

Московский Авиационный Институт  
(Национальный Исследовательский Университет)  
Факультет информационных технологий и прикладной математики  
Кафедра вычислительной математики и программирования

**Лабораторная работа №6 по курсу  
«Операционные системы»**

Студент: Меджидли Исмаил Ибрагим оглы  
Группа: М8О-208Б-20  
Вариант: 9  
Преподаватель: Миронов Евгений Сергеевич  
Оценка: \_\_\_\_\_  
Дата: \_\_\_\_\_  
Подпись: \_\_\_\_\_

Москва, 2023

## **Содержание**

1. Репозиторий
2. Постановка задачи
3. Общие сведения о программе
4. Общий метод и алгоритм решения
5. Исходный код
6. Демонстрация работы программы
7. Выводы

## Репозиторий

<https://github.com/imedzhidli/Operational-Systems>

### Постановка задачи

Реализовать распределенную систему по асинхронной обработке запросов. В данной распределенной системе должно существовать 2 вида узлов: «управляющий» и «вычислительный». Необходимо объединить данные узлы в соответствии с той топологией, которая определена вариантом. Связь между узлами необходимо осуществить при помощи технологии очередей сообщений. Также в данной системе необходимо предусмотреть проверку доступности узлов в соответствии с вариантом. При убийстве («kill -9») любого вычислительного узла система должна пытаться максимально сохранять свою работоспособность, а именно все дочерние узлы убитого узла могут стать недоступными, но родительские узлы должны сохранить свою работоспособность. Управляющий узел отвечает за ввод команд от пользователя и отправку этих команд на вычислительные узлы. Список основных поддерживаемых команд:

**Создание нового вычислительного узла** (Формат команды: `create id [parent]`)

**Исполнение команды на вычислительном узле** (Формат команды: `exec id [params]`)

**Проверка доступности узла** (Формат команды: `ping id`)

**Удаление узла** (Формат команды `remove id`)

Топология — список, команда — работа с локальным словарем, проверка доступности — `ping id`.

### Общие сведения о программе

Связь между вычислительными узлами будем поддерживать с помощью `ZMQ_PAIR`. При инициализации установить время ожидания `ZMQ_SNDTIMEO` и `ZMQ_RECVTIMEO`, чтобы предусмотреть случай, когда дочерний процесс был убит. Для обмена информацией будем использовать специальную структуру `node_token_t`, в которой есть перечислимое поле

actions. Вычислительные узлы обрабатывают каждое сообщение: если идентификатор сообщения не совпадает с идентификатором узла, то он отправляет сообщение дальше и ждёт ответа снизу.

## Общий метод и алгоритм решения

Используемые методы системные вызовы:

zmq_ctx_new()	Создает новый ØMQ контекст
void *zmq_socket (void *context, int type);	Создает ØMQ сокет
int zmq_setsockopt (void *socket, int option_name, const void *option_value, size_t option_len);	Устанавливает опции ØMQ сокета
int zmq_msg_init (zmq_msg_t *msg);	Инициализирует пустое ØMQ сообщение
int zmq_msg_recv (zmq_msg_t *msg, void *socket, int flags);	Получает часть сообщения из сокета
int zmq_msg_close (zmq_msg_t *msg);	Освобождает сообщение ØMQ
int zmq_msg_init_size (zmq_msg_t *msg, size_t size);	Инициализирует ØMQ сообщение определенного размера
int zmq_msg_init_data (zmq_msg_t *msg, void *data, size_t size, zmq_free_fn *ffn, void *hint);	Инициализирует сообщение ØMQ из предоставленного буфера.
int zmq_msg_send (zmq_msg_t *msg, void *socket, int flags);	Отправляет часть сообщения на сокет
int zmq_bind (void *socket, const char *endpoint);	Принимает входящие соединения на сокет
int zmq_close (void * socket );	Закрывает сокет ØMQ
int zmq_ctx_term (void * context );	Уничтожает контекст ØMQ
assert(expr)	Прекращает работу программы при ложном утверждении

## Исходный код

### CMakeLists.txt

```
cmake_minimum_required(VERSION 3.16.3)
project(6-8_lab/src)

add_definitions( -Wall -Werror -Wextra)
add_executable(control control_node.cpp)
add_executable(calculation_node calculation_node.cpp)
```

```
target_link_libraries(control zmq)
target_link_libraries(calculation_node zmq)
```

