Sistemas Operacionais – Atividade 1.2 Manual de Funções de Processos em C

David Osvaldo Caldas Pereira¹, Tales Lima de Oliveira¹

¹Instituto Federal de Brasília (IFB) Taguatinga – DF – Brasil

{david.pereira3, tales.oliveira}@estudante.ifb.edu.br

1. Introdução

Este manual faz parte de um projeto desenvolvido para a disciplina de Sistemas Operacionais (2024/2), ministrada pelo professor João Victor de Araujo Oliveira.

O objetivo deste projeto é apresentar de forma prática a criação e o controle de processos na linguagem C, utilizando as funções: getpid, getppid, fork, wait, waitpid, execv e execve. Essas funções facilitam o desenvolvimento de programas que exigem controle detalhado sobre a execução de subprocessos.

Todos os códigos gerados para este projeto acompanham este manual, facilitando e permitindo a execução dos exemplos descritos. Para acesso completo ao código-fonte e contribuições, é possível acessar o repositório no GitHub: *Repositório do Projeto*.

2. Funções de Processos em C

2.1. Funções getpid() e getppid()

As funções <code>getpid()</code> e <code>getppid()</code> pertencem à biblioteca unistd.h e são utilizadas para obter os identificadores de processo (PID). Essas informações são especialmente úteis em programas que gerenciam processos ou que precisam manter uma relação de hierarquia entre eles <code>[IncludeHelp-PID][LinuxManual-PID]</code>.

- A função **getpid()** retorna o o identificador do processo atual.
- A função **getppid()** retorna o o identificador do processo pai.

Nota: O programador pode utilizar um tipo de dado específico para identificadores de processos, pid_t, disponível na biblioteca sys/types.h [IncludeHelp-PID].

Abaixo, um exemplo que demonstra o uso das funções getpid() e getppid():

```
#include <stdio.h>
   #include <sys/types.h>
2
   #include <unistd.h>
   int main(void) {
5
       pid_t process_id = getpid();
6
       pid_t p_process_id = getppid();
7
8
       printf("ID do processo atual (PID): %d\n", process_id);
9
       printf("ID do processo pai (PPID): %d\n", p_process_id);
10
11
        return 0;
12
```

2.2. Função fork ()

A função fork () pertence à biblioteca unistd.h e é usada para criar um novo processo filho que é uma cópia exata do processo pai no momento da chamada. Esse processo filho herda o mesmo espaço de memória, variáveis e contexto, possibilitando a execução de operações paralelas entre o processo pai e o processo filho [IncludeHelp-Fork] [LinuxManual-Fork].

- No processo pai, a função fork () retorna o PID do processo filho.
- No processo filho, a função fork () retorna o valor 0.
- Em caso de erro na criação do processo, a função retorna -1.

Abaixo, um exemplo que demonstra o uso da função fork ():

```
1
    #include <stdio.h>
    #include <unistd.h>
2
    #include <sys/types.h>
3
4
    int main(void) {
5
        pid_t pid = fork();
6
7
        if (pid < 0) {
8
             perror("Fork falhou");
9
             return 1;
10
        }
11
12
        // Processo Filho
13
        if (pid == 0) {
14
             printf("Filho com PID: %d e ", getpid());
15
             printf("Pai com PID: %d\n", getppid());
16
17
        // Processo Pai
18
        else{
19
            printf("Pai com PID: %d ", getpid());
20
             printf("e Filho com PID: %d\n", pid);
21
        }
22
23
        return 0;
24
25
```

2.3. Funções wait () e waitpid()

As funções wait () e waitpid () permitem que um processo pai aguarde o término de um processo filho, proporcionando sincronização entre processos. Isso é crucial para evitar condições de corrida e garantir que o processo pai obtenha o resultado final do processo filho antes de continuar sua execução [TutorialsPoint-Wait].

- Essas funções retornam o PID do *filho* que terminou.
- Em caso de erro, retornam -1.

A função wait () faz com que o *processo pai* aguarde a finalização de um processo *filho*, e recebe o argumento *status. A função waitpid () permiti especificar qual *processo filho* aguardar, e recebe os argumentos: pid, *status, options [LinuxManual-Wait] [TutorialsPoint-Wait].

- pid_t pid: O ID do processo que você deseja esperar. Pode ser:
 - Um valor positivo: espera pelo processo com o PID especificado.
 - Zero: espera por qualquer processo filho no mesmo grupo de processos.
 - -1: espera por qualquer processo filho.
 - Menor que -1: espera por qualquer processo filho cujo grupo de processos é igual ao valor absoluto de pid.
- int *status: Um ponteiro para uma variável onde o status de término do processo será armazenado. Este status pode ser analisado usando macros como WIFEXITED, WEXITSTATUS, WIFSIGNALED, entre outras.
- int options: Um conjunto de opções que modifica o comportamento da função. Pode ser 0 ou uma combinação das seguintes opções:
 - WNOHANG: Retorna imediatamente se nenhum filho terminou.
 - WUNTRACED: Retorna se um filho parou, mas não foi rastreado.
 - WCONTINUED: Retorna se um filho que estava parado foi continuado.

