

## Comunicación entre procesos

Sistemas Operativos (SO)

Facultat d'Informàtica de Barcelona

Universitat Politècnica de Catalunya

## Licencia Creative Commons

Esta obra está bajo una licencia Reconocimiento-No comercial-Compartir bajo la misma licencia 2.5 España de Creative Commons. Para ver una copia de esta licencia, visite

<http://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/2.5/es/>

o envíe una carta a

Creative Commons, 559 Nathan Abbott Way, Stanford, California 94305, USA.

## Licencia Creative Commons

Eres libre de:

- copiar, distribuir y comunicar públicamente la obra
- hacer obras derivadas

Bajo las condiciones siguientes:

- Atribución. Debes reconocer la autoría de la obra en los términos especificados por el propio autor o licenciante.
- No comercial. No puedes utilizar esta obra para fines comerciales.
- Licenciamiento Recíproco. Si alteras, transformas o creas una obra a partir de esta obra, solo podrás distribuir la obra resultante bajo una licencia igual a ésta.
- Al reutilizar o distribuir la obra, tienes que dejar bien claro los términos de la licencia de esta obra.
- Alguna de estas condiciones puede no aplicarse si se obtiene el permiso del titular de los derechos de autor

Advertencia:

- Los derechos derivados de usos legítimos u otras limitaciones reconocidas por ley no se ven afectados por lo anterior.
- Esto es un resumen legible por humanos del texto legal (la licencia completa)

## Índice

► **Introducción**

► Pipes

- Named pipes
- Unnamed pipes

► Signals

► Sockets

## Introducción

- ▶ Los procesos no comparten memoria
- ▶ Puede interesar que la información generada por un proceso sea utilizada por otro
  - `ls > out.out; grep "prueba" < out.out`
  - `ls | grep "prueba"`
- ▶ Es necesario que el sistema operativo nos ofrezca mecanismos para comunicar procesos entre sí
  - Envío/recepción de información
  - Sincronización

## Introducción

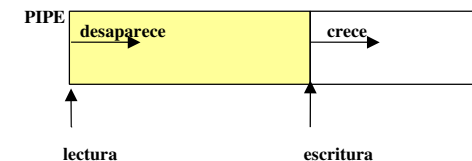
- ▶ Comunicación
  - Envío/recepción de información
    - Un proceso envía información a otro proceso
    - Ambos procesos conocen de qué tipo es la información
    - Servicios del sistema: ficheros, pipes, named pipes, sockets
  - Sincronización
    - Un proceso avisa de la finalización de una tarea necesaria para que otro proceso (o él mismo) puedan realizar otra tarea
    - No hay información relacionada, solamente es un aviso (evento)
    - Servicios del sistema: signals, pipes, sockets

## Índice

- ▶ Introducción
- ▶ Pipes
  - Named pipes
  - Unnamed pipes
- ▶ Signals
- ▶ Sockets

## Pipes

- ▶ Una pipe es una buffer circular de bytes sin tipo
- ▶ Sirve para comunicar 2 o más procesos entre sí



Los datos que se leen de la pipe desaparecen

- ▶ Dependiendo de la implementación pueden ser:
  - Unidireccionales: solo se puede leer o solo escribir
  - Bidireccionales: se puede leer y escribir

## Pipes

### ► Dos tipos de pipes

- Named pipes
- Pipes o unnamed pipes o pipes ordinarias o pipes anónimas

### ► Se utilizan unas u otras dependiendo de la relación entre los procesos

- Si están emparentados
  - Pipes
  - Named pipes
- Si no están emparentados
  - Named pipes

## Named pipes

### ► Utilizadas por dos procesos cualquiera

- Emparentados o no

### ► Tienen una representación en el sistema de ficheros

- Se tiene que crear un fichero especial antes de poder utilizarla
- Solamente es necesario crear una vez este fichero
- Una vez creado este fichero, se tiene que abrir como un fichero normal
- Se trabaja con él como si fuese un fichero normal

