

# Processus

## Thèmes abordés

- Protocole d'usage de l'API système.
- Primitives de gestion des processus : création, terminaison, recouvrement.
- Modèle et protocole d'usage associé à la création de processus Unix.
- Coordination père/fils : attente de terminaison, attente d'un délai.
- Boucle de base d'un interpréteur de commandes.

**Ressources** : pour ce TP, comme pour les suivants, vous pourrez vous appuyer sur

- Le polycopié intitulé « Systèmes d'exploitation : Unix », qui fournit une référence généralement suffisante sur la sémantique et la syntaxe d'appel des différentes primitives de l'API Unix. Chaque section du sujet de TP indique la (ou les) section(s) du polycopié correspondant au contenu présenté.
- Les pages du manuel en ligne (commande `man`), et plus particulièrement les sections 2 et 3.

## Cheminement et objectifs pour la séance :

- Les sections 1 à 3 doivent être traitées par tous. La durée de la séance de TP devrait (normalement) (à peu près) permettre de traiter ces sections.
- La section 4 est un exercice qui permet d'amorcer la réalisation du minishell ; cet exercice devrait être simple à réaliser, une fois les sections 1 à 3 traitées.

## 0 Avant de commencer...

La réalisation du TP demande une connaissance de base de la syntaxe d'appel et de la sémantique des primitives de l'API processus Unix. Ces notions sont présentées de manière progressive dans le tutoriel proposé en **préparation** du TP (*Attention* : ce tutoriel ne remplace en aucun cas le TP ; il devrait être suivi en dehors de la séance de TP, dans le cas où vous estimeriez utile d'avoir une présentation « en douceur » de l'API).

Le QCM accompagnant ce TP va vous permettre de vous situer par rapport à cette connaissance de base. Comptez une petite dizaine de minutes. Si votre score est inférieur à 80/100, vous auriez sans doute (eu) intérêt à jeter un coup d'œil au tutoriel...

## 1 Interface shell/applications Unix (rappel)

Lors de la compilation, `gcc` réalise l'édition de liens avec un binaire (`crt1.o`) contenant la fonction `start()`, qui est la première appelée à l'exécution du programme. Cette fonction est une enveloppe, dont le cœur est un appel à la fonction `main()`.

Cette fonction est définie de manière à ce que le programme puisse être lancé depuis le shell, sous la forme d'une commande avec des paramètres. En effet le prototype de la fonction `main` est :

`int main(int argc, char *argv[])` où :

- `argc` est le nombre de paramètres de la ligne de commande saisie (le nom de la commande/du programme compte pour 1 paramètre)
- `argv` est un tableau de pointeurs vers des chaînes de caractères. Chaque élément du tableau correspond à un mot de la (ligne de) commande, vue comme une suite de mots séparés par des espaces. `argv[0]` est un pointeur sur le nom de la commande.  
`argv[argc]` est un pointeur nul, qui marque la fin de la liste d'arguments.

**Exemple**

On suppose que le programme suivant a été compilé dans un fichier exécutable de nom `arguments`<sup>1 2</sup>

```
#include <stdio.h>    /* printf */
#include <stdlib.h>    /* EXIT_SUCCESS */

int main(int argc, char *argv[]) {
    int i;

    printf("argc=%d\n", argc);
    for (i=0; i<argc; i++) {
        printf("argv[%d]=\"%s\"\n", i, argv[i]);
    }

    return EXIT_SUCCESS;
}
```

La saisie de la ligne de commande `arguments -option1 26 toto` produira l'affichage :

```
argc = 4
argv[0]="arguments"
argv[1]="-option1"
argv[2]="26"
argv[3]="toto"
```

**Complément**

Une API permet d'accéder aux variables d'environnement gérées par le shell (PATH, TERM...

Une présentation de cette API, accompagnée de quelques exercices est disponible en annexe : [environnement des processus Unix](#)

## 2 Gestion des processus (polycopié API Unix, sections 2.2.1 à 2.2.5)

### 2.1 Création et identité des processus (fork, getpid, getppid), attente d'un délai (sleep)

On considère le programme suivant :

```
#include <stdio.h>    /*printf */
#include <unistd.h>    /* fork */
#include <stdlib.h>    /* EXIT_SUCCESS */

int main () {
    fork(); printf ("fork_1\n");
    fork(); printf ("fork_2\n");
    fork(); printf ("fork_3\n");

    return EXIT_SUCCESS;
}
```

1. Pour chacune des questions suivantes, prédire l'effet attendu **avant** de lancer le programme.
  - Quel est le nombre total de processus engendrés par le lancement de ce programme ? Dessinez (sur papier) la hiérarchie de processus créés.
  - Combien d'occurrences de chacun des messages `fork` *i* seront affichées par ce programme ?
  - Dans quel ordre s'afficheront ces messages ?
2. Saisir, compiler et exécuter le programme ci-dessus, puis vérifier les réponses aux questions précédentes. Dans le cas où l'effet obtenu n'est pas l'effet attendu, proposer une explication.

