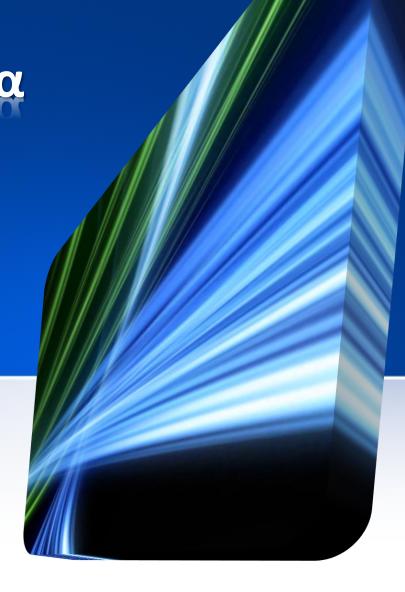
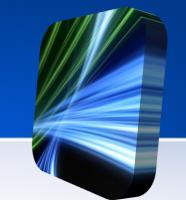
Λειτουργικά Συστήματα 6ο εξάμηνο ΣΗΜΜΥ Ακ. έτος 2019-2020

Εργαστηριακή Άσκηση 2



Θεωρία Εργ. Άσκησης 2 Σήματα

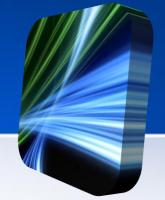


Σήμα (signal) είναι ένας τρόπος επικοινωνίας των διεργασιών.

Είναι μια ειδοποίηση που στέλνεται σε μια διεργασία προκειμένου να την ενημερώσει για κάποιο **γεγονός**.

Η διεργασία που λαμβάνει ένα σήμα **διακόπτει** την εκτέλεση της και αναγκάζεται να χειριστεί το σήμα άμεσα.

Θεωρία Εργ. Άσκησης 2 Σήματα



Κάθε σήμα έχει έναν ακέραιο αριθμό που το αντιπροσωπεύει (1,2, ...), καθώς επίσης και ένα συμβολικό όνομα που καθορίζεται συνήθως στο αρχείο /usr/include/signal.h

Με την εντολή "**kill -l**" βλέπουμε τον κατάλογο σημάτων που υποστηρίζονται από το σύστημά μας.

Θεωρία Εργ. Άσκησης 2 Λίστα Σημάτων

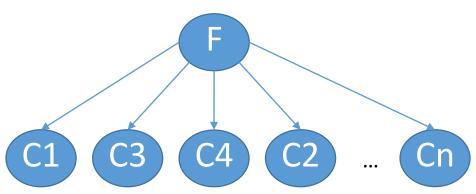
Signal	Value	Action	Comment
SIGHUP	1	Term	Hangup detected on controlling terminal or death of controlling process
SIGINT	2	Term	Interrupt from keyboard
SIGQUIT	3	Core	Quit from keyboard
SIGILL	4	Core	Illegal Instruction
SIGABRT	6	Core	Abort signal from abort(3)
SIGFPE	8	Core	Floating point exception
SIGKILL	9	Term	Kill signal
SIGSEGV	11	Core	Invalid memory reference
SIGPIPE	13	Term	Broken pipe: write to pipe with no readers
SIGALRM	14	Term	Timer signal from alarm(2)
SIGTERM	15	Term	Termination signal
SIGUSR1	30,10,16	Term	User-defined signal 1
SIGUSR2	31,12,17	Term	User-defined signal 2
SIGCHLD	20,17,18	Ign	Child stopped or terminated
SIGCONT	19,18,25	Cont	Continue if stopped
SIGSTOP	17,19,23	Stop	Stop process
SIGTSTP	18,20,24	Stop	Stop typed at terminal
SIGTTIN	21,21,26	Stop	Terminal input for background process
SIGTTOU	22,22,27	Stop	Terminal output for background process

Θεωρία Εργ. Άσκησης 2 Σήματα

Κάθε σήμα μπορεί να έχει έναν χειριστή σήματος (handler), ο οποίος είναι μια συνάρτηση που εκτελείται όταν η διεργασία λαμβάνει το συγκεκριμένο σήμα. Η συνάρτηση αυτή καλείται ασύγχρονα.