## UNIX: Named pipes

### ► Se crean mediante mknod:

- int **mknod**(char \*nombre\_pipe, int mode, dev\_t device)
- Crea un dispositivo (genérico), lo usaremos sólo para pipes
  - Nombre\_pipe, es el nombre que tendrá el fichero tipo pipe
  - Mode, indica que es una pipe y las protecciones del fichero.
  - Device, no es necesario ponerlo en el caso de una pipe
  - Devuelve 0 si OK y -1 si ERROR

Ej: mknod("mi\_pipe", S\_IFIFO|0666)

### ► Después ya se puede abrir como un fichero normal:

- Ej: open("mi\_pipe", O\_RDONLY)

## W2K: Named pipes

### ► En W2K se crea y se abre la named pipe con una llamada:

- HANDLE CreateNamedPipe(LPCTSTR lpName, **DWORD** dwOpenMode, **DWORD** dwPipeMode, **DWORD** nMaxInstances, **DWORD** nOutBufferSize, **DWORD** nInBufferSize, **DWORD** nDefaultTimeout, LPSECURITY\_ATTRIBUTES lpSecurityAttributes);
- Se tiene que indicar si la pipe es de bytes o de mensajes
- Ej:
  - CreateNamedPipe(\\\\.\\pipe\\mi\_pipe", PIPE\_ACCESS\_DUPLEX, PIPE\_TYPE\_MESSAGE, PIPE\_UNLIMITED\_INSTANCES, 4096, 4096, NMP\_WAIT\_USE\_DEFAULT\_WAIT, NULL);

## W2K: Named pipes

- ▶ Si queremos abrir una named pipe que existe:
  - CreateFile
  - CallNamedPipe
- ▶ Después se utilizan las llamadas de lectura/escritura normales:
  - ReadFile
  - WriteFile
- ▶ Se puede leer información de una named pipe sin eliminarla:
  - PeekNamedPipe

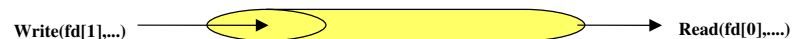
## Pipes

- ▶ Entre procesos relacionados:
  - Normalmente padre/hijo
  - No tienen representación en el sistema de ficheros
    - En realidad su implementación consiste en un búffer en memoria del sistema
  - Se crea y se abre a la vez
  - Normalmente los canales/HANDLES se heredan para poder compartir la pipe

## UNIX: Pipes

- ▶ Usaremos una **ÚNICA** llamada a sistema que nos devolverá dos canales ya abiertos.
- ▶ `int pipe(int fd[2])`
- ▶ Abre dos canales de acceso a una pipe.
  - `fd[0]` canal de sólo lectura,
  - `fd[1]`, canal de sólo escritura

Lo que se escribe en `fd[1]` se lee por `fd[0]`



## W2K: pipes

- ▶ Semejante a Linux, una única llamada devuelve dos HANDLES:
  - `BOOL CreatePipe (PHANDLE hreadpipe, PHANDLE hwritepipe, LPSECURITY_ATTRIBUTES security, DWORD size)`
  - Se indica el tamaño de la pipe

## UNIX: Comportamiento de las llamadas al sistema

### ► Open: bloquea hasta que exista la pareja

- Solo se usa open con named pipes

### ► Read:

- Si la pipe está vacía:
- **Si ningún proceso la tiene abierta para escritura** devuelve 0
- **Si existe ESCRITOR** nos bloqueamos hasta que
  - Alguien escriba, o
  - Los ESCRITORES desaparecen.
  - En el caso 1 nos desbloqueamos y leemos lo escrito, en el caso 2 la llamada devuelve 0.

