

Módulo II. Uso de los Servicios del SO Linux mediante la API

Sesión 5. Llamadas al sistema para gestión y control de señales.

1. Objetivos principales

En esta sesión trabajaremos con las llamadas al sistema relacionadas con la gestión y el control de señales. El control de señales en Linux incluye las llamadas al sistema necesarias para cambiar el comportamiento de un proceso cuando recibe una determinada señal, examinar y cambiar la máscara de señales y el conjunto de señales bloqueadas, y suspender un proceso, así como comunicar procesos.

- Conocer las llamadas al sistema para el control de señales.
- Conocer las funciones y las estructuras de datos que me permiten trabajar con señales.
- Aprender a utilizar las señales como mecanismo de comunicación entre procesos.

2. Señales

Las señales constituyen un mecanismo básico de sincronización que utiliza el núcleo de Linux para indicar a los procesos la ocurrencia de determinados eventos síncronos/asíncronos con su ejecución. Aparte del uso de señales por parte del núcleo, los procesos pueden enviarse señales para la notificación de cierto evento (la señal es generada cuando ocurre este evento) y, lo que es más importante, pueden determinar qué acción realizarán como respuesta a la recepción de una señal determinada.

Se dice que una señal es **depositada** cuando el proceso inicia una acción en base a ella, y se dice que una señal está **pendiente** si ha sido generada pero todavía no ha sido depositada. Además un proceso puede **bloquear** la recepción de una o varias señales a la vez.

Las señales bloqueadas de un proceso se almacenan en un conjunto de señales llamado *máscara de bloqueo de señales*. No se debe confundir una señal *bloqueada* con una señal *ignorada*, ya que una señal ignorada es desechada por el proceso, mientras que una señal bloqueada permanece pendiente y será depositada cuando el proceso la desenmascare (la desbloquee). Si una señal es recibida varias veces mientras está bloqueada, se maneja como si se hubiese recibido una sola vez.

La lista de señales y su tratamiento por defecto se puede consultar con `man 7 signal` (o en `signal.h`). En la tabla 1 se muestran las señales posibles en POSIX.1. Cada señal posee un nombre que comienza por **SIG**, mientras que el resto de los caracteres se relacionan con el tipo de evento que representa. Realmente, cada señal lleva asociado un número entero positivo, que es el que se entrega al proceso cuando éste recibe la señal. Se puede usar indistintamente el número o la constante que representa a la señal.

Símbolo	Acción	Significado
SIGHUP	Term	Cuelgue detectado en la terminal de control o muerte del proceso de control
SIGINT	Term	Interrupción procedente del teclado (Ctrl + C)

SIGQUIT	Core	Terminación procedente del teclado
SIGILL	Core	Excepción producida por la ejecución de una instrucción ilegal
SIGABRT	Core	Señal de aborto procedente de la llamada al sistema abort(3)
SIGFPE	Core	Excepción de coma flotante
SIGKILL	Term	Señal de matar o eliminar a un proceso
SIGSEGV	Core	Referencia inválida a memoria
SIGPIPE	Term	Tubería rota: escritura sin lectores
SIGALRM	Term	Señal de alarma procedente de la llamada al sistema alarm(2)
SIGTERM	Term	Señal de terminación
SIGUSR1	Term	Señal definida por el usuario (1)
SIGUSR2	Term	Señal definida por el usuario (2)
SIGCHLD	Ign	Proceso hijo terminado o parado
SIGCONT	Cont	Reanudar el proceso si estaba parado
SIGSTOP	Stop	Parar proceso
SIGTSTP	Stop	Parar la escritura en la tty
SIGTTIN	Stop	Entrada de la tty para un proceso de fondo
SIGTTOU	Stop	Salida a la tty para un proceso de fondo

Tabla1: Lista de señales en POSIX.1

Las entradas en la columna "Acción" de la tabla anterior especifican la acción por defecto para la señal usando la siguiente nomenclatura:

- *Term* La acción por defecto es terminar el proceso.
- *Ign* La acción por defecto es ignorar la señal.
- *Core* La acción por defecto es terminar el proceso y realizar un volcado de memoria.
- *Stop* La acción por defecto es detener el proceso.
- *Cont* La acción por defecto es que el proceso continúe su ejecución si está parado.

