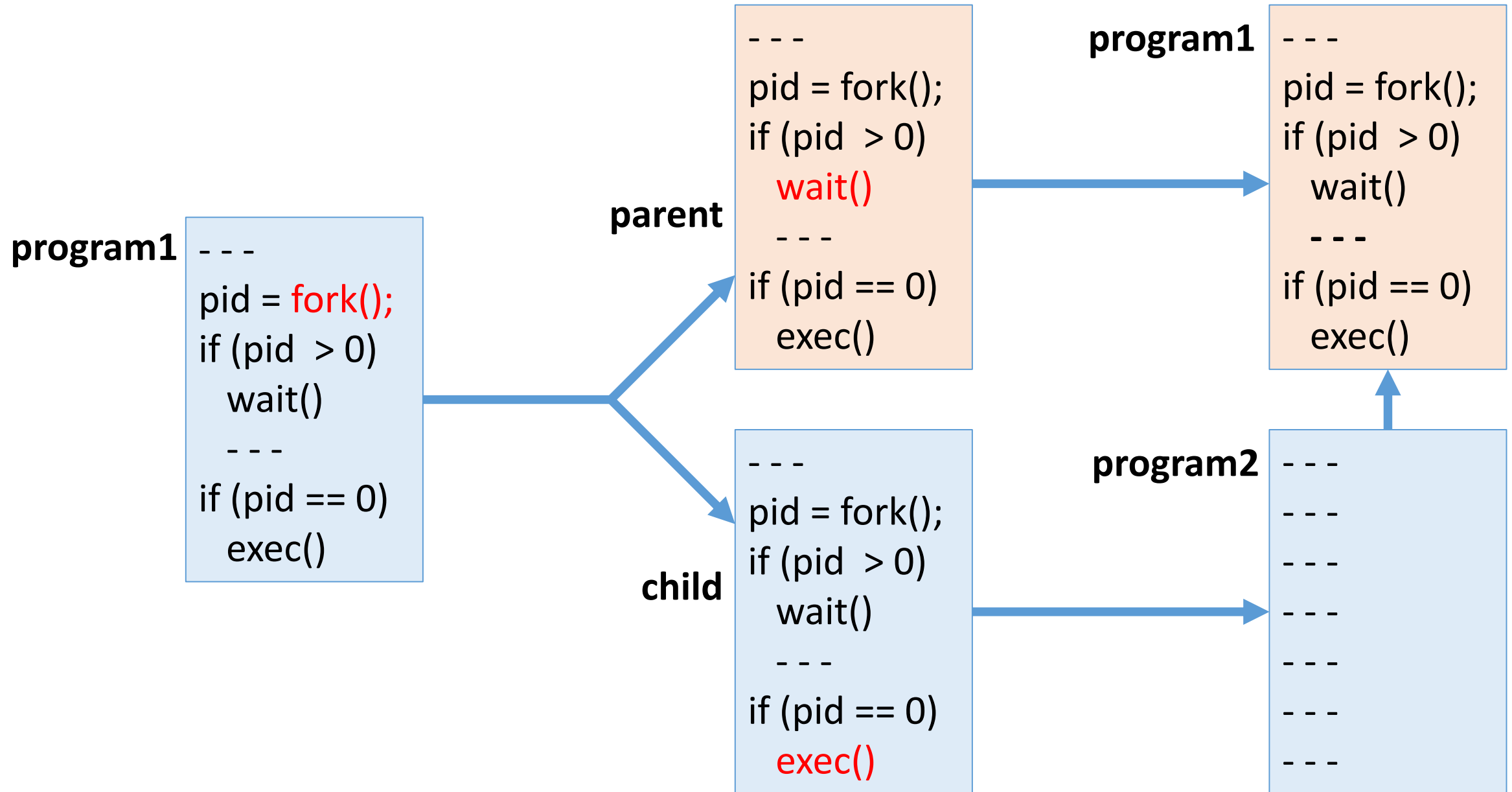


# מערכות הפעלה

5

תהליכים

# יצירת תהליך ביוניקס



# יצירת תהליך

- במערכת יוניקס, תהליך חדש נוצר על ידי קריאת המערכת `fork()`.
- התהליך החדש שנקרא **ילד** יורש את ההרשאות והמשאבים של התהליך היוצר שנקרא **הורה**.
- כל קטעי הזיכרון של ההורה מועתקים לילד, גם הקבצים שההורה פתח פתוחים עבור הילד.
- לאחר הקריאה ל- `fork()`, שני התהליכים ממשיכים לבצע החל מהפקודה שאחרי ה- `fork()`.
- הערך המוחזר מהקריאה ל- `fork()` הוא אפס עבור הילד ומספר התהליך של הילד עבור ההורה.
- בדרך כלל הילד יבצע `exec()` כדי להחליף את התכנית שהוא מריץ בתכנית אחרת, הקריאה ל- `exec()` לא חוזרת.
- מערכת ההפעלה תשחרר את קטעי הזיכרון של התכנית הקודמת.
- תקצה קטעי זיכרון עבור התכנית החדשה.
- תטען את התכנית מהדיסק לזיכרון.

## המתנה לסיום תהליך - wait()

- לאחר `fork()`, ההורה והילד מבצעים את התכניות במקביל.
- אם ההורה רוצה להמתין לסיום תהליך הילד, הוא יבצע `wait()`.
- `wait()` יעביר את ההורה למצב שינה, כשהילד יסיים ההורה יעבור למצב מוכן לרוץ.
- הערך המוחזר מ- `wait()` הוא מספר תהליך הילד שסיים.
- גם סטטוס הסיום של הילד מוחזר, `wait()` מעביר מצביע למשתנה שיכיל את הסטטוס.

```
pid = wait(&status);
```

- כאשר תהליך מסיים (בעקבות `exit()` או `exception`), מערכת ההפעלה משחררת את קטעי הזיכרון שתפס וסוגרת את הקבצים שפתח.
- אך ה- `PCB` עדיין נשמר בזיכרון כי הוא מכיל את סטטוס הסיום.
- לאחר שהורה קרא ל- `wait()`, ה- `PCB` של הילד ישוחרר.

# fork(), exec() and wait()

```
int main()
```

```
{
```

```
    int pid;
```

```
    int status;
```

```
    pid = fork();
```

```
    if (pid == 0) { // child
```

```
        execvp("ls", "ls", "-l", "a.out", NULL);
```

```
    }
```

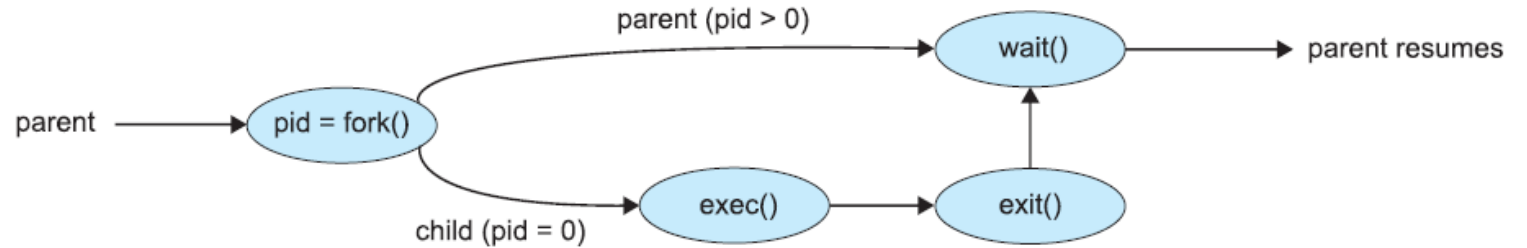
```
    else if (pid > 0) { // parent
```

```
        wait(&status);
```

```
        printf("exit status of child is: %d\n", status >> 8);
```

