

Systeme d'exploitation

Wassim SAIDANE

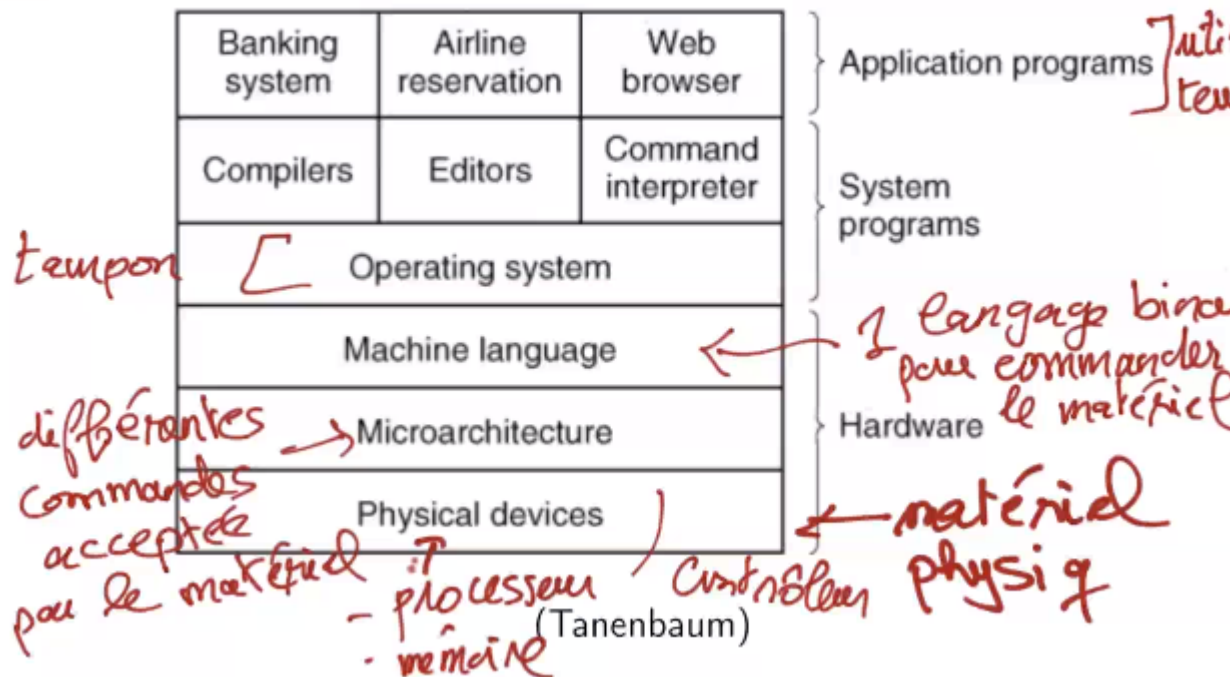
Mise à jour 19/01/2021

Table des matières

1	Présentation des systèmes d'exploitation	1
1.1	Un ordinateur	1
1.2	Un OS	1
2	Principe des appels systèmes et interface POSIX	5
3	Gestion de la mémoire	11
4	Gestion des processus	11
5	Gestion des fichiers	11

1 Présentation des systèmes d'exploitation

1.1 Un ordinateur



Le matériel n'est qu'une coquille vide : il faut affecter les fonctionnalités

1.2 Un OS

Le logiciel qui cache la complexité de l'architecture matérielle et la rend facilement exploitable.

Du point de vue utilisateur on ne veut pas savoir toutes les informations sur le matériel utilisé.