## topology.h

```
#ifndef INC_6_8_LAB__TOPOLOGY_H_
#define INC_6_8_LAB__TOPOLOGY_H_

#include <iostream>
#include <list>
#include <map>

using namespace std;

template<typename T>
class topology_t {
public:
    using list_type = list<list<T>>;
    using iterator = typename list<T>::iterator;
    using list_iterator = typename list_type::iterator;

    list_type container;
    size_t container_size;

    topology_t() : container(), container_size(0){};
    ~topology_t() = default;

    void insert(const T &elem) {
        list<T> new_list;

        new_list.emplace_back(elem);

        ++container_size;

        container.emplace_back(new_list);
    }
}
```

```

bool insert(const T &parent, const T &elem) {
    for (list_iterator external_it = container.begin(); external_it !=
container.end(); ++external_it) {

        for (iterator internal_it = external_it->begin(); internal_it !=
external_it->end(); ++internal_it) {

            if (*internal_it == parent) {

                external_it->insert(++internal_it, elem);

                ++container_size;

                return true;

            }

        }

    }

    return false;
}

bool erase(const T &elem) {

    for (list_iterator external_it = container.begin(); external_it !=
container.end(); ++external_it) {

        for (iterator internal_it = external_it->begin(); internal_it !=
external_it->end(); ++internal_it) {

            if (*internal_it == elem) {

                if (external_it->size() > 1) {

                    external_it->erase(internal_it);

                } else {

                    container.erase(external_it);

                }

                --container_size;

                return true;

            }

        }

    }
}

```

```

    }

    return false;
}

size_t size() {
    return container_size;
}

int find(const T &elem) { // in which list exists (or not) element with id
$Id

    int ind = 0;

    for (auto &external : container) {

        for (auto &internal : external) {

            if (internal == elem) {

                return ind;

            }

        }

        ++ind;

    }

    return -1;
}

template<typename S>

friend ostream &operator<<(ostream &os, const topology_t<S> &topology) {

    for (auto &external : topology.container) {

        os << "{";

        for (auto &internal : external) {

            os << internal << " ";

        }

        os << "}" << endl;

    }

    return os;
}

```

```

}

};

#endif//INC_6_8_LAB__TOPOLOGY_H_

```

## my\_zmq.h

```

#ifndef INC_6_8_LAB__ZMQ_H_
#define INC_6_8_LAB__ZMQ_H_

#include <cassert>
#include <cerrno>
#include <cstring>
#include <string>
#include <zmq.h>
#include <random>

enum actions_t {
    fail = 0,
    success = 1,
    create = 2,
    destroy = 3,
    bind = 4,
    ping = 5,
    exec_check = 6,
    exec_add = 7
};

const char *NODE_EXECUTABLE_NAME = "calculation_node";
const int PORT_BASE = 8000;
const int WAIT_TIME = 1000;

```



```

const char SENTINEL = '$';

struct node_token_t {
    actions_t action;

    long long parent_id, id;
};

namespace my_zmq {

void init_pair_socket(void *&context, void *&socket) {
    int rc;

    context = zmq_ctx_new();

    socket = zmq_socket(context, ZMQ_PAIR);

    rc = zmq_setsockopt(socket, ZMQ_RCVTIMEO, &WAIT_TIME, sizeof(int));
    assert(rc == 0);

    rc = zmq_setsockopt(socket, ZMQ_SNDTIMEO, &WAIT_TIME, sizeof(int));
    assert(rc == 0);
}

template<typename T>

void receive_msg(T &reply_data, void *socket) {
    int rc = 0;

    zmq_msg_t reply;

    zmq_msg_init(&reply);

    rc = zmq_msg_recv(&reply, socket, 0);

    assert(rc == sizeof(T));

    reply_data = *(T *)zmq_msg_data(&reply);

    rc = zmq_msg_close(&reply);

    assert(rc == 0);
}

template<typename T>

bool receive_msg_wait(T &reply_data, void *socket) {
    int rc = 0;