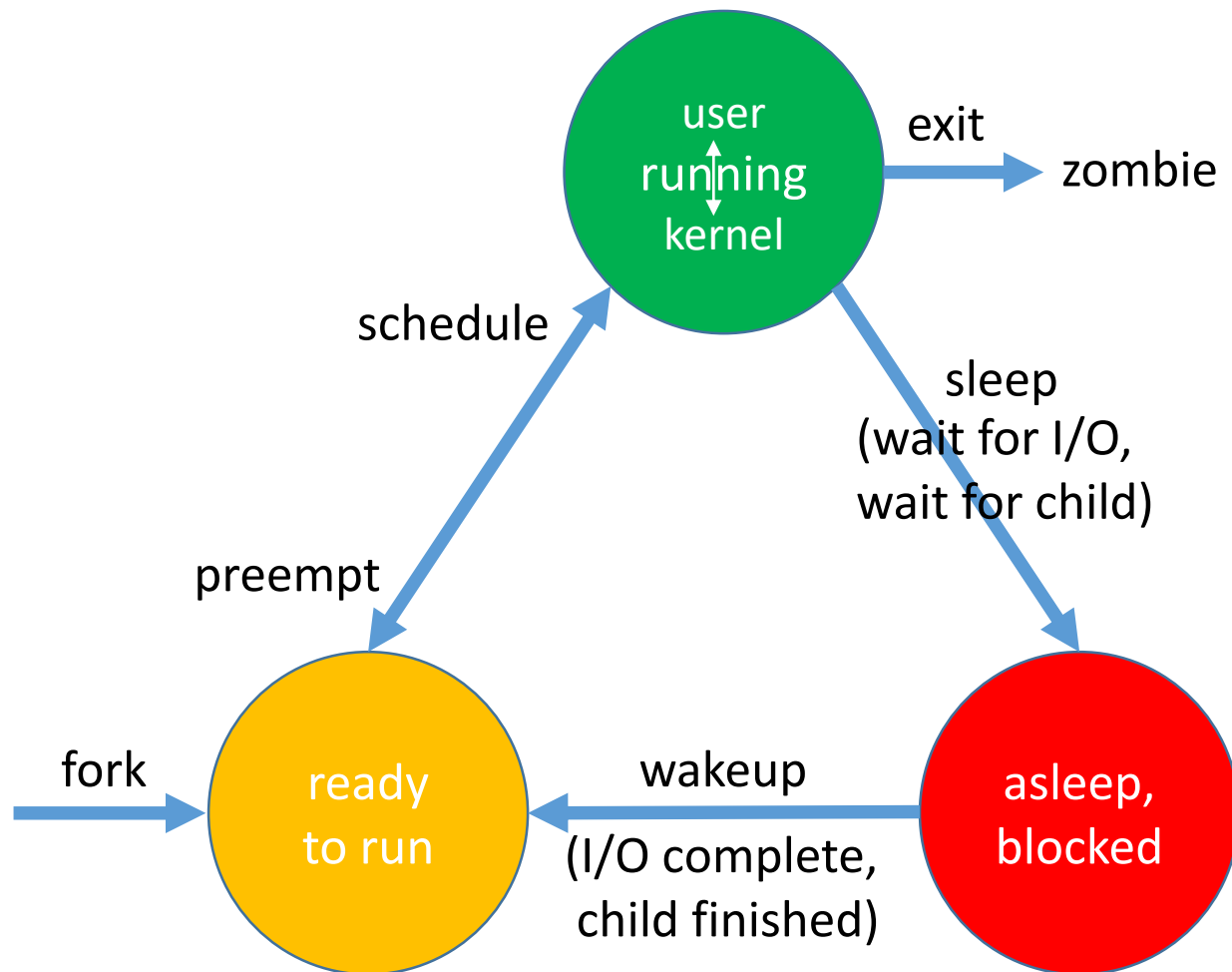
```
    }
```

```
}
```



fork4.c

# מצבי תהליך



1. **ריצה** – תהליך שכעת מתבצע על ידי המעבד, אם יש מעבד אחד רק תהליך אחד יכול להיות במצב ריצה.

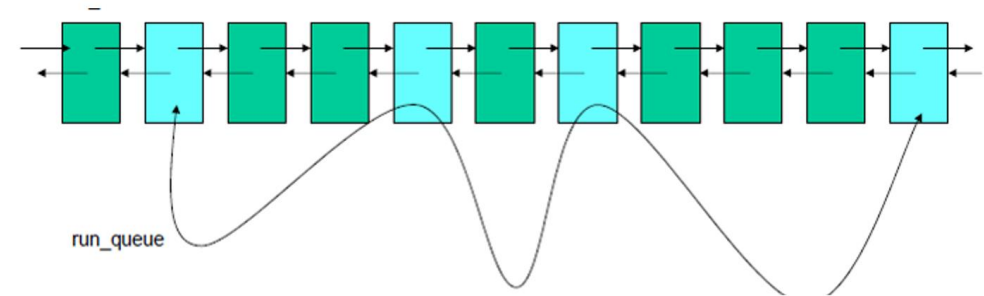
2. **מוכן לריצה** – תהליך שלא מחכה למאורע כלשהו ומוכן לרוץ כאשר מערכת ההפעלה תיתן לו את המעבד.

3. **חסום (ישן)** – תהליך שמחכה למאורע ולא יכול להמשיך עד שאותו מאורע יקרה, דוגמה: המתנה לקלט/פלט.

# פרטים אודות כל תהליך נמצאים במבנה task\_struct (PCB)

```
struct task_struct {  
    int          state;  
    struct list_head tasks;  
    struct list_head run_list;  
    int          pid;  
    int          uid;  
    int          gid;  
    struct task_struct *parent;  
    int          exit_code;  
    int          priority;  
    struct signal_struct *signal;  
    struct files_struct *files;  
    struct mm_struct *mm;  
    ...  
};
```

```
struct list_head {  
    ... *next, *prev;  
};
```



# הודעות לתהליך (signals)

**הודעה** לתהליך (signal) היא הודעה קצרה אודות מאורע, לכל הודעה (signal) יש מספר וסמל.

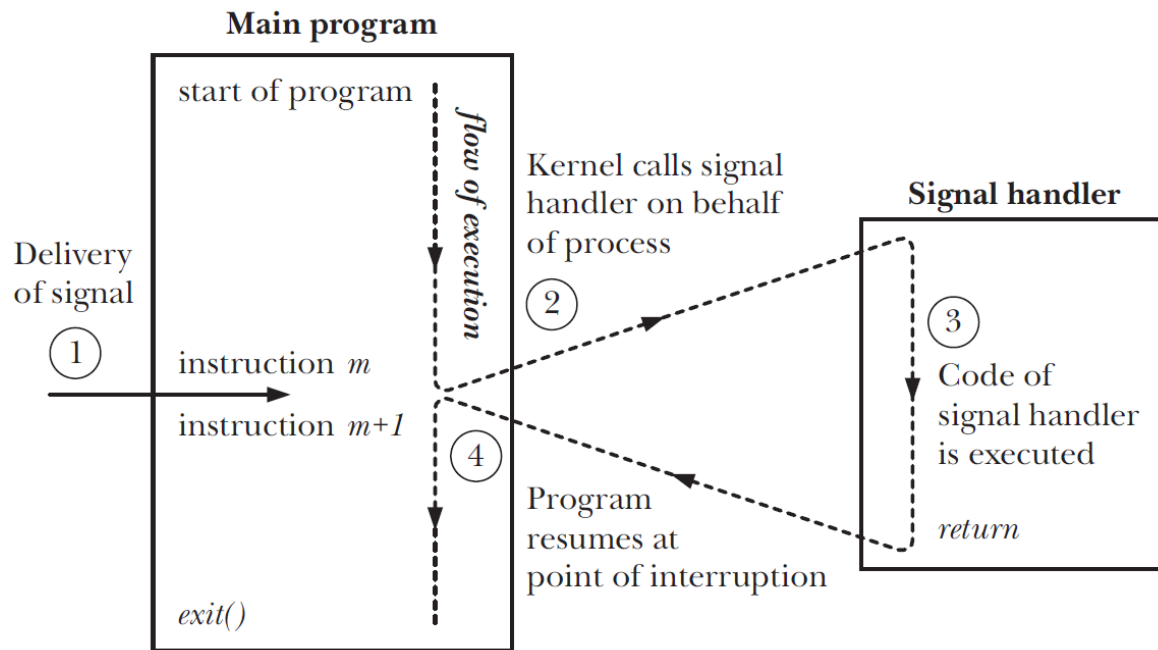
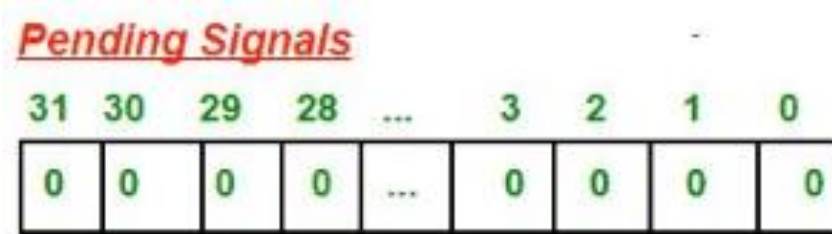
- כאשר מתרחשת פסיקה, המעבד מעביר את הביצוע למערכת ההפעלה.
- אם הפסיקה נגרמה מבצוע התכנית, מערכת ההפעלה תשלח הודעה לתהליך.
- ישנם מקרים נוספים בהם המערכת תשלח הודעה לתהליך, כפי שיפורט להלן.

## סוגי הודעות (signals):

1. פסיקה שנגרמה מבצוע התכנית:
  - חלוקה ב-0 (SIGFPE), גישה לא חוקית לזיכרון (SIGSEGV).
2. מאורע שלא גרם לפסיקת חומרה:
  - ילד סיים כאשר ההורה לא חיכה לו (SIGCHLD), תכנית בקשה הודעה כעבור זמן (SIGALRM).
3. מאורע שנגרם מהקשה על מקש או צרוף מקשים:
  - Control-C (SIGINT), Control-Z (SIGTSTP).
4. הפקודה kill שולחת signal (SIGKILL) לתהליך - בתנאי שהתהליך השולח מורשה.



# הודעות לתהליך (signals)



- כאשר נשלחת הודעה לתהליך (generation), היא רק נרשמת ב- PCB של התהליך בשדה .signals
- ההודעה נמסרת (delivery) לתהליך כאשר הוא עובר למצב ריצה.
- כאשר התהליך מקבל את ההודעה, הוא מבצע את אחת מהאפשרויות הבאות:
  1. **מתעלם** מההודעה - signal is ignored.
  1. **מפסיק** לרוץ - process is terminated.
  2. **מריץ פונקציה** שמטפלת בהודעה - signal handler.

