

# Systemy operacyjne

---

Laboratorium 4

Mateusz Małek  
31 marca 2017

# Laboratorium 4

---

Sygnały

# Sygnały

- Rodzaj przerwania programowego generowanego przez system operacyjny lub użytkownika (ręcznie z terminala lub programowo z innego procesu)
- Asynchroniczny sposób komunikacji
  - Proces wykonuje się, “przychodzi” sygnał, proces wstrzymuje wykonywanie swoich normalnych zadań i przełącza się do procedury obsługi sygnału
- Sygnał może nieść ze sobą jakąś dodatkową informację (liczba typu int)
- Nadejście sygnału może przerwać blokujące wywołanie systemowe (nie zawsze natychmiast - “uninterruptible sleep”); w zależności od parametrów sposobu obsługi sygnału (np. flaga SA\_RESTART w sigaction) i rodzaju syscalla, po zakończeniu obsługi sygnału wywołanie systemowe jest automatycznie ponawiane lub jest zwracany błąd, a errno zostaje ustawione na EINTR (“Interrupted system call”)

# Sygnały

- Można obsłużyć na kilka sposobów (ustawianych dla poszczególnych sygnałów otrzymywanych w ramach danego procesu)
  - Domyślny (zwykle zakończenie procesu, czasami połączone z core dumpem)
  - Zignorowanie (sygnał w żaden sposób nie wpływa na proces)
  - Uruchomienie w procesie określonej przez siebie funkcji obsługi sygnału (handler)
  - *Zamaskowanie* (opóźnienie domyślnego sposobu obsługi lub wykonania handlera do momentu aż sygnał zostanie przez nas odmaskowany)
  - Jedynym możliwym sposobem obsługi sygnałów SIGKILL i SIGSTOP, jest ich domyślna, systemowa procedura obsługi (nie możemy ich przechwycić w programie)
- Procesy potomne dziedziczą po rodzicu sposób obsługi sygnałów
- Wywołanie `execve` (w jakikolwiek jawny/niejawny sposób) resetuje wszystkie niestandardowe handlers na domyślny sposób obsługi sygnału

# Sygnały

- “Zwykłe” (mają swoje numery i skojarzone z nimi umowne nazwy)

1 - SIGHUP, 2 - SIGINT, 3 - SIGQUIT, 6 - SIGABRT, **9 - SIGKILL**, 11 - SIGSEGV, 15 - SIGTERM, 18 - SIGCONT, **19 - SIGSTOP**, ...  
10 - SIGUSR1, 12 - SIGUSR2 - jedyne dwa które explicite są wskazane jako “do wykorzystania przez użytkownika”

- Jeśli ich źródłem był system operacyjny, to miały dokładnie określony powód
  - I jest nim jakiś problem - programowy (np. odwołanie się do NULL pointera - SIGSEGV, błędna instrukcja - SIGILL) lub sprzętowy (typowo SIGBUS)
- Jeśli sygnał był zamaskowany, a do momentu jego odblokowania proces otrzymał go wielokrotnie - zostanie dostarczony tylko raz
- Jeśli zamaskowanych było wiele sygnałów, a do momentu ich odblokowania otrzymano różne - nie ma gwarancji w jakiej kolejności zostaną dostarczone

- Czasu rzeczywistego (numery od SIGRTMIN do SIGRTMAX)

pierwszy - SIGRTMIN, drugi - SIGRTMIN + 1, ..., ostatni - SIGRTMAX

- Jeśli są w danym momencie zamaskowane, to są kolejgowane (do pewnej granicy...)
- Po odblokowaniu dostarczane są według rosnącego numeru, a dalej - w kolejności wysłania
  - *Pamiętaj że sygnał może przenosić ze sobą dodatkową informację (liczba typu int)*