- Όταν στέλνεται το σήμα σε μια διεργασία, το ΛΣ σταματά την εκτέλεση της διεργασίας, και "την αναγκάζει" να καλέσει την αντίστοιχη συνάρτηση χειρισμού αυτού του σήματος (handler).
- Όταν η συνάρτηση ολοκληρώσει την εκτέλεσή της, η διεργασία συνεχίζει την εκτέλεση από το σημείο που βρισκόταν αμέσως πριν παραληφθεί το σήμα.

Να γραφτεί πρόγραμμα C σε περιβάλλον Linux, στο οποίο η διεργασία-πατέρας (F) δημιουργεί **n** διεργασίες-παιδιά (C1, C2, C3, C4 ... Cn) σύμφωνα με το παρακάτω δέντρο διεργασιών:

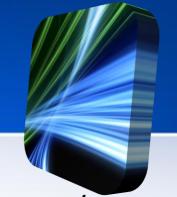


Ο χρήστης θα μπορεί να στέλνει σήματα SIGUSR1, SIGUSR2, SIGTERM στην διεργασία πατέρα και στις διεργασίες παιδιά. Ο χειρισμός αυτών των σημάτων θα εξηγηθεί αναλυτικά στις επόμενες διαφάνειες

Παράδειγμα εκτέλεσης προγράμματος ./ask2 d1 d2 d3 ... dn

Τα ορίσματα **d1**, **d2**, **d3** ... **dn** πρέπει να είναι ακέραιοι θετικοί αριθμοί που προσδιορίζουν μια καθυστέρηση σε δευτερόλεπτα. Το όρισμα **di** θα χρησιμοποιηθεί αντίστοιχα από την διεργασία Ci (δες διαφάνεια 12).

Το πλήθος των ορισμάτων di προσδιορίζει το πλήθος των διεργασιών (n) που θα δημιουργήσει ο πατέρας, δηλαδή n = argc -1



Όλες οι διεργασίες παιδιά μόλις δημιουργηθούν εκτυπώνουν το μήνυμα:

[Child Process x: y] Was created and will pause!

x είναι η αρίθμηση της διεργασίας $(1 \le x \le n)$ και **y** είναι το **pid** της

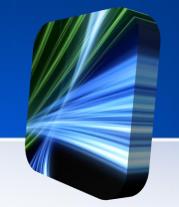
 $\pi.\chi$. [Child Process 2: 3247] Was created and will pause!

Οι διεργασίες παιδιά αφού εκτυπώσουν το μήνυμα αναστέλλουν την εκτέλεση τους (κατάσταση pause)

Μια διεργασία μπορεί να βρεθεί σε κατάσταση pause

- Είτε καλώντας την συνάρτηση pause(), η οποία αναστέλλει την εκτέλεση της διεργασίας που την καλεί μέχρι να λάβει ένα σήμα
- Είτε στέλνοντας στον εαυτό της το σήμα SIGSTOP με τη συνάρτηση raise(), δηλαδή εκτελώντας raise(SIGSTOP)

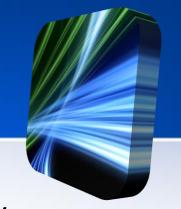
Όταν στέλνεται το σήμα SIGSTOP σε μια διεργασία, τότε προκαλείται η παύση της διεργασίας αυτής. Η διεργασία θα ξαναρχίσει την εκτέλεση της μόνο εάν της αποσταλεί το σήμα SIGCONT



Στην συνέχεια η διεργασία πατέρας εκκινεί όλες τις διεργασίες παιδιά με την σειρά, στέλνοντάς τους το σήμα SIGCONT

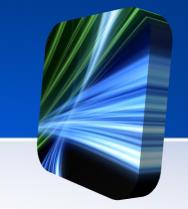
Μια διεργασία μπορεί να στείλει ένα σήμα σε μια άλλη, με την κλήση kill(pid, SIGNAL) η οποία στέλνει το σήμα με όνομα SIGNAL στη διεργασία με process id ίσο με το όρισμα pid.