# התקנת signal handler לשגיאת זיכרון

```
void handler()  
{  
    printf("Received segmentation fault\n");  
}  
  
int main() {  
    signal(SIGSEGV, handler); // Install handler  
    int array[100];  
    int index = 0;  
    while (1) {  
        printf("Index: %d\n", index);  
        array[index] = 10;  
        ++index;  
    }  
}
```

segv.c

# התקנת Control-C ל- signal handler

```
void handler()  
{  
    printf("Received SIGINT (ctrl-C)\n");  
}  
  
int main()  
{  
    signal(SIGINT, handler); // Install handler  
    while (1) ; // Wait for SIGINT  
}
```

int.c

# תקשורת בין תהליכים באמצעות זיכרון משותף או תיבת דואר

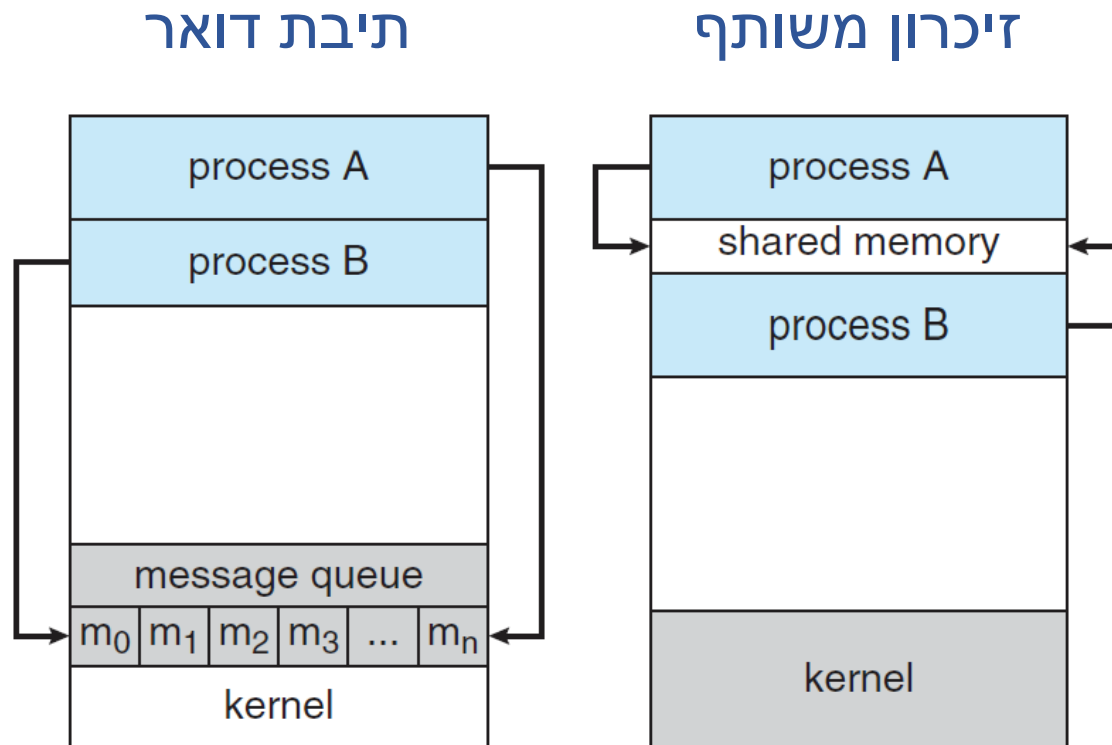
- כאשר תהליכים רוצים לשתף מידע, הם יכולים לעשות זאת בשתי דרכים:

## • זיכרון משותף - Shared Memory

- דומה ללוח הודעות.
- מהיר – אין צורך בקריאת מערכת עבור קריאה או כתיבה.
- יש צורך בסנכרון.
- מתאים להודעות ארוכות.

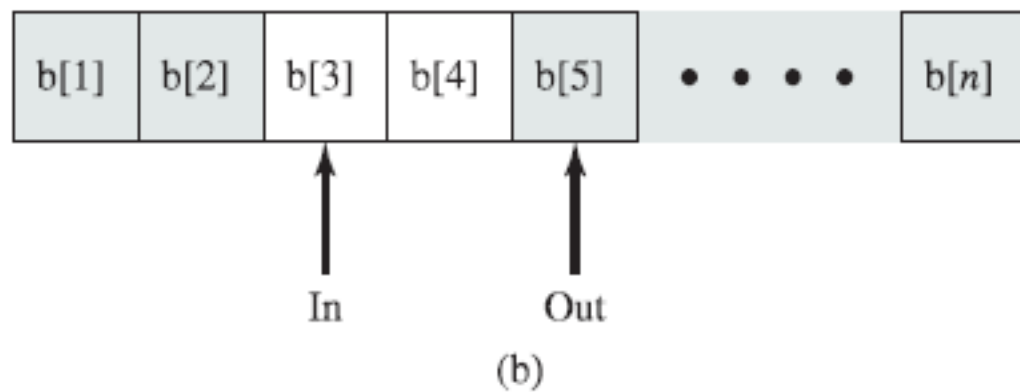
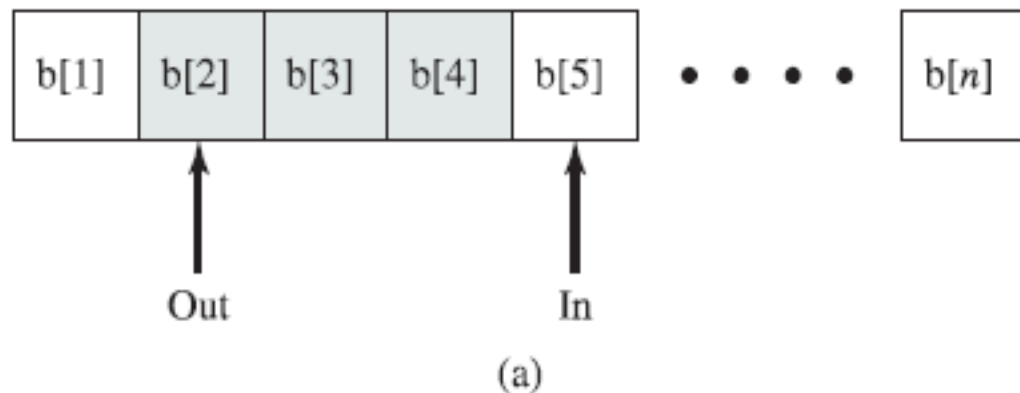
## • תיבת דואר - Message Passing

- דומה לאימייל.
- איטי - יש צורך בקריאת מערכת עבור כל קריאה או כתיבה.
- ויש צורך להעתיק פעמיים את ההודעה.
- מתאים להודעות קצרות.



# בעיית היצרן צרכן בזיכרון משותף

- כאשר תהליכים רוצים לשתף מידע באמצעות זיכרון משותף (buffer) הם יבקשו זיכרון משותף ממערכת ההפעלה.



- חוטים לא צריכים לבקש זיכרון משותף.
- אם כמות המידע שרוצים להעביר גדולה, קטע הזיכרון לא יספיק.
- אבל אפשר להשתמש בו בצורה מעגלית.
- נחלק את קטע הזיכרון לחלקים בגודל פריטי המידע שרוצים להעביר.
- יצרן המידע יכניס פריטים.
- צרכן המידע יוציא פריטים - במקומות שהתפנו היצרן יכניס פריטים אחרים.
- היצרן והצרכן לא פועלים באותו קצב.
- צריך לסדר שהיצרן יעצור כאשר קטע הזיכרון מלא.
- צריך לסדר שהצרכן יעצור כאשר קטע הזיכרון ריק.

# פתרון לא שלם לבעיית היצרן צרכן

```
#define SIZE 100
typedef struct {
    . . .
} item;
item buffer[SIZE]; // array of SIZE items

int in = 0; // in points to next free position
int out = 0; // out points to the first full position
counter = 0; // number of items in buffer

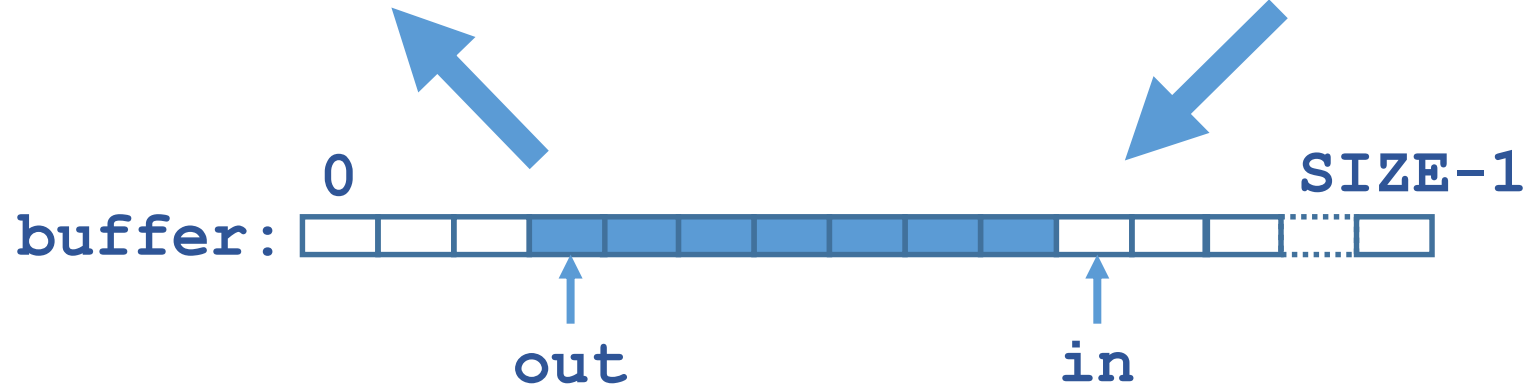
// Problems:
// No synchronization for counter
// Busy waiting
```