## UNIX: Comportamiento de las llamadas al sistema

### ► Write

- Si escribimos en una pipe que no tiene lectores devuelve -1 y errno=EPIPE y el proceso recibe un evento (signal) SIGPIPE
- Si la pipe está llena el proceso se bloquea

### ► Lseek

- No se aplica a las pipes

## W2K: Comportamiento de las llamadas al sistema

### ► CreateNamedPipe

- No bloqueante
- Si se quiere esperar hasta que alguien se conecte:
  - ConnectNamedPipe

### ► ReadFile

- Solamente acaba si:
  - Se han conseguido leer todos los datos solicitados
  - Se completa totalmente la última escritura
  - Hay error:
    - EBROKEN\_PIPE (no hay escritores)

## W2K: Comportamiento de las llamadas al sistema

### ► WriteFile:

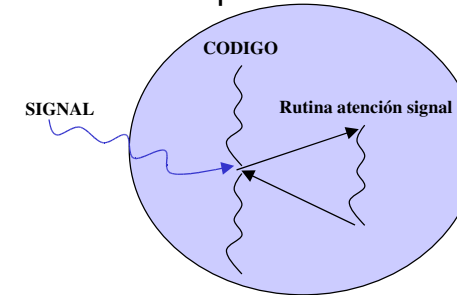
- Solamente acaba si:
  - Se consiguen escribir todos los datos
  - Hay error:
    - EBROKEN\_PIPE (no hay lectores)

## Índice

- ▶ Introducción
- ▶ Pipes
  - Named pipes
  - Unnamed pipes
- ▶ **Signals**
- ▶ Sockets

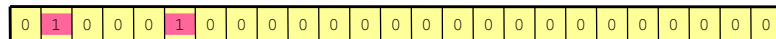
## Introducción

- ▶ El Sistema ofrece un servicio de comunicación asíncrona de sucesos
  - Entre procesos (o el mismo proceso)
  - Del sistema operativo a un proceso
- ▶ Similares a las interrupciones hardware



## Estructuras

- ▶ En el PCB hay un mapa de bits que contiene los signals pendientes de ser servidos



- Si llegan varios signals de un mismo tipo, se pierden
- ▶ También contiene un vector donde se guarda la reprogramación de los signals
  - Puntero a la nueva reprogramación
  - Puntero a la antigua reprogramación

## Signals

- ▶ Hay 32 signals (UNIX estándar)
  - En la mayoría el significado viene dado por el SO, pero algunos pueden ser definidos por el usuario
- ▶ Que hacer cuando recibimos un signal???
- Tratamiento por defecto (SIG\_DFL)
  - Exit: Acabar el proceso
  - Exit+Core: Acabar el proceso y volcar la memoria sobre un fichero
  - Stop: Parar el proceso hasta que reciba el signal SIG\_CONT
  - Ignore: No hacer nada
- No hacer nada (SIG\_IGN)
- Ejecutar una rutina de usuario (especificada por el usuario y programada por el)

## Signals

### ► Tipos de signals

- SIGINT, ^c durante la ejecución , Def=Exit
- SIGSEGV, dirección ilegal, Def=exit+Core, No ignorar
- SIGALARM, expiración timer, Def=Exit
- SIGSTOP, parar proceso (^z), Def=Stop, No ignorar, No reprogramar
- SIGCONT, continuar proceso parado, Def=continuar
- SIGUSR1, definida por el usuario, Def=Exit
- SIGUSR2, definida por el usuario, Def=Exit
- SIGPIPE, escritura sobre pipe sin lector, Def=Exit
- SIGCHLD, ha muerto un hijo, Def=ignorar
- SIGKILL, killed, Def=Exit , No reprogramar, No ignorar
- SIGTERM, terminated, Def=Exit

## Envío de un signal

### ► Envío de signals:

- Llamada a sistema: `int kill(int pid, int sig)`
- Parámetros:
  - Pid: identificador de proceso al que se le envía el signal
  - Sig: tipo de signal que enviamos
- Que devuelve:
  - 0 si enviado OK
  - -1 si error ( no existe el proceso, etc)

