

jobcontrol.c.pdf



macodecena



Sistemas Operativos



2º Grado en Ingeniería del Software



Escuela Técnica Superior de Ingeniería Informática Universidad de Málaga

cochesnet

coches.net





En este momento hay alguien teniendo relaciones sexuales dentro de un coche.

Y no eres tú. Pero podrías serlo.





En este momento hay alguien teniendo relaciones sexuales dentro de un coche.



Y no eres tú. Pero podrías serlo.

27/6/23, 16:51 job_control.c

~\Desktop\ING DEL SOFTWARE\SOFTWARE 2_2\SISTEMAS OPERATIVOS\Prácticas\Práctica 4\prShellBasico\job_control.c

```
UNIX Shell Project
    job_control module
    Sistemas Operativos
    Grados I. Informatica, Computadores & Software
    Dept. Arquitectura de Computadores - UMA
    Some code adapted from "Fundamentos de Sistemas Operativos", Silberschatz et al.
10
11
12
   #include <stdio.h>
13 #include <stdlib.h>
14 #include <string.h>
15 #include <malloc.h>
16 #include "job_control.h"
17
18
19
   // get_command() reads in the next command line, separating it into distinct tokens
   // using whitespace as delimiters. setup() sets the args parameter as a
20
21
   // null-terminated string.
22
23
24
    void get_command(char inputBuffer[], int size, char *args[],int *background)
25
26
        int length, /* # of characters in the command line */
                   /* loop index for accessing inputBuffer array */
27
            start, /* index where beginning of next command parameter is */
28
                   /st index of where to place the next parameter into args[] st/
29
30
        ct = 0;
31
        *background=0;
32
33
        /* read what the user enters on the command line */
        length = read(STDIN FILENO, inputBuffer, size);
35
36
37
        start = -1;
38
        if (length == 0)
39
            printf("\nBye\n");
40
            exit(0);
41
                                /* ^d was entered, end of user command stream */
42
43
        if (length < 0){</pre>
44
            perror("error reading the command");
45
                                /* terminate with error code of -1 */
46
47
        /* examine every character in the inputBuffer */
48
49
        for (i=0;i<length;i++)</pre>
50
            switch (inputBuffer[i])
51
52
            case ' ':
53
            case '\t' :
54
                                       /* argument separators */
                if(start != -1)
```



coches.net





localhost:60205/8ae07a40-c990-4424-b3cb-6f6cb5d2c7db/

```
27/6/23, 16:51
                                                     job_control.c
  56
                   {
  57
                       args[ct] = &inputBuffer[start];
                                                          /* set up pointer */
  58
  59
                   inputBuffer[i] = '\0'; /* add a null char; make a C string */
  60
  61
                   break;
  62
  63
              case '\n':
                                          /* should be the final char examined */
  64
  65
                   if (start != -1)
  66
                   {
  67
                       args[ct] = &inputBuffer[start];
  68
  69
  70
                   inputBuffer[i] = '\0';
                   args[ct] = NULL; /* no more arguments to this command */
  71
  72
  73
              default :
                                     /* some other character */
  74
  75
                   if (inputBuffer[i] == '&') // background indicator
  76
  77
  78
                       *background = 1;
  79
                       if (start != -1)
  80
  81
                          args[ct] = &inputBuffer[start];
  82
                          ct++;
  83
                       inputBuffer[i] = '\0';
  84
                       args[ct] = NULL; /* no more arguments to this command */
  85
  86
                       i=length; // make sure the for loop ends now
  87
  88
                   }
  89
                  else if (start == -1) start = i; // start of new argument
  90
              } // end switch
          } // end for
  91
  92
          args[ct] = NULL; /* just in case the input line was > MAXLINE */
  93
      }
  94
  95
  96
      /st devuelve puntero a un nodo con sus valores inicializados,
  97
  98
      devuelve NULL si no pudo realizarse la reserva de memoria*/
  99
      job * new_job(pid_t pid, const char * command, enum job_state state)
 100
 101
          job * aux;
 102
          aux=(job *) malloc(sizeof(job));
 103
          aux->pgid=pid;
 104
          aux->state=state;
 105
          aux->command=strdup(command);
 106
          aux->next=NULL;
 107
          return aux;
 108
 109
 110
      // -----
      /* inserta elemento en la cabeza de la lista */
 111
 112
      void add_job (job * list, job * item)
 113
 114
          job * aux=list->next;
          list->next=item;
 115
```

localhost:60205/8ae07a40-c990-4424-b3cb-6f6cb5d2c7db/



cochesnet

En este momento hay alguien teniendo relaciones sexuales dentro de un coche.

Y no eres tú. Pero podrías serlo.