Las llamadas al sistema que podemos utilizar en Linux para trabajar con señales son principalmente:

- **kill**, se utiliza para enviar una señal a un proceso o conjunto de procesos.
- **sigaction**, permite establecer la acción que realizará un proceso como respuesta a la recepción de una señal. Las únicas señales que no pueden cambiar su acción por defecto son: **SIGKILL** y **SIGSTOP**.
- **sigprocmask**, se emplea para cambiar la lista de señales bloqueadas actualmente.
- **sigpending**, permite el examen de señales pendientes (las que se han producido mientras estaban bloqueadas).
- **sigsuspend**, reemplaza temporalmente la máscara de señal para el proceso con la dada por el argumento **mask** y luego suspende el proceso hasta que se recibe una señal.

Sinopsis

```
#include <signal.h>
int kill(pid_t pid, int sig)
int sigaction(int signum, const struct sigaction *act, struct sigaction *oldact);
int sigprocmask(int how, const sigset_t *set, sigset_t *oldset);
int sigpending(sigset_t *set);
int sigsuspend(const sigset_t *mask);
```

2.1 La llamada kill

La llamada **kill** se puede utilizar para enviar cualquier señal a un proceso o grupo de procesos.

Sinopsis

```
#include <sys/types.h>
#include <signal.h>
int kill(pid_t pid, int sig);
```

Argumentos

- Si **pid** es positivo, entonces se envía la señal **sig** al proceso con identificador de proceso igual a **pid**. En este caso, se devuelve 0 si hay éxito, o un valor negativo si se produce un error.
- Si **pid** es 0, entonces **sig** se envía a cada proceso en el grupo de procesos del proceso actual.
- Si **pid** es igual a -1, entonces se envía la señal **sig** a cada proceso, excepto al primero, desde los números más altos en la tabla de procesos hasta los más bajos.
- Si **pid** es menor que -1, entonces se envía **sig** a cada proceso en el grupo de procesos **-pid**.
- Si **sig** es 0, entonces no se envía ninguna señal, pero sí se realiza la comprobación de errores.

2.2 La llamada sigaction

La llamada al sistema **sigaction** se emplea para cambiar la acción tomada por un proceso cuando recibe una determinada señal.

Sinopsis

```
int sigaction(int signum, const struct sigaction *act, struct sigaction *oldact);
```

Argumentos

El significado de los parámetros de la llamada es el siguiente:

- **signum** especifica la señal y puede ser cualquier señal válida salvo **SIGKILL** o **SIGSTOP**.
- Si **act** no es **NULL**, la nueva acción para la señal **signum** se instala como **act**.
- Si **oldact** no es **NULL**, la acción anterior se guarda en **oldact**.

Valor de retorno

0 en caso de éxito y -1 en caso de error

Estructuras de datos

La estructura **sigaction** se define como:

```
struct sigaction {
    void (*sa_handler)(int);
    void (*sa_sigaction)(int, siginfo_t *, void *);
    sigset_t sa_mask;
```

```

int sa_flags;
void (*sa_restorer)(void);
}

```

- **sa_handler** especifica la acción que se va a asociar con la señal *signal* pudiendo ser:
 - SIG_DFL para la acción predeterminada,
 - SIG_IGN para ignorar la señal
 - o un puntero a una función manejadora para la señal.
- **sa_mask** permite establecer una máscara de señales que deberían bloquearse durante la ejecución del manejador de la señal. Además, la señal que lance el manejador será bloqueada, a menos que se activen las opciones SA_NOCLDSTOP o SA_ONESHOT.

Para asignar valores a *sa_mask*, se usan las siguientes funciones:

