Lesson 15

- 1.通过 fork 创建的父子进程对于 fork 之前打开的 fd 共享文件 偏移量。
- 2.目前我们碰到的共享文件偏移量的情况有 2 种:
 - a) 通过 dup 等手段复制 fd, 此时两个 fd 共享文件偏移量
 - b) fork 父子进程,二者共享文件偏移量。
- 3.close 的关闭采用的是引用计数,当执行 close 时,是把该 fd 指向的内核中的文件表项引用计数减 1,仅当引用计数为 0 时才真正销毁该结构。
- 4.shell 的工作原理当我们在键盘上敲入"ls"的时候
 - a) shell (bash、zsh) 先 fork 一个子进程
 - b) 将子进程的代码使用 exec 替换为"ls"
 - c) shell 负责该子进程的回收
- 5.对于经典的 fork+exec 的组合模式, fork 出子进程再进行替换, 那么复制完整的子进程的地址空间是无意义的。所以提出两种解决方案:
 - a) vfork: vfork 的目的就是为了 exec。
 - b) 对于 fork 采用写时复制技术。
- 6.fork 的写时复制技术:
 - a) fork 子进程时,仅仅复制页表项,而不是具体的进程 空间。同时将地址空间设为只读。

- b) 每当任何一方试图修改地址空间时,就自己复制一份。 7.写时复制(COW)使得父子进程,在物理上共享地址空间的,但是在逻辑上地址空间是相互独立的。
- 8.处理僵尸进程的手段:
 - a) 处理 SIGCHLD 信号
 - b) 采用 wait、waitpid
- 9.如果没有任何子进程,那么执行 wait 时,会立刻返回-1,同时 errno 为 ECHLD。否则阻塞,使用 WNOHANG 可以避免阻塞。
- 10.waitpid 不是按照顺序回收子进程。
- 11.system 与 exec 区别:
 - a) exec 替换的是当前进程
- b) system 则是<mark>创建子进程</mark>,然后调用 exec 替换 12.system 的实现:
 - a) 创建子进程
 - b) 子进程采用 exec 进行进程替换
 - c) 父进程回收子进程,注意 EINTR
- 13.守护进程与普通进程的区别:
 - a) 守护进程不属于 shell 所在的会话组
 - b) 当 shell 退出的时候, 守护进程不受影响
- 14.中断分为两类:
 - a) 硬中断, 就是通常所说的中断, 中断处理程序运行在

内核态,需要一定的硬件支持

b) 软中断是在软件层次上对中断的一种模拟,就是常说的信号,它的处理程序运行在用户态。它是软件级别的,不需要特定的硬件支持。

15.常见的信号:

- a) SIGINT: ^C
- b) SIGQUIT: ^\
- c) SIGKILL: kill -9 pid
- d) SIGPIPE: 与关闭的 TCP 连接有关
- e) SIGCHLD: 子进程消亡,出现僵尸进程
- f) SIGALRM: alarm 函数
- 16.关于信号的术语:
 - a) 发送信号
 - b) 接收信号
- 17.对信号的处理方式有三种:
 - a) 自行编写 handler
 - b) 忽略
 - c) 采用系统的默认行为

18.发送信号:

- a) kill -n pid: 给 pid 进程发送 n 信号
- b) 使用系统调用 kill
- c) alarm 函数,给自己发 SIGALRM 信号

19.已经发送但是还未被接收的信号称为待处理信号。系统采用一个向量表示待处理信号的集合,所以每种类型的信号最多只有一个待处理信号。一个待处理信号最多只能被接收一次。

20.信号处理带来的一些问题:

- a) 待处理信号被阻塞:如果程序正在处理 SIGINT,那么此时到达一个 SIGINT,会被阻塞,成为待处理信号,一直到上一个 SIGINT 处理程序返回。
- b) 待处理信号不会排队等待:每种类型的信号最后只有一个待处理信号,如果程序中已经有一个 SIGINT 待处理信号,此时到达一个 SIGINT,会被丢弃。
- c) 系统调用可以被 handler 打断,即 EINTR,例如 read(fd, ...)是一个慢速的系统调用,此时如果有信号到来,会切换到该信号的 handler 中,当从该 handler 返回的时候,read 也返回-1,errno 置为 EINTR。

21.07signal 的分析:

- a) 子进程 sleep2s 后退出,父进程收到 10 个 SIGCHLD 信号(这 10 个信号几乎是同一时间发出)。
- b) 父进程开始处理第一个 SIGCHLD, 里面 sleep2s。
- c) 第二个信号到来,被阻塞为待处理信号。
- d) 其他所有的信号都被简单的丢弃。

22.解决以上问题的关键思想:

- a) 信号对应的向量置位为 1, 说明至少存在一个该信号。
- b) 当处理 SIGCHLD 信号时,应该尽可能多处理子进程。 23.08signal 的分析:
 - a) 10 个子进程几乎同时消亡,发出 10 个 SIGCHLD 信号
 - b) 父进程接收一个 SIGCHLD, 执行 waitpid, 回收第一个子进程, 然后睡眠 2s。
 - c) 在这 2s 内: 第二个 SIGCHLD 变成待处理, 其余丢失。
 - d) 睡眠结束,此时存在 9 个僵尸进程,然后执行 9+1 次 while 循环,全部处理完毕。
 - e) 以上都属于第一个 SIGCHLD 的 handler
 - f) 处理第二个 SIGCHLD, 此时没有子进程, waitpid 失败, 退出。

24.处理僵尸进程:

- a) 在父进程中编写同步代码,可以按照顺序或者异步的 方式逐个回收子进程。这种方法的缺陷是需要准确把 握子进程的消亡时机。
- b) 处理 SIGCHLD 信号,这个方法提供了一种异步处理能力。其中要注意:处理 SIGCHLD 信号时,应该使用 while 循环尽可能多去处理子进程,这里主要是防止信号的阻塞和丢失问题。例如:

```
void handler(int signum)
{
    pid_t pid;
    //每次尽可能多去处理子进程
```

```
while((pid = waitpid(-1, NULL, WNOHANG)) > 0)
{
    printf("Handler process child %d\n", pid);
    sleep(2); //故意去阻塞别的 SIGCHLD 信号
}
}
```