriétaire du fichier exécutable

effective user id

Exemple:

Si nous lançons le programme / usr/bin/passwd avec exec alors notre processus va avoir comme effective user id le root.

Ceci va permettre à un processus lancé par un utilisateur simple d'accéder et de modifier un fichier protégé qui contient les mots de passe.

saved user id

Cette valeur est une sauvegarde de l'effective user id avant sa modification.

Cette valeur est héritée par fork.

Dans le cas d'un exec, cette valeur récupère automatiquement l'effective user id courant.

Seul root peut modifier cette valeur.

LES SESSIONS ET LES GROUPES DE PROCESSUS

Introduction

Chaque processus est membre d'un groupe appelé 'process group'.

process group = agrégat de processus pour une tâche complexe.

Nous appelons cette tâche un 'job'.

Job

Un avantage de regrouper les processus dans un groupe est de pouvoir communiquer plus simplement avec l'ensemble des processus impliqués dans le job.

Un signal au groupe => signal transmis à l'ensemble des processus du groupe.

PGID

Un groupe de processus possède un identifiant (pgid) et un processus leader. Le gpid va correspondre au PID du leader.

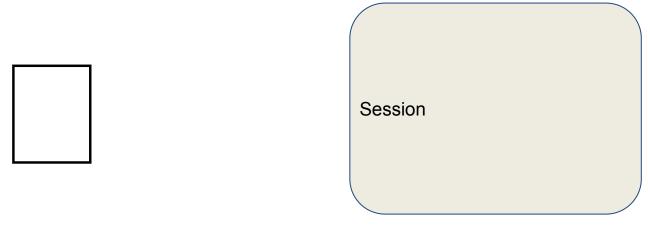
Le groupe de processus existera tant qu'il y a un moins un processus en cours d'exécution.

Cela veut dire que le groupe existera même si son leader a terminé.

Un terminal est l'interface par laquelle l'utilisateur interagit avec le système d'exploitation en saisissant des commandes et en consultant les résultats des commandes en texte.

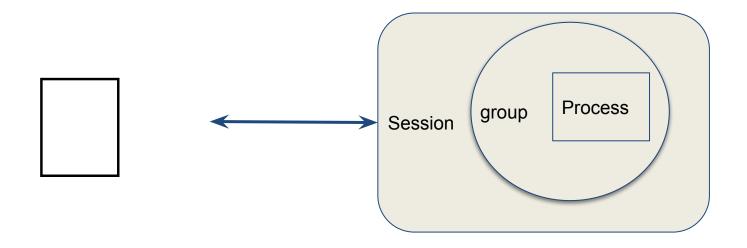
Une *session* est une collection de groupes de processus.

Le but d'une session est de faciliter l'interaction entre le terminal et les groupes de processus de l'utilisateur.



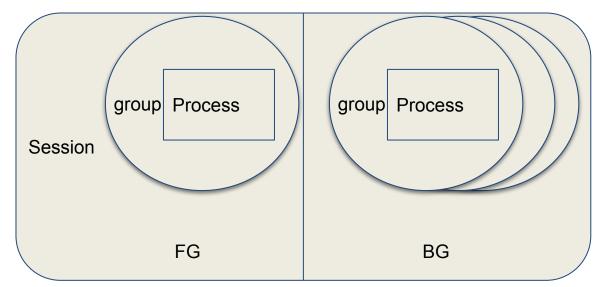
Utilisateur se connecte, le processus de login va créer une nouvelle *session*.

Cette session va contenir uniquement le processus de login qui sera son leader.



Foreground et Background

Dans une session, nous avons un seul groupe de processus en premier plan (foreground) et 0-n groupes de processus en arrière plan (background).



Foreground et Background

A la fin d'une session, un signal de fin (SIGQUIT) est envoyé uniquement au groupe foreground.

Les autres processus en background peuvent donc continuer leurs activités.

Foreground et Background

Si le terminal détecte une combinaison de touches indiquant une interruption (généralement un Ctrl^C) alors un signal d'interruption SIGINT est envoyé à tous les processus foreground.

Les processus background sont encore une fois épargnés.

Nous pouvons aussi créer de nouvelles sessions qui ne sont pas liées au processus de login.

Les groupes de processus dans ces sessions sont donc indépendants des actions de connexion et déconnexion des utilisateurs.

Cette fonctionnalité sera très utile pour les daemons

Exemple: daemon de gestion du réseau