```

```

    zmq_msg_t reply;

    zmq_msg_init(&reply);

    rc = zmq_msg_recv(&reply, socket, 0);

    if (rc == -1) {

        zmq_msg_close(&reply);

        return false;

    }

    assert(rc == sizeof(T));

    reply_data = *(T *)zmq_msg_data(&reply);

    rc = zmq_msg_close(&reply);

    assert(rc == 0);

    return true;

}

template<typename T>

void send_msg(T *token, void *socket) {

    int rc = 0;

    zmq_msg_t message;

    zmq_msg_init(&message);

    rc = zmq_msg_init_size(&message, sizeof(T));

    assert(rc == 0);

    rc = zmq_msg_init_data(&message, token, sizeof(T), NULL, NULL);

    assert(rc == 0);

    rc = zmq_msg_send(&message, socket, 0);

    assert(rc == sizeof(T));

}

template<typename T>

bool send_msg_no_wait(T *token, void *socket) {

    int rc;

    zmq_msg_t message;

    zmq_msg_init(&message);

```

```

rc = zmq_msg_init_size(&message, sizeof(T));

assert(rc == 0);

rc = zmq_msg_init_data(&message, token, sizeof(T), NULL, NULL);

assert(rc == 0);

rc = zmq_msg_send(&message, socket, ZMQ_DONTWAIT);

if (rc == -1) {

    zmq_msg_close(&message);

    return false;

}

assert(rc == sizeof(T));

return true;

}

/* Returns true if T was successfully queued on the socket */
template<typename T>

bool send_msg_wait(T *token, void *socket) {

    int rc;

    zmq_msg_t message;

    zmq_msg_init(&message);

    rc = zmq_msg_init_size(&message, sizeof(T));

    assert(rc == 0);

    rc = zmq_msg_init_data(&message, token, sizeof(T), NULL, NULL);

    assert(rc == 0);

    rc = zmq_msg_send(&message, socket, 0);

    if (rc == -1) {

        zmq_msg_close(&message);

        return false;

    }

    assert(rc == sizeof(T));

    return true;

}

```

```

/* send_msg && receive_msg */
template<typename T>
bool send_receive_wait(T *token_send, T &token_reply, void *socket) {
    if (send_msg_wait(token_send, socket)) {
        if (receive_msg_wait(token_reply, socket)) {
            return true;
        }
    }
    return false;
}

} // namespace my_zmq

#endif // INC_6_8_LAB__ZMQ_H_

```

## control\_node.cpp

```

#include <unistd.h>

#include <vector>

#include <zmq.hpp>

#include "my_zmq.h"

#include "topology.h"

using namespace std;

using node_id_type = long long;

void delete_control_node(node_id_type id, topology_t<node_id_type>
&control_node, vector<pair<void *, void *>> children) {
    int ind = control_node.find(id);

    int rc;

```

```

bool ok;

if (ind != -1) {

    auto *token = new node_token_t({destroy, id, id});

    node_token_t reply({fail, id, id});

    ok = my_zmq::send_receive_wait(token, reply, children[ind].second);

    if (reply.action == destroy and reply.parent_id == id) {

        rc = zmq_close(children[ind].second);

        assert(rc == 0);

        rc = zmq_ctx_destroy(children[ind].first);

        assert(rc == 0);

        auto it = children.begin();

        while (ind--) {

            ++it;

        }

        children.erase(it);

    } else if (reply.action == bind and reply.parent_id == id) {

        rc = zmq_close(children[ind].second);

        assert(rc == 0);

        rc = zmq_ctx_term(children[ind].first);

        assert(rc == 0);

        my_zmq::init_pair_socket(children[ind].first, children[ind].second);

        rc = zmq_bind(children[ind].second, ("tcp://*:" + to_string(PORT_BASE
+ id)).c_str());

        assert(rc == 0);

    }

    if (ok) {

        control_node.erase(id);

        cout << "OK: " << id << endl;

    } else {

        cout << "Error: Node " << id << " is unavailable" << endl;

    }

}