1. Le code source de ce programme est disponible avec le sujet, sous le nom `arguments.c` ; il est assorti de variantes fournies en commentaire.

2. L'instruction `return` de la procédure `main()` fournit le paramètre (constante `EXIT_SUCCESS`) de l'appel à `exit()` effectué par le module de lancement qui enveloppe la procédure `main()`.

3. On souhaite vérifier/expliquer les résultats précédents en reconstituant l'arbre des processus créés.
  - Remplacer l'instruction `printf("fork i\n");` suivant chaque `fork()` par :
 

```
printf("fork i : processus %d, de père %d\n", getpid(), getppid());
```

 et ajouter `sleep(180);` avant l'instruction `return EXIT_SUCCESS;`
  - Lancer le programme et afficher dans un autre terminal la liste des processus actifs.
 

*Remarque :* l'option `fj`<sup>3</sup> de la commande `ps` ("`ps fj`") permet d'afficher la hiérarchie des processus listés.
  - Vérifier que l'arbre donné par `ps` est conforme à celui que vous avez obtenu en répondant à la première question.
  - Quel est l'intérêt de l'instruction `sleep(180);` ?
  - Est il possible d'éviter d'ouvrir un autre terminal pour lancer la commande `ps` ? Si oui comment, sinon pourquoi ?

## 2.2 Terminaison (exit), état d'un processus (actif, zombie...)

On considère le programme suivant (disponible avec le sujet sous le nom `ez.c`) :

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h> /* exit */

int main(int argc, char *argv[]) {
    int tempsPere, tempsFils;
    int v=5; /* utile pour la section 2.3 */
    pid_t pidFils;

    tempsPere=120;
    tempsFils=60;
    pidFils=fork();
    /* bonne pratique : tester systématiquement le retour des appels système */
    if (pidFils == -1) {
        printf("Erreur fork\n");
        exit(1);
        /* par convention, renvoyer une valeur > 0 en cas d'erreur,
         * différente pour chaque cause d'erreur
         */
    }
    if (pidFils == 0) { /* fils */
        printf("processus %d (fils), de père %d\n", getpid(), getppid());
        sleep(tempsFils);
        printf("fin du fils\n");
        exit(EXIT_SUCCESS); /* bonne pratique :
                                terminer les processus par un exit ex
        */
    }
    else { /* père */
        printf("processus %d (père), de père %d\n", getpid(), getppid());
        sleep(tempsPere);
        printf("fin du père\n");
    }
    return EXIT_SUCCESS; /* -> exit(EXIT_SUCCESS); pour le père */
}
```

Pour chacune des questions suivantes, prédire l'effet attendu **avant** de lancer le programme.

Exécuter ce programme, et vérifier avec la commande "`ps fj`" l'état des processus correspondants (l'option `j` de la commande `ps` fournit l'état des processus : S (Sleeping, en attente d'événement), R (Running, actif), T (sToppé), Z (Zombie)...) :

- juste après le lancement,
- après le message de fin du fils : quel est l'état du fils ?
- après le message de fin du père.

3. l'option `-Hej` donne la hiérarchie, mais pas le `ppid`; en outre cela fait un peu meuble Ikea.

Modifier ce programme en échangeant les valeurs initiales des variables `tempsPere` et `tempsFils`.

- juste après le lancement,
- après le message de fin du père : quel est l'état du fils ? À quel processus est il rattaché ?
- après le message de fin du fils.
- pourquoi l'invite (prompt) est-elle affichée avant le message de fin du fils ?

## 2.3 Héritage des données (polycopié API Unix, section 2.2.10)

Modifier le code précédent,

- en complétant l'affichage initial de chacun des processus (`printf("processus %d ..., de père...", getpid());`) par l'affichage la valeur de la variable `v`
- puis en affectant une valeur différente à `v` dans chacun des processus (par exemple : 10 dans le père, 100 dans le fils)
- puis en remplaçant l'affichage final de chacun des processus (`printf("fin du ...");`) par l'affichage de la valeur de la variable `v`.
- et enfin, en insérant avant le `exit(-)` du fils un appel à `sleep(tempsPere)`, suivi d'un nouvel affichage de la valeur de la variable `v`.

Exécuter et expliquer le résultat.

## 3 Coordination père/fils (polycopié API Unix, sections 2.2.6 à 2.2.9)

### 3.1 wait (wait, macros WIFEXITED, WEXITSTATUS, WTERMSIG)

Le code suivant (disponible avec le sujet sous le nom `we.c`) suit le même schéma que celui de la section précédente, en remplaçant, au niveau du processus père, l'attente d'un délai (`sleep(-)`) par l'attente de son processus fils (`wait(-)`).

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/wait.h> /* wait */

int main(int argc, char *argv[]) {
    int tempsFils, codeTerm;
    pid_t pidFils, idFils;

    tempsFils=60;
    pidFils=fork();
    /* bonne pratique : tester systématiquement le retour des appels système */
    if (pidFils == -1) {
        printf("Erreur_fork\n");
        exit(1);
        /* par convention, renvoyer une valeur > 0 en cas d'erreur,
         * différente pour chaque cause d'erreur
         */
    }
    if (pidFils == 0) { /* fils */
        printf("processus_%d_(fils),_de_père_%d\n", getpid(), getppid());
        sleep(tempsFils);
        printf("fin_du_fils\n");
        exit(EXIT_SUCCESS);
    }
    else { /* père */
        printf("processus_%d_(père),_de_père_%d\n", getpid(), getppid());
        idFils=wait(&codeTerm);
        if (idFils == -1) {
            perror("wait_");
            exit(2);
        }
        if (WIFEXITED(codeTerm)) {
            printf("[%d]_fin_fils_%d_par_exit_%d\n", codeTerm, idFils, WEXITSTATUS(codeTerm));
        }
        else {
            printf("[%d]_fin_fils_%d_par_signal_%d\n", codeTerm, idFils, WTERMSIG(codeTerm));
        }
        printf("fin_du_père\n");
    }
    return EXIT_SUCCESS; /* -> exit(EXIT_SUCCESS); pour le père */
}
```