## צרכן

```
item next_out;  
while (true) {  
    while (counter == 0)  
        ; // do nothing  
    next_out = buffer[out];  
    out = (out + 1) % SIZE;  
    counter--;  
    consume_item()  
}
```

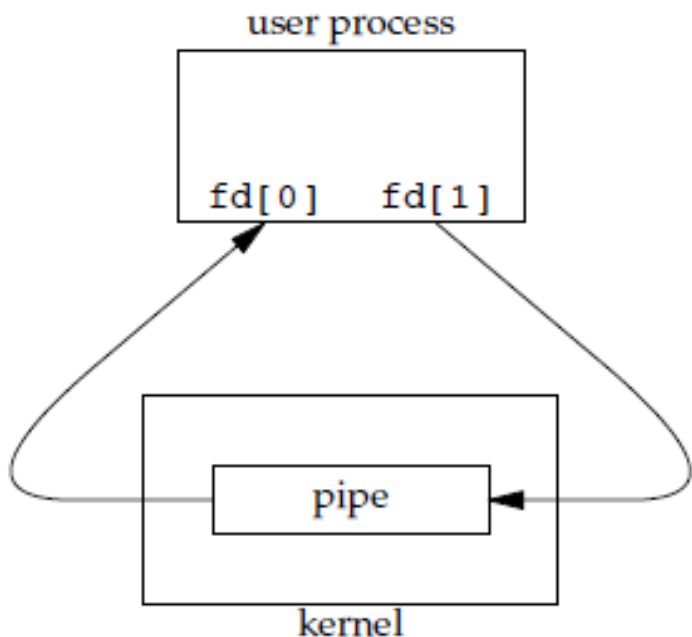
## יצרן

```
item next_in;  
while (true) {  
    produce_item()  
    while (counter == SIZE)  
        ; // do nothing  
    buffer[in] = next_in;  
    in = (in + 1) % SIZE;  
    counter++;  
}
```



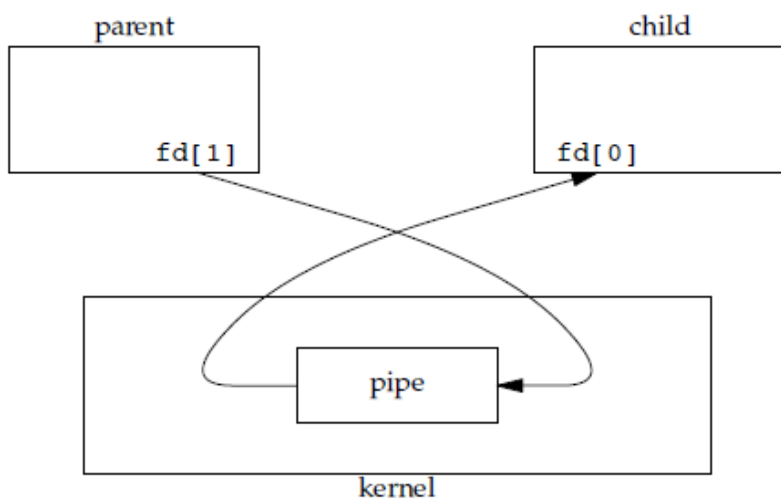
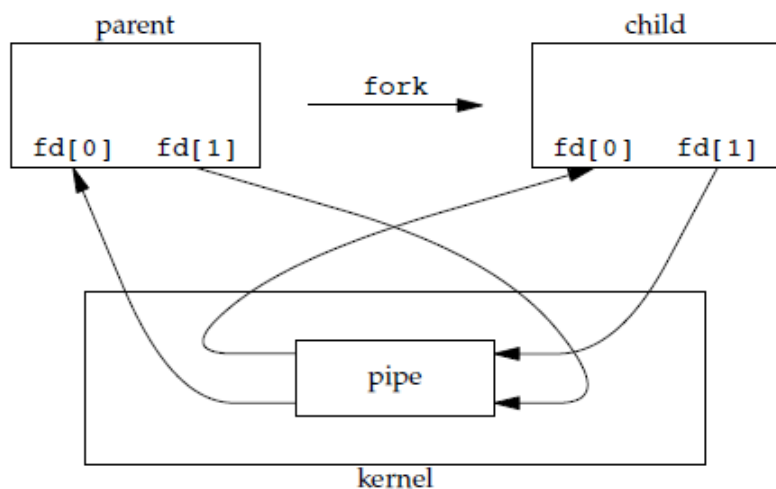
# תקשורת בין תהליכים באמצעות pipe

- `pipe` הוא מימוש של יוניקס לתקשורת בין יצרן וצרכן באמצעות זיכרון משותף.
  - כדי ליצור `pipe` משתמשים בקריאת המערכת `pipe(fd)`.
    - מערכת ההפעלה תקצה קטע זיכרון בקרנל (4K) לצורך העברת המידע.
    - מערכת ההפעלה תחזיר שני `file descriptors`, אחד ישמש לקריאה (צרכן) ואחד לכתיבה (יצרן).
    - בקריאה ל-`pipe` הפרמטר הוא מצביע למערך שיש בו שני מספרים: `int fd[2]`.
    - לאחר הקריאה, `fd[0]` יכיל את `file descriptor` של צד הקריאה, ו-`fd[1]` את `file descriptor` של צד הכתיבה.
- ```
int fd[2];  
pipe(fd);
```





# סגירת file descriptors בשימוש



- כדי ש-`pipe` ישמש לתקשורת בין תהליכים, לאחר שתהליך יצר `pipe` הוא יבצע `fork`.

- ואז ההורה והילד יהיו שותפים ב-`file descriptors` של הקריאה והכתיבה.

- קריאה מ-`pipe` ריק, תעביר את הקורא להמתנה במצב שינה.

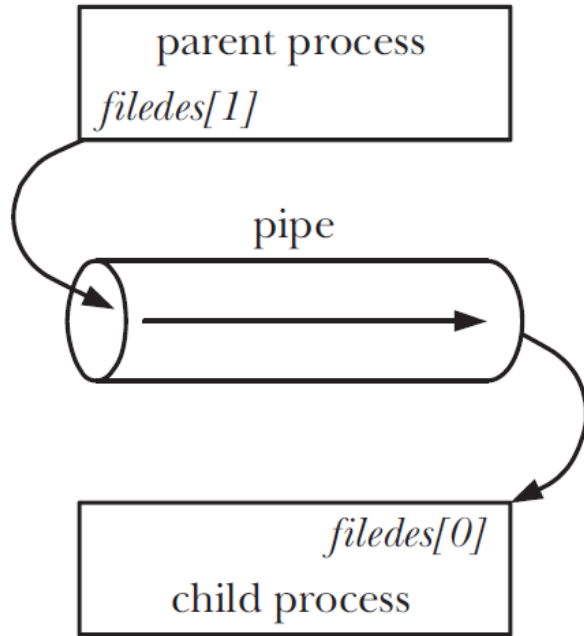
- אם הכותב סיים וסגר את צד הכתיבה ואין כותב אחר, קריאה מ-`pipe` ריק תחזיר סוף קובץ והקורא ימשיך לרוץ.
- לכן חשוב שהקורא יסגור את צד הכתיבה, כדי שיקבל סוף קובץ ולא יעבור למצב שינה.

- כתיבה ל-`pipe` מלא, תעביר את הכותב להמתנה במצב שינה.

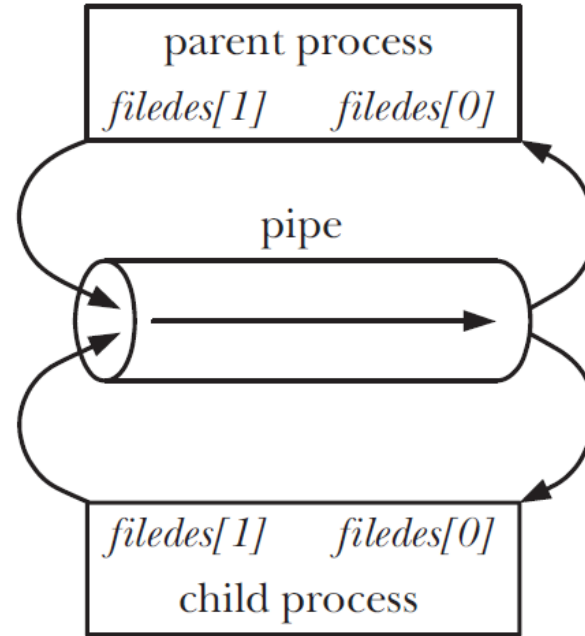
- כתיבה ל-`pipe` מלא כאשר הקורא סיים וסגר את צד הקריאה ואין קורא אחר, תשלח לכותב הודעה `SIGPIPE`.

- לכן חשוב שהכותב יסגור את צד הקריאה, כדי שיקבל הודעה ולא יעבור למצב שינה.

