

Frankfurt University of applied Sciences
Fachbereich 02 Informatik und Ingenieurwissenschaften
Veranstaltung: Betriebssysteme und Rechnernetze
Sommersemester 2022



Interprozesskommunikation

Prüfer: Prof. Dr. Christian Baun

Vorgelegt von:

Ariana Rashid	Matrikelnr.: 1406292
Donika Osmani	Matrikelnr.: 1406331
Ela Küpelikilinc	Matrikelnr.: 1179862
Mehmet Kahveci	Matrikelnr.: 1400311
Sinesaan Sivakumar	Matrikelnr.: 1250367

Inhaltsverzeichnis

Abstract	3
1. Einleitung	3
2. Aufgabenstellung.....	3
4. Umsetzung.....	4
5. Konzept	4
7. Implementierung	4
7.1 Prozess mit Pipe	5
7.2 Prozess mit Message Queues	7
7.3 Prozess mit Sockets	9
7.4 Prozess Shared Memory mit Semaphoren	11
8. Fazit	12

Abstract

Die Hauptsächliche Funktion der Interprozesskommunikation ist der Informationsaustausch zwischen mehreren Prozessen eines Systems. Es gibt mehrere Techniken von Prozesskommunikationen. Einige davon sind Pipes, Messages Queue, Sockets und Shared Memorys, auf welche in dieser Dokumentation eingegangen werden.

Ziel dieser Dokumentationsausarbeitung ist die Erläuterung eines Simulators für eine Interprozesskommunikation. Zuerst wird auf die Problemstellung eingegangen und die Funktionsweise näher erläutert. Anschließend wird das Konzept als auch die Implementierung und das Programm erklärt. Abschließend folgt das Fazit.

1. Einleitung

Als Gruppe haben wir uns für das Thema „Interprozesskommunikation“ in der Programmiersprache C entschieden, da das Thema, wie die einzelnen Prozesse untereinander kommunizieren und interagieren, ein grundlegendes Allgemeinwissen für angehende Wirtschaftsinformatiker sein sollte. Ebenso ist C die verbreitetste betriebssystemnahe Programmiersprache. Ziel des Projektes ist es ein Echtzeitsystem zu entwickeln, das aus vier Prozessen besteht. Damit diese vier Prozesse miteinander kommunizieren können benötigen wir ein Mechanismus, die sogenannte Interprozesskommunikation. Bei diesem Datenaustausch betrachten wir vier Möglichkeiten: Pipes, Message Queues, Shared Memory mit Semaphoren und mit Sockets.

2. Aufgabenstellung

Die Aufgabe besteht darin, eine Interprozesskommunikation bzw. ein Echtzeitsystem zu entwickeln und zu implementieren, dass aus vier Prozessen besteht. Der erste Prozess **Conv.** liest Messwerte von A/D (Analog/Digital) Konvertern ein. Der zweite Prozess **Log.** liest die Messwerte von **Conv.** aus und schreibt diese in eine lokale Datei. Der dritte Prozess **Stat.** ist dafür zuständig die Messwerte von **Conv.** auszulesen und berechnet statistische Daten (Mittelwert und Summe). Der letzte und vierte Prozess **Report.** greift auf die vorherigen Ergebnisse von **Stat.** zu und gibt die Daten in eine Shell aus.

Der Datenaustausch zwischen den jeweiligen vier Prozessen soll mit den folgenden Prozesskommunikationen: Pipes, Message Queues, Sockets und Shared Memory mit Semaphoren realisiert werden. Als Ergebnis müssen vier Implementierungsvarianten des Prozessprogramms existieren.

3. Problemstellung

Es konnte festgestellt werden, dass die Befehle, die für die Umsetzung des Projektes notwendig sind, nur mit einem Linux Betriebssystem möglich sind. Diese können nicht auf einem Windows Betriebssystem ausgeführt werden.

