

➤ Vous allez réutiliser la bibliothèque `biblio.c`

1) Vous allez développer un programme `projet2.c` qui crée un processus fils :

Le processus père se présente : `<numero de processus> : Je suis le pere`

Le processus fils se présente : `<numero de processus> : Je suis le fils`

Le processus fils invite l'utilisateur à saisir un message :

`<numero de processus> : Veuillez saisir un message`

L'utilisateur saisit un message, le fils transmet le message par UDP (transmission vers adresse IP `127.0.0.1` et numéro de port `8000`) à son père et le père répond :

`<numero de processus> : Message reçu : <message>`

\* Attention pour que le père reçoive le message il faut qu'il soit à l'écoute (en réception sur le port `8000`) avant que le fils n'envoie le message.

2) Vous allez créer un programme `projet2bis.c`, il s'agira du programme `projet2.c` dans lequel vous rajouterez une boucle du côté du père et une boucle du côté du fils afin que la séquence saisie / transmisson / affichage du message reçu se répète sans fin.

Vous allez sans doute constater à l'utilisation que les affichages du père et du fils se télescopent dans votre terminal, parce que lorsque le fils envoie le message au père il affiche immédiatement

`<pid fils> : Veuillez saisir un message`

Et ensuite le père juste après réception du message affichera

`<pid pere> : Message reçu : <message>`

Avant que l'utilisateur n'ait eu le temps de saisir son message

Pour éviter ce télescopage le fils juste après avoir envoyé un message va s'interrompre lui-même avec le signal `SIGSTOP` (cf. fonction `kill()` sur internet, analogue à la commande `kill` que nous avons déjà utilisée).

Et le père juste après avoir reçu un message va relancer le fils avec le signal `SIGCONT`.

*Si vous avez des problèmes de compréhension de l'énoncé du projet n'hésitez pas à poser vos questions sur le Forum.*