- `int sigemptyset(sigset_t *set);`
inicializa a vacío un conjunto de señales (devuelve 0 si tiene éxito y -1 en caso contrario).
- `int sigfillset(sigset_t *set);`
inicializa un conjunto con todas las señales (devuelve 0 si tiene éxito y -1 en caso contrario).
- `int sigismember(const sigset_t *set, int signal);`
determina si una señal *signal* pertenece a un conjunto de señales *set* (devuelve 1 si la señal se encuentra dentro del conjunto, y 0 en caso contrario).
- `int sigaddset(sigset_t *set, int signo);`
añade una señal a un conjunto de señales *set* previamente inicializado (devuelve 0 si tiene éxito y -1 en caso contrario).
- `int sigdelset(sigset_t *set, int signo);`
elimina una señal *signo* de un conjunto de señales *set* (devuelve 0 si tiene éxito y -1 en caso contrario).
- **sa_flags** especifica un conjunto de opciones que modifican el comportamiento del proceso de manejo de señales. Se forma por la aplicación del operador de bits OR a cero o más de las siguientes constantes:
 - SA_NOCLDSTOP
 - Si *signal* es SIGCHLD, indica al núcleo que el proceso no desea recibir notificación cuando los procesos hijos se paren (esto es, cuando los procesos hijos reciban una de las señales: SIGTSTP, SIGTTIN o SIGTTOU).
 - SA_ONESHOT o SA_RESETHAND
 - Indica al núcleo que restaure la acción para la señal al estado predeterminado una vez que el manejador de señal haya sido llamado.
 - SA_RESTART
 - Proporciona un comportamiento compatible con la semántica de señales de BSD haciendo que ciertas llamadas al sistema reinicien su ejecución cuando son interrumpidas por la recepción de una señal.
 - SA_NOMASK o SA_NODEFER
 - Se pide al núcleo que no impida la recepción de la señal desde el propio manejador de la señal.
 - SA_SIGINFO

El manejador de señal toma 3 argumentos, no uno. En este caso, se debe configurar `sa_sigaction` en lugar de `sa_handler`.

El parámetro `siginfo_t` para `sa_sigaction` es una estructura con los siguientes elementos:

```

siginfo_t {
    int      si_signo;    /* Número de señal */
    int      si_errno;    /* Un valor errno */
    int      si_code;     /* Código de señal */
    pid_t    si_pid;     /* ID del proceso emisor */
    uid_t    si_uid;     /* ID del usuario real del proceso emisor */
    int      si_status;   /* Valor de salida o señal */
    clock_t  si_utime;    /* Tiempo de usuario consumido */
    clock_t  si_stime;    /* Tiempo de sistema consumido */
    sigval_t si_value;    /* Valor de señal */
    int      si_int;      /* señal POSIX.1b */
    void *   si_ptr;      /* señal POSIX.1b */
    void *   si_addr;     /* Dirección de memoria que ha producido el fallo */
    int      si_band;     /* Evento de conjunto */
    int      si_fd;       /* Descriptor de fichero */
}

```

Los posibles valores para cualquier señal se pueden consultar con `man sigaction`.

Nota: El elemento `sa_restorer` está obsoleto y no debería utilizarse. POSIX no especifica un elemento `sa_restorer`.

Los siguientes ejemplos ilustran el uso de la llamada al sistema *sigaction* para establecer un manejador para la señal SIGINT que se genera cuando se pulsa CTRL-C. En la figura ref se ilustra la ejecución de un manejador de señal tras el depósito (entrega) de la señal cuyo manejador se ha establecido previamente.