### ► Desde el shell .....

- `Kill -sig pid`

## Programación de un signal

### ► Como se programa un signal?

- Llamada a sistema: `void (*signal (int sig, void (function)(int)))(int)`
- Parámetros:
  - Sig: signal que estamos programando
  - Function: puede ser (SIG\_DFL/SIG\_IGN/función de usuario)
- Que devuelve?
  - (void \*)-1 en caso de error
  - La dirección de la anterior rutina de tratamiento

## Programación de un signal

- No todos los signals se pueden reprogramar
- La programación del signal sólo sirve para una vez, luego hay que reprogramarla
- La programación de signals se hereda al hacer un fork, pero se pierde al hacer un exec (se pierde el código anterior)
- La solicitud de aviso se hace al proceso
  - Si el proceso hace un fork el proceso hijo no lo recibe
  - Si el proceso hace un exec el aviso sigue pendiente

## Tratamiento del signal

### ► Depende del signal recibido:

- Tratamiento diferido
  - No fuerzan la finalización del proceso
- Tratamiento inmediato
  - Fuerzan la finalización del proceso

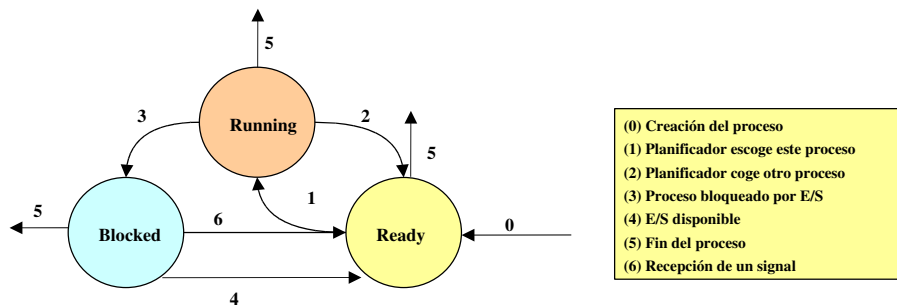
## Tratamiento del signal

### ► Tratamiento diferido:

- El proceso que está en RUN ejecuta Kill
- El SO lo apunta en el PCB del proceso que recibe el signal
  - Si el proceso estaba bloqueado, lo pasa a Ready, la llamada al sistema devuelve -1, errno=EINTR
- Cuando el proceso pasa a RUN, se comprueba si tiene algún signal pendiente:
  - Si no tiene: ejecución normal
  - Si tiene: se ejecuta la rutina de atención al signal
- Después de servir el signal, si el proceso no acaba, se desprograma el signal
  - Los signals se tienen que reprogramar una vez servidos

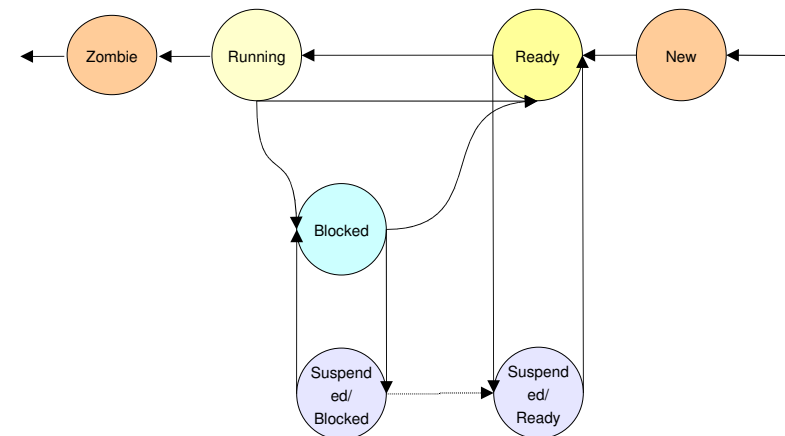
## Ciclo de vida de un proceso

### ► Tratamiento inmediato:



## Procesos suspendidos

### ► SIGSTOP:





## Prioridades

### ► Los signals pueden tener prioridades:

- Más prioritarios:
  - Los que pueden forzar la finalización del proceso
  - SIGKILL, SIGTERM, SIGSEGV
- Menos prioritarios:
  - Notificación
  - SIGALRM

