# Московский Авиационный Институт

(Национальный Исследовательский Университет)

Институт №8 "Компьютерные науки и прикладная математика"

Кафедра №806 "Вычислительная математика и программирование"

# Лабораторная работа №4 по курсу «Операционные системы»

Тема работы

"Динамические библиотеки"

Студент: Мазепа Илья Алексееви				
Группа: М8О-209Б-23				
Преподаватель: Миронов Евгений Сергееви				
Оценка:				
Дата:				
Подпись:				

GitHub репозиторий: https://github.com/Tyhyqo/mai\_oc

Тема

Динамические библиотеки

## Цель работы

Целью является приобретение практических навыков в: - Создании динамических библиотек - Создании программ, которые используют функции динамических библиотек

#### Задание

Требуется создать динамические библиотеки, которые реализуют заданный вариантом функционал. Далее использовать данные библиотеки двумя способами: 1. Во время компиляции (на этапе «линковки»/linking) 2. Во время исполнения программы. Библиотеки загружаются в память с помощью интерфейса ОС для работы с динамическими библиотеками

В конечном итоге, в лабораторной работе необходимо получить следующие части: - Динамические библиотеки, реализующие контракты, которые заданы вариантом - Тестовая программа (программа №1), которая использует одну из библиотек, используя информацию, полученную на этапе компиляции - Тестовая программа (программа №2), которая загружает библиотеки, используя только их относительные пути и контракты

Провести анализ двух типов использования библиотек.

# Пользовательский ввод

Пользовательский ввод для обеих программ должен быть организован следующим образом: 1. Если пользователь вводит команду «0», то программа переключает одну реализацию контрактов на другую (необходимо только для программы №2). Можно реализовать лабораторную работу без данной функции, но максимальная оценка в этом случае будет «хорошо» 2. «1 arg1 arg2 ... argN», где после «1» идут аргументы для первой функции, предусмотренной

контрактами. После ввода команды происходит вызов первой функции, и на экране появляется результат её выполнения 3. «2 arg1 arg2 ... argM», где после «2» идут аргументы для второй функции, предусмотренной контрактами. После ввода команды происходит вызов второй функции, и на экране появляется результат её выполнения

# Контракты и реализации функций Вариант:

# Функция

$\mathcal{N}_{\underline{o}}$	Описание	Сигнатура	Реализация 1	Реализация 2
1	Рассчет	Derivative(float	f'(x) = (f(A +	f'(x) = (f(A +
	производной	A, float deltaX)	deltaX) –	deltaX) - f(A -
	функции cos(x) в		f(A)) / deltaX	deltaX)) / (2 *
	точке А с			deltaX)
	приращением			
	deltaX			
2	Рассчет значения	float Pi(int K)	Ряд	Формула
	числа Пи при		Лейбница	Валлиса
	заданной длине			
	ряда (К)			