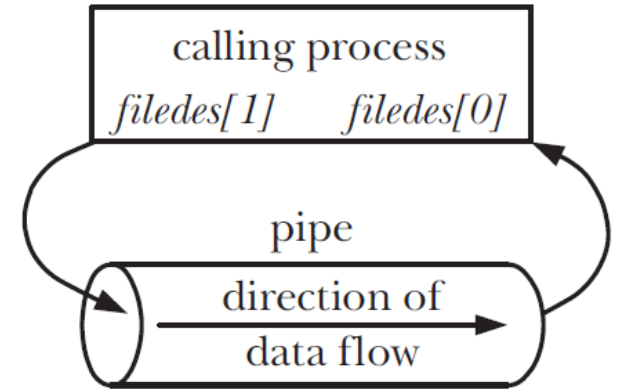
# סיכום השלבים ביצירת pipe



3. אחרי סגירת הצדדים  
שאינם בשימוש



2. אחרי ביצוע `fork()`



1. אחרי ביצוע `pipe()`

# תכנית שמעבירה הודעה באמצעות pipe

```
#define BUFFER_SIZE 25
int main(void)
{
    char write_msg[BUFFER_SIZE] = "Greetings";
    char read_msg[BUFFER_SIZE];
    int fd[2];          /* two file descriptors */
    int pid;
    if (pipe(fd) < 0) { /* create the pipe */
        fprintf(stderr, "Pipe failed");
        return 1;
    }
```

# תכנית שמעבירה הודעה באמצעות pipe

```
pid = fork();          /* fork a child process */
if (pid > 0) {          /* parent process */
    close(fd[0]);        /* close the unused read end */
    write(fd[1], write_msg, strlen(write_msg)+1);
    close(fd[1]);        /* close the write end */
}
else {                  /* child process */
    close(fd[1]);        /* close the unused write end */
    read(fd[0], read_msg, BUFFER_SIZE);
    printf("read %s", read_msg);
    close(fd[0]);        /* close the read end */
}
return 0;
}
```

# שימוש ב-pipe לחיבור מסננים (filters)

- פקודות יוניקס כתובות כך שניתן לחבר אותם בשרשרת כדי לפתור בעיות יותר מורכבות:

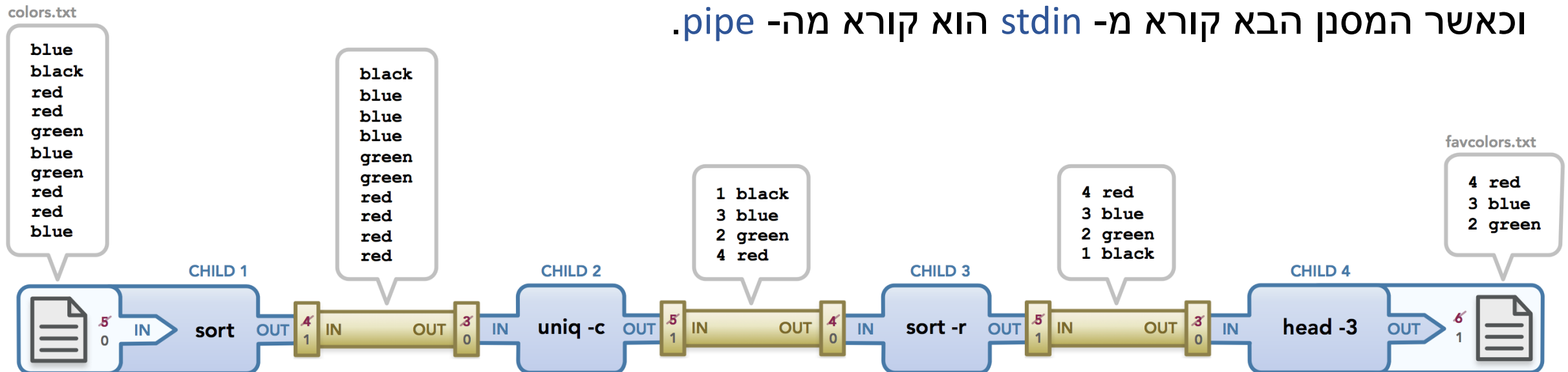
- `cat, cut, grep, head, sort, uniq, tail, wc`

- בדוגמה למטה, מחברים פקודות כדי למצוא מתוך רשימת צבעים את שלושת הצבעים השכיחים ביותר.

- כדי שהפתרון יהיה מהיר, שיתוף המידע בין התכניות הוא באמצעות זיכרון משותף (ולא קובץ).

- הפקודות המחוברות נקראות מסננים (`filters`), וכדי שנוכל לחבר ביניהם כל מסנן צריך לקרוא מ-`stdin` (מקלדת) ולכתוב ל-`stdout` (מסך).

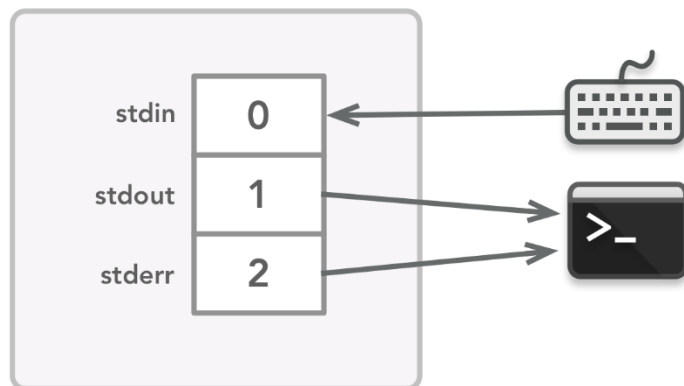
- החיבור מתבצע באמצעות `pipe`, וצריך לסדר שכאשר מסנן כותב ל-`stdout` זה נכתב ל-`pipe`, וכאשר המסנן הבא קורא מ-`stdin` הוא קורא מה-`pipe`.



# שימוש ב-pipe לחיבור מסננים

## 1. לפני pipe()

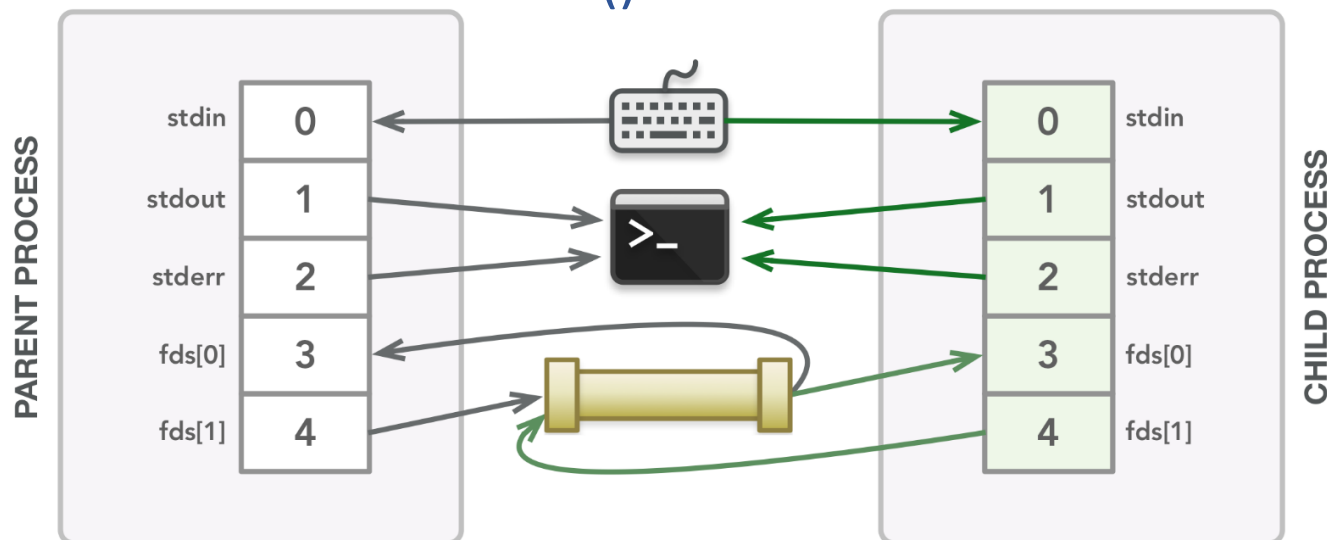
default state



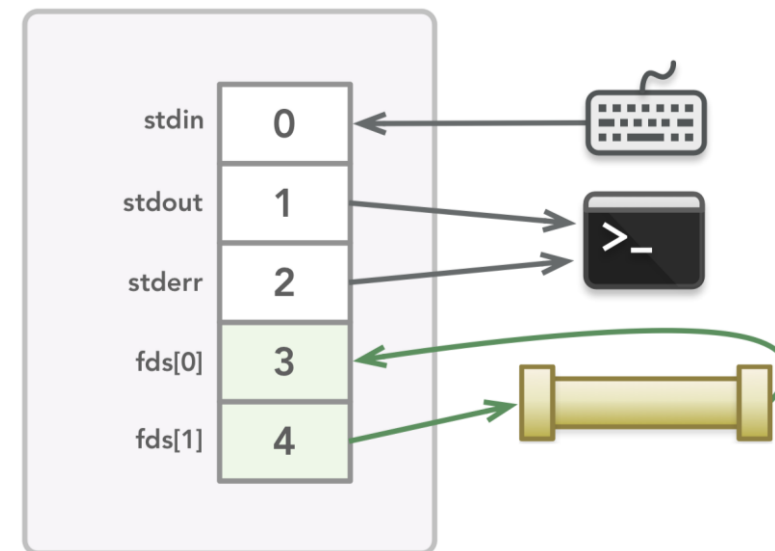
בעיה:

- המקלדת והמסך פתוחים באמצעות file descriptors 0 ו-1.
- מערכת ההפעלה תקצה file descriptors גבוהים יותר לפתיחת ה-pipe (3 ו-4).
- אם כן איך הקריאה מ-0 (stdin) והכתיבה ל-1 (stdout) תקרא ותכתוב ל-pipe (3 ו-4)?

