Práctica 2.3. Procesos

Objetivos

En esta práctica se revisan las funciones del sistema básicas para la gestión de procesos: políticas de planificación, creación de procesos, grupos de procesos, sesiones, recursos de un proceso y gestión de señales.

Contenidos

Preparación del entorno para la práctica
Políticas de planificación
Grupos de procesos y sesiones
Ejecución de programas
Señales

Preparación del entorno para la práctica

Algunos de los ejercicios de esta práctica requieren permisos de superusuario para poder fijar algunos atributos de un proceso, ej. políticas de tiempo real. Por este motivo, es recomendable realizarla en una **máquina virtual** en lugar de las máquinas físicas del laboratorio.

Políticas de planificación

En esta sección estudiaremos los parámetros del planificador de Linux que permiten variar y consultar la prioridad de un proceso. Veremos tanto la interfaz del sistema como algunos comandos importantes.

Ejercicio 1. La política de planificación y la prioridad de un proceso puede consultarse y modificarse con el comando `chrt`. Adicionalmente, los comandos `nice` y `renice` permiten ajustar el valor de *nice* de un proceso. Consultar la página de manual de ambos comandos y comprobar su funcionamiento cambiando el valor de *nice* de la *shell* a -10 y después cambiando su política de planificación a `SCHED_FIFO` con prioridad 12.

```
sudo renice -n -10 -p $$
nice
sudo chrt -f -p 12 $$
chrt -p $$
```

Ejercicio 2. Escribir un programa que muestre la política de planificación (como cadena) y la prioridad del proceso actual, además de mostrar los valores máximo y mínimo de la prioridad para la política de planificación.

```
#include <sched.h>
#include <iostream>

int main(){
   int sched_policy = sched_getscheduler(0);
   int max = sched_get_priority_max(sched_policy);
```

```
   int min = sched_get_priority_min(sched_policy);
   printf("Politica de planificacion de proceso actual:\n");
   struct sched_param param;
   int error = sched_getparam(0, &param);
   if(error){
      printf("Error\n");
      return 1;
   }
   int curr_priority = param.sched_priority;

   printf("\tSCHEDULER: ");
   switch(sched_policy){
      case SCHED_FIFO: printf("SCHED_FIFO"); break;
      case SCHED_RR: printf("SCHED_RR"); break;
      case SCHED_OTHER: printf("SCHED_OTHER"); break;
      default: printf("NOT_RECOGNIZED"); break;
   }
   printf("\n\tPRIORITY: %i \n\tMAX: %i \t MIN: %i\n", curr_priority, max,min);
   return 0;

}
```

Ejercicio 3. Ejecutar el programa anterior en una *shell* con prioridad 12 y política de planificación `SCHED_FIFO` como la del ejercicio 1. ¿Cuál es la prioridad en este caso del programa? ¿Se heredan los atributos de planificación?

```
Politica de planificacion de proceso actual:
        SCHEDULER: SCHED_FIFO
        PRIORITY: 0
        MAX: 99         MIN: 1

No se hereda priority
```

Grupos de procesos y sesiones

Los grupos de procesos y sesiones simplifican la gestión que realiza la *shell*, ya que permite enviar de forma efectiva señales a un grupo de procesos (suspender, reanudar, terminar…). En esta sección veremos esta relación y estudiaremos el interfaz del sistema para controlarla.

Ejercicio 4. El comando `ps` es de especial importancia para ver los procesos del sistema y su estado. Estudiar la página de manual y:

- Mostrar todos los procesos del usuario actual en formato extendido.
- Mostrar los procesos del sistema, incluyendo el identificador del proceso, el identificador del grupo de procesos, el identificador de sesión, el estado y la línea de comandos.
- Observar el identificador de proceso, grupo de procesos y sesión de los procesos. ¿Qué identificadores comparten la *shell* y los programas que se ejecutan en ella? ¿Cuál es el identificador de grupo de procesos cuando se crea un nuevo proceso?

Ejercicio 5. Escribir un programa que muestre los identificadores del proceso: identificador de proceso, de proceso padre, de grupo de procesos y de sesión. Mostrar además el número máximo de ficheros que puede abrir el proceso y el directorio de trabajo actual.

```
#include <sys/time.h>
#include <sys/resource.h>
#include <iostream>
#include <unistd.h>


int main(){
   pid_t pid = getpid();
   pid_t ppid = getppid();
   pid_t pgid = getpgid(pid);
   pid_t sid = getsid(pid);


   struct rlimit param;
   if(getrlimit(RLIMIT_NOFILE, &param)){
      printf("Error\n");
      return 1;
   }
   int rlim_cur = param.rlim_cur;
   printf("Identificadores de proceso:\n");
   printf("\tPID: %i \tPPID: %i \tPGID: %i \tSID: %i\n", pid, ppid, pgid,sid);
   printf("\tRLIM: %i\n", rlim_cur);

   return 0;
}
```

Ejercicio 6. Un demonio es un proceso que se ejecuta en segundo plano para proporcionar un servicio. Normalmente, un demonio está en su propia sesión y grupo. Para garantizar que es posible crear la sesión y el grupo, el demonio crea un nuevo proceso para ejecutar la lógica del servicio y crear la nueva sesión. Escribir una plantilla de demonio (creación del nuevo proceso y de la sesión) en el que únicamente se muestren los atributos del proceso (como en el ejercicio anterior). Además, fijar el directorio de trabajo del demonio a `/tmp`.

