Programmation système

OS302

CM: O. Aktouf

TDM: A. Rochedy

TP: A. Baudet, T. Nivon, A. Rochedy, O. Aktouf

Objectifs du cours

- Programmation système sous Unix/Linux (étudier les principaux appels système, leur utilité, ...)

Plan du cours

- Gestion des processus
- Gestion des signaux
- Communication à base de tubes
- Les IPC System V

Bibliographie

Sur la programmation système :

- 1. Ch. Blaess, « Programmation système en C sous Linux », Ed.Eyrolles, 2005
- 2. J.-M. Rifflet, « La programmation sous Unix », 3ème édition, McGraw-Hill, 1993
- 3. Pages man d'Unix

Sur les aspects plus généraux liés aux systèmes d'exploitation:

- 4. A. Tanenbaum, « Modern Operating Systems », Pearson Prentice Hall, 2009
- 5. A.Silberschatz, P. Galvin, et G. Gagne « Operating System Concepts », John Wiley & Sons. 2005

Evaluation

Moyenne session $1 \rightarrow N1 = CC*0,3 + TP*0,2 + E1*0,5$

Moyenne session $2 \rightarrow N2 = E2*0.8 + TP*0.2$

Introduction

- Généralités sur les systèmes d'exploitation

- Notion de processus

Généralités sur les systèmes d'exploitation

Évolution des systèmes d'exploitation

- 1. Systèmes primitifs : pas de SE, planification manuelle des travaux et rendement très faible.
- 2. Traitement par lot : enchaînement automatisé des travaux, mais temps de réponse long.
- 3. Multiprogrammation : partage de la mémoire centrale par plusieurs travaux ou multiprogrammation, ce qui permet la simultanéité du traitement et des E/S.
- 4. Réseaux, systèmes répartis, stations de travail : structures décentralisées, partage des ressources, coordination d'activités à distance.
- 5. Systèmes d'exploitation embarqués autonomes
- 6. Virtualisation, Cloud Computing, Internet of Things

Généralités sur les systèmes d'exploitation

Exemples de systèmes d'exploitation

- 1. Système d'exploitation pour ordinateur personnel
 - gestion des fichiers
 - réalisation des E/S
 - exécution et mise au point des programmes
- 2. Système en temps partagé
 - disponibilité
 - fiabilité et sécurité du matériel et des informations
 - exploitation efficace des ressources informatiques
- 3. Système de conduite de processus en temps réel
 - contrôle de l'environnement (actionneurs, capteurs, ...)
 - régulation, sécurité, garantie du temps de réponse (gestion de l'interface analogique/numérique, gestion des tâches prioritaires, ...)

Généralités sur les systèmes d'exploitation

Exemples de systèmes d'exploitation

- 4. Système transactionnel
 - gestion d'une base de données de taille importante
 - transactions fréquentes et nombreuses
 - prévision de plusieurs points d'accès
 - disponibilité, fiabilité, cohérence des informations et tolérance aux pannes
- 5. Systèmes répartis, embarqués et ubiquitaires
 - évolution des réseaux et des applications mobiles, IoT, Cloud
 - sécurité, disponibilité, hétérogénéité

Définition

Un processus est un programme en exécution

- Programme : entité <u>statique</u>
- Processus : entité dynamique

Etat d'un processus

Au cours de son évolution, un processus est dans l'un des états suivants :

- Nouveau : le processus est en cours de création
- En exécution ou actif: les instructions sont en cours d'exécution
- En attente ou bloqué : le processus attend qu'un événement se produise
- Prêt : le processus attend d'être affecté à un processeur
- Terminé : le processus a fini son exécution

Composants d'un processus

- segment code : suite des instructions
- segment données : les données accessibles par le processus
- segment pile : pour l'appel de fonctions et le passage des paramètres
- segment tas : pour la création de données dynamiques

Descripteur ou Bloc de Contrôle de Processus (PCB)

Structure contenant toutes les informations relatives à un processus, stockée dans le système dans une table appelée table des processus.

Informations d'un PCB

- l'identificateur du processus (PID)
- l'état du processus
- le compteur d'instructions : adresse de l'instruction suivante devant être exécutée par le processus
- les registres de l'UC
- la priorité du processus
- informations pour l'ordonnancement
- informations sur la gestion mémoire
- information de comptabilisation : quantité de temps processeur et temps réel utilisés, les limites de temps, ...
- informations sur l'état des E/S : liste des périphériques d'E/S alloués au processus, liste des fichiers ouverts, ...