4. Umsetzung

Zunächst wurde mit dem vorgegeben Wissen durch die Aufgabenstellung ein Konzept entwickelt, welches die Grundbasis für die Implementierung der einzelnen Prozesskommunikationsmöglichkeiten dargestellt hat.

5. Konzept

Prozesse haben einen bestimmten Zustand und Ressourcen, die vom Betriebssystem verwaltet werden. Grundsätzlich werden auf dem Rechner Prozesse gleichzeitig ausgeführt, bzw. erweckt dies den Eindruck. Aus funktionaler Sicht ermöglicht die Prozessinteraktion die Kommunikation und die Kooperation zwischen den Prozessen. Dabei wird darauf eingegangen, wie einzelne Prozesse miteinander kommunizieren. Hierbei werden wir auf die folgende Kommunikationsmöglichkeiten eingehen und sie implementieren.

Die erste Möglichkeit ist der Prozess mit Pipes (Kommunikationskanäle), hierbei wird zwischen zwei Arten von Pipes unterschieden, einmal die anonymen und die benannten Pipes. Des Weiteren wird im Abschnitt „*Prozess mit Pipe*“ die Kommunikationsart tiefer erläutert.

Die zweite Kommunikationsmöglichkeit nennt sich Message Queues (Nachrichtenwarteschlange), sind verkettete Listen, in die Prozesse Nachrichten ablegen und aus denen sie Nachrichten abholen können.

Ein weiteres Konzept ist Sockets, ein Benutzerprozess kann einen Socket vom Betriebssystem anfordern, und über diesen Daten versenden und empfangen.

Das letzte Konzept nennt sich Shared Memory mit Semaphoren (Gemeinsamer Speicher), die dabei verwendeten gemeinsamen Speichersegmente sind Speicherbereiche, auf die mehrere Prozesse direkt zugreifen können.

7. Implementierung

Im folgenden Abschnitt werden die Programmcodes der vier Prozesskommunikationsmöglichkeiten mit Codeabschnitten verdeutlicht und erläutert. Das Programm wurde als Shell Skript in der Programmiersprache C geschrieben.

