



# ЛАБ 25

## 25. Связь через программный канал

Напишите программу, которая создает два подпроцесса, взаимодействующих через программный канал. Первый процесс выдает в канал текст, состоящий из символов верхнего и нижнего регистров. Второй процесс переводит все символы в верхний регистр, и выводит полученный текст на терминал. Подсказка: см. **toupper(3)**

```
#include <stdio.h>
#include <signal.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <sys/wait.h>
#include <string.h>
#include <ctype.h>

void main() {
    pid_t firstChild, secondChild;
    int fields[2];
    char stringToWrite[256], stringToRead[256];

    if(pipe(fields) == -1) {
        perror("Pipe error\n");
        exit(EXIT_FAILURE);
    }

    if((firstChild = fork()) == -1) {
        perror("Fork error\n");
        exit(EXIT_FAILURE);
    }

    if(firstChild == 0) {
        close(fields[0]);

        scanf("%s", stringToWrite);

        if(write(fields[1], stringToWrite, strlen(stringToWrite)) != strlen(stringToWrite)) {
            perror("Write error\n");
            close(fields[1]);
            exit(EXIT_FAILURE);
        }

        close(fields[1]);
        exit(EXIT_SUCCESS);
    }

    if((secondChild = fork()) == -1) {
        perror("Fork error\n");
        exit(EXIT_FAILURE);
    }

    if(secondChild == 0) {
        close(fields[1]);

        if(read(fields[0], stringToRead, sizeof(stringToRead)) == -1) {
            perror("Read error\n");
            close(fields[0]);
            exit(EXIT_FAILURE);
        }

        for(size_t i = 0; i < strlen(stringToRead); i++)
            stringToRead[i] = toupper(stringToRead[i]);

        close(fields[0]);
        printf("Got message: %s\n", stringToRead);
        exit(EXIT_SUCCESS);
    }

    close(fields[0]);
    close(fields[1]);
}
```

```
while(wait(NULL) != -1) continue;
}
```

## ▼ ТРУБЫ

Часто параллельные процессы должны каким-то образом взаимодействовать для решения общей задачи, и поэтому нужны средства для обмена информацией между ними

**Программные каналы**(представляют собой непрерывный поток байтов) — это механизм передачи информации от одного процесса к другому. Линии связи между 2 или более процессами

Программные каналы, в отличие от регулярных файлов(дисковые файлы / хранилище информации, лежащие в файловой системе), представляют собой непрерывный поток байтов, по которому может быть передано произвольно большое количество информации

**Трубы(= ПК)**- примитивы межпроцессорных взаимодействий. Эти примитивы - файлы специального типа - fifo файлы (не регулярные, не устройства, а что-то типо псевдоустройства)

При создании создаются 2 файловых дескриптора: в один читаем, в другой пишем. В солярке можно читать и писать с двух сторон, но чтение будет перекрестным. С конца нельзя читать, если с него уже писали

**Какая информация теряется при буферизации?** - время прихода данных

**Достоинства буферизации:** потоки, которые обмениваются данными через буфер, не обязаны знать друг друга, чтобы получить буфер + повышает среднюю скорость передачи данных

Труба реализована через кольцевой буфер - он конечного размера. Если в трубу пишут, а с др стороны не читают - блокируется запись. И наоборот - блокируется чтение

**Чтение** - читает все, что есть в буфере. Тк чтение разрушающее  $\Rightarrow$  читать в несколько потоков/процессов опасно

**Запись** - если больше буфера - блокировка, пока все данные не пройдут через трубу. Если несколько процессов, то по очереди

***lseek()*, *mmap()*** - не используются

**Главное использование труб** - конвейеры Shell - | - позволяет объединить 2 команды в конвейер

## ▼ PIPE()

**Неименованная труба** - нельзя открыть или создать при помощи `open()`. Создается вызовом:

***int pipe (int fields[2])*** - неименованная труба

**Возврат:**

- 0 - успех. Возвращает **2 ручки (дескрипторы файлов, использующиеся для чтения и записи. Хранятся в памяти процесса)** (1ая для чтения, 2ая для записи, но в SVR4 оба дескриптора открыты для чтения и записи, позволяя двусторонний обмен данными)
- -1 - неуспех + `errno`

Тк получаем 2 ручки в 1 процессе - `fork()` чтобы передать открытую ручку потомку. Неименованные трубы годятся для связи родственных процессов

При **`fork(2)`** происходит дублирование файлового дескриптора, а программный канал считается закрытым только когда будут закрыты все копии связанного с этим каналом дескриптора.

Если вы забудете закрыть один из дескрипторов, процесс, ожидающий конец файла в канале, никогда его не дожждётся.

## ▼ WRITE()

**`ssize_t write ( int fildes , const void * buf , size_t nbyte )`** - Системный вызов `write()` пытается записать  $n$  байтов из буфера, на который указывает `buf` , в канал, связанный с дескриптором `fildes` .

### Возврат:

- **Успех:** число байт фактически записанных в канал  $\leq nbytes$
- **Неудача:** -1 + `errno`

Если канал не имеет места для записи всех данных, `write(2)` останавливается. Система не допускает частичной записи: `write(2)` блокируется до момента, пока все данные не будут записаны, либо пока не будет обнаружена ошибка

- Если процесс пытается писать в канал, из которого никто не читает, он получит сигнал SIGPIPE
- Если процесс пишет и другой конец закрыли - SIGPIPE

**`write(2)`** стремится записать все данные, запись которых была запрошена.

- Если кол-во байт, которые должны быть записаны, больше свободного пространства в канале, пишущий процесс остановится, пока читающий процесс не освободит достаточно места для записи.
- Ядро обеспечивает атомарность записи: если 2+ процессов пишут в один канал, то система поставит их в очередь, так что запись следующего процесса в очереди начнётся только после того, как закончится запись предыдущего.
- Если читающий процесс закроет свой конец канала, все пишущие процессы получают сигнал SIGPIPE при попытке записи в этот канал. Это приведёт к прерыванию вызова `write(2)` и, если сигнал не был обработан, к завершению пишущего процесса

## ▼ READ()

**`ssize_t read(int fildes, void *buf, size_t nbyte)`** - Системный вызов `read()` пытается прочитать  $n$  байтов из канала, связанного с дескриптором `fildes`, в буфер, на который указывает `buf`.

### Возврат:

- **Успех:** число байт фактически считанных из канала
- **Неудача:** -1 + `errno`

В отличие от обычных файлов, чтение разрушает данные в канале. Это означает, что вы не можете использовать `lseek(2)` для попыток прочитать данные заново.

Этот системный вызов читает столько данных, сколько на момент вызова есть в канале.

- Если количество байтов в канале меньше, чем требуется, `read(2)` возвращает значение меньшее, чем его последний аргумент.
- Возвращает 0, если обнаруживает, что другой конец канала закрыт, т.е. все потенциальные пишущие процессы закрыли свои файловые дескрипторы, связанные с входным концом канала.
- Если пишущий процесс опередил читающий, может потребоваться несколько операций чтения, прежде чем `read(2)` возвратит 0, показывая конец файла.
- Если буфер канала пуст, но файловый дескриптор другого конца ещё открыт, `read(2)` будет заблокирован. Это поведение может быть изменено флагами `O_NONBLOCK` и `O_NDELAY`.