```

```

    }

    } else {

        cout << "Error: Not found" << endl;

    }

}

int main() {

    int rc;

    bool ok;

    topology_t<node_id_type> control_node;

    vector<pair<void *, void *>> children; // [context, socket]

    string s;

    node_id_type id;

    while (cin >> s >> id) {

        if (s == "create") {

            node_id_type parent_id;

            cin >> parent_id;

            int ind;

            if (parent_id == -1) {

                void *new_context = nullptr;

                void *new_socket = nullptr;

                my_zmq::init_pair_socket(new_context, new_socket);

                rc = zmq_bind(new_socket, ("tcp://*:" + to_string(PORT_BASE +
id)).c_str());

                assert(rc == 0);

                int fork_id = fork();

                if (fork_id == 0) {

                    rc = execl(NODE_EXECUTABLE_NAME, NODE_EXECUTABLE_NAME,
to_string(id).c_str(), nullptr);

```

```

        assert(rc != -1);

        return 0;

    } else {

        auto *token = new node_token_t({ping, id, id});

        node_token_t reply({fail, id, id});

        if (my_zmq::send_receive_wait(token, reply, new_socket) and
reply.action == success) {

            children.emplace_back(make_pair(new_context, new_socket));

            control_node.insert(id);

        } else {

            rc = zmq_close(new_socket);

            assert(rc == 0);

            rc = zmq_ctx_destroy(new_context);

            assert(rc == 0);

        }

    }

} else if ((ind = control_node.find(parent_id)) == -1) {

    cout << "Error: Not found" << endl;

    continue;

} else {

    if (control_node.find(id) != -1) {

        cout << "Error: Already exists" << endl;

        continue;

    }

    auto *token = new node_token_t({create, parent_id, id});

    node_token_t reply({fail, id, id});

    if (my_zmq::send_receive_wait(token, reply, children[ind].second)
and reply.action == success) {

        control_node.insert(parent_id, id);

    } else {

        cout << "Error: Parent is unavailable" << endl;

```

```

    }

    }

} else if (s == "remove") {

    delete_control_node(id, control_node, children);

} else if (s == "ping") {

    int ind = control_node.find(id);

    if (ind == -1) {

        cout << "Error: Not found" << endl;

        continue;

    }

    auto *token = new node_token_t({ping, id, id});

    node_token_t reply({fail, id, id});

    if (my_zmq::send_receive_wait(token, reply, children[ind].second) and
reply.action == success) {

        cout << "OK: 1" << endl;

    } else {

        cout << "OK: 0" << endl;

    }

} else if (s == "exec") {

    ok = true;

    string key;

    char c;

    int val = -1;

    bool add = false;

    cin >> key;

    if ((c = getchar()) == ' ') {

        add = true;

        cin >> val;

    }

    int ind = control_node.find(id);

```



```

    if (ind == -1) {

        cout << "Error: Not found" << endl;

        continue;

    }

    key += SENTINEL;

    if (add) {

        for (auto i: key) {

            auto *token = new node_token_t({exec_add, i, id});

            node_token_t reply({fail, id, id});

            if (!my_zmq::send_receive_wait(token, reply,
children[ind].second) or reply.action != success) {

                cout << "Fail: " << i << endl;

                ok = false;

                break;

            }

        }

        auto *token = new node_token_t({exec_add, val, id});

        node_token_t reply({fail, id, id});

        if (!my_zmq::send_receive_wait(token, reply, children[ind].second)
or reply.action != success) {

            cout << "Fail: " << val << endl;

            ok = false;

        }

    } else {

        for (auto i: key) {

            auto *token = new node_token_t({exec_check, i, id});

            node_token_t reply({fail, i, id});

            if (!my_zmq::send_receive_wait(token, reply,
children[ind].second) or reply.action != success) {

                ok = false;

                cout << "Fail: " << i << endl;

```

```

        break;

    }

}

}

if (!ok) {

    cout << "Error: Node is unavailable" << endl;

}

} else if (s == "print") {

    cout << control_node;

}

}

cout << control_node;

for (auto i: control_node.container) {

    for (size_t size = i.size(); size > 1; --size) {

        node_id_type last = i.back();

        delete_control_node(last, control_node, children);

        i.pop_back();

    }

}

vector<node_id_type> after_root;

for (auto i: control_node.container) {

    after_root.push_back(i.back());

}

for (auto i: after_root) {

    delete_control_node(i, control_node, children);

}

return 0;

}