7.1 Prozess mit Pipe

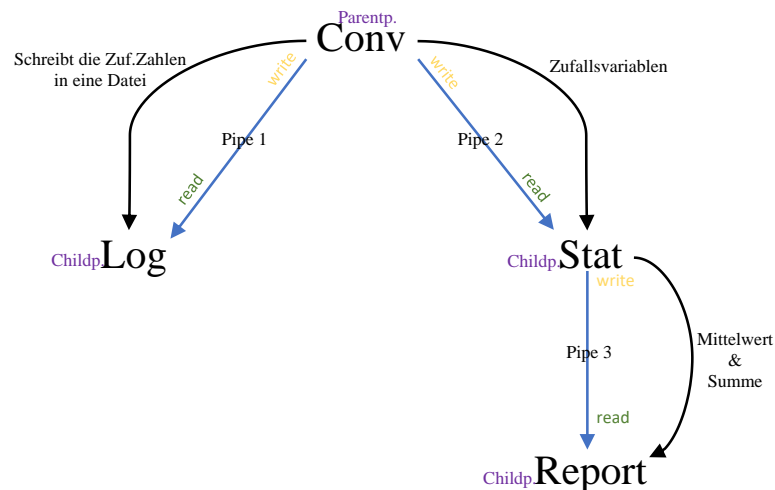


Abbildung 1: Struktur mittels Pipes

In der Interprozesskommunikation mittels Pipes, werden im Elternprozess *Conv.* zehn zufällige Zahlen generiert, welche anschließend in die zwei Pipes geschrieben werden. Die Pipes bilden jeweils eine Verbindung zwischen dem *Conv.* zu *Log.* und *Conv.* zu *Stat.* Prozessen. In dem Prozess *Log.* werden die zufälligen Zahlen herausgelesen und anschließend in einer externen lokalen Datei gespeichert. Der darauffolgende Prozess *Stat.* liest die zufälligen Zahlen ebenfalls heraus. Mithilfe des zufälligen Wertes wird der Mittelwert und die Summe berechnet. Daraufhin werden die Werte in eine weitere Pipe (*Pipe 3*) geschrieben. Im nächsten Prozess werden die Werte von Pipe 3 gelesen und in der Shell ausgegeben. Dieser Ablauf wird in der **Abbildung 1** dargestellt.

```
// Erstellung von 3 Pipes
int pipe1[2];
int pipe2[2];
int pipe3[2];

//-----Die 1. Pipe -----
if (pipe(pipe1) < 0)
{
    printf("Das Anlegen der Pipe 1 ist fehlgeschlagen. \n");
    exit(1); // Programmabbruch
}
else
{
    // printf("Die Pipe 1 wurde angelegt.\n");
}
```

Abbildung 2: Erstellung von Pipes

Abbildung 2 zeigt einen Codeabschnitt wie eine Pipe erzeugt wird. Anhand einer If – Anweisung wird das Anlegen einer Pipe geprüft. Dieser Vorgang wurde insgesamt drei Mal durchgeführt, somit wurden drei verschiedene Pipes erzeugt.

```

47 //-----Ein Elternprozess erzeugen von Conv-----
48 int conv = fork();
49 if (conv > 0)
50 {
51     int n = 10;
52     int i;
53     int arr[10];
54     srand(time(NULL));
55
56     // printf("Zufallsvariablen generiert: ");
57     for (i = 0; i < n; i++)
58     {
59         arr[i] = rand() % 51;
60         // printf("%d", arr[i]); // Zur Kontrolle Kommentar Zeichen wegmachen
61     }
62
63     // Die Zufallsvariablen in die Pipe schreiben
64     write(pipe1[1], &n, sizeof(int));
65     write(pipe3[1], &n, sizeof(int));
66
67     // printf("gesendete Anzahl = %d\n", n);
68     write(pipe1[1], arr, sizeof(int) * n);
69     write(pipe3[1], arr, sizeof(int) * n);
70     // printf("Array in die Pipe gesendet\n");
71     close(pipe1[0]);
72     exit(0);
73 }

```

In **Abbildung 3** wird ein Elternprozess *conv*. mit dem Befehl `fork()` erstellt. Da werden die zufälligen Zahlen (1-50) mit dem Befehl `rand()` generiert. Wenn der Befehl `srand(time (NULL))` ausgeführt wird, werden neue Zahlen generiert, diese werden in die **Pipe 1** und **3** mit dem Befehl `write()` geschrieben, anschließend werden die Pipes mit dem Befehl `close()` geschlossen.

Abbildung 3: Elternprozess Conv.

```

75 //-----Kindprozess von stat-----
76 close(pipe1[1]);
77 int stat = fork();
78 if (stat == 0)
79 {
80
81     close(pipe1[1]);
82
83     int arr[10];
84     int i, n;
85     int sum = 0;
86     int mittelwert = 0;
87
88     read(pipe1[0], &n, sizeof(int));
89     read(pipe1[0], arr, sizeof(int) * 10);
90
91     for (i = 0; i < n; i++)
92     {
93         sum += arr[i];
94         mittelwert = sum / n;
95     }
96     // printf("Das Summe ist: %d\n", sum);
97     // printf("Mittelwert ist: %d\n", mittelwert);
98     close(pipe1[0]);
99
100     // mittelwert und Summe in die Pipe schreiben
101     write(pipe2[1], &sum, sizeof(int));
102     write(pipe2[1], &mittelwert, sizeof(int));
103     close(pipe2[1]);
104     exit(0);
105 }

```

In **Abbildung 4** wird als erstes ein Kindprozess *stat*. erstellt. In diesem werden die Zufälligen Zahlen aus der **Pipe 1** mittels dem Befehl `read()` gelesen. Mit Hilfe einer For-Schleife werden Mittelwert und Summe ausgerechnet. Danach werden die Werte in die **Pipe 2** geschrieben und anschließend wieder geschlossen.