Abaixo, exemplo da função wait ():

```
#include <stdio.h>
    #include <stdlib.h>
2
    #include <unistd.h>
3
    #include <sys/wait.h>
5
    int main(void) {
6
        pid_t pid = fork();
7
8
        if (pid < 0) {
            printf("Fork falhou");
10
            return 1;
11
12
13
        // Processo Filho
14
        if (pid == 0) {
15
            sleep(2); // Simula Trabalho
16
            exit(0); // Termina o filho para nao haver duplicatas
17
18
19
        // Processo Pai
20
        int status;
21
        pid_t waited_pid = wait(&status);
22
        printf("Filho com PID %d terminou.\n", waited_pid);
23
24
25
        return 0;
26
```

```
#include <stdio.h>
2
    #include <stdlib.h>
    #include <unistd.h>
3
    #include <sys/wait.h>
   int main(void){
6
        pid_t pid = fork();
        if (pid < 0) {
9
            printf("Fork falhou");
10
            return 1;
11
        }
12
13
        // Processo Filho
14
        if (pid == 0) {
15
            sleep(2); // Simula Trabalho
16
            exit(0); // Termina o filho para nao haver duplicatas
17
        }
18
19
        // Processo Pai
20
        int status;
21
        // Espera pelo processo filho específico
22
        pid_t waited_pid = waitpid(pid, &status, 0);
23
24
        if (waited_pid < 0) {</pre>
25
            printf("Erro ao esperar pelo filho.\n");
26
27
            return 1;
        }
28
29
        if (!WIFEXITED(status)){
30
            printf("Filho com PID %d terminou anormal.\n", waited_pid);
31
32
            return 1;
        }
33
34
        printf("Filho com PID %d terminou com status %d.\n", waited_pid,
35

→ WEXITSTATUS (status));
        return 0;
36
37
```

2.4. Funções execv () e execve ()

As funções execv() e execve() substituem o programa em execução em um processo por outro programa, permitindo a execução de novos comandos ou aplicações. Essas funções são essenciais quando um processo precisa alterar seu comportamento para executar tarefas diferentes ou lançar outras aplicações [LinuxManual-Exec].

- Em caso de sucesso, essas funções não retornam ao processo chamador, pois ele é substituído pelo novo processo.
- Em caso de erro, retornam -1.

A função **execv ()** substitui o processo atual por um novo programa. Ela recebe dois argumentos:

- path: o caminho para o executável que será executado.
- argv: um vetor de argumentos, onde o primeiro elemento é o próprio nome do programa e o último é NULL.

A função **execve ()** é semelhante a <code>execv()</code>, mas permite especificar um vetor adicional de **variáveis de ambiente**:

- path: o caminho para o executável.
- argv: um vetor de argumentos.
- envp: um vetor de variáveis de ambiente no formato KEY=VALUE, onde o último elemento é NULL.

Abaixo, um exemplo da função execv ():

```
#include <stdio.h>
2
    #include <unistd.h>
3
   int main(void) {
4
       // Comando para listar arquivos (ls -1)
       char *args[] = {"/bin/ls", "-l", NULL};
6
        // Substitui o processo pelo comando 'ls -l'
8
        execv(args[0], args);
10
        // Em caso de sucesso o programa não executará essa linha
11
        // Mas em caso de erro...
12
       printf("execv falhou");
13
       return 1;
14
15
```

3. Compilação e Execução do Código

Este projeto utiliza um Makefile para simplificar o processo de compilação e execução dos programas. Instruções detalhadas podem ser encontradas no arquivo **README.md** do projeto.

- Para **compilar** todos os programas, utilize o comando:
 - make all
- Para **executar** os programas, use um dos seguintes comandos:
 - make run-mainou
 - make run-exemplos

Referências

- [IncludeHelp-Fork] IncludeHelp-Fork. C fork() function: Explained with examples. [Online; accessed November-2024].
- [IncludeHelp-PID] IncludeHelp-PID. getpid() and getppid() functions in c linux. [Online; accessed November-2024].
- [LinuxManual-Exec] LinuxManual-Exec. exec(3) linux manual page. [Online; accessed November-2024].
- [LinuxManual-Fork] LinuxManual-Fork. fork(2) linux manual page. [Online; accessed November-2024].
- [LinuxManual-PID] LinuxManual-PID. getpid(2) linux manual page. [Online; accessed November-2024].
- [LinuxManual-Wait] LinuxManual-Wait. waitpid(3p) linux manual page. [Online; accessed November-2024].
- [TutorialsPoint-Wait] TutorialsPoint-Wait. waitpid() unix, linux system call. [Online; accessed November-2024].