Un OS donne aux développeurs une base (/bin) et rend les choses simples, uniformes et cohérente (/media)

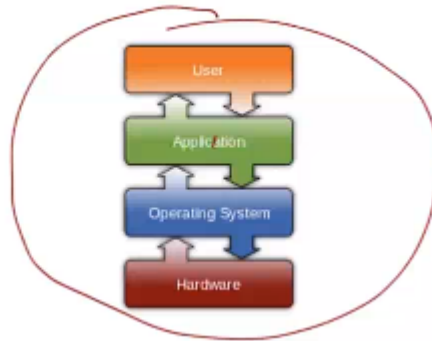
OS = machine virtuelle plus facile à programmer et gestionnaire de ressources. Cette machine virtuelle contrôle les accès aux ressources, uniformise les accès et si possible simplifie l'accès.

Le système d'exploitation est une machine virtuelle car on n'a pas à se soucier de comment invoquer les commandes des périphériques.

Il est également un gestionnaire de ressources : Gestion d'accès aux différents périphériques.

Le système d'exploitation se charge

- Des **fichiers** ← *Système de gest^o. des fichiers*
- Des **processus** ← *lancer les programmes*
- De la **mémoire** ← *quitter*
allocat^o dynamique / gest^o de la mémoir^e d^e process^{us}, ...
- Des **E/S** ← *disques, claviers, souris, ...*
- Des **utilisateurs** ← *différents accès possibles*



Un OS ce n'est pas :

- L'interprète de commandes
- L'interface graphique
- Les utilitaires
- Le BIOS

Un OS c'est :

Une machine virtuelle

- Vue **Uniforme** des **entrées/sorties** ← tout ce qui est branché
- Une mémoire virtuelle et partageable → RAM
- Gestions **Fichiers et Répertoires** + disques
- Gestion **droits d'accès, sécurité** et **traitement d'erreurs** → erreurs matérielles, erreurs logicielles
- Gestions **Processus** (Ordonnancement, Communication, ...) → changement de programme en exécution?

Un gestionnaire de ressource

- Fonctionnement des **Ressources**
- Contrôle l'accès aux **Ressources**
- Gestion des **erreurs** /
- L'évitement des **conflits** (ressource critique) → comment les ils discutent? - gère des conflits? → variable partagée

Différents types d'OS pour différentes fonctionnalités :

- **Mono utilisateur** : votre téléphone par exemple → ne le sont presque plus
- **Temps réel** (Nucléaire, Chimie) : réactif
- **Général** (Linux, Windows, Android, Mac OS,...) Multi-tâches et Multi-utilisateurs

↑
plusieurs programmes
" s'exécutent en
même temps "

Les programmes en exécution sont encapsulés dans des processus :

- Gestion multi-programmation
- Gestion des communications entre programmes
- Gestion des attentes de réponse des programmes
- Droits associés aux restrictions fixés aux utilisateurs

Les programmes en exécution sont encapsulés dans des processus

- Gestion multi-programmation
- Gestion des communications entre programmes
- Gestion des attentes de réponse des programmes
- Droits associés aux restrictions fixés aux utilisateurs

(Systèmes de) Fichiers

- Les données stockées dans des objets appelés fichiers et on s'abstrait des disque.
- Gestion des droits d'accès aux fichiers.

Mémoire

- Gestion de la mémoire d'exécution des programmes par espaces d'adressage.
- Mémoire transformée en mémoire virtuelle.

Un ensemble de fonctions systèmes avec des super-droits et une sémantique d'appel particulière appelée appels systèmes.

- L'interpréteur Shell est l'exemple type utilisant beaucoup les appels systèmes.

2 Principe des appels systèmes et interface PO-SIX

Attention : 1 seule instruction par temps CPU

- ❶ Proposer des services pour accéder au matériel: **fonctions systèmes**
 - read, open, fork, dup, etc.
- ❷ Traiter les erreurs matérielles des processus
 - division par zero, seg fault, etc.
- ❸ Traiter les interruptions matérielles
 - erreur de lecture disque, ecran, souris, clavier, etc.
- ❹ Entretien global: accès au processeur, allocation de mémoire, etc.

Problématiques

- ❶ Protection matérielle.
- ❷ Certaines instructions sont réservées (pour la protection par exemple) ou accès à certaines parties de la mémoire.