Abbildung 4: Kindprozess Stat.

Im Kindprozess werden die Werte aus der **Pipe 2** gelesen und mittels eines `printf()` Befehl in der Shell ausgegeben.

Mögliche Ausgabe:

```

Die empfangene Summe: 190
Der empfangene Mittelwert: 19

```

```

107 //-----Report Childprozess-----
108 close(pipe1[1]);
109 int sum;
110 int mittelwert;
111 int report = fork();
112 if (report == 0)
113 {
114     read(pipe2[0], &sum, sizeof(int));
115     read(pipe2[0], &mittelwert, sizeof(int));
116     printf("Die empfangene Summe: %d\n", sum);
117     printf("Der empfangene Mittelwert: %d\n", mittelwert);
118     printf("\n");
119
120     close(pipe2[0]);
121 }
122 //<-----

```

Abbildung 4: Kindprozess Report

Im **Log**-Kindprozess werden als erstes die Zahlen gelesen, die im **Conv**-Elternprozess (Abbildung 3) in die **Pipe 3** geschrieben wurden. Der folgende Codeabschnitt in **Abbildung 5** zeigt das Schreiben der Zahlen in eine lokale Datei. Dazu wird als erstes der Befehl `fopen()` aufgerufen. Dieser Befehl trägt dazu bei, dass eine Datei namens „Zufällige_Zahlen_Pipes.txt“ geöffnet wird. Als nächstes werden die Zahlen mittels dem Befehl `fprintf()` in die Datei geschrieben.

```

123 //-----Childprozess von log ----->
124
125 int log = fork();
126 if (log == 0)
127 {
128     int arr[10];
129     int i, n;
130
131     read(pipe3[0], &n, sizeof(int));
132     read(pipe3[0], &arr, sizeof(int) * 10);
133
134     // printf("Die Zahlen in der Datei: %d\n", arr[i]);
135     // printf("\n");
136     close(pipe1[0]);
137
138     //-----Die Zahlen in eine Datei schreiben----->
139     FILE *fp;
140     fp = fopen("Zufällige_Zahlen_Pipes.txt", "w"); // Datei namens Zufällige_Zahlen_Pipes wird geöffnet
141     if (fp == NULL)
142     {
143         printf("Die Datei konnte nicht gefunden werden. \n");
144     }
145     else
146     {
147         // array Liste schreiben
148         for (i = 0; i < n; i++)
149         {
150             fprintf(fp, " %d: %d\n", i + 1, arr[i]);
151         }
152     }
153     fclose(fp);
154 }
155

```

Abbildung 6: Struktur mittels Pipes

7.2 Prozess mit Message Queues

```

19 // Erstellung von 3 MQ
20 //-----Die 1.MQ ----->
21 int mq_key = 12341; // Message Queue Key
22 int rc_msgget; // Rückgabewert (return code) von msgget
23 int rc_msgctl; // Rückgabewert (return code) von msgctl
24 int rc_msgrcv; // Rückgabewert (return code) von msgrcv
25 msg sendbuffer, receivebuffer; // Einen Empfangspuffer und einen Sendepuffer anlegen
26
27 rc_msgget = msgget(mq_key, IPC_CREAT | 0600);
28 if (rc_msgget < 0)
29 {
30     printf("Die Warteschlange konnte nicht erstellt werden.\n");
31     perror("msgget");
32     exit(1);
33 }
34 else
35 {
36     printf("Nachrichtenwarteschlange %i mit ID %i ist bereit.\n",
37         mq_key, rc_msgget);
38 }
39
40 sendbuffer.mtype = 1; // Nachrichtentyp festlegen

```

In der Code-Zeile 21 wird ein Schlüssel, vom Typ `int`, festgelegt. Mit der Funktion `msgget()` wird eine Message Queue erzeugt. Anhand einer If – Anweisung wird überprüft, ob die Message Queue erstellt wurde.

