

Communication par tubes et signaux

David Delahaye

David.Delahaye@lirmm.fr

Polytech Montpellier

IG3 2016-2017



Introduction

Objectifs de ce cours

- Savoir gérer les tubes (« pipes ») et signaux Unix ;
- Savoir les utiliser pour la communication entre plusieurs processus.

Langage support

- Utilisation du langage C ;
- Langage dans lequel est codé le noyau des systèmes Unix ;
- Langage de prédilection pour faire de la programmation système.

Les tubes

Qu'est-ce que c'est ?

- Canaux de communication unidirectionnels ;
- Manipulés à l'aide de descripteurs de fichiers ;
- Accessibles en lecture ou écriture.

Qui accède à un tube ?

- Le créateur du tube lui-même ;
- Les processus descendants du créateur du tube.

Comment se passe la lecture ?

- Un tube \equiv FIFO (« First In First Out ») ;
- Toute lecture est destructrice.

Primitives pour les tubes

buffer = variable ds laquelle on stocke le descripteur

4 primitives fondamentales

```
#include <unistd.h> → TJR  
int pipe (créer tube int descripteur [2]);  
int write (int descripteur, char *buffer, int longueur);  
int read (int descripteur, char *buffer, int longueur);  
int close (int descripteur);
```

descripteur dans le buffer
des msg

Primitives pour les tubes

Création d'un tube

pipe(descripteur) :

- Crée un tube et retourne 0 en cas de succès, -1 en cas d'échec ;
- `descripteur[0]` : descripteur du tube créé en lecture ; *utilisé par un processus*
- `descripteur[1]` : descripteur du tube créé en écriture.

Écriture

write(descripteur, buffer, longueur) :

- Écrit dans le tube ayant descripteur pour descripteur en écriture ;
- Écrit longueur octets commençant en mémoire à l'adresse buffer ;
- Renvoie le nombre d'octets écrits ou -1 en cas d'échec.
- Exemple : `write(p[1], &v, sizeof(float))`, où v variable de type float.

Primitives pour les tubes

Lecture

`read(descripteur, buffer, longueur) :`

- Lit dans le tube ayant descripteur pour descripteur en lecture ;
- Lit longueur octets (au maximum) et les place à l'adresse buffer ;
- Renvoie le nombre d'octets lus, ou 0 si le tube est vide et qu'il n'y a plus d'écrivains sur le tube (s'il reste des écrivains, le processus se bloque en attente d'information), ou enfin -1 en cas d'erreur ;
- Exemple : `read(p[0], &v, sizeof(float))`, où v variable de type float.

Les données se fin que celui de l'écriture.

Fermeture

`close(descripteur) :`

- Ferme le tube en lecture ou en écriture (en fonction du descripteur passé en argument), pour le processus ayant appelé `close` seulement
- Renvoie 0 en cas de succès ou -1 en cas d'échec.

Principe du tube

- Un processus écrit dans `descripteur[1]` ;
- Un autre processus lit dans `descripteur[0]` ;
- Mais la création se fait dans un processus ;
- Comment l'autre processus devine-t-il les valeurs de descripteur ?

Solution : fork des processus

- Duplication des processus ;
- Processus « lourds » (copie de la mémoire) ;
- Primitive : `fork`.

Tubes et fork

Primitive fork

```
pid_t fork(void);
```

= identifiant du processus (num) → si = 0 alors fils

- Retourne le pid du fils dans le processus père ;
- Retourne 0 dans le processus fils ;
- Le processus fils est une copie conforme de son père.

Quelques primitives utiles

- `get_pid()` : retourne le pid du processus courant ;
- `get_ppid()` : retourne le pid du processus père ;
- `wait()` : suspend le processus jusqu'à ce qu'au moins un de ses processus fils se termine (synchronisation).

↳ pour qu'on ne puisse pas tuer le père alors que le fils est en cours d'exécution

Exemple

Ouverture et écriture sur un tube

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <sys/wait.h>
```

→ pr faire des printf ...
→ pour faire pipe
→ wait

```
int main(void) {
    pid_t pid;
    int descr[2];
    char buffer[256];
    pipe(descr);
    pid = fork();
    if (pid != 0) { /* Processus père */
        sprintf(buffer, "Message du père");
        write(descr[1], buffer, 256);
    }
    return EXIT_SUCCESS;
}
```

→ pour pouvoir réserver ces 2 cases mémoire à un pipe.
→ pour stocker le msg
→ taille fixe
→ pour mettre un ensemble de char dans un tableau
→ il y aura du vide à la fin du tableau
string
⚠ pas de & car buffer défini dans la main (et pas avant).

Exemple

Lecture sur un tube

```
int main(void) {
    pid_t pid;
    int descr[2];
    char buffer[256];
    pipe(descr);
    pid = fork();
    if (pid != 0) { ... }
    else if (pid == 0) { /* Processus fils */
        read(descr[0], buffer, 256);
        printf("Message reçu = %s\n", buffer);
    }
    return EXIT_SUCCESS;
}
```

Exemple

Fermeture d'un tube