## 3. אחרי fork()

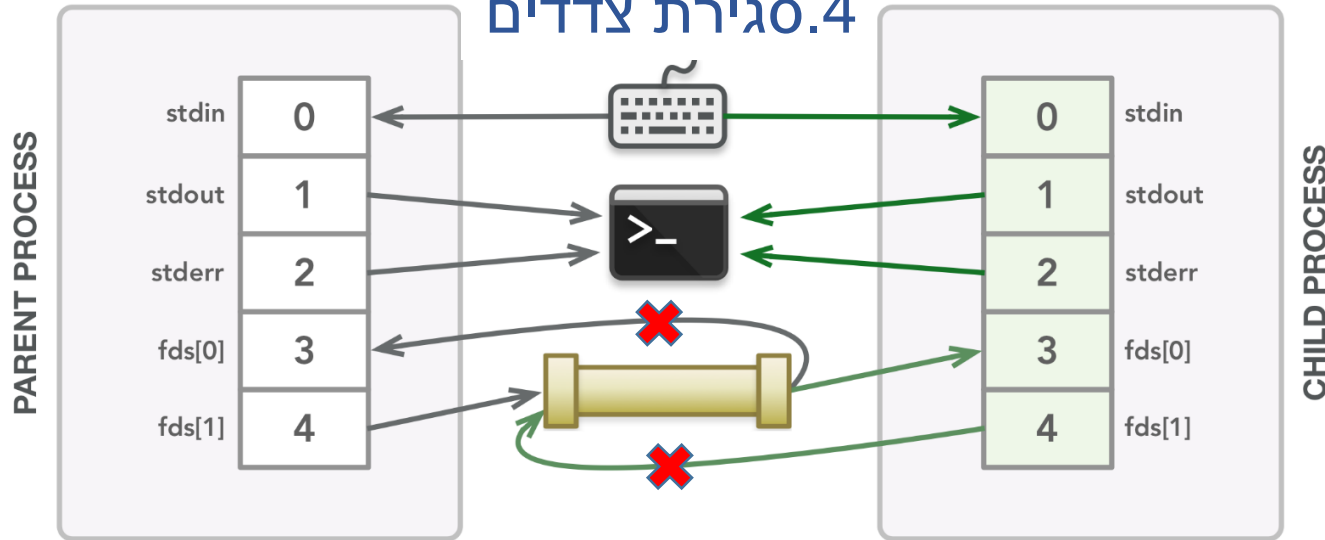


## 2. אחרי pipe()



# שימוש ב-pipe לחיבור מסננים

## 4. סגירת צדדים



פתרון:

- נעתיק באמצעות `dup` את ה-`file descriptors` (מצביעים) של ה-pipe ל-`stdin` ו-`stdout`.

קורא יבצע:

```
dup2 (3, 0) ;
```

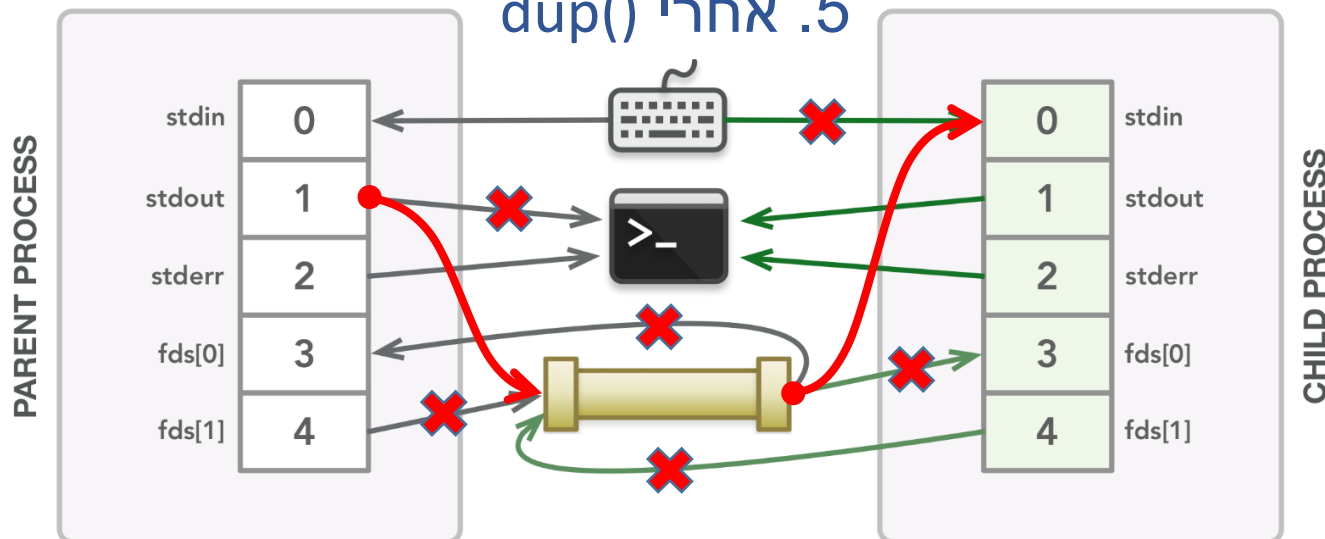
```
close (3) ;
```

כותב יבצע:

```
dup2 (4, 1) ;
```

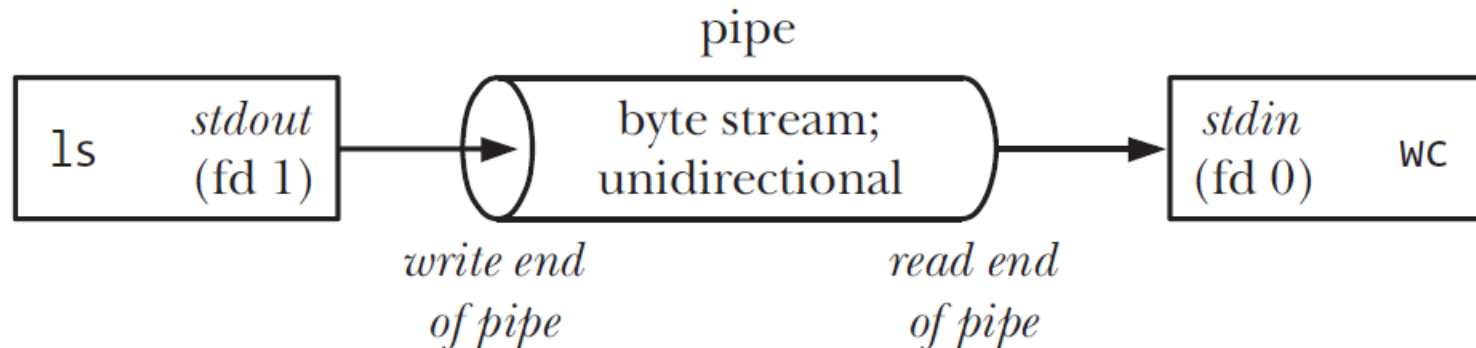
```
close (4) ;
```

## 5. אחרי `dup()`



# ניתוב הפלט של ls לקלט של wc

```
int main(int argc, char *argv[]) {  
    int fd[2]; // Pipe file descriptors  
    if (pipe(fd) == -1) // ... error  
    switch (fork()) {  
        case -1: // ... error  
        case 0: // First child: exec 'ls'  
            if (close(fd[0]) == -1) // ... error  
            if (dup2(fd[1], STDOUT_FILENO) == -1) // ... error  
            if (close(fd[1]) == -1) // ... error  
            execlp("ls", "ls", NULL); // Writes to pipe  
        default: // Parent falls through to create next child  
            break;  
    }  
}
```