Abbildung 7: Die Erstellung der ersten Message Queue


```

171 // Mittelwert Übergabe
172
173     sendbuffer.mtext[11] = mittelwert;
174     // printf("Mittelwert ist ----- %i\n", sendbuffer.mtext[11]);
175     sendbuffer.mtext[14] = sum;
176     // printf("Summe ist -----+++++++ %d\n", sendbuffer.mtext[14]);
177
178
179 // Mittelwert übergeben-----
180     if (msgsnd(rc_msgget3,
181             &sendbuffer,
182             sizeof(sendbuffer.mtext),
183             IPC_NOWAIT) == -1)
184     {
185         printf("Das Senden des Mittelwert ist fehlgeschlagen.\n");
186         perror("msgsnd");
187         exit(1);
188     }

```

Abbildung 8: Mittelwerte Übergabe

Die Funktion `msgsnd()` übergibt den Sendepuffer an die Message Queue. Mit der If-Anweisung wird überprüft, ob dieser Vorgang erfolgreich war.

```

280 // Mittelwert herauslesen-----
281     rc_msgrcv3 = msgrcv(rc_msgget3,
282             &receivebuffer,
283             sizeof(receivebuffer.mtext),
284             receivebuffer.mtype,
285             MSG_NOERROR | IPC_NOWAIT);
286     if (rc_msgrcv3 < 0)
287     {
288         printf("Lesen der Nachricht fehlgeschlagen.\n");
289         perror("msgrcv");
290         exit(1);
291     }
292     printf("Empfangene Mittelwert ist: %i\n", receivebuffer.mtext[11]);
293     printf("Empfangene Summe ist %d\n", receivebuffer.mtext[14]);

```

Im Quellcode (Abbildung 9) werden die Summe und Mittelwert mit Hilfe des Befehls `msgrcv()` gelesen. Danach werden diese Werte mit einem `printf()` Befehl ausgegeben.

Abbildung 9: Mittelwert und Summe lesen

```

203 // Nachrichtenwarteschlange löschen
204     rc_msgctl = msgctl(rc_msgget, IPC_RMID, 0);
205     if (rc_msgctl < 0)
206     {
207         printf("Die Warteschlange konnte nicht gelöscht werden.\n");
208         perror("msgctl");
209         exit(1);
210     }
211     else
212     {
213         printf("%i mit ID %i wurde gelöscht.\n\n", mq_key, rc_msgget);
214     }
215
216
217     exit(1);
218 }

```

Abbildung 10 zeigt den Quellcode für die Löschung der Message Queue. Diese erfolgt über den Befehl `msgctl()` und mit dem Kommando `IPC_RMID`.

Abbildung 10: Nachrichtenwarteschlange löschen

Das `IPC_RMID` Kommando löscht die Message Queue ID und die in der Message Queue enthaltenen Daten. Mit der If-Anweisung wird überprüft, ob der Löschvorgang erfolgreich war.

