Московский авиационный институт (национальный исследовательский университет)

Факультет информационных технологий и прикладной математики

Кафедра вычислительной математики и программирования

Курсовой проект по курсу «Операционные системы»

Студент: А. Р. Боташев Преподаватель: Е. С. Миронов

Группа: М8О-201Б-21

Дата: Оценка: Подпись:

1 Постановка задачи

Необходимо написать 3-и программы. Далее будем обозначать эти программы A, B, C.

Программа А принимает из стандартного потока ввода строки, а далее их отправляет программе С. Отправка строк должна производится построчно. Программа С печатает в стандартый вывод, полученную строку от программы А. После получения программа С отправляет программе А сообщение о том, что строка получена. До тех пор пока программа А не примет «сообщение о получение строки» от программы С, она не может отправялять следующую строку программе С. Программа В пишет в стандартный вывод количество отправленных символов программой А и количество принятых символов программой С. Данную информацию программа В получает от программ А и С соответственно

2 Сведения о программе

Программы написаны на языке C++ для Unix подобной операционной системы на базе ядра Linux. Для связи между процессами используется pipe

3 Общий метод и алгоритм решения

Программа A создает два дочерних процесса B и C, затем считывает строки из стандартного потока ввода, после чего передает строки процессу C

Процесс С пишет полученную строку, подтвердив получение строки процессу А

А отправляет размер отправленной строки программе В

С отправляет размер полученной строки программе В

4 Листинг программы

A.cpp

```
1  | #include <stdio.h>
2  | #include <unistd.h>
3  | #include <stdlib.h>
4  | #include <signal.h>
5  | #include <string.h>
6  |
7  | #include "../include/get_line.h"
```

```
9 \parallel \text{int id1, id2;}
10 \parallel \text{int pipeAC[2]};
11 | int pipeAB[2];
12 \parallel \text{int pipeCA}[2];
   int pipeCB[2];
13
14
15
    void sig_handler(int signal) {
16
        kill(id1, SIGUSR1);
17
        kill(id2, SIGUSR1);
18
19
        close(pipeAC[0]);
20
        close(pipeAC[1]);
21
        close(pipeCA[0]);
22
        close(pipeCA[1]);
23
        close(pipeAB[0]);
24
        close(pipeAB[1]);
25
        close(pipeCB[0]);
        close(pipeCB[1]);
26
27
        exit(0);
   }
28
29
30
    int main(){
31
32
        if (signal(SIGINT, sig_handler) == SIG_ERR) {
            printf("[%d] ", getpid());
33
            perror("Error signal ");
34
35
            return -1;
36
37
        pipe(pipeAC);
38
        pipe(pipeAB);
39
        pipe(pipeCA);
40
        pipe(pipeCB);
41
42
43
        id1 = fork();
        if (id1 == -1)
44
45
46
            perror("fork1");
47
            exit(-1);
        }
48
        else if(id1 == 0)
49
50
            char name[] = "./B";
51
            char pAB[3] = "";
52
            sprintf(pAB, "%d", pipeAB[0]);
53
54
            char pCB[3] = "";
55
            sprintf(pCB, "%d", pipeCB[0]);
56
57
            close(pipeAC[0]);
```

```
58
            close(pipeAC[1]);
            close(pipeCA[0]);
 59
60
            close(pipeCA[1]);
            close(pipeAB[1]);
61
 62
            close(pipeCB[1]);
 63
 64
            execl(name, name, pAB, pCB, NULL);
 65
        }
 66
        else
 67
        {
            id2 = fork();
 68
 69
            if (id2 == -1)
 70
 71
                perror("fork2");
 72
                exit(-1);
 73
 74
            else if(id2 == 0)
 75
 76
                char name[] = "./C";
                char pAC[3] = "";
 77
                sprintf(pAC, "%d", pipeAC[0]);
 78
 79
                char pCA[3] = "";
 80
                sprintf(pCA, "%d", pipeCA[1]);
                char pCB[3] = "";
 81
                sprintf(pCB, "%d", pipeCB[1]);
 82
 83
 84
                close(pipeAC[1]);
 85
                close(pipeCA[0]);
86
                close(pipeAB[0]);
 87
                close(pipeAB[1]);
 88
                close(pipeCB[0]);
 89
                execl(name, name, pAC, pCA, pCB, NULL);
 90
            }
91
            else
92
 93
                char* line = NULL;
 94
                int size;
95
                while((size = get_line(&line, STDIN_FILENO)) != 0)
96
97
                    write(pipeAC[1], &size, sizeof(int));
98
                    write(pipeAC[1], line, size*sizeof(char));
99
100
                    int ok;
                    read(pipeCA[0], &ok, sizeof(int));
101
102
103
                    write(pipeAB[1], &size, sizeof(int));
104
                }
105
                free(line);
106
```

```
107
                kill(id1, SIGUSR1);
108
                kill(id2, SIGUSR1);
109
110
        }
111
112
113
        close(pipeAC[0]);
114
        close(pipeAC[1]);
        close(pipeCA[0]);
115
        close(pipeCA[1]);
116
117
        close(pipeAB[0]);
118
        close(pipeAB[1]);
119
        close(pipeCB[0]);
120
        close(pipeCB[1]);
121
122
123 | }
    B.cpp
```

```
1 | #include <stdio.h>
   #include <unistd.h>
 3
   #include <stdlib.h>
 4
   #include <signal.h>
 5
 6
   int pipeAB;
 7
   int pipeCB;
 8
 9
   void sig_handler(int signal) {
10
11
       close(pipeAB);
12
       close(pipeCB);
13
       exit(0);
14
   }
15
16
    int main(int argc, char *argv[]){
       if (signal(SIGUSR1, sig_handler) == SIG_ERR) {
17
18
           printf("[%d] ", getpid());
19
           perror("Error signal ");
20
           return -1;
21
       }
22
       pipeAB = atoi(argv[1]);
23
       pipeCB = atoi(argv[2]);
24
25
       int sizeA;
26
       int sizeB;
27
       while(read(pipeAB, &sizeA, sizeof(int)) > 0 && read(pipeCB, &sizeB, sizeof(int)) >
28
           printf("[B] Get A: %d; Get C: %d\n", sizeA, sizeB);
       }
29
```

```
\begin{bmatrix} 30 \\ 31 \end{bmatrix} }
```