Για παράδειγμα με την εκτέλεση της εντολή **kill(3247, SIGCONT)** στέλνεται το σήμα **SIGCONT** στην διεργασία με pid = 3247



Πριν η διεργασία πατέρας εκκινήσει την διαδικασία αποστολής των σημάτων SIGCONT στις διεργασίες παιδιά μπορεί να τις περιμένει να αναστείλουν όλες την λειτουργία τους (pause) με την χρήση της waitpid()

Η waitpid() χρησιμοποιείται για να περιμένει η καλούσα διεργασία αλλαγές κατάστασης σε μια διεργασία παιδί της και να λάβει πληροφορίες σχετικά με την διεργασία της οποίας η κατάσταση έχει αλλάξει



Ορισμός waitpid()

pid_t waitpid(pid_t pid, int *wstatus, int options)

- Το πεδίο pid ορίζει το pid της διεργασίας που περιμένουμε να αλλάξει κατάσταση (με τιμή ίση με -1 περιμένουμε οποιαδήποτε διεργασία παιδί)
- Το πεδίο wstatus είναι ο δείκτης στην μεταβλητή στην οποία μπορούμε να αποθηκεύσουμε την κατάσταση της διεργασίας παιδί
- Το πεδίο **options** ορίζει επιπλέον επιλογές

Περισσότερες πληροφορίες

http://www.man7.org/linux/man-pages/man2/waitpid.2.html

Όλες οι διεργασίες μόλις βγουν από την κατάσταση pause εκτυπώνουν το εξής μήνυμα

[Child Process x: y] Is starting!

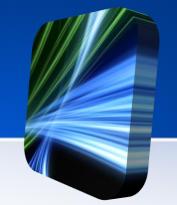
Σημείωση: κάθε διεργασία χειρίζεται τον δικό της μετρητή **cnt**.

Όσο η διεργασίες-παιδιά εκτελούνται, ο χρήστης μπορεί να τους στείλει από terminal τα παρακάτω σήματα SIGUSR1, SIGUSR2 ή SIGTERM

Η εντολή αποστολής ενός σήματος από terminal είναι

kill -SIGNAL pid

όπου **SIGNAL** το όνομα του σήματος που θέλουμε να αποσταλεί και **pid** to process id της διεργασίας στην οποία θέλουμε να στείλουμε το σήμα. Για παράδειγμα η εντολή **kill -SIGUSRI 3216** στέλνει το σήμα **SIGUSRI** στην διεργασία με pid = 3216



- Όταν μια διεργασία-παιδί λάβει το σήμα SIGUSR1 εκτυπώνει το μήνυμα [Child Process x: y] Value: z!, όπου z η τρέχουσα τιμή του μετρητή της cnt
- Όταν μια διεργασίες παιδί λάβει το σήμα SIGUSR2 εκτυπώνει το μήνυμα [Child Process y] Echo!
- Όταν μια διεργασίες παιδί λάβει το σήμα SIGTERM τερματίζει την εκτέλεση της

Σημείωση: x είναι η αρίθμηση της διεργασίας και **y** είναι το pid της

Όσο η **διεργασία-πατέρας** εκτελείται, ο χρήστης μπορεί να του στείλει από terminal τα παρακάτω σήματα

SIGUSR1, SIGUSR2 ή SIGTERM

 Όταν η διεργασία πατέρας λάβει το σήμα SIGUSR1 εκτυπώνει το μήνυμα [Father process: y] Will ask current values (SIGUSR1) from all active children processes.

και στέλνει σε όλες τις διεργασίες παιδιά το σήμα SIGUSR1, με αποτέλεσμα όλες οι διεργασίες παιδία να εκτυπώσουν το μήνυμα [Child Process x: y] Value: z!, όπου z η τρέχουσα τιμή του μετρητή τους cnt

Σημείωση: x είναι η αρίθμηση της διεργασίας και **y** είναι το pid της

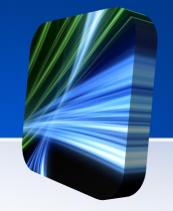


- Όταν η διεργασία-πατέρας λάβει το σήμα SIGUSR2 εκτυπώνει το μήνυμα [Process y] Echo!
- Όταν η διεργασία-πατέρας λάβει το σήμα SIGUTERM* τερματίζει κάθε διεργασία-παιδί αφού πρώτα εκτυπώσει το μήνυμα