7.3 Prozess mit Sockets

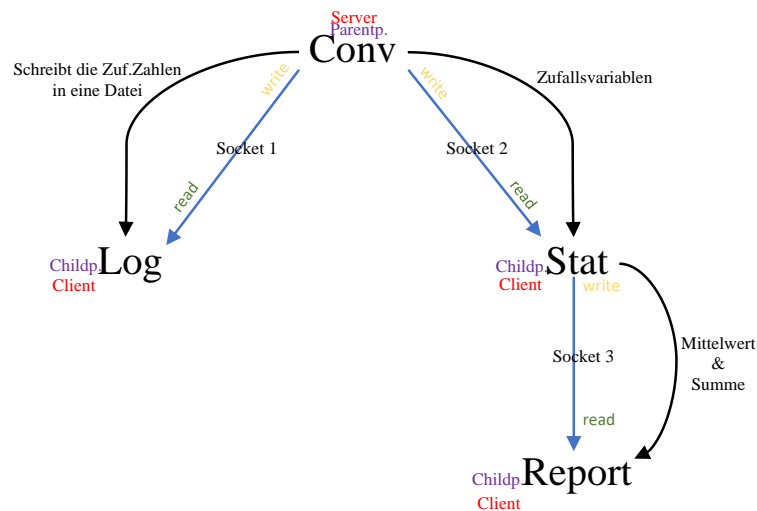


Abbildung 11: Struktur von Socket

In der Interprozesskommunikation mittels Sockets, werden im Elternprozess **Conv.** ebenfalls zehn zufällige Zahlen generiert, welche anschließend jeweils in die zwei Sockets geschrieben werden. Die Sockets befinden sich in den Clients. Die Sockets bilden jeweils eine Verbindung zwischen dem *Conv-* zu *Log-*, *Conv-* zu *Stat-* und *Stat-* zu *Report* Prozessen. Die Verbindung zwischen dem Server und den Clients ist über die Portnummer gegeben. Der darauffolgende Prozess **Stat.** liest die zufälligen Zahlen ebenfalls heraus. Mithilfe des zufälligen Wertes wird der Mittelwert und die Summe berechnet. Daraufhin werden die Werte an den nächsten Client übergeben, der wiederum die Werte ausgibt.

```

13  int sd;
14  int neuer_socket;
15  int portnummer;
16  int clientadresselength;
17  struct sockaddr_in adresse;
18
19  // Inhalt des Puffers mit Null-Bytes füllen
20  char puffer[1024];
21
22  // die Portnummer
23  portnummer = 1111;
24
25  // Speicherbereich der Struktur sockaddr_in mit Nullen füllen
26  memset(&adresse, 0, sizeof(adresse));
27
28  // Socket-Adresse in der Struktur sockaddr_in speichern
29  adresse.sin_family = AF_INET;
30  adresse.sin_addr.s_addr = INADDR_ANY;
31  adresse.sin_port = htons(portnummer);
  
```

Abbildung 12: Portnummer definieren

In **Abbildung 12** wird die Portnummer definiert und die Sock-Adresse wird in der Struktur gespeichert.

```

122 // Neuen Socket erstellen
123 int sc;
124 sc = socket(AF_INET, SOCK_STREAM, 0);
125 if (sc < 0)
126 {
127     printf("Der Socket konnte nicht erzeugt werden.\n");
128     exit(1);
129 }
130 else
131 {
132     printf("Der Socket wurde erzeugt.\n");
133 }
134 if (bind(sc,
135         (struct sockaddr *)&adressen,
136         sizeof(adressen)) < 0)
137 {
138     printf("Der Port ist nicht verfügbar.\n");
139     exit(1);
140 }
141 else
142 {
143     printf("Der Socket wurde an den Port gebunden.\n");
144 }

```

Abbildung 13: Erstellung von Sockets

In **Abbildung 13** ist der Quellcode für die Erstellung eines Sockets zu sehen. Hierzu wird als erstes der Befehl `socket()` aufgerufen. Mit einer If-Anweisung, erfolgt eine Prüfung, ob dieser Socket erstellt wurde. Mit dem Befehl `bind()` wurde der Socket an eine Port gebunden. Dieser Vorgang wird ebenfalls mit einer If-Anweisung geprüft.

```

145 // Eine Warteschlange für bis zu 5 Verbindungsanforderungen einrichten
146 if (listen(sc, 5) == 0)
147 {
148     printf("Warte auf Verbindungsanforderungen.\n");
149 }
150 else
151 {
152     printf("Es kam beim listen zu einem Fehler.\n");
153     exit(1);
154 }
155 clientadresselength2 = sizeof(adressen);
156 neuer_socket2 = accept(sc,
157                       (struct sockaddr *)&adressen,
158                       &clientadresselength2);
159 if (neuer_socket < 0)
160 {
161     printf("Verbindungsanforderung fehlgeschlagen.\n");
162     exit(1);
163 }
164 else
165 {
166     printf("Verbindung zu einem Client aufgebaut.\n");
167 }
168 if (write(neuer_socket2, puffer, sizeof(puffer)) < 0)
169 {
170     printf("Der Schreibzugriff ist fehlgeschlagen.\n");
171 }