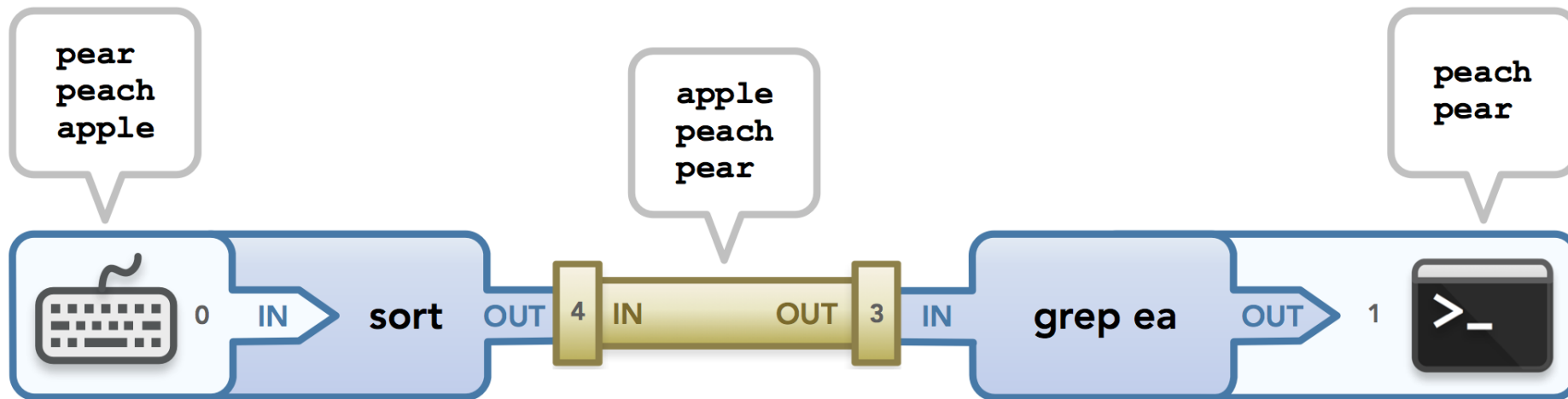


## ניתוב הפלט של ls לקלט של wc

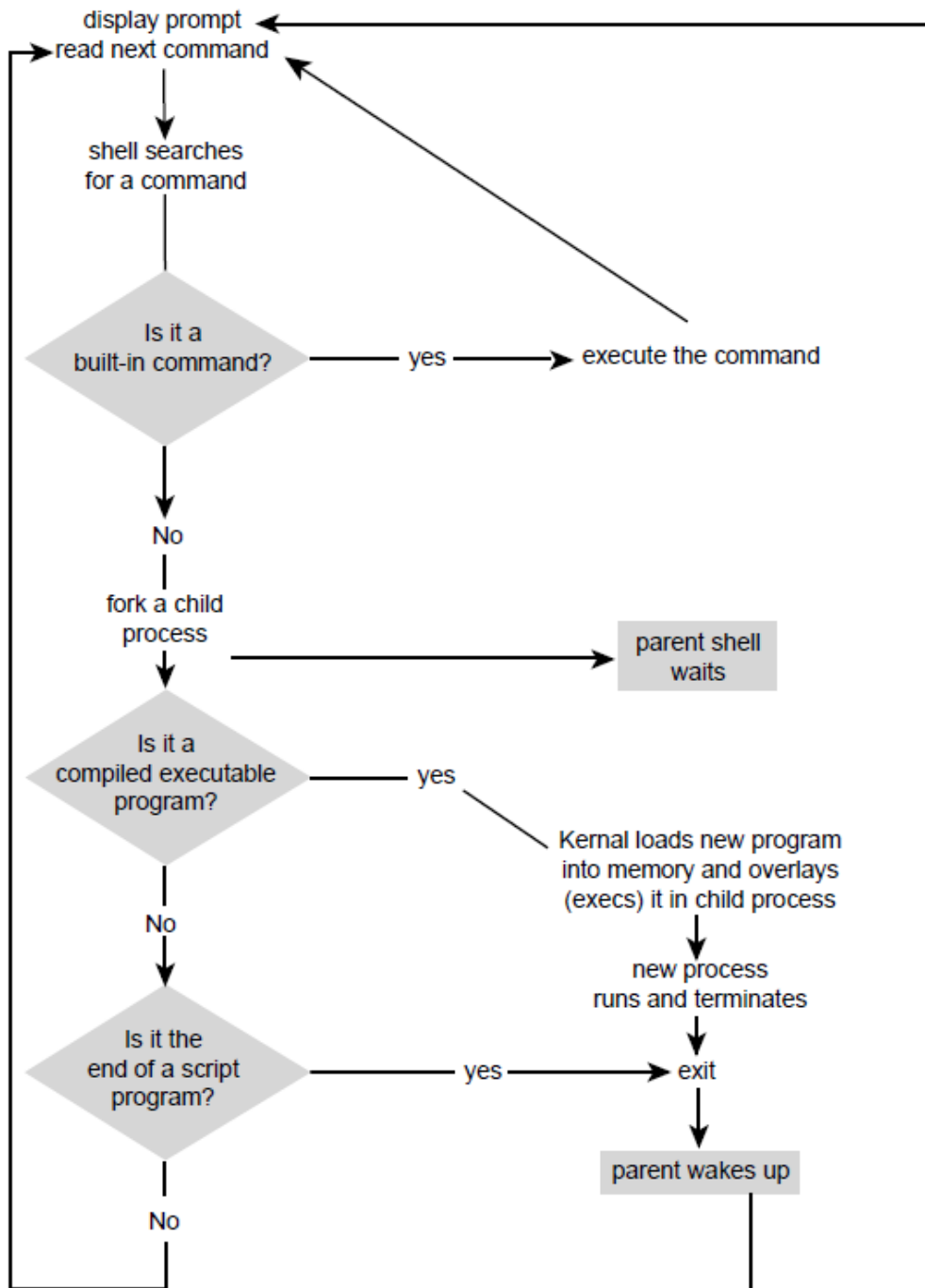
```
switch (fork()) {
    case -1: // ... error
    case 0:  // Second child: exec 'wc'
        if (close(fd[1]) == -1) // ... error
        if (dup2(fd[0], STDIN_FILENO) == -1) // ... error
        if (close(fd[0]) == -1) // ... error
        execlp("wc", "wc", "-l", NULL); // Reads from pipe
    default: // Parent falls through
        break;
}
if (wait(NULL) == -1) // Parent waits for child
if (wait(NULL) == -1) // Parent waits for child
}
```

# ניתוב קלט ופלט ב-shell

- ">" מנתב את הפלט של הפקודה לקובץ במקום למסך: `ls -l > temp`
- ">>" מוסיף את הפלט של הפקודה לקובץ: `ls -l >> temp`
- "<" הפקודה קוראת מקובץ במקום לקרוא מהמקלדת: `wc -l < myfile`
- "|" מנתב את הפלט של פקודה לקלט של פקודה אחרת: `sort | grep ea`
- הסימן "|" נקרא `pipe`, ה-shell מממש את "|" באמצעות `pipe` של יוניקס.



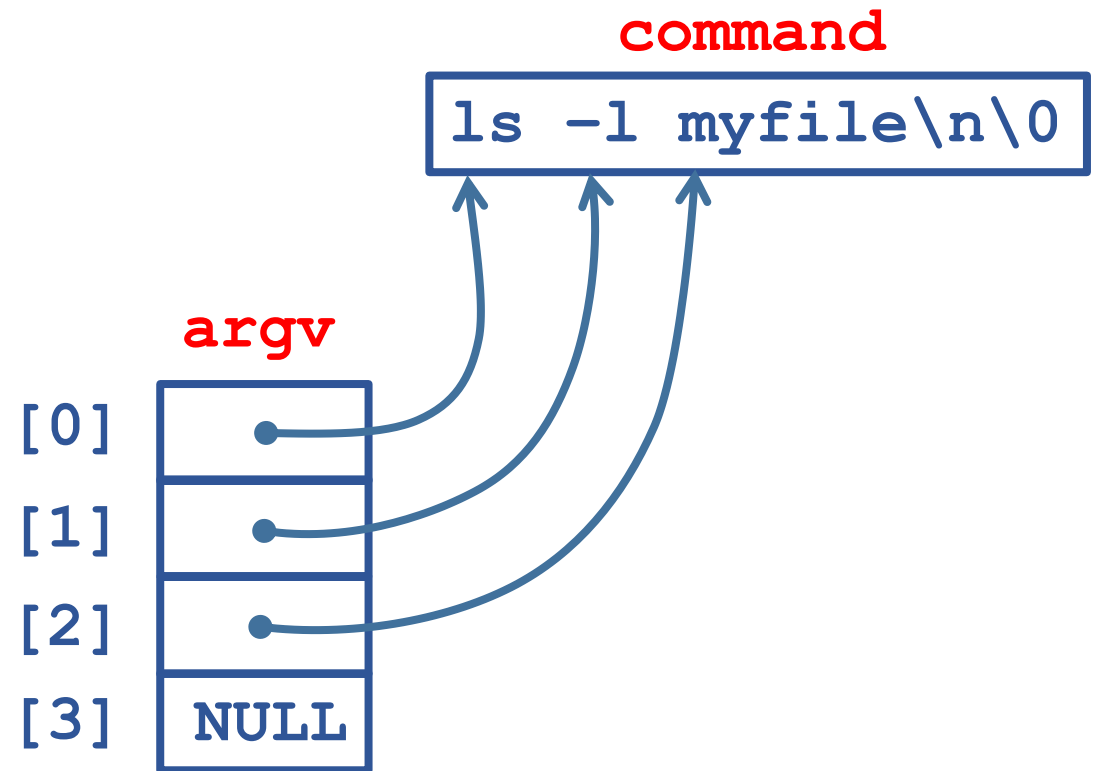
# מבנה Shell



```
while (TRUE) {
    display_prompt();
    read_command();
    pid = fork();
    /* Parent */
    if (pid > 0) /* Parent */
        /* wait for child */
        wait(&status);
    else /* Child */
        /* Execute Command */
        exec(command);
}
```