Mémoire virtuelle et 2 modes d'exécution: utilisateur et noyau

Mémoire virtuelle

- ❶ Les adresses mémoire des programmes ne peuvent référencer les adresses physiques.
- ❷ Les processus ont des espaces d'adressage virtuel
- ❸ Lors du chargement les adresses virtuelles sont traduites en adresses physiques (**changement de contexte**)
 - Un circuit Memory Management Unit fait la conversion à l'aide de registres
 - Une table de conversion pour chaque processus

Modes d'Exécution

Utilisateur

- ① Processus peut accéder uniquement à son espace d'adressage et à un sous-ensemble du jeu d'instructions.
 ⇒ pas de corruption du système
- ② L'accès à l'espace noyau est protégé et on y accède par une instruction protégée.

Noyau

- ① Accès à tous les espaces : noyau et utilisateur
 - Code et données du SE accessible seulement en mode noyau: les segments mémoire sont inclus seulement lors du passage en mode mémoire.
- ② Accès à toutes les instructions protégées (qui ne peuvent exécutées qu'en mode noyau)
 - Instructions de modification segments de mémoire: un processus ne peut pas modifier ses droits d'accès à la mémoire.
 - Accès aux périphériques: E/S, réseaux, allocation mémoire, etc.

Noyau?

Machine virtuelle

- ① Vue uniforme des E/S
- ② Gestion de la mémoire et des processus, réseau
- ③ Système de fichiers

Gestionnaire de ressources

- ① Fonctionnement des ressources (processeur, délais, ...)
- ② Contrôle d'accès aux ressources (Allocation CPU, disque, mémoire, canal de communication réseau, ...)
- ③ Gestion des erreurs
- ④ Gestion des conflits

Modes d'exécution

Mode noyau \neq mode root) \leftarrow administrateur du système

- ① Mode noyau = gestion par le matériel via des interruptions (matérielle et logicielle)
- ② Mode root = gestion logicielle (par le code du SE) et est souvent en mode utilisateur.

gest. logicielle des utilisateurs.