```

Abbildung 14: Quellcode für `listen()` und `accept()`

Als nächstes wird eine Warteschlange für bis zu fünf Verbindungsanforderungen eingerichtet. Dies erfolgt mit dem Befehl `listen()`. Im ersten Parameter wird angegeben, welches Socket „belauscht“ werden soll, als zweite Parameter wird die maximale Anzahl von Verbindungen angegeben, die gleichzeitig entgegengenommen werden können. Als nächstes wird der Befehl `accept()` ausgeführt. Im ersten Parameter wird der Socket Name geschrieben. Der zweite Parameter enthält die Adresse und der dritte Parameter enthält die Länge des zweiten Parameters.

Abbildung 15 zeigt den Quellcode für die Schließung eines Sockets. Hierzu wird der `close()` Befehl aufgerufen und als Parameter den Socket Name übergeben.

```

178 // Socket schließen
179 if (close(sc) == 0)
180 {
181     printf("Der Socket wurde geschlossen.\n\n");
182 }

```

Abbildung 15: Schließung des Sockets

7.4 Prozess Shared Memory mit Semaphoren

```
15  int key;
16  int shmid;
17  int *shm;
18
19  if ((key = ftok("/tmp", 'y')) == -1) // aus anme in ein Schlüssel bei -1 Fehlermeldung
20  {
21      perror("Fehler!!!\n");
22      exit(EXIT_FAILURE);
23  }
24
25  shmid = shmget(key, SIZE * sizeof(int), IPC_CREAT | IPC_EXCL | 0600);
26  if (shmid == -1)
27  {
28      perror("Das Segment konnte nicht erstellt werden.\n");
29      exit(EXIT_FAILURE);
30  }
31
32  shm = (int *)shmat(shmid, NULL, 0);
33  if (shm == (int *)-1)
34  {
35      perror("Das Segment konnte nicht angehängt werden. \n");
36      exit(EXIT_FAILURE);
37  }
```

Abbildung 16: Segment erstellen

Das Programm erzeugt einen gemeinsamen Speichersegment mit der Funktion `shmget()`. Der Parameter `0600` definiert die Zugriffsrechte. Der Systemaufruf `shmat()` sorgt dafür, dass ein Segment an einen Prozess anhängt. Wenn der Rückgabewert der Funktion „-1“ ist, kann der Betriebssystemkern das Segment nicht anlegen.

```
17  int key;
18  int sum = 0;
19  int shmid;
20  int *shm;
21  int n = 10;
22
23  key = ftok("/tmp", 'y');
24
25  shmid = shmget(key, 0, 0600);
26  if (shmid == -1)
27  {
28      perror("Das Segment konnte nicht erstellt werden.\n ");
29      exit(EXIT_FAILURE);
30  }
31  const char sem1_name[] = "Semaphor1";
32  const char sem2_name[] = "Semaphor2";
33  int returncode_close, returncode_unlink;
34  int output;
35
36  sem_t *sem1, *sem2;
37
38  // Das Puffern Standardausgabe (stdout) unterbinden
39  setbuf(stdout, NULL);
40
41  // Neue benannte Semaphore /mysem1 erstellen die den initialen Wert 1 hat
42  sem1 = sem_open(sem1_name, O_CREAT, 0600, 1);
43  if (sem1 == SEM_FAILED)
44  {
45      printf("Die Semaphore konnte nicht erstellt werden.\n");
46      perror("sem_open");
47      exit(1); // Programmabbruch
48  }
```

