

# Systemes d'exploitation

IPC

- Operating Systems Concepts
  - Chapitre 6

# Margaret Hamilton

---



- Américaine
- *MIT Instrumentation Lab*
- Apollo Guidance Computer

- Planification
  - Non-préemptif
  - Préemptif
- IPC
  - signal
  - pipe
  - socket



# **IPC - COMMUNICATION ENTRE PROCESSUS**

# Processus

---

- **processus** - une unité d'exécution
- Chaque processus a:
  - Propre espace mémoire virtuel
  - Tableau de descripteurs
- processus de séjour:
  - READY
  - RUNNING
  - WAITING
- Multitasking

- signaux (Linux)
- pipe
- mémoire partagé
- socket

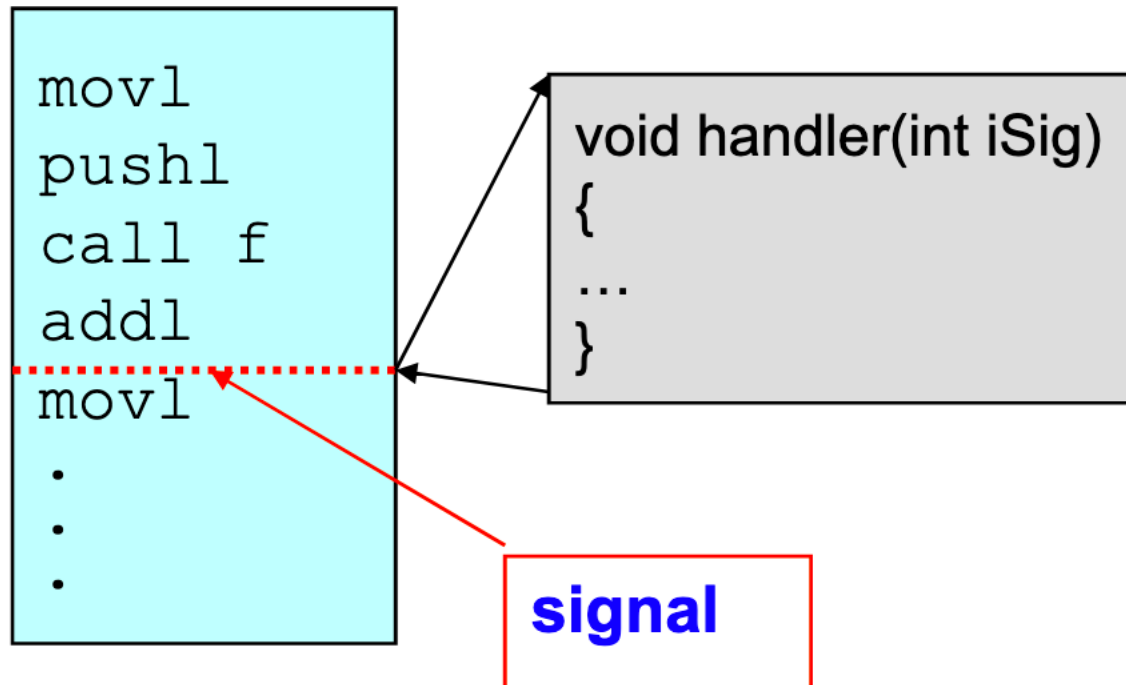
# Signaux

---

- Une notification à un processus
- SO peut transmettre des événements à un processus
- SO découvre un événement (par exemple une interruption)
  - SO arrête le processus (où il est frappé)
  - Le **signal handler** fonctionne
  - Le processus continue là où il en reste



## Process



SO: Curs 4: IPC

# Liste des signaux - Linux

---

1) SIGHUP	2) SIGINT	3) SIGQUIT	4) SIGILL
5) SIGTRAP	6) SIGABRT	7) SIGBUS	8) SIGFPE
9) SIGKILL	10) SIGUSR1	11) SIGSEGV	12) SIGUSR2
13) SIGPIPE	14) SIGALRM	15) SIGTERM	17) SIGCHLD
18) SIGCONT	19) SIGSTOP	20) SIGTSTP	21) SIGTTIN
22) SIGTTOU	23) SIGURG	24) SIGXCPU	25) SIGXFSZ
26) SIGVTALRM	27) SIGPROF	28) SIGWINCH	29) SIGIO
30) SIGPWR	31) SIGSYS	33) SIGRTMIN	34) SIGRTMIN+1
35) SIGRTMIN+2	36) SIGRTMIN+3	37) SIGRTMIN+4	38) SIGRTMIN+5
39) SIGRTMIN+6	40) SIGRTMIN+7	41) SIGRTMIN+8	42) SIGRTMIN+9
43) SIGRTMIN+10	44) SIGRTMIN+11	45) SIGRTMIN+12	46) SIGRTMIN+13
47) SIGRTMIN+14	48) SIGRTMIN+15	49) SIGRTMAX-15	50) SIGRTMAX-14
51) SIGRTMAX-13	52) SIGRTMAX-12	53) SIGRTMAX-11	54) SIGRTMAX-10
55) SIGRTMAX-9	56) SIGRTMAX-8	57) SIGRTMAX-7	58) SIGRTMAX-6
59) SIGRTMAX-5	60) SIGRTMAX-4	61) SIGRTMAX-3	62) SIGRTMAX-2
63) SIGRTMAX-1	64) SIGRTMAX		

# Envoyer un signal

---

- Shell
  - `kill -numero_signal pid`
- POSIX
  - `int kill(pid_t pid, int sig);`
  - `int sigqueue(pid_t pid, int sig, const union sigval value);`

