# Señales POSIX

- Introducción
- Versión original: Señales POSIX 1003.1a
- Señales POSIX 1003.1b (señales "de tiempo real")
- Tratamiento de señales en procesos multihilo
- Inconvenientes y ventajas de las señales

09/11/2015

© Joaquín Ferruz Melero 2013-15 (Dpto. Ing. Sist. y Automática, ESI Sevilla) 1

# Señales POSIX

#### Introducción

- Aparecen con UNIX como medio para notificar eventos
- Normalizadas en POSIX 1003.1a
- Mejoradas en POSIX 1003.1b ("señales de tiempo real"
- Utilidad: Notificación de eventos de diversos servicios POSIX, en particular los temporizadores

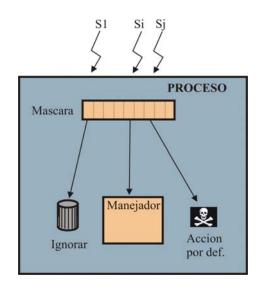
# Versión original: Señales POSIX 1003.1a

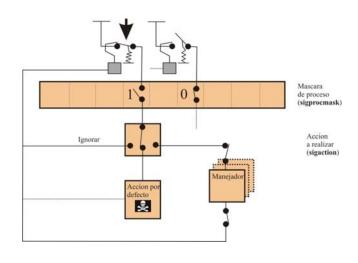
- Normalización de señales UNIX
- En recepción, dos problemas a considerar:
  - Máscara de señales del proceso (las señales enmascaradas quedan pendientes)
  - Acción a realizar:
    - Acción por defecto (habitualmente: abortar el proceso)
    - Ignorar
    - Ejecutar manejador (código excepcional que interrumpe temporalmente el proceso)
- Algunas señales:
  - SIGTERM, SIGKILL, SIGINT, SIGQUIT
  - SIGFPE
  - SIGALRM
  - SIGUSR1, SIGUSR2

09/11/2015

© Joaquín Ferruz Melero 2013-15 (Dpto. Ing. Sist. y Automática, ESI Sevilla) 3

# Señales (1003.1a)





# Versión original: Señales POSIX 1003.1a

#### Tratamiento asíncrono:

- Es el mecanismo previsto originalmente
- Se programa un manejador como acción a realizar
- Al recibirse la señal, el manejador se ejecuta, interrumpiendo el proceso temporalmente
- Posibles problemas con llamadas no "async-safe"
- Interrumpe las esperas (error EINTR)

#### Tratamiento síncrono:

- El proceso espera a la llegada de la señal
- No está previsto: Puede hacerse utilizando la interrupción de esperas por error EINTR
- Siempre ha de ejecutarse el manejador
- Enviar señales:

int kill(pid\_t destino, int señal);

09/11/2015

© Joaquín Ferruz Melero 2013-15 (Dpto. Ing. Sist. y Automática, ESI Sevilla) 5

# Señales POSIX 1003.1a:Tratamiento asíncrono Ejemplo: Manejador para SIGTERM y SIGINT

```
(...)
#include <signal.h>
(...)
void manej(int s) { .... }
(...)
struct sigaction acc;
sigset_t sen;
/* Programar manejador */
acc.sa_flags = 0;
acc.sa_handler = manej;
sigemptyset(&acc.sa_mask);
sigaction(SIGTERM, &acc, NULL);
sigaction(SIGINT, &acc, NULL);
```

```
/* Desenmascarar ambas señales */
/*Antes hay que hacer un conjunto */
sigemptyset(&sen);
sigaddset(&sen, SIGTERM);
sigaddset(&sen, SIGINT);
sigprocmask(SIG_UNBLOCK, &sen, NULL);
/* A partir de ahora se recibirán señales y
entrará manej asíncronamente */
(...)
```

#### Señales POSIX 1003.1a: Tratamiento síncrono

#### Ejemplo: Esperar SIGUSR1

```
(…)
                                              /* Desenmascarar SIGUSR1 */
                                              sigemptyset(&sen);
#include <signal.h>
                                              sigaddset(&sen, SIGUSR1);
(\ldots)
                                              sigprocmask(SIG_UNBLOCK, &sen, NULL);
void manej(int s) { .... }
                                              /* Es necesario que entre manej para romper
                                                  la espera */
struct sigaction acc;
                                              (...)
sigset_t sen;
                                              /* Esperar SIGUSR1 */
int res;
                                              res = sleep(3600);
                                              if(res!=0) {
/* Programar manejador */
                                                  printf("Ha llegado SIGUSR1\n");
acc.sa_flags = 0;
                                                  hacer_cuando_SIGUSR1(...);
acc.sa_handler = manej;
                                              } else {
sigemptyset(&acc.sa_mask);
                                                  printf("Error: No Ilega SIGUSR1!!\n");
sigaction(SIGUSR1, &acc, NULL);
                                                  hacer_trat_error(...);
                                              }
                                              (\ldots)
09/11/2015
                      © Joaquín Ferruz Melero 2013-15 (Dpto. Ing. Sist. y
                                                                                        7
                                  Automática, ESI Sevilla)
```