Abbildung 17: Die Erstellung von Semaphoren

Wenn der gemeinsame Speicher (*Shared Memory*) von zwei oder mehreren Prozessen gleichzeitig genutzt wird, muss verhindert werden, dass sie gleichzeitig schreiben oder dass ein Prozess liest, während ein anderer Prozess schreibt. Die erstellten Semaphoren „*Sem1*, *Sem2*“ dienen als Schutz gegen gleichzeitiges Passieren in einem kritischen Bereich. Ist der Wert 0, wird der Prozess blockiert. Ist der Wert > 0 , wird er um den Wert 1 erniedrigt.

```

136 // Semaphore sem2 schliessen
137 returncode_close = sem_close(sem2);
138 if (returncode_close < 0)
139 {
140     printf("%s konnte nicht geschlossen werden.\n", sem2_name);
141     exit(1); // Programmabbruch
142 }
143 else
144 {
145     printf("%s wurde geschlossen.\n", sem2_name);
146 }
147
148 // Semaphore /mysem1 entfernen
149 returncode_unlink = sem_unlink(sem1_name);
150 if (returncode_unlink < 0)
151 {
152     printf("%s konnte nicht entfernt werden.\n", sem1_name);
153     exit(1); // Programmabbruch
154 }

```

In der **Abbildung 18** wird der “Sem2” durch den Systemaufruf `sem_close(sem2)` geschlossen, da der Teilprozess geschlossen wurde. Daraufhin wird das Semaphor entfernt, da es nicht mehr benötigt wird.

Abbildung 18 Die Schließung des Semaphors

```

167 returncode_shmctl = shmctl(shmid);
168 if (returncode_shmctl < 0)
169 {
170     printf("Das Segment konnte nicht gelöst werden.\n");
171     exit(1);
172 }else{
173     printf("Das Segment wurde vom Prozess gelöst.\n");
174 }
175 // // Gemeinsames Speichersegment löschen
176 int returncode_shmctl;
177 returncode_shmctl = shmctl(shmid, IPC_RMID, 0);
178 if (returncode_shmctl == -1)
179 {
180     printf("Das Segment konnte nicht gelöscht werden.\n");
181     perror("shmctl");
182     exit(1);
183 } else{
184     printf("Das Segment wurde gelöscht.\n");
185 }
186 exit(0);

```

Ist ein gemeinsames Speichersegment an keinen Prozess mehr gebunden, wird es nicht automatisch vom Betriebssystem gelöscht, sondern bleibt erhalten, bis die Löschung durch den Systemaufruf `shmctl()` angewiesen wird oder bis zum Neustart des Betriebssystems.

Abbildung 19: Semaphore entfernen und löschen

8. Fazit

Bei der Implementierung des Konzeptes der Interprozesskommunikation mit der Programmiersprache C haben sich anfangs viele Schwierigkeiten aufgewiesen. Zudem hat es besonders viel Zeit in Anspruch genommen, das Projekt in der Programmiersprache C umzusetzen, da unter anderem ursprünglich die Umsetzung mit Python geplant war. Allerdings haben wir bemerkt, dass die Umsetzung mit Python anspruchsvoller ist. Die Implementierung des Echtzeitsystems, welches aus vier Prozessen besteht, haben wir zunächst mit einer groben Struktur bildlich dargestellt, welches uns das Verständnis und die Umsetzung besser zum Verständnis gebracht hat. Die Einführung in das Thema hat uns die Literatur „Betriebssysteme Kompakt“ von Prof. Dr. Christian Baun vereinfacht und diente praktisch als Leitfaden. Abschließend lässt sich sagen, dass wir durch das Projekt die Kommunikation zwischen den Prozessen näher verstanden haben und diese auch eigenständig in Programmiersprachen darstellen bzw. entwickeln können.