# Wysyłanie sygnałów z terminala

- Polecenie kill

- kill -l (l jak Leokadia) - wyświetla listę dostępnych, znanych sygnałów
- kill -s SYGNAŁ PID, kill -SYGNAŁ PID - wysyła podany sygnał do procesu PID
  - SYGNAŁ można podać jako liczbą, nazwę lub nazwę z SIG na początku (SIGnazwa)
  - Wszystkie poniższe wywołania skutkują wysłaniem sygnału SIGKILL (nr 9) do procesu o numerze PID 1234:  
kill -s 9 1234, kill -9 1234, kill -s KILL 1234, kill -s KILL 1234, kill -s SIGKILL 1234, kill -SIGKILL 1234

- Kombinacje klawiszy

- Ctrl+C - wysyła sygnał SIGINT, który standardowo przerywa proces
- Ctrl+Z - wysyła sygnał SIGTSTP, który nieobsłużony przekształca się w SIGSTOP i wstrzymuje działanie programu
  - Wznowienia programu (SIGCONT) można dokonać funkcjami powłoki (np. fg lub bg)
- Ctrl+\ - wysyła sygnał SIGQUIT, który standardowo przerywa proces z jednoczesnym wygenerowaniem jego core dumpa

# Funkcje do wysyłania sygnałów

- `int kill(pid_t pid, int sig)` - [man 2 kill](#)
  - Wysła sygnał o numerze `sig` do procesu o PID równym `pid` (`pid > 0`), grupy procesów o numerze `-pid` (`pid < 0`), bieżącej grupy procesów (`pid == 0`) lub do wszystkich możliwych procesów za wyjątkiem `init` (`pid == -1`)
  - Jeśli jako numer sygnału podamy 0, sygnał nie zostanie wysłany, ale zostanie sprawdzone istnienie procesu o podanym numerze
- `int raise(int sig)` - [man 3 raise](#)
  - Równoważne `kill(getpid(), sig)` (chyba że program jest wielowątkowy)
- `int sigqueue(pid_t pid, int sig, const union sigval value)` - [man 2 sigqueue](#)
  - Działanie analogiczne do `kill`, ale możemy dodatkowo przekazać z sygnałem pewną wartość (za pośrednictwem unii `value`)

```
union sigval {  
    int    sival_int;  
    void *sival_ptr;  
};
```

# Funkcje do ustawiania obsługi sygnałów

- `sighandler_t signal(int signum, sighandler_t handler)` - [man 2 signal](#)
  - Ustawia sposób obsługi sygnału `signum` - zignorowanie (`SIG_IGN`), domyślny (`SIG_DFL`) lub wywołanie handlera (wskaźnik do funkcji)
  - Jeśli ustawiono handler, to przy jego najbliższym wywołaniu dla danego sygnału zostaje przywrócony domyślny sposób obsługi (zwykle zakończenie procesu); trzeba go ustawić ponownie (np. na końcu handlera), jeśli chcemy użyć go przy kolejnym nadejściu sygnału
- `typedef void (*sighandler_t)(int)`
  - Sygnatura najprostszego handlera do obsługi sygnałów - przyjmuje jako argument numer dostarczonego sygnału (jeden handler może obsługiwać kilka sygnałów na raz)
  - W handlerach sygnałów powinno się unikać korzystania ze złożonych funkcji bibliotecznych i wykonywać jedynie proste operacje - np. zmianę globalnych flag lub wypisywanie komunikatów funkcjami systemowymi (w [man 7 signal](#) kompletna lista “bezpiecznych” funkcji)
    - Np. `write(STDERR_FILENO, text, strlen(text))`, gdzie `text` to `char *`