## Espera de signals

### ► Se puede forzar al proceso a que espere un signal:

- Espera activa
  - Consume CPU
- Espera pasiva
  - Pause
  - El proceso se bloquea hasta que llega un signal
  - Siempre devuelve -1
  - No consume CPU

## Temporizadores

### ► Programar una alarma de tiempo

- Llamada a sistema: unsigned int alarm(unsigned int sec)
  - Solicitud de aviso mediante signal SIGALARM al cabo de sec segundos de tiempo real
- Qué devuelve???
  - Número de segundos restantes de la última petición

### ► SIGALRM es un evento y hay que programarlo específicamente (llamada a sistema signal)

### ► La llamada a sistema alarm no bloquea al proceso

## Signals W2K

### ► Los signals en W2K son emulados:

- Códigos portables
- Misma llamada al sistema que en Linux

### ► En W2K un signal se convierte en un mensaje

## Índice

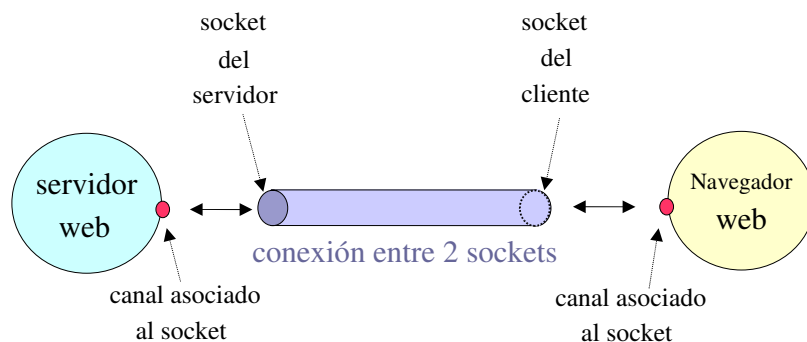
- ▶ Introducción
- ▶ Pipes
  - Named pipes
  - Unnamed pipes
- ▶ Signals
- ▶ Sockets

## Introducción

- ▶ Mecanismo generalizado de comunicación entre procesos:
  - procesos en la misma máquina
  - procesos residentes en máquinas conectadas a través de una red
- ▶ La comunicación entre dos procesos se realiza a través de 2 sockets:
  - Cada socket es “extremo final de una comunicación”
  - Modelo similar al de las pipes pero sin las limitaciones de éstas:
    - Los procesos no necesitan tener una relación jerárquica entre sí
    - Los procesos pueden estar ejecutándose en distintas máquinas

## Modelo cliente-servidor

- ▶ Son usados extensamente en el marco del **modelo cliente-servidor**
- ▶ Ejemplo (de comunicación orientada a conexión):



## Tipos de comunicación

- ▶ Permiten trabajar con diversos tipos de comunicación
  - Orientado a conexión (stream)
    - Creación de un circuito virtual entre los dos extremos de la comunicación
    - Protocolo: TCP/IP
  - No orientado a conexión (datagram)
    - No se establece un circuito virtual entre el socket y otro socket
    - Cada paquete debe especificar el destinatario del mensaje
    - Protocolo: UDP/IP