```

## calculation\_node.cpp

```
#include "my_zmq.h"

#include <iostream>

#include <map>

#include <unistd.h>

using namespace std;

long long node_id;

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

    string key;

    int val;

    map<string, int> dict;

    int rc;

    assert(argc == 2);

    node_id = stoll(string(argv[1]));

    void *node_parent_context = zmq_ctx_new();

    void *node_parent_socket = zmq_socket(node_parent_context, ZMQ_PAIR);

    rc = zmq_connect(node_parent_socket, ("tcp://localhost:" +
to_string(PORT_BASE + node_id)).c_str());

    assert(rc == 0);

    long long child_id = -1;

    void *node_context = nullptr;

    void *node_socket = nullptr;

    cout << "OK: " << getpid() << endl;
```

```

bool has_child = false, awake = true, add = false;

while (awake) {

    node_token_t token({fail, 0, 0});

    my_zmq::receive_msg(token, node_parent_socket);

    auto *reply = new node_token_t({fail, node_id, node_id});

    if (token.action == bind and token.parent_id == node_id) {

        /*

            * Bind could be recieved when parent created node

            * and this node should bind to parent's child

            */

        my_zmq::init_pair_socket(node_context, node_socket);

        rc = zmq_bind(node_socket, ("tcp://*:" + to_string(PORT_BASE +
token.id)).c_str());

        assert(rc == 0);

        has_child = true;

        child_id = token.id;

        auto *token_ping = new node_token_t({ping, child_id, child_id});

        node_token_t reply_ping({fail, child_id, child_id});

        if (my_zmq::send_receive_wait(token_ping, reply_ping, node_socket)
and reply_ping.action == success) {

            reply->action = success;

        }

    } else if (token.action == create) {

        if (token.parent_id == node_id) {

            if (has_child) {

                rc = zmq_close(node_socket);

                assert(rc == 0);

                rc = zmq_ctx_term(node_context);

                assert(rc == 0);

            }

        }

    }

}

```

```

    my_zmq::init_pair_socket(node_context, node_socket);

    rc = zmq_bind(node_socket, ("tcp://*:" + to_string(PORT_BASE +
token.id)).c_str());

    assert(rc == 0);

    int fork_id = fork();

    if (fork_id == 0) {

        rc = execl(NODE_EXECUTABLE_NAME, NODE_EXECUTABLE_NAME,
to_string(token.id).c_str(), nullptr);

        assert(rc != -1);

        return 0;

    } else {

        bool ok = true;

        if (has_child) {

            auto *token_bind = new node_token_t({bind, token.id,
child_id});

            node_token_t reply_bind({fail, token.id, token.id});

            ok = my_zmq::send_receive_wait(token_bind, reply_bind,
node_socket);

            ok = ok and (reply_bind.action == success);

        }

        if (ok) {

            /* We should check if child has connected to this node */

            auto *token_ping = new node_token_t({ping, token.id,
token.id});

            node_token_t reply_ping({fail, token.id, token.id});

            ok = my_zmq::send_receive_wait(token_ping, reply_ping,
node_socket);

            ok = ok and (reply_ping.action == success);

            if (ok) {

                reply->action = success;

                child_id = token.id;

                has_child = true;

```

```

        } else {

            rc = zmq_close(node_socket);

            assert(rc == 0);

            rc = zmq_ctx_term(node_context);

            assert(rc == 0);

        }

    }

}

} else if (has_child) {

    auto *token_down = new node_token_t(token);

    node_token_t reply_down(token);

    reply_down.action = fail;

    if (my_zmq::send_receive_wait(token_down, reply_down, node_socket)
and reply_down.action == success) {

        *reply = reply_down;

    }

}

} else if (token.action == ping) {

    if (token.id == node_id) {

        reply->action = success;

    } else if (has_child) {

        auto *token_down = new node_token_t(token);

        node_token_t reply_down(token);

        reply_down.action = fail;

        if (my_zmq::send_receive_wait(token_down, reply_down, node_socket)
and reply_down.action == success) {

            *reply = reply_down;

        }

    }

} else if (token.action == destroy) {

    if (has_child){