# Funkcje do ustawiania obsługi sygnałów

- `int sigaction(int signum, const struct sigaction *act, struct sigaction *oldact)` - [man 2 sigaction](#)
  - Zmienia procedurę obsługi sygnału `signum` na opisaną w strukturze wskazanej przez `act`
    - Jeśli `act` jest `NULLEM` - nie zmienia procedury
  - Zapisuje informacje o dotychczasowej procedurze obsługi sygnału do struktury wskazywanej przez `oldact`
    - Jeśli `oldact` jest `NULLEM` - nie zapisuje informacji
  - Jeśli `act` i `oldact` są `NULLEM` - to nie ma sensu ;)
  - Struktura `sigaction` pozwala dokładnie skonfigurować sposób obsługi sygnałów
    - Można w polu `sa_handler` podać wskaźnik do funkcji, która jako swój argument przyjmie numer odebranego sygnału (jak w `signal`)
    - Można ustawić flagę `SA_SIGACTION` i **zamiast** `sa_handler` ustawić w polu `sa_sigaction` wskaźnik do funkcji która przyjmie numer sygnału, wskaźnik do `siginfo_t` ze szczegółami na temat sygnału oraz wskaźnik do `void` z kontekstem (typowo `handlers` nie wykorzystują informacji o kontekście do czegokolwiek)

# Struktura sigaction

```
struct sigaction {  
    void      (*sa_handler) (int);  
    void      (*sa_sigaction) (int, siginfo_t *, void *);  
    sigset_t   sa_mask;  
    int        sa_flags;  
    void      (*sa_restorer) (void);  
};
```

- W zadaniu przyda się szczególnie wspomniana flaga SA\_SIGINFO
- Funkcja signal może być zrealizowana jako wywołanie sigaction z flagą SA\_RESETHAND (która powoduje przywrócenie domyślnego handlera po obsłużeniu sygnału)
- sa\_mask pozwala uchronić się przed dostarczeniem nowego sygnału zanim skończymy obsługiwać poprzedni

# Struktura siginfo\_t

```
siginfo_t {  
    int      si_signo;      /* Signal number */  
    int      si_errno;      /* An errno value */  
    int      si_code;       /* Signal code */  
    int      si_trapno;     /* Trap number that caused  
                           hardware-generated signal  
                           (unused on most architectures) */  
  
    pid_t    si_pid;        /* Sending process ID */  
    uid_t    si_uid;        /* Real user ID of sending process */  
    int      si_status;     /* Exit value or signal */  
    clock_t  si_utime;      /* User time consumed */  
    clock_t  si_stime;      /* System time consumed */  
    sigval_t si_value;      /* Signal value */  
    int      si_int;        /* POSIX.1b signal */  
    void     *si_ptr;        /* POSIX.1b signal */  
    int      si_overrun;     /* Timer overrun count;  
                           POSIX.1b timers */  
    int      si_timerid;     /* Timer ID; POSIX.1b timers */  
  
    oid      *si_addr;      /* Memory location which caused fault */  
    long     si_band;       /* Band event (was int in  
                           glibc 2.3.2 and earlier) */  
    int      si_fd;         /* File descriptor */  
    short    si_addr_lsb;   /* Least significant bit of address  
                           (since Linux 2.6.32) */  
    void     *si_lower;     /* Lower bound when address violation  
                           occurred (since Linux 3.19) */  
    void     *si_upper;     /* Upper bound when address violation  
                           occurred (since Linux 3.19) */  
    int      si_pkey;       /* Protection key on PTE that caused  
                           fault (since Linux 4.6) */  
    void     *si_call_addr; /* Address of system call instruction  
                           (since Linux 3.5) */  
    int      si_syscall;     /* Number of attempted system call  
                           (since Linux 3.5) */  
    unsigned int si_arch;    /* Architecture of attempted system call  
                           (since Linux 3.5) */  
}  
}
```

- si\_pid przyda się w zadaniu do odczytania od którego procesu otrzymano dany sygnał
- si\_value to wartość przekazana przy użyciu trzeciego argumentu do squeue