### Questions

1. Quel sera l'affichage si on laisse le programme s'exécuter jusqu'à son terme ? Vérifier votre réponse en exécutant le programme effectivement.
2. Quel sera l'affichage si on tue le fils depuis un autre terminal (`kill -9 pid_fils`) ? Vérifier votre réponse en exécutant ce scénario. Essayer de terminer le fils par l'envoi de différents signaux.  
*Rappel* : la commande `kill -l` permet d'obtenir la liste des signaux disponibles.

### 3.2 Recouvrement : les primitives `exec` (`execl`, `execlp`, `execvp`, `execve`...)

1. Ecrire un programme qui exécute la commande `ls -l <nom_fichier>`, et affiche un message indiquant si la commande a été correctement exécutée ou non.
  - Est-il utile d'afficher un message dans le cas où la commande a été correctement exécutée ?
  - Testez ce programme avec un nom de fichier correct, puis avec un nom de fichier n'existant pas dans le dossier.
2. Essayez différentes variantes de commandes de la famille `exec`.

## 4 Exercice de synthèse : miniminishell

Ecrire un programme `miniminishell.c` qui répète les actions suivantes dans une **boucle** :

- demande à l'utilisateur d'entrer le nom d'une commande (sans paramètre) de moins de 30 caractères, et la lit :

```
char buf[30] ; /* contient la commande saisie au clavier */
int ret ; /* valeur de retour de scanf */
...
ret=scanf("%s", buf) ; /* lit et range dans buf la chaine entrée au clavier */
```

- puis lance la commande et indique si elle a été correctement exécutée ou non en affichant un message commençant (exactement) par **SUCCES** ou **ECHEC**.

L'exécution du programme ne sortira de cette boucle que lorsque l'entrée standard sera fermée.

- En mode interactif, la fermeture de l'entrée standard est provoquée par la frappe de la combinaison de touches `ctrl-D`
- Dans ce cas, la valeur de retour de `scanf("%s", buf)` est `EOF`, et non 1

Lorsque le programme sort de la boucle, il affiche un message commençant (exactement) par **Salut**, puis se termine.

**Question complémentaire** : compléter le programme précédent pour permettre de sortir de la boucle lorsque (exactement) la chaine `exit` est saisie au clavier.

### Notes

- Le comportement des commandes lancées ne doit pas impacter l'exécution du programme `miniminishell`.
- Le message invitant l'utilisateur à saisir une nouvelle commande devra (exactement) commencer par les 3 caractères `>>>`

## 5 Projet

Vous devriez maintenant être en mesure de réaliser les étapes 1 à 5 du projet. (*remise le 10/4*)