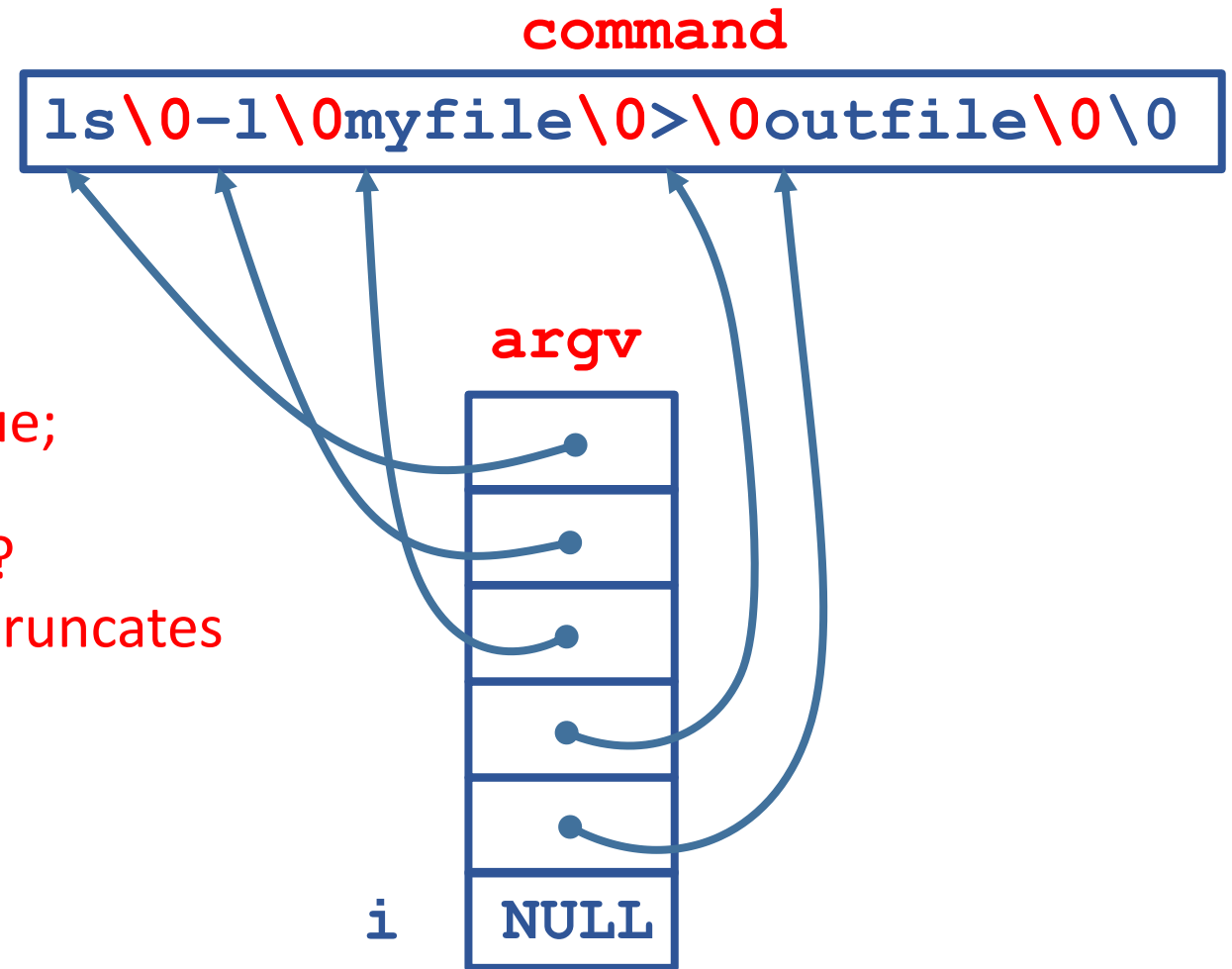
# shell עם ניתוב פלט

```
int main() {  
    char *argv[10]; char command[1024]; char *token, *outfile; int i, fd, redirect;  
    while (1) {  
        printf("hello: ");  
        fgets(command, 1024, stdin);  
        command[strlen(command) - 1] = '\\0';  
        i = 0;  
        // parse command line  
        token = strtok (command, " ");  
        while (token != NULL) {  
            argv[i] = token;  
            token = strtok (NULL, " ");  
            i++;  
        }  
        argv[i] = NULL;  
        if (argv[0] == NULL) // Is command empty  
            continue;  
    }  
}
```



# shell עם ניתוב פלט

```
if (i > 1 && ! strcmp(argv[i - 2], ">")) { // redirection of output ?  
    redirect = 1;  
    argv[i - 2] = NULL;  
    outfile = argv[i - 1];  
}  
else  
    redirect = 0;  
// put here internal commands; continue;  
if (fork() == 0) { // child  
    if (redirect) { // redirection of output ?  
        fd = creat(outfile, 0660); // if exists truncates  
        dup2(fd, STDOUT_FILENO);  
        close(fd);  
    }  
    execvp(argv[0], argv);  
}  
wait(); // parent waits for child  
} // end while(1)
```



# pipe - FIFO שיש לו שם

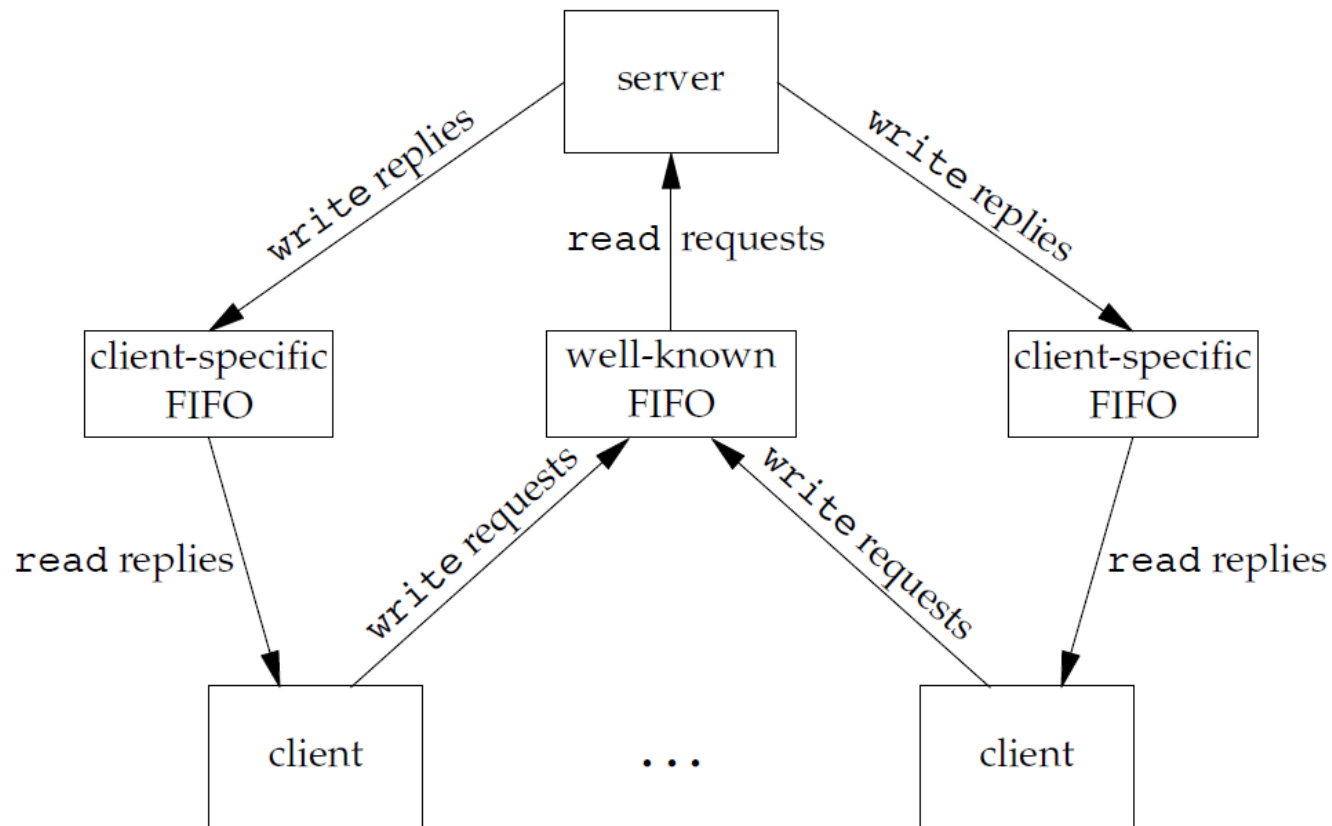
- ה-`pipe` שראינו הוא חסר שם (אנונימי) ומאפשר תקשורת בין הורה וילד.
  - `FIFO` הוא `pipe` שיש לו שם במערכת הקבצים ומאפשר תקשורת בין תהליכים זרים.
  - כדי לכתוב או לקרוא מ-`FIFO`, פותחים אותו כמו קובץ על ידי `open`.
  - אבל כדי ליצור `FIFO` צריך להשתמש בקריאת המערכת `mkfifo` או בפקודה `mkfifo`.
- ```
int mkfifo(  
    const char *path, // pathname  
    mode_t perms      // permissions  
);
```
- פתיחת `FIFO` לקריאה תעביר את התהליך להמתנה עד שתהליך אחר יפתח לכתיבה וכן להפך.

## FIFO

```
int main() { // writer
char *line = "testing named pipe";
int fd;
mkfifo("myfifo", S_IRUSR | S_IWUSR); // create fifo
fd = open("myfifo", O_WRONLY); // open named pipe
write (fd, line, strlen(line)); // write to pipe
close (fd);
}

int main() { // reader
char buf[128];
int fd = open("myfifo", O_RDONLY);
read(fd, buf, 128);
printf ("%s\n", buf);
close (fd);
}
```

# מערכת שרת-לקוח (client-server) עם FIFO



- אם רוצים ליצור במחשב המקומי מערכת שבה יש תהליך שנותן שרות, ותהליכים אחרים מקבלים את השרות, אפשר להשתמש ב-FIFO.
- השרת ייצור FIFO במקום ידוע במערכת הקבצים, הלקוחות יכתבו לשם בקשות שרות בצרוף זיהוי הלקוח.
- את התשובות השרת לא יכול לכתוב ב-FIFO אחד כי אז לקוח יוכל לקרוא תשובה של לקוח אחר.
- לפיכך כל לקוח ייצור FIFO וישלח את מקומו לשרת, התשובה לאותו לקוח תשלח לשם.