Московский Авиационный Институт

(Национальный Исследовательский Университет)

Факультет информационных технологий и прикладной математики Кафедра вычислительной математики и программирования

> Лабораторная работа №6-8 по курсу «Операционные системы»

> > Тема работы "Очереди сообщений"

| Студент: Морозов Артем Е | борисович |
|----------------------------------|------------|
| Группа: М80 | О-208Б-20 |
| Ва | ариант: 44 |
| Преподаватель: Миронов Евгений С | Сергеевич |
| Оценка: | _ |
| Дата: | |
| Полпись: | |

Содержание

- 1. Репозиторий
- 2. Постановка задачи
- 3. Общие сведения о программе
- 4. Общий метод и алгоритм решения
- 5. Исходный код
- 6. Демонстрация работы программы
- 7. Выводы

Репозиторий

https://github.com/artemmoroz0v

Постановка задачи

Реализовать распределенную систему по асинхронной обработке запросов. В

данной распределенной системе должно существовать 2 вида узлов:

«управляющий» и «вычислительный». Необходимо объединить данные узлы

в соответствии с той топологией, которая определена вариантом. Связь между

узлами необходимо осуществить при помощи технологии очередей

сообщений. Также в данной системе необходимо предусмотреть проверку

доступности узлов в соответствии с вариантом. При убийстве («kill -9»)

любого вычислительного узла система должна пытаться максимально

сохранять свою работоспособность, а именно все дочерние узлы убитого узла

могут стать недоступными, но родительские узлы должны сохранить свою

работоспособность. Управляющий узел отвечает за ввод команд от

пользователя и отправку этих команд на вычислительные узлы.

Вариант 44. Команды:

create id

exec id n n1 n2... ni (набор чисел, требуется посчитать сумму)

heartheat time

Общие сведения о программе

Для выполнения данной лабораторной работы я предварительно реализовал 6

файлов с кодом:

3

BalancedTree.h - реализация идеально сбалансированного дерева, требуемого по моему варианту. Нужен для добавления id в дерево согласно правилу добавления в наименьшее поддерево. Это, скорее, вспомогательный файл.

ZMQFunctions.h - отдельный файл для функций zero-message queue, сделанный для удобства работы и во избежание загрязнения кода.

CalculationNode.h - файл с основной реализацией команд, выполняемых программой.

ClientProgram.cpp - реализация программы клиента.

ServerProgram.cpp - реализация программы сервера.

Общий метод и алгоритм решения

В makefile у нас две команды:

g++ -fsanitize=address ClientProgram.cpp -lzmq -o client -w

g++ -fsanitize=address ServerProgram.cpp -lzmq -o server -w

По сути, две работающие программы. В начале запускается client, который уже в себе вызывает server от конкретных значений child_id, parent_port и parent_id. После того, как клиент получает сообщение, он отправляет его на сервер. Все операции проходят с объектом node класса CalculationNode. Программа client работает до специального символа Ctrl+D, а до него считывает все предусмотренные вариантом комманды и коммуницирует с сервером. При этом каждый следующий id добавляется в контейнер set, являющийся приватным полем класса BalancedTree.