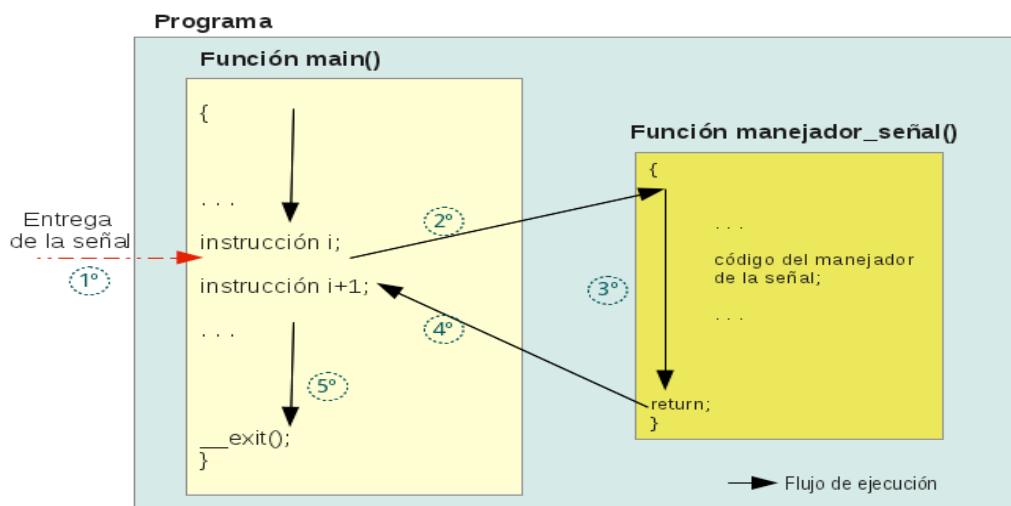


Illustration 1: Ejecución del manejador tras la entrega de la señal.

```
// tarea9.c

#include <stdio.h>
#include <signal.h>

int main(){
    struct sigaction sa;
    sa.sa_handler = SIG_IGN; // ignora la señal
    sigemptyset(&sa.sa_mask);

    //Reiniciar las funciones que hayan sido interrumpidas por un manejador
    sa.sa_flags = SA_RESTART;

    if (sigaction(SIGINT, &sa, NULL) == -1){
        printf("error en el manejador");}
        while(1);
    }
}
```

```
// tarea10.c
#include <stdio.h>
#include <signal.h>

static int s_recibida=0;
static void handler (int signum){
    printf("\n Nueva acción del manejador \n");
    s_recibida++;}

int main()
{
    struct sigaction sa;
    sa.sa_handler = handler; // establece el manejador a handler
    sigemptyset(&sa.sa_mask);

    //Reiniciar las funciones que hayan sido interrumpidas por un manejador
    sa.sa_flags = SA_RESTART;

    if (sigaction(SIGINT, &sa, NULL) == -1){
        printf("error en el manejador");}
        while(s_recibida<3);
    }
}
```

Actividad 1. Trabajo con las llamadas al sistema sigaction y kill.

A continuación se muestra el código fuente de dos programas. El programa `envioSignal` permite el envío de una señal a un proceso identificado por medio de su PID. El programa `reciboSignal` se ejecuta en background y permite la recepción de señales.

Ejercicio 1. Compila y ejecuta los siguientes programas y trata de entender su funcionamiento.

```
/*
envioSignal.c
```

```

Trabajo con llamadas al sistema del Subsistema de Procesos conforme a POSIX 2.10
Utilización de la llamada kill para enviar una señal:
0: SIGTERM
1: SIGUSR1
2: SIGUSR2
    a un proceso cuyo identificador de proceso es PID.
SINTAXIS: envioSignal [012] <PID>
*/

#include <sys/types.h> //POSIX Standard: 2.6 Primitive System Data Types
// <sys/types.h>
#include<limits.h> //Incluye <bits/posix1_lim.h> POSIX Standard: 2.9.2
//Minimum //Values Added to <limits.h> y <bits/posix2_lim.h>
#include <unistd.h> //POSIX Standard: 2.10 Symbolic Constants <unistd.h>
#include <sys/stat.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <signal.h>
#include <errno.h>
int main(int argc, char *argv[])
{
    long int pid;
    int signal;
    if(argc<3) {
        printf("\nSintaxis de ejecución: envioSignal [012] <PID>\n\n");
        exit(-1);
    }
    pid= strtol(argv[2],NULL,10);
    if(pid == LONG_MIN || pid == LONG_MAX)
    {
        if(pid == LONG_MIN)
            printf("\nError por desbordamiento inferior LONG_MIN %d",pid);
        else
            printf("\nError por desbordamiento superior LONG_MAX %d",pid);
        perror("\nError en strtol");
        exit(-1);
    }
    signal=atoi(argv[1]);
    switch(signal) {
        case 0: //SIGTERM
            kill(pid,SIGTERM); break;
        case 1: //SIGUSR1
            kill(pid,SIGUSR1); break;
        case 2: //SIGUSR2
            kill(pid,SIGUSR2); break;
        default : // not in [012]
            printf("\n No puedo enviar ese tipo de señal");
    }
}

```

```

/*
reciboSignal.c
Trabajo con llamadas al sistema del Subsistema de Procesos conforme a POSIX 2.10
Utilización de la llamada sigaction para cambiar el comportamiento del proceso
frente a la recepción de una señal.
*/

#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>