```

```

        if (token.id == child_id){

            bool ok;

            auto* token_down = new node_token_t({destroy, node_id,
child_id});

            node_token_t reply_down = {fail, child_id, child_id};

            ok = my_zmq::send_receive_wait(token_down, reply_down,
node_socket);

            if (reply_down.action == destroy){

                rc = zmq_close(node_socket);

                assert(rc == 0);

                rc = zmq_ctx_destroy(node_context);

                assert(rc == 0);

                has_child = false;

                child_id = -1;

            }

            else if(reply_down.action == bind){

                rc = zmq_close(node_socket);

                assert(rc == 0);

                rc = zmq_ctx_destroy(node_context);

                assert(rc == 0);

                my_zmq::init_pair_socket(node_context, node_socket);

                rc = zmq_bind(node_socket, ("tcp://*:" + to_string(PORT_BASE +
reply_down.id)).c_str());

                assert(rc == 0);

                child_id = reply_down.id;

                auto *token_ping = new node_token_t({ping, child_id,
child_id});

                node_token_t reply_ping({fail, child_id, child_id});

                ok = my_zmq::send_receive_wait(token_ping, reply_ping,
node_socket) and (reply_ping.action == success);

            }

            if (ok){

```

```

        reply->action = success;

    }

} else if (token.id == node_id){

    rc = zmq_close(node_socket);

    assert(rc == 0);

    rc = zmq_ctx_destroy(node_context);

    assert(rc == 0);

    awake = false;

    reply->action = bind;

    reply->id = child_id;

    reply->parent_id = token.parent_id;

} else{

    auto* token_down = new node_token_t(token);

    node_token_t reply_down = token;

    reply_down.action = fail;

    if (my_zmq::send_receive_wait(token_down, reply_down,
node_socket) and (reply_down.action == success)){

        *reply = reply_down;

    }

}

} else if (token.id == node_id){

    reply->action = destroy;

    awake = false;

}

} else if (token.action == exec_check) {

    if (token.id == node_id) {

        char c = token.parent_id;

        if (c == SENTINEL) {

            if (dict.find(key) != dict.end()) {

                cout << "OK:" << node_id << ":" << dict[key] << endl;

```



```

        } else {

            cout << "OK:" << node_id << ":" << key << " " not found" <<
endl;

        }

        reply->action = success;

        key = "";

    } else {

        key += c;

        reply->action = success;

    }

} else if (has_child) {

    auto *token_down = new node_token_t(token);

    node_token_t reply_down(token);

    reply_down.action = fail;

    if (my_zmq::send_receive_wait(token_down, reply_down, node_socket)
and reply_down.action == success) {

        *reply = reply_down;

    }

}

} else if (token.action == exec_add) {

    if (token.id == node_id) {

        char c = token.parent_id;

        if (c == SENTINEL) {

            add = true;

            reply->action = success;

        } else if (add) {

            val = token.parent_id;

            dict[key] = val;

            cout << "OK:" << node_id << endl;

            add = false;

            key = "";

```

```

        reply->action = success;

    } else {

        key += c;

        reply->action = success;

    }

} else if (has_child) {

    auto *token_down = new node_token_t(token);

    node_token_t reply_down(token);

    reply_down.action = fail;

    if (my_zmq::send_receive_wait(token_down, reply_down, node_socket)
and reply_down.action == success) {

        *reply = reply_down;

    }

}

}

my_zmq::send_msg_no_wait(reply, node_parent_socket);

}

rc = zmq_close(node_parent_socket);

assert(rc == 0);

rc = zmq_ctx_destroy(node_parent_context);

assert(rc == 0);

}

```

## Демонстрация работы программы

```

imedzhidli@imedzhidli:~/Desktop/OS/6Laba/build$ ./control
create 10 -1
OK: 26009
create 5 -1

```

```
OK: 26037
create 25 10
OK: 26108
ping 10
OK: 1
ping 5
OK: 1
ping 7
Error: Not found
ping 25
OK: 1
exec 10 key
OK:10:'key' not found
exec 10 key 10
OK:10
exec 10 key
OK:10:10
remove 10
OK: 10
ping 10
Error: Not found
ping 5
OK: 1
ping 25
OK: 0
imedzhidli@imedzhidli:~/Desktop/OS/6Laba/build$
```

### **Выводы:**

В ходе выполнения лабораторной работы познакомился с сокетами, очередями сообщений, с высокопроизводительной библиотекой ZMQ, некоторыми паттернами, познакомился с клиент-серверной архитектурой.