Исходный код

BalancedTree.h

```
#ifndef BALANCED TREE H
#define BALANCED TREE H
#include <bits/stdc++.h>
class BalancedTree {
    class BalancedTreeNode {
       public:
         int id;
         BalancedTreeNode* left;
         BalancedTreeNode* right;
         int height;
         bool available;
         BalancedTreeNode (int id) {
            this->id = id;
            available = true;
            left = NULL;
            right = NULL;
          void CheckAvailability (int id) {
            if (this->id == id)
              available = false;
            else {
              if (left != NULL) {
                 left->CheckAvailability(id);
              if (right != NULL) {
                 right->CheckAvailability(id);
            }
          void Remove (int id, std::set<int> &ids) {
            if (left != NULL && left->id == id) {
              left->RecursionRemove(ids);
              ids.erase(left->id);
              delete left;
```

```
left = NULL;
  else if (right != NULL && right->id == id) {
    right->RecursionRemove(ids);
    ids.erase(right->id);
    delete right;
    right = NULL;
  else {
    if (left != NULL) {
       left->Remove(id, ids);
    if (right != NULL) {
       right->Remove(id, ids);
  }
void RecursionRemove (std::set<int> &ids) {
  if (left != NULL) {
    left->RecursionRemove(ids);
    ids.erase(left->id);
    delete left;
    left = NULL;
  if (right != NULL) {
    right->RecursionRemove(ids);
    ids.erase(right->id);
    delete right;
    right = NULL;
void AddInNode (int id, int parent id, std::set<int> &ids) {
  if (this->id == parent id) {
    if (left == NULL){
       left = new BalancedTreeNode(id);
    else {
       right = new BalancedTreeNode(id);
    ids.insert(id);
  }
  else {
    if (left != NULL) {
```

```
left->AddInNode(id, parent id, ids);
     if (right != nullptr) {
       right->AddInNode(id, parent id, ids);
  }
int MinimalHeight() {
  if (left == NULL || right == NULL) {
     return 0;
  int left height = -1;
  int right height = -1;
  if (left != NULL && left->available == true) {
     left height = left->MinimalHeight();
  if (right != NULL && right->available == true) {
     right height = right->MinimalHeight();
  if (right_height == -1 && left height == -1) {
     available = false;
     return -1;
  else if (right height == -1) {
     return left height + 1;
  else if (left height == -1) {
     return right + 1;
  else {
     return std::min(left height, right height) + 1;
int IDMinimalHeight(int height, int current height) {
  if (height < current height) {
     return -2;
  else if (height > current_height) {
     int current id = -2;
     if (left != NULL && left->available == true) {
       current id = left->IDMinimalHeight(height, (current height + 1));
     if (right != NULL && right->available == true && current id == -2){
```

```
current id = right->IDMinimalHeight(height, (current height + 1));
            return current id;
         else {
            if (left == NULL || right == NULL){
              return id;
            return -2;
       ~BalancedTreeNode() {}
  };
private:
    BalancedTreeNode* root;
public:
  std::set<int> ids;
  BalancedTree() {
    root = new BalancedTreeNode(-1);
  bool Exist(int id) {
    if (ids.find(id) != ids.end()) {
       return true;
    return false;
  void AvailabilityCheck(int id) {
    root->CheckAvailability(id);
  int FindID() {
    int h = root->MinimalHeight();
    return root->IDMinimalHeight(h, 0);
  void AddInTree(int id, int parent) {
    root->AddInNode(id, parent, ids);
  void RemoveFromRoot(int idElem) {
    root->Remove(idElem, ids);
  ~BalancedTree() {
    root->RecursionRemove(ids);
    delete root;
  }
```

```
};
#endif
```

CalculationNode.h

```
#include <bits/stdc++.h>
#include "ZMQFunctions.h"
#include "unistd.h"
class CalculationNode {
  private:
     zmq:: context t context;
  public:
     zmq:: socket_t left, right, parent;
     int id, left id = -2, right id = -2, parent id;
     int left port, right port, parent port;
     CalculationNode(int id, int parent port, int parent id):
       id(id),
       parent port(parent port),
       parent id(parent id),
       left(context, ZMQ REQ),
       right(context, ZMQ REQ),
       parent(context, ZMQ REP)
       if (id !=-1) {
          connect(parent, parent port);
     std:: string create (int child id) {
       int port;
       bool isleft = false;
       if (left id == -2) {
          left port = bind(left, child id);
          left id = child id;
          port = left port;
          isleft = true;
       else if (right id == -2) {
          right port = bind(right, child id);
          right id = child id;
          port = right_port;
```

```
else {
          std:: string fail = "Error: can not create the calculation node";
          return fail;
       int fork id = fork();
       if (fork id == 0) {
          if (execl("./server", "server", std:: to string(child id).c str(), std::
to string(port).c str(), std:: to string(id).c str(), (char*)NULL) == -1) {
             std:: cout << "Error: can not run the execl-command" << std:: endl;
             exit(EXIT FAILURE);
       else {
          std:: string child pid;
          try {
             if (isleft) {
               left.setsockopt(ZMQ SNDTIMEO, 3000);
               send message(left, "pid");
               child pid = receive message(left);
             }
             else {
               right.setsockopt(ZMQ SNDTIMEO, 3000);
               send message(right, "pid");
               child pid = receive message(right);
             return "Ok: " + child pid;
          catch (int) {
             std:: string fail = "Error: can not connect to the child";
             return fail;
     std:: string ping (int id) {
       std:: string answer = "Ok: 0";
       if (this->id == id) {
          answer = "Ok: 1";
          return answer;
       else if (left id == id) {
          std:: string message = "ping " + std:: to string(id);
          send message(left, message);
          try {
```

```
message = receive message(left);
       if (message == "Ok: 1") {
          answer = message;
        }
     catch(int){}
  else if (right id == id) {
     std:: string message = "ping " + std:: to_string(id);
     send message(right, message);
     try {
       message = receive message(right);
       if (message == "Ok: 1") {
          answer = message;
     catch(int){}
  return answer;
std:: string sendstring (std:: string string, int id) {
  std:: string answer = "Error: Parent not found";
  if (left id == -2 && right id == -2) {
     return answer;
  else if (left id == id) {
     if (ping(left id) == "Ok: 1") {
       send message(left, string);
       try{
          answer = receive message(left);
       catch(int){}
  else if (right id == id) {
    if (ping(right id) == "Ok: 1") {
       send_message(right, string);
       try {
          answer = receive_message(right);
       catch(int){}
```

```
else {
     if (ping(left id) == "Ok: 1")
       std:: string message = "send " + std:: to string(id) + " " + string;
       send message(left, message);
       try {
          message = receive message(left);
       catch(int) {
          message = "Error: Parent not found";
       if (message != "Error: Parent not found") {
          answer = message;
     if (ping(right id) == "Ok: 1") {
       std:: string message = "send " + std:: to string(id) + " " + string;
       send message(right, message);
       try {
          message = receive message(right);
        }
       catch(int) {
          message = "Error: Parent not found";
       if (message != "Error: Parent not found") {
          answer = message;
  return answer;
std:: string exec (std:: string string) {
  std:: istringstream string thread(string);
  int result = 0;
  int amount, number;
  string thread >> amount;
  for (int i = 0; i < amount; ++i) {
     string thread >> number;
     result += number;
  std:: string answer = "Ok: " + std:: to string(id) + ": " + std:: to string(result);
  return answer;
std:: string treeclear (int child) {
```

```
if (left id == child) {
     left id = -2;
     unbind(left, left_port);
  else {
     right id = -2;
     unbind(right, right_port);
  return "Ok";
std:: string kill () {
  if (left id != -2){
     if (ping(left_id) == "Ok: 1") {
        std:: string message = "kill";
        send message(left, message);
        try {
          message = receive message(left);
        catch(int){}
        unbind(left, left port);
        left.close();
     }
  if (right id != -2) {
     if (ping(right_id) == "Ok: 1") {
        std:: string message = "kill";
        send message(right, message);
        try {
          message = receive_message(right);
        catch (int){}
        unbind(right, right port);
        right.close();
  return std:: to_string(parent_id);
~CalculationNode() {}
```