```

```

#include <signal.h>
#include <errno.h>
static void sig_USR_hdlr(int sigNum)
{
    if(sigNum == SIGUSR1)
        printf("\nRecibida la señal SIGUSR1\n\n");
    else if(sigNum == SIGUSR2)
        printf("\nRecibida la señal SIGUSR2\n\n");
}

int main(int argc, char *argv[])
{
    struct sigaction sig_USR_nact;
    if(setvbuf(stdout, NULL, _IONBF, 0))
    {
        perror("\nError en setvbuf");
    }

    //Inicializar la estructura sig_USR_na para especificar la nueva acción para la
    //señal.

    sig_USR_nact.sa_handler= sig_USR_hdlr;

    //'sigemptyset' inicia el conjunto de señales dado al conjunto vacío.

    sigemptyset (&sig_USR_nact.sa_mask);
    sig_USR_nact.sa_flags = 0;

    //Establecer mi manejador particular de señal para SIGUSR1
    if( sigaction(SIGUSR1, &sig_USR_nact, NULL) < 0)
    {
        perror("\nError al intentar establecer el manejador de señal para SIGUSR1");
        exit(-1);
    }
    //Establecer mi manejador particular de señal para SIGUSR2
    if( sigaction(SIGUSR2, &sig_USR_nact, NULL) < 0)
    {
        perror("\nError al intentar establecer el manejador de señal para SIGUSR2");
        exit(-1);
    }
    for(;;)
    {
    }
}

```

Ejercicio 2. Escribe un programa en C llamado `contador`, tal que cada vez que reciba una señal que se pueda manejar, muestre por pantalla la señal y el número de veces que se ha recibido ese tipo de señal, y un mensaje inicial indicando las señales que no puede manejar. En el cuadro siguiente se muestra un ejemplo de ejecución del programa.

```

kawtar@kawtar-VirtualBox:~$ ./contador &
[2] 1899
kawtar@kawtar-VirtualBox:~$
No puedo manejar la señal 9
No puedo manejar la señal 19
No puedo manejar la señal 32
No puedo manejar la señal 33
Esperando el envío de señales...
kill -SIGINT 1899
kawtar@kawtar-VirtualBox:~$ La señal 2 se ha recibido 1 veces
kill -SIGINT 1899

```



```
La señal 2 se ha recibido 2 veces
kill -34 1899
kawtar@kawtar-VirtualBox:~$ La señal 34 se ha recibido 1 veces
kill -111 1899
bash: kill: 111: especificación de señal inválida
kawtar@kawtar-VirtualBox:~$ kill -19 1899 // el programa no puede capturar la señal
19
[2]+ Detenido          ./contador
kawtar@kawtar-VirtualBox:~$ kill -cont 1899
La señal 18 se ha recibido 1 veces
kawtar@kawtar-VirtualBox:~$ kill -KILL 1899
[2]+ Terminado (killed)    ./contador
```

2.3 La llamada *sigprocmask*

La llamada **sigprocmask** se emplea para examinar y cambiar la máscara de señales.

Sinopsis

```
int sigprocmask(int how, const sigset_t *set, sigset_t *oldset);
```

Argumentos

- El argumento `how` indica el tipo de cambio. Los valores que puede tomar son los siguientes:
 - `SIG_BLOCK`: El conjunto de señales bloqueadas es la unión del conjunto actual y el argumento `set`.
 - `SIG_UNBLOCK`: Las señales que hay en `set` se eliminan del conjunto actual de señales bloqueadas. Es posible intentar el desbloqueo de una señal que no está bloqueada.
 - `SIG_SETMASK`: El conjunto de señales bloqueadas se pone según el argumento `set`.
- `set` representa el puntero al nuevo conjunto de señales enmascaradas. Si `set` es diferente de `NULL`, apunta a un conjunto de señales, en caso contrario `sigprocmask` se utiliza para consulta.
- `oldset` representa el conjunto anterior de señales enmascaradas. Si `oldset` no es `NULL`, el valor anterior de la máscara de señal se guarda en `oldset`. En caso contrario no se retorna la máscara la anterior.

Valor de retorno

0 en caso de éxito y -1 en caso de error

2.4 La llamada *sigpending*

La llamada **sigpending** permite examinar el conjunto de señales bloqueadas y/o pendientes de entrega. La máscara de señal de las señales pendientes se guarda en `set`.

Sinopsis

```
int sigpending(sigset_t *set);
```

Argumento

`set` representa un puntero al conjunto de señales pendientes

Valor de retorno

0 en caso de éxito y -1 en caso de error

2.5 La llamada *sigsuspend*

La llamada **sigsuspend** reemplaza temporalmente la máscara de señal para el proceso con la dada por el argumento `mask` y luego suspende el proceso hasta que se recibe una señal.