# Ejemplo: Sobretiempo con señales

```
#include <unistd.h>
                                                      sigprocmask(SIG_UNBLOCK, &set, NULL);
#include <signal.h>
                                                      /* Después se programa el "despertador" */
int timout; /* Flag de sobretiempo */
void maneja(int sign) {
                                                      timout = 0;
    timout = 1;
                                                      alarm(20);
                                                      fin = 0;
}
void main(void) {
                                                      /* Algoritmo con sobretiempo */
    int fin; /* Flag de fin */
                                                      while(!fin && !timout) {
    struct sigaction action;
                                                        fin = funcion_iteracion(...);
    sigset_t set;
                                                      }
    /* Programación de la acción a realizar */
    action.flags = 0;
                                                      /* Analizar lo que ha sucedido */
    action.sa_handler = maneja;
                                                      if(fin) alarm(0); /* Ya no debe saltar */
    sigemptyset(&action.sa mask);
    sigaction(SIGALRM, &action, NULL);
                                                         printf("Alarma! Sobretiempo!\n");
                                                          < algoritmo alterrnativo>
    /* Desbloqueo de SIGALRM */
                                                      }
    sigemptyset(&set); sigaddset(&set,
    SIGALRM);
```

# Señales POSIX 1003.1b (señales "de tiempo real")

#### Problemas de POSIX 1003.1a:

- Pocas señales de propósito general
- No se encolan (pueden perderse señales)
- No se conoce el orden de recepción
- No pueden transmitir datos adicionales
- Son asíncronas (manejador imprescindible)

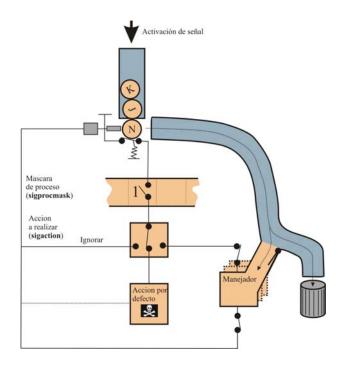
#### Mejoras de POSIX 1003.1b:

- Nuevas señales, de SIGRTMIN a SIGRTMAX
- Encolamiento de señales pendientes
- Dato adicional (entero o puntero)
- Prioridad: Decreciente de SIGRTMIN a SIGRTMAX
- Método de espera síncrona alternativo al manejador

09/11/2015

© Joaquín Ferruz Melero 2013-15 (Dpto. Ing. Sist. y Automática, ESI Sevilla) 9

#### Señales POSIX 1003.1b



#### Señales POSIX 1003.1b

- Para disponer de las nuevas funciones (encolamiento, dato, prioridad):
  - Programar el flag SA\_SIGINFO (con sigaction)
  - Usar nuevo manejador (sa\_sigaction) en lugar del antiguo (sa\_handler)
  - Sólo llega dato si se ha enviado (imposible con kill): Nueva llamada sigqueue
- Tratamiento síncrono sin manejador:
  - Llamadas sigwaitinfo y sigtimedwait
  - Hay que enmascarar las señales que se esperan
  - Pueden desbloquearse por error EINTR por señales que no se esperan (solución: reintentar)
- Envío de señales:
  - Puede usarse kill, pero entonces no hay dato válido
  - Otra opción:

int **sigqueue**(pid\_t destino, int señal, union sigval dato);

09/11/2015

© Joaquín Ferruz Melero 2013-15 (Dpto. Ing. Sist. y Automática, ESI Sevilla) 11

### Señales POSIX 1003.1b: Tratamiento asíncrono

## Ejemplo: Manejador que recibe datos

```
(…)
                                            /* Programar manejador */
                                            acc.sa_flags = SA_SIGINFO;
#include <signal.h>
                                            acc.sa_sigaction = mtr;
(...)
                                            sigemptyset(&acc.sa mask);
Int n = 0:
                                            sigaction(SIGRTMIN, &acc, NULL);
void mtr(int s, siginfo_t *e, void *p) {
   n = n + e->si_value.sival_int;
                                            /* Desenmascarar SIGRTMIN */
}
                                            sigemptyset(&sen);
(...)
                                            sigaddset(&sen, SIGRTMIN);
                                            sigprocmask(SIG_UNBLOCK, &sen, NULL);
struct sigaction acc;
sigset_t sen;
                                            /* A partir de ahora mtr entrará
                                                asíncronamente y sumará en n los datos
                                               asociados a la señal */
                                            (\ldots)
```

