

Llamadas al sistema: Uso de C y las llamadas al sistema.

Ejemplo 1

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

int main(void)
{
        printf("ID de proceso: %ld\n", (long) getpid());
        printf("ID de proceso padre: %ld\n", (long) getppid());
        printf("ID de usuario propietario: %ld\n", (long) getuid());
        return 0;
}
```

Explica qué hace el código anterior.

Ejemplo 2

```
#include <stdio.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
/* This program demonstrates that the use of the getpid() function.
                                                                                          P1
 \ensuremath{^{*}} When this was run 100 times on the computer the author is
                                                                                        PADRE
 \ ^{*} on, only twice did the parent process execute before the
 * child process executed.
^{\ast} Note, if you juxtapose two strings, the compiler automatically ^{\ast} concatenates the two, e.g., "Hello " "world!"
 * The return value of fork() is actually pid_t ('pid' 't'ype).
                                                                                          P2
 * When it is assigned to 'int pid', if the type is different, there
                                                                                         HIJO
 * is an implicit cast; however, when we print the return value
 \ensuremath{^*} of getpid(), it is necessary to explicitly cast it as an
 * integer.
 * The type 'pid_t' is defined in the library header <sys/types.h>
int main( void ) {
        printf( "PADRE: Soy el proceso Padre: mi (PID) es %d\n", (int) getpid() );
        int pid = fork();
        if ( pid == 0 ) {
               printf( "HIJO: después de fork()\n");
               printf( "HIJO: soy el proceso Hijo, mi (PID) es %d\n", (int) getpid() );
        } else {
               printf( "PADRE: después de fork()\n");
               printf( "PADRE: el (PID) del Padre sigue siendo %d - fork() retorna %d\n",
                        (int) getpid(), pid );
       }
        return 0;
}
```



```
PADRE
#include <stdio.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
                                                              P2
int main (void) {
                                                              HIJO
                                                                         HIJO
                                                                                      HIJO
       int i;
       int padre;
       padre = 1;
       for (i=0; i < 3; i++) {
               if (padre == 1){
                      if (fork() == 0) /* Proceso hijo */
                              fprintf(stdout, "Este es el proceso hijo con padre %ld\n",
                      (long)getppid());
                              padre = 0;
                      } else /* Proceso padre */
                      {
                              fprintf(stdout, "Este es el proceso padre con ID %ld\n",
                              (long)getpid());
                              padre = 1;
                      }
               }
       }
       return 0;
```

Explica qué hace el código anterior.

EJEMPLO 3.1

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
int main (int argc, char *argv[]) {
       int num;
       pid_t pid;
       srandom(getpid());
       for (num= 0; num< 3; num++) {
              pid= fork();
               printf ("Soy el proceso de PID %d y mi padre es %d (PID).\n",
               getpid(), getppid());
               if (pid== 0)
                      break;
       }
       if (pid== 0)
               sleep(random() % 5);
       else
               for (num= 0; num< 3; num++)
                      printf ("Fin del proceso de PID %d.\n", wait (NULL));
       return 0;
}
```

P1

PADRE

?5

Ρ1



```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>
int main (void) {
      pid_t childpid;
      int status=0;
      int result;
      if ((childpid = fork()) == -1) {
             perror("Error en llamada a fork\n");
             exit(1);
      else if (childpid == 0) {
            result = getpid() < getppid();</pre>
            fprintf(stdout, "Soy el proceso hijo (%ld) y voy a devolver a mi padre
      (%ld) el valor %d después de esperar 2 segundos\n", (long)getpid(),
      (long)getppid(), result);
            sleep(2);
            exit (result);
      else {
             while( childpid != wait(&status));
             fprintf(stdout, "Soy el proceso padre (%ld) y mi hijo (%ld) me ha
      devuelto %d\n", (long)getpid(), (long)childpid, status);
      return (0);
```

Explica qué hace el código anterior.



```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>
#include <errno.h>
#include <stdlib.h>
int main() {
       int status;
       printf( "Soy el proceso Padre, mi (PID) es %d\n", (int) getpid() );
       printf ("Listar los procesos \n");
       if (execl ("/bin/ps", "ps", "-f", NULL) < 0) {
    fprintf(stderr, "Error en exec %d\n", errno);</pre>
               exit(1);
       printf ("Fin de la lista de procesos\n");
       exit(0);
}
```

Explica qué hace el código anterior.

Confirma el path del comando ps utilizando la instrucción whereis ps o which ps.

```
Ejemplo 6 (example_01.3.C y example_01.4.C)
                                                               Llamad a los ficheros así.
example 01.3.C
                                                            Compila ambos ficheros y luego
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
int main(int argc, char *argv[])
{
    printf("Soy example_01.3.C, mi PID es %d\n", getpid());
    char *args[] = {"example_01.4", "C", "Programming", NULL};
    execv("./example_01.4", args);
    printf("Volviendo a example_01.3.C \n");
    return 0;
}
example_01.4.C
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
int main(int argc, char *argv[])
    printf("Soy example_01.4.C\n");
    printf("Mi PID es %d\n", getpid());
    return 0;
}
```

Explica qué hace el código anterior.

ejecuta el primero.



```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>
#include <errno.h>
int main() {
      pid_t childpid, waitreturn;
      int status;
      if ((childpid = fork()) == -1) {
             fprintf(stderr, "Error en fork %d\n", errno);
      exit(1);
      else if (childpid == 0)
             { /* codigo del proceso hijo */
              if ( execl ("/bin/ps", "ps", "-fu", getenv ("USER"), 0) < 0) {
                   fprintf(stderr, "Error en exec %d\n", errno);
                   exit(1);
             }
      }
      else /* codigo del proceso padre */
             while(childpid != (waitreturn = wait(&status)))
                   if ((waitreturn == -1) && (errno != EINTR))
                          break;
      exit(0);
}
```

Explica qué hace el código anterior.



Avanzado: comunicación entre procesos con tuberías **Ejemplo 8**

El siguiente programa ejecuta el comando **Is -I — sort -n +4** comunicando a los procesos **Is** y **sort** con tuberías:

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <fcntl.h>
int main(void) {
      int fd[2];
      pid_t childpid;
      pipe(fd);
      if ((childpid = fork()) == 0) { /* ls es el hijo */
             dup2(fd[1], STDOUT_FILENO);
             close(fd[0]);
             close(fd[1]);
             execl("/usr/bin/ls", "ls", "-1", NULL);
             perror("Exec fallo en ls");
      } else { /* sort es el padre */
             dup2(fd[0], STDIN_FILENO);
             close(fd[0]);
             close(fd[1]);
             execl("/usr/bin/sort", "sort", "-n", "+4", NULL);
             perror("Exec fallo en sort");
      exit(0);
}
```

Este de momento no lo expliques, solo intenta comprender qué ocurre entre los procesos.