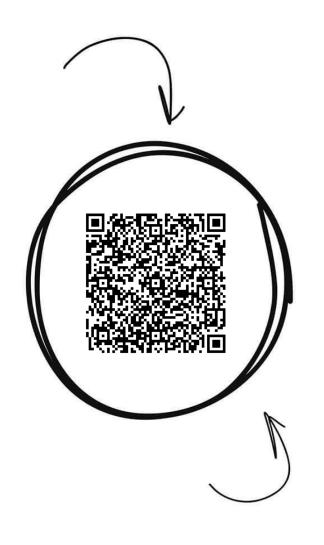


coches.net





Sistemas Operativos



Banco de apuntes de la



Comparte estos flyers en tu clase y consigue más dinero y recompensas

- Imprime esta hoja
- 2 Recorta por la mitad
- Coloca en un lugar visible para que tus compis puedan escanar y acceder a apuntes
- Llévate dinero por cada descarga de los documentos descargados a través de tu QR





```
27/6/23, 16:51
                                                 job_control.c
 116
         item->next=aux;
 117
          list->pgid++;
 118
 119
      }
 120
 121
 122
      /* elimina el elemento indicado de la lista
      devuelve 0 si no pudo realizarse con exito */
 123
 124
      int delete_job(job * list, job * item)
 125
 126
          job * aux=list;
 127
         while(aux->next!= NULL && aux->next!= item) aux=aux->next;
 128
          if(aux->next)
 129
 130
             aux->next=item->next;
             free(item->command);
 131
 132
             free(item);
 133
             list->pgid--;
 134
             return 1;
 135
         }
 136
         else
 137
             return 0;
 138
 139
 140
 141
      /* busca y devuelve un elemento de la lista cuyo pid coincida con el indicado,
      devuelve NULL si no lo encuentra */
 142
 143
      job * get_item_bypid (job * list, pid_t pid)
 144
      {
 145
          job * aux=list;
 146
          while(aux->next!= NULL && aux->next->pgid != pid) aux=aux->next;
 147
         return aux->next;
 148
      }
 149
      // -----
 150
      job * get_item_bypos( job * list, int n)
 151
 152
          job * aux=list;
          if(n<1 || n>list->pgid) return NULL;
 153
 154
         while(aux->next!= NULL && n) { aux=aux->next; n--;}
 155
 156
         return aux->next;
 157
 158
      // -----
 159
      /*imprime una linea en el terminal con los datos del elemento: pid, nombre \dots */
 160
 161
      void print_item(job * item)
 162
 163
 164
          printf("pid: %d, command: %s, state: %s\n", item->pgid, item->command,
      state_strings[item->state]);
 165
 166
      // -----
 167
 168
      /*recorre la lista y le aplica la funcion pintar a cada elemento */
      void print_list(job * list, void (*print)(job *))
 169
 170
 171
          int n=1;
          job * aux=list;
 172
          printf("Contents of %s:\n",list->command);
 173
 174
         while(aux->next!= NULL)
```

localhost:60205/8ae07a40-c990-4424-b3cb-6f6cb5d2c7db/



cochesnet

En este momento hay alguien teniendo relaciones sexuales dentro de un coche.



Y no eres tú. Pero podrías serlo.

```
27/6/23, 16:51
                                                    job_control.c
 175
              printf(" [%d] ",n);
 176
 177
              print(aux->next);
 178
              n++;
 179
              aux=aux->next;
 180
 181
 182
 183
 184
      /* interpretar valor status que devuelve wait */
 185
      enum status analyze status(int status, int *info)
 186
          // el proceso se ha suspendido
 187
 188
          if (WIFSTOPPED (status))
 189
 190
              *info=WSTOPSIG(status);
 191
              return(SUSPENDED);
 192
 193
          // el proceso se ha reanudado
 194
          else if (WIFCONTINUED(status))
 195
 196
              *info=0;
 197
              return(CONTINUED);
 198
 199
          else
 200
 201
              // el proceso ha terminado
              if (WIFSIGNALED (status))
 202
 203
                  *info=WTERMSIG (status);
 204
                  return(SIGNALED);
 205
 206
              }
 207
              else
 208
 209
                  *info=WEXITSTATUS(status);
 210
                  return(EXITED);
 211
 212
 213
          return -1;
 214
 215
 216
 217
      // cambia la accion de las señales relacionadas con el terminal
 218
      void terminal_signals(void (*func) (int))
 219
          signal (SIGINT, func); // crtl+c interrupt tecleado en el terminal
 220
          signal (SIGQUIT, func); // ctrl+\ quit tecleado en el terminal
 221
          signal (SIGTSTP, func); // crtl+z Stop tecleado en el terminal
 222
          signal (SIGTTIN, func); // proceso en segundo plano quiere leer del terminal
 223
 224
          signal (SIGTTOU, func); // proceso en segundo plano quiere escribir en el terminal
 225
 226
      // -----
 227
 228
      void block_signal(int signal, int block)
 229
 230
          /* declara e inicializa máscara */
 231
          sigset_t block_sigchld;
 232
          sigemptyset(&block_sigchld );
          sigaddset(&block_sigchld,signal);
 233
 234
          if(block)
```



coches.net





```
27/6/23, 16:51
                                                          job_control.c
  235
           {
                /* bloquea señal */
  236
  237
                sigprocmask(SIG_BLOCK, &block_sigchld, NULL);
 238
           }
           else
 239
  240
           {
                /* desbloquea señal */
 241
                sigprocmask(SIG_UNBLOCK, &block_sigchld, NULL);
  242
  243
           }
  244
       }
  245
  246
 247
```