Opérations sur les processus

1. La création

Appel système de création de processus Processus <u>père</u> : celui qui crée, processus <u>fils</u> : celui crée

Les ressources d'un processus fils peuvent être obtenues :

- directement à partir du SE
- être limitées à un sous-ensemble des ressources du processus père (partagées avec d'autres fils ou non)

Opérations sur les processus

Deux possibilités par rapport à l'exécution :

- le père poursuit son exécution en concurrence avec son fils
- le père attend jusqu'à ce que certains ou tous ses fils aient terminé leur exécution

Deux possibilités par rapport à l'espace adresse :

- le processus fils est un double du processus père
- le code d'un programme différent est chargé dans le processus fils

Opérations sur les processus

Cas du SE Unix : appel système fork()

Création dynamique d'un nouveau processus Exécution concurrente du nouveau processus créé avec son processus père

```
#include <unistd.h>
pid_t fork(void)
```

processus fils = copie du processus père (copie de l'espace d'adressage)

Opérations sur les processus

Résultat de l'appel fork()

- 0 dans le processus fils
- PID du fils dans le père

Retour de fork() en cas d'échec: -1

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
int main (void) {
pid t pid;
if ((pid=fork()) == -1) {
              perror("Creation de processus");
              exit(2);
printf("Je suis le fils \n");
              exit(0)
       else {
              printf(« Je suis le pere. Le PID de mon fils est %d
n \gg , pid) ;
              exit(0);
                               19
```

- 2. La terminaison
- exécution de la dernière instruction
- demande au système de supprimer le processus en utilisant un appel système approprié
 - libération des ressources du processus

```
#include <stdlib.h>
void exit(int valeur)
```

- fermeture des fichiers
- vidage des tampons
- appel de _exit()

```
#include <stdlib.h>
void _exit(int valeur)
```

- Libération des ressources système
- Le processus passe à l'état zombie
- Envoi du signal SIGCHLD au père
- Réveil du père si bloqué sur wait()

- 3. Synchronisation père-fils
- Un fils qui se termine passe à l'état zombie
- Informations conservées pour un processus zombie :
 - Code de retour
 - Temps d'exécution dans les 2 modes
 - Son identité et celle de son père

Synchronisation père-fils

Prise en compte de la terminaison d'un fils par son père

```
- appels système wait() et waitpid()
```

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
pid_t wait(int *pointeur_status)
```

Attend la terminaison d'un fils quelconque.

Synchronisation père-fils

Effet et retour	Cas
Retour de -1	Pas de processus fils
Valeur *pointeur_status	Au moins un processus fils zombie
contient des informations	
sur la terminaison	
Processus appelant bloqué	L'appelant a des processus fils mais
jusqu'à ce que l'un de ses	aucun n'est zombie
fils devienne zombie ou	
interruption de l'appel avec	
retour de -1	

Synchronisation père-fils

Teste la terminaison d'un processus fils en particulier.

Synchronisation père-fils

•	
Valeur du paramètre pid	Effet
< -1	Tout processus fils dans le groupe pid
= -1	Tout processus fils
=0	Tout processus fils du même groupe que l'appelant
> 0	Processus fils d'identité pid

Synchronisation père-fils

Paramètre options : C'est la combinaison bit à bit des valeurs suivantes :

- WNOHANG: mode non bloquant
- WUNTRACED : recevoir les informations des fils bloqués, en plus de ceux terminés

Retour:

-1 en cas d'erreur en mode bloquant ou non bloquant 0 en cas d'échec en mode non bloquant Numéro du processus zombie sinon

Autres fonctions

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>

pid_t getpid(void);
pid_t getppid(void);
```

Communication avec l'environnement

```
#include <stdlib.h>
char *getenv(const char* nom_variable);
int putenv(const char *chaine)
où chaine est de la forme « Nom = valeur »
```

Fonction main()

int main(int argc, char *argv[], char **arge)

argc : nombre total de paramètres

argv: tableau contenant argc pointeurs vers les paramètres de la commande + un pointeur NULL argv[0] est le nom de la commande

arge: liste de pointeurs permettant d'accéder à l'environnement dans lequel le processus s'exécute.

Chaque pointeur permet d'accéder à une chaîne de la formet d'accéder à l'environnement d'accéder à l'environnement d'accéder à l'environnement de la formet d'accéder à l'environnement d'accéder à l'environnement de la formet d'accéder à une chaîne de la formet de la formet

Chaque pointeur permet d'accéder à une chaîne de la forme nom_variable = chaine_valeur