C.cpp

```
1 |
 2
   #include <stdio.h>
 3
   #include <unistd.h>
 4
   #include <stdlib.h>
 5
   #include <signal.h>
 6
 7
   int pipeAC;
 8
   int pipeCA;
 9
   int pipeCB;
10
11
12
   void sig_handler(int signal) {
13
       close(pipeAC);
14
       close(pipeCA);
15
       close(pipeCB);
16
17
       exit(0);
18
19
   }
20
21
   int main(int argc, char *argv[]){
22
       if (signal(SIGUSR1, sig_handler) == SIG_ERR) {
23
           perror("[C] Error signal ");
24
           return -1;
25
26
       pipeAC = atoi(argv[1]);
27
       pipeCA = atoi(argv[2]);
28
       pipeCB = atoi(argv[3]);
29
30
       int sizeA;
       while(read(pipeAC, &sizeA, sizeof(int))> 0){
31
           char line[sizeA+1];
32
33
           line[sizeA] = '\0';
           read(pipeAC, line, sizeA * sizeof(char));
34
35
           printf("[C] Get from A: %s\n", line);
36
37
           int ok = 1;
38
           write(pipeCA, &ok, sizeof(int));
39
40
           write(pipeCB, &sizeA, sizeof(int));
41
42
       }
43
44 | }
```

5 Демонстрация работы программ

6 Вывод

Данная крусовая работа основывается на знаниях полученных в ходе изучения курса. По итогу мы получили нейколько программ, которые взаимодействуют друг с другом с помощью pipe. Задача курсового проекта не сложна в реализации, но ее реализация обощает и закрепляет полученные в курсе знания.