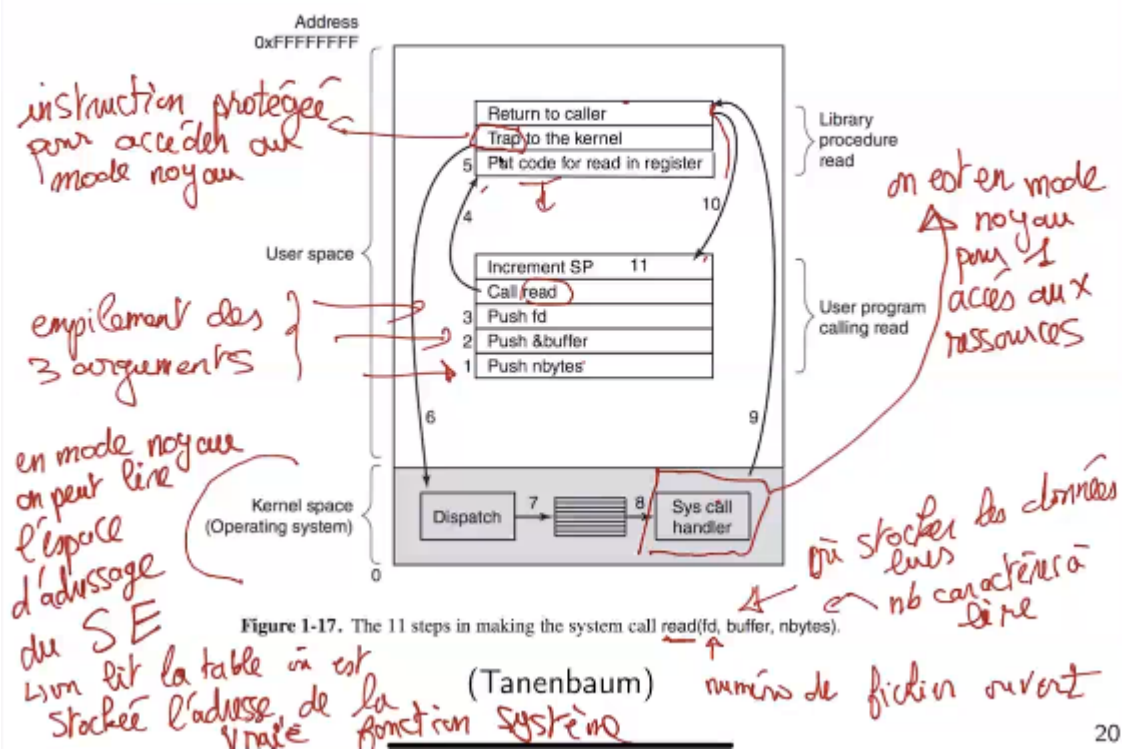
Mode noyau par le matériel

- ① non connaissance lors de la compilation des segments de mémoire où se trouvent les fonctions systèmes.
- ② Raisons: maintenabilité et portabilité du SE

Standard POSIX: Portable Operating System Interface

- ① Est une interface de programmation système.
 - Un ensemble de fonctions disponibles sur tous les SE *IX et pratiquement implémentées par tous.
 - Un ensemble de types : `time_t`, `size_t`, `dev_t`, ...
- ② Beaucoup de fonctions libc sont des **wrappers**: font juste appel à la fonction système (ex: `time`, `E/S`, etc.)
 - Stocker les arguments dans les bons registres
 - Invoquer l'appel système
 - Interpréter la valeur de retour et si possible positionner la variable `errno`.

Principe Exécution Appels Systèmes (POSIX)



Principe Exécution Appels Systèmes (POSIX)

- ❶ Lors de l'initialisation on installe les codes des appels systèmes dans une table Interrupt handler et à chaque fonction système on associe un numéro interrupt
- ❷ Dans le code de l'appel système on a une instruction de passage en mode noyau (sous Linux: int) qui prend en arguments le numéro de la fonction système et les différents arguments de la fonction.
- ❸ Depuis le mode noyau
 - ❶ On appelle le gestionnaire d'exception trap handler: sauvegarde du contexte et transfert des données vers espace noyau. ↵
 - ❷ Ce dernier à son tour appelle la vraie fonction système (indexée par son numéro)
 - ❸ Après calcul, transmission valeur de retour au trap
 - ❹ transmission de la valeur de retour et des données et retour en mode utilisateur (encore instruction protégée) après restauration du contexte

Types d'Appels Systèmes

Appel bloquant. Le processus appelant ne pourra continuer son travail que lorsque l'appel système a terminé (lorsque les données demandées sont prêtes par exemple). Ex: appels système: open, read, write

Appel non bloquant. On fixe un délai δ . La main est redonnée automatiquement au processus appelant si au bout de δ temps l'appel système n'a pas terminé. Ex: read, write. Il existe des fonctions pour passer d'un mode bloquant à un mode non bloquant ou inversement.

Attente active. Le processus simule lui-même un mode bloquant sur un appel non bloquant. Ex: `while (1) { r = read (...); if (r ≥ 0) break; }`

Gestion des erreurs

- ❶ Une variable globale `errno` dans `errno.h` qui permet de transmettre les erreurs des fonctions systèmes aux codes utilisateurs
- ❷ Un appel système qui réussit et alors le retour de la wrapper est un entier ≥ 0
- ❸ Un appel système qui échoue et alors le retour de la wrapper est un entier < 0 et un positionnement de la variable `errno` : numéro de l'erreur

Les fonctions `strerror(int)` et `perror(string)` pour avoir/afficher le texte associé à l'erreur : `perror("ouverture")` affiche

"ouverture:" + message associé à `errno`

- 3 Gestion de la mémoire
- 4 Gestion des processus
- 5 Gestion des fichiers