```
int main(void) {
    pid_t pid;
    int descr[2];
    char buffer[256];
    pipe(descr);
    pid = fork();
    if (pid != 0) {
        if (pid != 0) { /* Processus père */
            close(descr[0]);
            sprintf(buffer, "Message du père");
            write(descr[1], buffer, 256);
        }
        ...
    }
}
```



Exemple

Fermeture d'un tube

```
int main(void) {  
    ...  
    else if (pid == 0) { /* Processus fils */  
        close(descr[1]);  
        read(descr[0], buffer, 256);  
        printf("Message reçu = %s\n", buffer);  
    }  
    return EXIT_SUCCESS;  
}
```

Important

- Fermer l'entrée du tube qui lit ;
- Fermer la sortie du tube qui écrit.

Écrire les programmes C des exercices suivants

- ❶ On a un processus père et un processus fils :
 - ▶ Le processus fils demande la saisie d'un entier, l'envoie au processus père, puis demande si l'utilisateur veut effectuer une autre saisie, etc. ;
 - ▶ Le processus père fait la moyenne de tous les entiers reçus et l'affiche lorsqu'il reçoit le dernier entier.
- ❷ On a un processus père et un processus fils :
 - ▶ Le processus père envoie 5 entiers au processus fils ;
 - ▶ Le processus fils incrémente ces entiers et les renvoie au processus père ;
 - ▶ Le processus père reçoit ces 5 entiers mis au carré et les affiche.
- ❸ On veut écrire la fonction puissance x^n récursivement et par dichotomie. En effet, $x^n = x^{n/2} \times x^{n/2}$ si n est pair, ou $x^n = x \times x^{n/2} \times x^{n/2}$ si n est impair. L'expression $x^{n/2}$ sera calculée récursivement par un processus fils, puis le résultat sera envoyé au processus père qui calculera x^n . Le cas de base est $n = 0$.

Les signaux

Qu'est-ce que c'est ?

- Mécanisme asynchrone permettant d'informer un processus que quelque chose s'est produit dans le système.

D'où viennent-ils ?

- Émis par le noyau (division par zéro, overflow, etc.) ;
- Émis depuis le clavier par l'utilisateur (<Ctrl-Z>, <Ctrl-C>, etc.) ;
- Émis depuis le shell par la commande kill ;
- Émis par la primitive kill dans un programme C.

Comment ça marche ?

- Quand un signal est envoyé à un processus, le système d'exploitation interrompt l'exécution normale de celui-ci ;
- Si le processus possède une routine de traitement pour le signal reçu, il lance son exécution, sinon il exécute une routine par défaut.

Émission d'un signal

Primitive kill

```
#include <signal.h>
int kill (pid_t pid, int num);
```

- pid est l'identifiant du processus destinataire du signal ;
- num est le numéro du signal à envoyer ;
- Renvoie 0 en cas de succès ou -1 en cas d'échec ;
- Liste des signaux supportés par Linux : kill -l, man 7 signal.

Primitive raise

```
int raise (int num);
```

- raise(signal) \equiv kill(getpid(), signal) ;
- le processus s'envoie à lui-même un signal ;
- Pseudo-mécanisme d'exceptions.

Exemple

Tuer son fils

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

int main(void) {
    pid_t pid = fork();
    if (pid != 0) { /* Processus père */
        char rep;
        do {
            printf("Voulez-vous tuer mon fils (o/n) ? ");
            scanf("%c", &rep);
        }
        while (rep != 'o');
        kill(pid, SIGTERM);
        printf("Fils tué !\n");
    }
    ...
}
```


Exemple

Tuer son fils

```
...  
else if (pid == 0) { /* Processus fils */  
    while (1) {  
        printf("Je suis le fils un peu pénible\n");  
        sleep(1);  
    }  
}  
return EXIT_SUCCESS;  
}
```

Réception et traitement d'un signal

Primitive signal

```
signal(num, traitement);
```

- traitement = SIG_DFL : traitement par défaut ;
- traitement = SIG_IGN : ignorer le signal ;
- traitement = fonction (qui prend le numéro du signal en entrée) : traitement spécifique utilisateur.

Exemple

Résister au <Ctrl-C>

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

void traitement (int n) {
    printf("Ton signal %d est inutile !\n", n);
}

int main(void) {
    signal(SIGINT, traitement);
    printf("Essaie de me tuer...\n");
    for(;;) {
        printf("Essaie encore...\n");
        sleep(1);
    }
}
```

Écrire les programmes C de l'exercice suivant

- On a un processus père et un processus fils :
 - ▶ Le processus père demande en boucle la saisie d'un entier, et l'envoie au processus fils ;
 - ▶ Le processus fils teste l'entier qu'il reçoit : s'il est négatif, il envoie le signal utilisateur SIGUSR1 au processus père ;
 - ▶ Le processus père met en place une procédure de traitement s'il reçoit le signal SIGUSR1, qui affiche que l'entier est négatif.