};

ClientProgram.cpp

```
#include <bits/stdc++.h>
#include "CalculationNode.h"
#include "ZMOFunctions.h"
#include "BalancedTree.h"
int main() {
  std:: string command;
  CalculationNode node(-1, -1, -1);
  std:: string answer;
  std:: cout << "Hello there! Please check out the task commands: " << std:: endl;
  std:: cout << '\t' << "create id: for creating a new calculation node" << std:: endl;
  std:: cout << '\t' << "exec id n n1 n2... n: for calculating a sum" << std:: endl;
  std:: cout << '\t' << "heartbeat time: for checking node-availabilty" << std:: endl;
  std:: cout << '\t' << "kill id: for killing a calculation node" << std:: endl;
  BalancedTree tree:
  while ((std:: cout << "Please enter your command: ") && (std:: cin >> command)) {
     if (command == "create") {
       int child;
       std:: cin >> child;
       if (tree.Exist(child)) {
          std:: cout << "Error: Already exists" << std:: endl;
       else {
          while (true) {
            int idParent = tree.FindID();
            if (idParent == node.id) {
               answer = node.create(child);
               tree.AddInTree(child, idParent);
               break;
             }
            else {
               std:: string message = "create " + std:: to string(child);
               answer = node.sendstring(message, idParent);
               if (answer == "Error: Parent not found") {
                  tree.AvailabilityCheck(idParent);
               }
               else {
                 tree.AddInTree(child, idParent);
                 break;
             }
```

```
std:: cout << answer << std::endl;
else if (command == "exec") {
  std:: string str;
  int child;
  std:: cin >> child;
  getline(std:: cin, str);
  if (!tree.Exist(child)) {
     std:: cout << "Error: Parent is not existed" << std:: endl;
  else {
     std:: string message = "exec " + str;
     answer = node.sendstring(message, child);
     std:: cout << answer << std:: endl;
}
else if (command == "ping") {
  int child;
  std:: cin >> child;
  if (!tree.Exist(child)) {
     std::cout << "Error: Parent is not existed" << std:: endl;
  else if (node.left id == child || node.right id == child) {
     answer = node.ping(child);
     std:: cout << answer << std:: endl;
  else {
     std:: string message = "ping " + std:: to string(child);
     answer = node.sendstring(message, child);
     if (answer == "Error: Parent not found") {
       answer = "Ok: 0";
     std:: cout << answer << std:: endl;
}
else if (command == "heartbeat") {
  int time;
  std:: cin >> time;
  std:: string str;
  std:: vector<int> not available;
  for (int i = 0; i < 10; ++i) {
```

```
for (int j : tree.ids) {
       std:: string answer = node.ping(j);
       std:: cout << answer << " " << j << std:: endl;
       if (answer != "Ok: 1") {
          not available.push back(j);
     if (not available.empty()) {
       std:: cout << "Ok" << std:: endl;
     else {
       std:: cout << "Next nodes are not available: ";
       for (int z = 0; z < not available.size(); ++z) {
          std:: cout << not available[z] << " ";
       std:: cout << std:: endl;
       not available.clear();
     sleep((unsigned int)(time/1000));
else if (command == "kill") {
  int child;
  std:: cin >> child;
  std:: string message = "kill";
  if (!tree.Exist(child)) {
     std:: cout << "Error: Parent is not existed" << std:: endl;
  else {
     answer = node.sendstring(message, child);
     if (answer != "Error: Parent not found") {
       tree.RemoveFromRoot(child);
       if (child == node.left id){
          unbind(node.left, node.left port);
          node.left id = -2;
          answer = "Ok";
        }
       else if (child == node.right id) {
          node.right id = -2;
          unbind(node.right, node.right port);
          answer = "Ok";
       else {
```

```
message = "clear " + std:: to_string(child);
    answer = node.sendstring(message, std:: stoi(answer));
}
std:: cout << answer << std:: endl;
}
else {
    std:: cout << "Please enter correct command!" << std:: endl;
}
node.kill();
return 0;</pre>
```