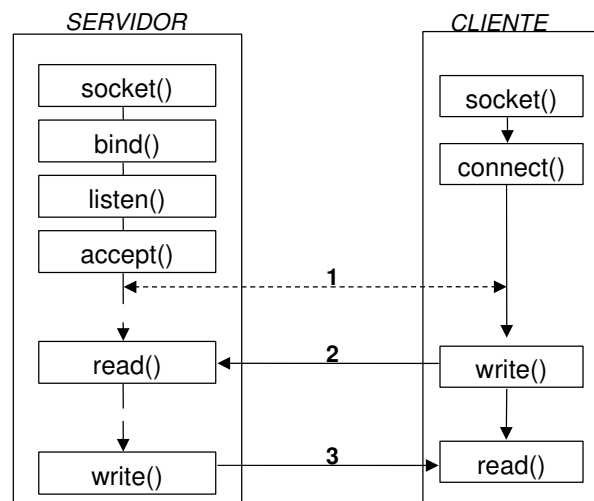
## Fases de preparación y uso

- ▶ Un socket se crea de forma dinámica:
  - Llamada `socket()`
  - Local al proceso que lo crea
  - Se referencia mediante un file descriptor (canal)
  - Existe mientras está abierto el canal
- ▶ Para que otros procesos puedan conocer un socket se le ha de assignar un nombre público
  - La forma y estructura de este nombre dependen del dominio:
    - UNIX, Internet, etc.
- ▶ Se puede usar para enviar y recibir datos (full-duplex)
  - Stream: `read()`, `write()`
  - Datagram: `sendto()`, `recvfrom()`

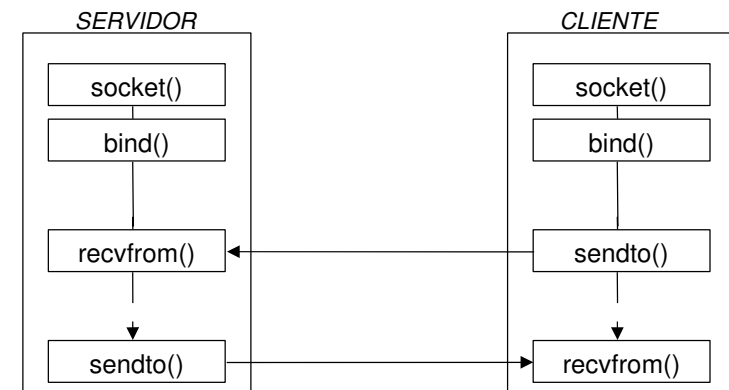
## Capas inferiores no transparentes

- ▶ Corresponden a un nivel de abstracción alto en la jerarquía de protocolos de comunicaciones
- ▶ Pero no tienen aisladas totalmente las capas inferiores. Para usarlos el programador ha de decidir:
  - La familia (o dominio) de conexión
    - UNIX: entre procesos en una misma máquina
    - Internet: entre procesos en máquinas diferentes
    - etc.
  - Y el tipo de conexión:
    - stream (orientado a conexión)
    - datagrama (no orientado a conexión)

## Esquema orientado a conexión



## Esquema no orientado a conexión



## Llamadas principales

### ► Descripción breve:

- `socket()`: apertura del canal
- `bind()`: hace pública la dirección del socket
- `listen()`: disposición para aceptar conexiones
- `accept()`: aceptar una conexión. Bloquea al proceso hasta que recibe una petición de conexión
- `connect()`: petición de conexión
- `recvfrom()`: acepta datos. Bloquea al proceso hasta que se recibe una petición de serveio
- `sendto()`: envío de datos

## Representación de los datos

### ► Clasificación máquinas: BIG/LITTLE ENDIAN

- Tipos de datos de >1 byte representados en la máquina con una ordenación de bytes que decide el fabricante.



#### Big endian

@3000	0
@3001	1
@3002	2
@3003	3

#### Little endian

@3000	3
@3001	2
@3002	1
@3003	0

### Problemas: envío de datos en redes de computadores

- El receptor puede entender algo de forma diferente al emisor

## Representación de los datos: solución

- Es necesario adaptar la representación de los datos que se envían entre máquinas
- Existen funciones que transforman datos del formato nativo de la máquina al de la red (también llamado formato estándar) y viceversa
  - `htons` (host to network short)
  - `htonl` (host to network long)
  - `ntohs` (network to host short)
  - `ntohl` (network to host long)
- Esto permite que un código se pueda portar a otras máquinas independiente de la ordenación de los bytes.