Sinopsis

```
int sigsuspend(const sigset_t *mask);
```

Argumentos

`mask` representa el puntero al nuevo conjunto de señales enmascaradas

Valor de retorno

-1 si `sigsuspend` es interrumpida por una señal capturada (no está definida la terminación correcta)

Ejemplo de uso: En el siguiente ejemplo se suspende la ejecución del proceso actual hasta que reciba una señal distinta de SIGUSR1.

```
//tareall.c

#include <stdio.h>
#include <signal.h>

int main(){
    sigset_t new_mask;

    /* inicializar la nueva mascara de señales */
    sigemptyset(&new_mask);

    sigaddset(&new_mask, SIGUSR1);

    /*esperar a cualquier señal excepto SIGUSR1 */
    sigsuspend(&new_mask);
}
```

Notas finales:

- No es posible bloquear SIGKILL, ni SIGSTOP, con una llamada a `sigprocmask`. Los intentos de hacerlo no serán tenidos en cuenta por el núcleo.
- De acuerdo con POSIX, el comportamiento de un proceso está indefinido después de que no haga caso de una señal SIGFPE, SIGILL o SIGSEGV, que no haya sido generada por las llamadas `kill` o `raise` (llamada al sistema que permite a un proceso mandarse a sí mismo una señal). La división entera entre cero da un resultado indefinido. En algunas arquitecturas generará una señal SIGFPE. No hacer caso de esta señal puede llevar a un bucle infinito.
- `sigaction` puede llamarse con un segundo argumento nulo para conocer el manejador de señal en curso. También puede emplearse para comprobar si una señal dada es válida para la máquina donde está, llamándola con el segundo y el tercer argumento nulos.

- POSIX (B.3.3.1.3) anula el establecimiento de SIG_IGN como acción para SIGCHLD. Los comportamientos de BSD y SYSV difieren, provocando el fallo en Linux de aquellos programas BSD que asignan SIG_IGN como acción para SIGCHLD.
- La especificación POSIX sólo define SA_NOCLDSTOP. El empleo de otros valores en sa_flags no es portable.
- La opción SA_RESETHAND es compatible con la de SVr4 del mismo nombre.
- La opción SA_NODEFER es compatible con la de SVr4 del mismo nombre bajo a partir del núcleo 1.3.9.
- Los nombres SA_RESETHAND y SA_NODEFER para compatibilidad con SVr4 están presentes solamente en la versión de la biblioteca 3.0.9 y superiores.
- La opción SA_SIGINFO viene especificada por POSIX.1b. El soporte para ella se añadió en la versión 2.2 de Linux.

Actividad 2 Trabajo con las llamadas al sistema sigsuspend y sigprocmask

Ejercicio 3. Escribe un programa que suspenda la ejecución del proceso actual hasta que se reciba la señal SIGUSR1.

Ejercicio 4. Compila y ejecuta el siguiente programa y trata de entender su funcionamiento.

```
//tarea12.c

#include <signal.h>
#include <stdio.h>
#include <string.h>
#include <unistd.h>

static int signal_recibida = 0;

static void manejador (int sig)
{
    signal_recibida = 1;
}

int main (int argc, char *argv[])
{
    sigset_t conjunto_mascaras;
    sigset_t conj_mascaras_original;
    struct sigaction act;

    //Iniciamos a 0 todos los elementos de la estructura act
    memset (&act, 0, sizeof(act));

    act.sa_handler = manejador;

    if (sigaction(SIGTERM, &act, 0)) {
        perror ("sigaction");
        return 1;
    }

    //Iniciamos un nuevo conjunto de mascaras
    sigemptyset (&conjunto_mascaras);
    //Añadimos SIGTERM al conjunto de mascaras
    sigaddset (&conjunto_mascaras, SIGTERM);
```

```
//Bloqueamos SIGTERM
if (sigprocmask(SIG_BLOCK, &conjunto_mascaras, &conj_mascaras_original) < 0) {
    perror ("primer sigprocmask");
    return 1;
}

sleep (10);

//Restauramos la señal - desbloqueamos SIGTERM
if (sigprocmask(SIG_SETMASK, &conj_mascaras_original, NULL) < 0) {
    perror ("segundo sigprocmask");
    return 1;
}

sleep (1);

if (signal_recibida)
    printf ("\nSenal recibida\n");
return 0;
}
```