¿Qué sucede si el proceso padre termina antes que el hijo (observar el PPID del proceso hijo)? ¿Y si el proceso que termina antes es el hijo (observar el estado del proceso hijo con `ps`)?

```
#include <unistd.h>
#include <iostream>

int main(){
   pid_t pid = fork();
   switch (pid){
   case -1: //error
      perror("fork");
      exit(1);
      break;
   case 0: //hijo
      chdir("/tmp");
      setsid();
      sleep(3);
```

```
      printf("\tHijo pid: %i. \tPadre pid: %i.\n", getpid(), getppid());
      exit(0);
   default:break;
   }
   //sleep(1);
   printf("\tPadre pid: %i.\n", getpid());
   return 0;
}
```

Nota: Usar `sleep(3)` o `pause(3)` para forzar el orden de finalización deseado.

Ejecución de programas

Ejercicio 7. Escribir dos versiones, una con `system(3)` y otra con `execvp(3)`, de un programa que ejecute otro programa que se pasará como argumento por línea de comandos. En cada caso, se debe imprimir la cadena "`El comando terminó de ejecutarse`" después de la ejecución. ¿En qué casos se imprime la cadena? ¿Por qué?

```
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <iostream>

int main(int argc, char** argv){
   if(argc <2) {
      printf("Error: recuerda meter un comando de shell\n");
      return 1;
   }
   system(argv[1]);
   perror("system");
   printf("\n\tEl comando termino de ejecutarse\n");
   return 0;
}
```

```
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <iostream>

int main(int argc, char** argv){
   if(argc <2) {
      printf("Error: recuerda meter un comando de shell\n");
      return 1;
   }
   execvp(argv[1], argv+1);
   perror("execvp");
   printf("\n\tEl comando termino de ejecutarse\n");
   return 0;
}
```

Nota: Considerar cómo deben pasarse los argumentos en cada caso para que sea sencilla la implementación. Por ejemplo: ¿qué diferencia hay entre `./ej7 ps -el` y `./ej7 "ps -el"`?

Ejercicio 8. Usando la versión con `execvp(3)` del ejercicio 7 y la plantilla de demonio del ejercicio 6, escribir un programa que ejecute cualquier programa como si fuera un demonio. Además, redirigir los flujos estándar asociados al terminal usando `dup2(2)`:

- La salida estándar al fichero `/tmp/daemon.out`.
- La salida de error estándar al fichero `/tmp/daemon.err`.
- La entrada estándar a `/dev/null`.

Comprobar que el proceso sigue en ejecución tras cerrar la *shell*.

```
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
#include <fcntl.h>

int redir0(){
   char f[] = "/dev/null";
   int fd = open(f, O_CREAT | O_RDWR, 00777);
   if (fd == -1){
      printf("Error opening  or creating\t[%s]\n", f);
      return 1;
   }
   dup2(fd, 0);
   return 0;
}

int redir1(){
   char f[] = "/tmp/daemon.out";
   int fd = open(f, O_CREAT | O_RDWR, 00777);
   if (fd == -1){
      printf("Error opening  or creating\t[%s]\n", f);
      return 1;
   }
   dup2(fd, 1);
   return 0;
}

int redir2(){
   char f[] = "/tmp/daemon.err";
   int fd = open(f, O_CREAT | O_RDWR, 00777);
   if (fd == -1){
      printf("Error opening  or creating\t[%s]\n", f);
      return 1;
   }
   dup2(fd, 2);
   return 0;
}

int main(int argc, char **argv){
   if(argc <2) {
      printf("Missing command\nUsage: [shell command]\n");
      return 1;
```

```
  }

  pid_t pid = fork();

  switch (pid){
  case -1: //error
    perror("fork");
    exit(1);
    break;
  case 0: //hijo
    chdir("/tmp");
    setsid();
    printf("\n\tChild PID:%i", getpid());
    if(redir0() || redir1() || redir2())
      exit(1);
    execvp(argv[1], argv+1);
    exit(0);
  default:break;
  }
  //padre
  printf("\n\tProceso daemon creado.\n");
  return 0;
}
```

Señales

Ejercicio 9. El comando `kill(1)` permite enviar señales a un proceso o grupo de procesos por su identificador (`pkill` permite hacerlo por nombre de proceso). Estudiar la página de manual del comando y las señales que se pueden enviar a un proceso.