ServerProgram.cpp

```
#include <bits/stdc++.h>
#include "CalculationNode.h"
#include "ZMQFunctions.h"
#include "BalancedTree.h"
int main(int argc, char *argv[]) {
  if (argc != 4) {
     std:: cout << "Usage: 1)./main, 2) child id, 3) parent port, 4) parent id" << std::
endl;
    exit(EXIT FAILURE);
  CalculationNode node(atoi(argv[1]), atoi(argv[2]), atoi(argv[3]));
  while(true) {
     std:: string message;
    std:: string command;
    message = receive message(node.parent);
     std:: istringstream request(message);
    request >> command;
    if (command == "pid") {
       std:: string answer = std:: to string(getpid());
       send message(node.parent, answer);
     else if (command == "ping") {
       int child;
       request >> child;
```

```
std:: string answer = node.ping(child);
    send message(node.parent, answer);
  }
  else if (command == "create") {
    int child;
    request >> child;
    std:: string answer = node.create(child);
    send message(node.parent, answer);
  else if (command == "send"){
    int child;
    std:: string str;
    request >> child;
    getline(request, str);
    str.erase(0, 1);
    std:: string answer = node.sendstring(str, child);
    send message(node.parent, answer);
  }
  else if (command == "exec") {
    std:: string str;
    getline(request, str);
    std:: string answer = node.exec(str);
    send message(node.parent, answer);
  else if (command == "kill") {
    std:: string answer = node.kill();
    send message(node.parent, answer);
    disconnect(node.parent, node.parent port);
    node.parent.close();
    break;
  else if (command == "clear") {
    int child;
    request >> child;
    std:: string answer = node.treeclear(child);
    send message(node.parent, answer);
return 0;
```

Демонстрация работы программы

```
moroz0v@LAPTOP-T5JMDNV1:~/OS/lab6$ ./client
Hello there! Please check out the task commands:
        create id: for creating a new calculation node
        exec id n n1 n2... n: for calculating a sum
        heartbeat time: for checking node-availabilty
        kill id: for killing a calculation node
Please enter your command: create 5
0k: 760
Please enter your command: create 6
0k: 772
Please enter your command: create 7
0k: 775
Please enter your command: exec 7 3 4 2 3
0k: 7: 9
Please enter your command: create 10
0k: 805
Please enter your command: kill 5
Please enter your command: exec 6 1 2
0k: 6: 2
Please enter your command: kill 7
Error: Parent is not existed
Please enter your command: heartbeat 100
0k: 1 6
Ok
0k: 16
0k
0k: 16
0k
0k: 16
Ok
0k: 16
0k
0k: 16
0k
0k: 1 6
Ok
0k: 16
Ok
0k: 16
0k
0k: 1 6
Ok
```

Выводы

Данная лабораторная работа была очень и очень непростой. Во время ее выполнения я полностью осознал концепцию очередей сообщений на основе zero message queue. На мой взгляд, это достойное завершение курса "Операционных систем".