[Father process: y] Will terminate (SIGTERM) child process x: y

Σημείωση: x είναι η αρίθμηση της διεργασίας και **y** είναι το pid της

* Η διεργασία πατέρας να έχει την ίδια συμπεριφορά στο σήμα SIGINT



Μια διεργασία μπορεί να ορίσει τον χειριστή (handler) κάθε σήματος που θα λάβει με τις συναρτήσεις:

- sigaction() (προτείνεται)
- signal()

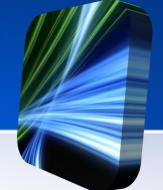
Η κλήση signal(SIGNAL, handler) καθορίζει ότι όταν η καλούσα διεργασία λάβει σήμα με όνομα SIGNAL θα εκτελέσει τη συνάρτηση χειρισμού σήματος handler.

Η κλήση συστήματος sigaction () χρησιμοποιείται για να αλλάξει τη δράση (action) που θα γίνει από μια διεργασία κατά την λήψη συγκεκριμένου σήματος.

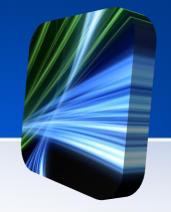
int sigaction(int signum, const struct sigaction *act, struct sigaction *oldact);

- Η παράμετρος **signum** καθορίζει το σήμα και μπορεί να είναι οποιοδήποτε έγκυρο σήμα εκτός από SIGKILL και SIGSTOP
- Εάν η παράμετρος act είναι not NULL τότε θέτει το νέο sigaction για το δεδομένο signal
- Εάν η παράμετρος aldact είναι not NULL τότε εκεί αποθηκεύεται η προηγούμενη ορισμένη δράση για το δεδομένο signal

};



Η παράμετρος act και aldact είναι δομές τύπου struct sigaction



Παράδειγμα βασικής χρήσης sigaction()

```
struct sigaction action; //δήλωση δομής struct sigaction
action.sa_handler =myfunction; //ορισμός ονόματος συνάρτησης χειρισμού
sigaction(SIGUSR1, Baction, NULL); //ορισμός χειριστή (myfunction) για το σήμα SIGUSR1
```

Αποτέλεσμα: όταν η διεργασία λάβει το σήμα SIGUSR1 θα διακόψει την εκτέλεση της και θα καλέσει την συνάρτηση myfunction()

Περισσότερες πληροφορίες

http://man7.org/linux/man-pages/man2/sigaction.2.html



Επιπλέον, μετά την πάροδο συγκεκριμένου χρόνου οι διεργασίες παιδιά τερματίζουν.

Για να το πετύχουν αυτό οι διεργασίες μπορούν να κάνουν κλήση της συνάρτησης alarm()

Η συνάρτηση alarm(unsigned int seconds) θα προκαλέσει το σύστημα να παράγει ένα σήμα SIGALRM, προς τη διεργασία που την κάλεσε, μετά την παρέλευση του αριθμού των δευτερόλεπτων πραγματικού χρόνου που καθορίζονται από την παράμετρο seconds.

Όταν οι διεργασίες τερματίσουν με αυτό το τρόπο θα εκτυπώσουν το μήνυμα [Child process x: y] Time Expired! Final Value: z

Ο χρόνος που έχετε επιλέξει εμφανίζεται στην αρχή της εκτέλεσης με το μήνυμα Maximum execution time of children is set to 100 secs

Να γίνεται έλεγχος λαθών σε κλήσεις συστήματος και στον χειρισμό σημάτων με κατάλληλη εκτύπωση.

Παράδειγμα εκτέλεσης 1

Aρχείο: first_example.mp4

Εκτέλεση: ./ask2 2 4 6 8

Χρόνος εκτέλεσης: 100 secs

Πλήθος διεργασιών: 4

Επίδειξη σημάτων: SIGUSR1, SIGUSR2, SIGTERM

Παράδειγμα εκτέλεσης 2

Aρχείο: second_example.mp4

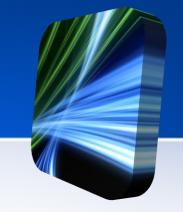
Εκτέλεση: ./ask21424

Χρόνος εκτέλεσης: 50 secs

Πλήθος διεργασιών: 3

Επίδειξη τερματισμού διεργασιών μετά το πέρας των 50 secs

Χρήσιμη αναφορά



http://man7.org/linux/man-pages/man7/signal.7.html