#### Señales POSIX 1003.1b: Tratamiento síncrono

### Ejemplo: Recepción de datos con sigwaitinfo

```
/* Enmascarar SIGRTMIN */
(...)
                                             /* Si no, no hay garantía de que funcione */
#include <signal.h>
(...)
                                             sigemptyset(&sen);
Int n = 0;
                                             sigaddset(&sen, SIGRTMIN);
void mtr(int s, siginfo_t *e, void *p) { }
                                             sigprocmask(SIG_BLOCK, &sen, NULL);
(...)
struct sigaction acc;
                                             /* Bucle para sumar los datos */
sigset_t sen; siginfo_t info;
                                             /* mtr nunca entra */
                                             while(1) {
/* Programar manejador */
                                                 sigwaitinfo(&sen, &info);
acc.sa_flags = SA_SIGINFO;
                                                 n = n + info.si_value.sival_int;
acc.sa_sigaction = mtr;
                                             }
sigemptyset(&acc.sa_mask);
                                             (…)
sigaction(SIGRTMIN, &acc, NULL);
09/11/2015
                     © Joaquín Ferruz Melero 2013-15 (Dpto. Ing. Sist. y
                                                                                      13
```

# Señales POSIX 1003.1b: campo si\_code

Automática, ESI Sevilla)

- Permite conocer la causa de la señal
- Opciones:
  - SI QUEUE: Enviada por **sigqueue**; hay dato
  - SI\_USER: Enviada por kill; no hay dato
  - SI TIMER: Enviada por temporizador
  - Otras causas

```
(...)
                                               sigwaitinfo(&s, &info);
sigset_t s; siginfo_t info;
                                               if(info.si_code == SI_QUEUE)
/* Bloquear señal */
                                                   printf("Dato: %d\n", info.si_value.sival_int);
sigemptyset(&s);
                                               else printf("No hay dato; enviada por kill\n");
sigaddset(&s, SIGRTMIN);
                                               else printf("Causa no esperada\n");
sigprocmask(SIG_BLOCK, &s, NULL);
                                               (...)
/*Esperar señal; suponemos SA_SIGINFO
activado */
/* Si se usó kill para enviar el dato
   no es válido */
```

# Señales en procesos multihilo

- Selección del hilo destinatario:
  - Tres casos:
    - Señal generada síncronamente por error: El hilo que la provoca
    - Señal enviada a un hilo con pthread\_kill: Destinatario perfectamente definido
    - Señal enviada al proceso completo: Caso a discutir
  - Cada hilo tiene una máscara propia que se modifica con pthread\_sigmask:
    - Tratamiento asíncrono (con manejador):
      - El manejador es común para todos los hilos
      - Si la señal está enmascarada en todos menos uno, el manejador se ejecuta en el contexto de ese hilo
      - En caso contrario, no se puede predecir el destinatario
    - Tratamiento síncrono (sigwaitinfo y otras):
      - Señal enmascarada en todos los hilos
      - Sólo un hilo esperando a la vez la señal, si no, dest. indefinido

09/11/2015

© Joaquín Ferruz Melero 2013-15 (Dpto. Ing. Sist. y Automática, ESI Sevilla) 15

# Señales en procesos multihilo

- Particularidades de las funciones pthread\_xx:
  - No se exige que sean "async-safe": Posibles problemas para usarlas en un manejador
  - No se rompen las esperas cuando salta un manejador (no se genera el error EINTR)
- Algunas conclusiones:
  - Parece aconsejable en muchos casos tratar las señales síncronamente, dedicando hilos a esperar señales
  - Si se enmascaran las señales en main, el resto de los hilos heredará la máscara

# Señales: Ventajas e inconvenientes

#### Inconvenientes:

- Tratamiento poco eficiente (sobre todo si es asíncrono)
- Naturaleza asíncrona (salvo señales de 1003.1b)
- Poco ancho de banda para transmitir datos

#### Ventajas:

- Son asíncronas (si esa funcionalidad es la que se necesita; con hilos, raramente)
- Relativamente simples de programar
- Orientadas a un proceso en particular (cualidad poco habitual)
- No suelen verse afectadas por restricciones y se dispone siempre de ellas

09/11/2015

© Joaquín Ferruz Melero 2013-15 (Dpto. Ing. Sist. y Automática, ESI Sevilla) 17