# Action sur réception d'un signal

---

- Action implicite
  - fermer processus (généralement)
- Action utilisateur
  - signal handler
- Ignorance
  - sauf SIGKILL et SIGSTOP

# Action Utilisateur

---

```
int sigaction(int signum,  
              const struct sigaction *act, struct  
              sigaction *oldact);  
  
struct sigaction {  
    void (*sa_handler)(int);  
    void (*sa_sigaction)(int, siginfo_t *, void *);  
    sigset_t sa_mask;  
    int sa_flags;  
};
```

# Example

---

```
static void usr2_handler(int signum) {
    /* actions that should be taken when the signal signum
    is received */
    ...
}
int main(void) {
    struct sigaction sa;

    memset(&sa, 0, sizeof(sa));

    sa.sa_flags = SA_RESETHAND; /* restore handler to
previous state */
    sa.sa_handler = usr2_handler;
    sigaction(SIGUSR2, &sa, NULL);

    return 0;
}
```

# Mask des signaux

---

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

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

```
int sigaddset(sigset_t *set, int signo);
```

```
int sigdelset(sigset_t *set, int signo);
```

```
int sigismember(sigset_t *set, int signo);
```

# PIPE

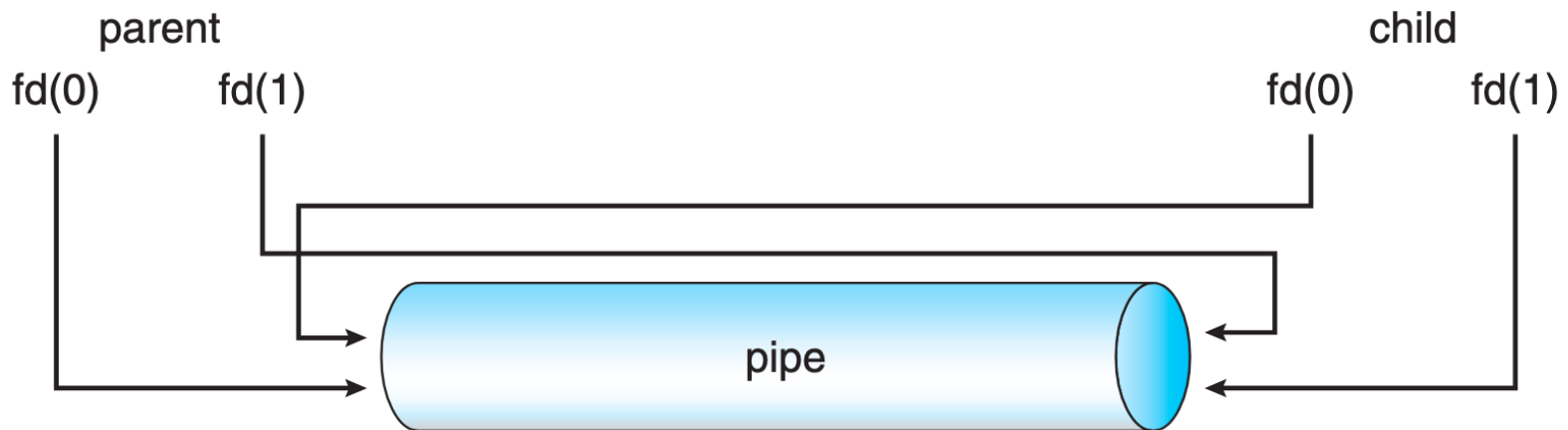


# Anonymes

---

- Communication entre processus liés (parent / enfant)
- Fonction pipe
  - Retourne deux descripteurs:
    - l'un utilisé pour écrire
    - un autre pour lire

# Anonymes



# Pipe Exemple Linux

---

```
int p[2];
int rc;
rc = pipe (p);
if (rc < 0)
{
    perror ("pipe");
}
else
{
    // p[0] <- read from here
    // p[1] -> write here
}
```

# Pipe Exemple Linux

---

```
int p[2];
int rc, pid;
char buffer[BUFFER_SIZE];
rc = pipe (p);
if (rc < 0) {
    perror ("pipe");
}
else
{
    pid = fork ();
    if (pid == 0) {
        close (p[1]);
        read (p[0], buffer, BUFFER_SIZE);
        // ...
    }
    else
    if (pid > 0) {
        close (p[0]);
        memcpy (buffer, ..., BUFFER_SIZE);
        write (p[1], buffer, BUFFER_SIZE);
        // ...
    }
}
```

# Nommés

---

- mkfifo / mknod
- Utilisé comme un fichier normal
  - open
  - read, write
- Half-duplex (Linux)

# Exemple Linux

---

```
int mkfifo(const char *pathname, mode_t mode);
```

# **AUTRES SYSTEMES IPC**

# Mémoire partagé

---

- Chaque processus a sa propre mémoire
  - Une zone de mémoire peut être partagée entre processus
    - shmget / shmat
    - mmap
- Communication sans overhead
  - Pas de traversée dans le noyau
  - Accès à la mémoire
  - Nécessite une synchronisation



- La forme de IPC la plus répandue
  - sockets Unix: similaire aux pipes nommées
- BSD sockets
  - TCP / UDP
  - Cross-machine
  - Synchronisation explicite
- API: flux d'octets fiable
  - socket / connect / accepter / envoyer / recv

- Planification
- Procession en background
- Job
- Systèmes interactifs
- Process
- Temps réel
- Shortest Job First
- Shortest Remaining Job
- First
- Round Robin
- Shortest Process Next
- Priorité
- Priority Inversion
- Priority Boosting
- Starvation
- Completely Fair Scheduler

# Questions

---