Ejercicio 10. En un terminal, arrancar un proceso de larga duración (ej. `sleep 600`). En otra terminal, enviar diferentes señales al proceso, comprobar el comportamiento. Observar el código de salida del proceso. ¿Qué relación hay con la señal enviada?

kill
Termina el programa

kill -s SIGHUP 6692
Hangup

kill -s SIGINT 6707
-

kill -s SIGQUIT 6713
Quit

kill -s SIGSTOP 6727
[1]+ Stopped sleep 600

...

Ejercicio 11. Escribir un programa que bloquee las señales `SIGINT` y `SIGTSTP`. Después de bloquearlas el programa debe suspender su ejecución con `sleep(3)` un número de segundos que se obtendrán de la variable de entorno `SLEEP_SECS`. Al despertar, el proceso debe informar de si recibió la señal `SIGINT` y/o `SIGTSTP`. En este último caso, debe desbloquearla con lo que el proceso se detendrá y podrá ser reanudado en la *shell* (imprimir una cadena antes de finalizar el programa para comprobar este comportamiento).

```
#include <stdlib.h>
#include <signal.h>
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>


int main(int argc, char** argv){

	sigset_t blk_set;

	sigemptyset(&blk_set);
	sigaddset(&blk_set, SIGINT);	/* Ctrl+C */
	sigaddset(&blk_set, SIGTSTP);	/* Ctrl+Z */

	sigprocmask(SIG_BLOCK, &blk_set, NULL);

	/* Código protegido S */

	int t = atoi(getenv("SLEEP_SECS"));
	printf("\n\tSleeping (%i) seconds.\n\n", t);
	sleep(t);

	sigset_t pending_set;
	sigpending(&pending_set);

	if(sigismember(&pending_set, SIGINT)){
	printf("\t\tSIGINT Recieved\n;");
	sigdelset(&blk_set, SIGINT);
	}
	if(sigismember(&pending_set, SIGTSTP)){
	printf("\t\tSIGTSTP Recieved\n;");
	sigdelset(&blk_set, SIGTSTP);
	}

	/* Código protegido F*/

	sigprocmask(SIG_UNBLOCK, &blk_set, NULL);


	return 0;
}
```

Ejercicio 12. Escribir un programa que instale un manejador para las señales `SIGINT` y `SIGTSTP`. El

manejador debe contar las veces que ha recibido cada señal. El programa principal permanecerá en un bucle que se detendrá cuando se hayan recibido 10 señales. El número de señales de cada tipo se mostrará al finalizar el programa.

```
#include <stdio.h>
#include <signal.h>
#include <stdlib.h>

volatile int sigint_count = 0, sigtstp_count = 0;

void handler(int signal){
  if(signal == SIGINT) sigint_count++;
  else if (signal == SIGTSTP) sigtstp_count++;
}


int main(){
  struct sigaction s;

  sigaction(SIGINT, NULL, &s);//GET
  s.sa_handler = handler;//MODIFY
  sigaction(SIGINT, &s, NULL);//SET

  sigaction(SIGTSTP, NULL, &s);
  s.sa_handler = handler;
  sigaction(SIGTSTP, &s, NULL);

  sigset_t m;
  sigemptyset(&m);

  while (sigint_count + sigtstp_count < 10)
     sigsuspend(&m);

  printf("SIGINT: %i\n", sigint_count);
  printf("SIGTSTP: %i\n", sigtstp_count);

  return 0;
}
```

Ejercicio 13. Escribir un programa que realice el borrado programado del propio ejecutable. El programa tendrá como argumento el número de segundos que esperará antes de borrar el fichero. El borrado del fichero se podrá detener si se recibe la señal `SIGUSR1`.

```
#include <stdio.h>
#include <signal.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>

volatile int s = 0;
```

```
void handler(int signal){
  s = (signal == SIGUSR1);
}

int main(int argc, char** argv){
  if (argc != 2){
    printf("Missing timeout value\nUsage: [time:seconds]\n");
    return 1;
  }

  sigset_t m;
  sigemptyset(&m);
  sigaddset(&m, SIGUSR1);
  sigprocmask(SIG_UNBLOCK, &m, NULL);

  struct sigaction a;

  sigaction(SIGUSR1, NULL, &a);
  a.sa_handler = handler;
  sigaction(SIGUSR1, &a, NULL);

  int secs = atoi(argv[1]);

  int t = 0;
  while (t < secs && s == 0){
    printf("\n\t[%i] segundos hasta la autodestruccion\n", secs - t);
    t++;
    sleep(1);
  }

  if (s == 0){
    printf("\n\t\tBOOM");
    printf("\t\tBOOM");
    printf("\t\tBOOM\n");
    unlink(argv[0]);
  }
  else printf("\n\t\tCatastrofe evitada\n");

  return 0;
}
```

Nota: Usar `sigsuspend(2)` para suspender el proceso y la llamada al sistema apropiada para borrar el fichero.

No entiendo para qué querríamos usar sigsuspend aquí. Si paramos el proceso no puede contar 5 segundos.