# Funkcje związane z oczekiwaniem...

- `unsigned int alarm(unsigned int seconds)` - [int 2 alarm](#)
  - Żąda dostarczenia SIGALRM do procesu po podanej ilości sekund, kasując przy tym wcześniej ustawioną dyspozycję (dla `seconds = 0` usuwa ustawiony alarm)
  - Zwraca ilość sekund które pozostały do dostarczenia poprzednio ustawionego alarmu
- `unsigned int sleep(unsigned int seconds)` - [int 3 sleep](#)
  - Usypia proces na podaną ilość sekund **lub do momentu otrzymania sygnału**
  - Może być zaimplementowane w oparciu o SIGALRM, dlatego nie należy w kodzie programu mieszać `sleep` z `alarm` (zgodnie z dokumentacją: “bad idea”)
- `int pause(void)` - [int 2 pause](#)
  - Wstrzymuje działanie procesu do momentu dostarczenia sygnału który nie jest ignorowany (ma ustawiony handler lub akcję domyślną powodującą zakończenie procesu)

# Obsługa zbiorów sygnałów (sigset\_t)

- `int sigemptyset(sigset_t *set)`
  - Inicjalizuje strukturę pustym zestawem sygnałów (tak żeby w np. dynamicznie zaalokowanej nie znajdowały się śmieci)
- `int sigfillset(sigset_t *set)`
  - Inicjalizuje strukturę pełnym (wszystkimi) zestawem sygnałów
- `int sigaddset(sigset_t *set, int signum)`
  - Dodaje podany sygnał do zestawu sygnałów
- `int sigdelset(sigset_t *set, int signum)`
  - Usuwa podany sygnał z zestawu sygnałów
- `int sigismember(const sigset_t *set, int signum)`
  - Sprawdza czy podany sygnał znajduje się w zestawie sygnałów
- Wszystkie powyższe opisane w [man 3 sigismember](#)

# Maskowanie sygnałów (wstrzymywanie dostarczenia)

- `int sigprocmask(int how, const sigset_t *set, sigset_t *oldset)` - [man 2 sigprocmask](#)
  - Zmienia maskę sygnałów przez zablokowanie (SIG\_BLOCK)/odblokowanie (SIG\_UNBLOCK) lub przez ustawienie maski na dokładnie taką jak w set (SIG\_SETMASK)
  - Zwraca przez oldset maskę sygnałów która była ustawiona do tej pory (o ile oldset != NULL)
  - Sygnał zamaskowany oczekuje na odblokowanie (chyba że jest i tak ignorowany) i dopiero wtedy uruchamiane są jego handlerzy
- `int sigsuspend(const sigset_t *mask)` - [man 2 sigsuspend](#)
  - Tymczasowo zmienia maskę sygnałów na mask i usypia proces do momentu otrzymania niezamaskowanego, nieignorowanego sygnału
- Typowo używane wspólnie ze sobą
  - Przed wejściem do “sekcji krytycznej” maskujemy sygnały przez sigprocmask
  - Po zakończeniu wykonywania kodu z “sekcji krytycznej” wywołujemy sigsuspend(oldset), gdzie oldset zostało ustawione w wyniku wywołania sigprocmask
  - W zadaniu będą używane kiedy będziemy oczekiwali na sygnały od rodzica/potomków

# Maskowanie sygnałów (wstrzymywanie dostarczenia)

- `int sigpending(sigset_t *set)` - [man 2 sigpending](#)
  - W podanym zbiorze sygnałów umieszcza te, które nie zostały jeszcze dostarczone do obsłużenia przez proces z powodu ustawionej w danym momencie maski sygnałów

# Errata do materiałów pomocniczych z UPeL

- init (PID 1) **odbiera** sygnały - ale tylko te, dla których ma ustawione handlers
  - *“The only signals that can be sent to process ID 1, the init process, are those for which init has explicitly installed signal handlers”*
- Nie ma sygnału **SIGALARM**, jest **SIGALRM**
- Nie ma sygnału **SIGABORT**, jest **SIGABRT**
- Sygnatura funkcji-handler dla sygnału ma postać **void (\*func)(int)**  
(przyjmuje jako argument numer sygnału)



Dziękuję za uwagę