#### Реализация

# Динамические библиотеки

```
Derivative1.c
#include <math.h>
float Derivative(float A, float deltaX) {
   return (cosf(A + deltaX) - cosf(A)) / deltaX;
}
```

```
Derivative2.c
#include <math.h>
float Derivative(float A, float deltaX) {
  return (\cos f(A + \text{deltaX}) - \cos f(A - \text{deltaX})) / (2 * \text{deltaX});
}
Pi1.c
float Pi(int K) {
  float pi = 0.0f;
  for (int i = 0; i < K; i++) {
     pi += (i \% 2 == 0 ? 1.0f : -1.0f) / (2 * i + 1);
  return pi * 4;
Pi2.c
float Pi(int K) {
  float pi = 1.0f;
  for (int i = 1; i \le K; i++) {
     pi *= ((2.0f * i) / (2.0f * i - 1.0f)) * ((2.0f * i) / (2.0f * i + 1.0f));
  return pi * 2;
}
      Тестовые программы
Program1.c
#include <stdio.h>
extern float Derivative(float, float);
extern float Pi(int);
int main() {
```

```
char command;
  printf("Введите команду:\n");
  while (scanf(" %c", &command) != EOF) {
    if (command == '1') {
       float A, deltaX;
       scanf("%f %f", &A, &deltaX);
       printf("Peзультат: %f\n", Derivative(A, deltaX));
     } else if (command == '2') {
       int K:
       scanf("%d", &K);
       printf("Результат: \%f\n", Pi(K));
     } else {
       printf("Неизвестная команда.\n");
  return 0;
}
Program2.c
#include <stdio.h>
#include <dlfcn.h>
int main() {
  char command;
  printf("Введите команду:\n");
  while (scanf(" %c", &command) != EOF) {
    if (command == '1') {
       float A, deltaX;
       scanf("%f %f", &A, &deltaX);
       void* handle = dlopen("./libDerivative1.so", RTLD_LAZY);
       if (!handle) {
         fprintf(stderr, "Ошибка загрузки библиотеки: %s\n", dlerror());
         return 1;
       float (*Derivative)(float, float) = dlsym(handle, "Derivative");
       char* error = dlerror();
       if (error != NULL) {
          fprintf(stderr, "Ошибка загрузки функции: %s\n", error);
         dlclose(handle);
```

```
return 1;
       printf("Результат: %f\n", Derivative(A, deltaX));
       dlclose(handle);
     \} else if (command == '2') {
       int K;
       scanf("%d", &K);
       void* handle = dlopen("./libPi1.so", RTLD LAZY);
       if (!handle) {
         fprintf(stderr, "Ошибка загрузки библиотеки: %s\n", dlerror());
         return 1;
       float (*Pi)(int) = dlsym(handle, "Pi");
       char* error = dlerror();
       if (error != NULL) {
         fprintf(stderr, "Ошибка загрузки функции: %s\n", error);
         dlclose(handle);
         return 1;
       printf("Результат: %f\n", Pi(K));
       dlclose(handle);
     } else {
       printf("Неизвестная команда.\n");
  return 0;
CMakeLists.txt
cmake_minimum_required(VERSION 3.0)
project(Lab4)
set(CMAKE C STANDARD 11)
set(CMAKE_C_FLAGS "${CMAKE_C_FLAGS} -fPIC")
# Создание динамических библиотек
add library(Derivative1 SHARED Derivative1.c)
target_link_libraries(Derivative1 m)
```

add\_library(Derivative2 SHARED Derivative2.c)
target\_link\_libraries(Derivative2 m)

add\_library(Pi1 SHARED Pi1.c)

add\_library(Pi2 SHARED Pi2.c)

# Тестовая программа №1 (линковка на этапе компиляции) add\_executable(Program1 Program1.c) target\_link\_libraries(Program1 Derivative1 Pi1 m)

# Тестовая программа №2 (динамическая загрузка библиотек) add\_executable(Program2 Program2.c) target\_link\_libraries(Program2 dl)

#### Анализ

## Программа №1

Программа №1 использует динамические библиотеки, которые подключаются на этапе компиляции. Это позволяет компилятору и линковщику проверить наличие всех необходимых функций и их сигнатур. Преимущества такого подхода: - Простота использования - Высокая производительность, так как все символы разрешаются на этапе компиляции

Недостатки: - Невозможность смены реализации функций без перекомпиляции программы

# Программа №2

Программа №2 загружает динамические библиотеки во время исполнения с помощью интерфейса ОС для работы с динамическими библиотеками. Преимущества такого подхода: - Гибкость, возможность смены реализации функций без перекомпиляции программы - Возможность загрузки библиотек по требованию, что может уменьшить использование памяти

Недостатки: - Более сложная реализация - Потенциально более низкая производительность из-за необходимости разрешения символов во время исполнения

#### Заключение

В данной лабораторной работе были созданы динамические библиотеки, реализующие заданный функционал, и две тестовые программы, использующие эти библиотеки разными способами. Программа №1 использует библиотеки, подключенные на этапе компиляции, что обеспечивает простоту и высокую производительность. Программа №2 загружает библиотеки во время исполнения, что обеспечивает гибкость и возможность смены реализации функций без перекомпиляции программы.