# oslab 03

软件2035 刘慈 20232241138

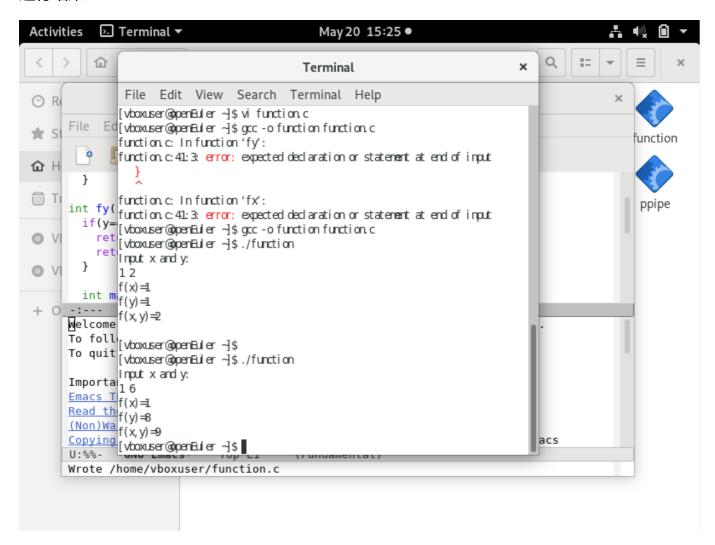
# 二元函数f(x,y)=f(x)+f(y)

# 代码实现

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
int fx(int x) {
   if (x == 1)
        return 1;
    return x * fx(x - 1);
}
int fy(int y) {
    if (y == 1 || y == 2)
        return 1;
    return fy(y - 1) + fy(y - 2);
}
int main() {
    pid_t pid_fx, pid_fy;
    int x, y;
    printf("Input x and y:\n");
    scanf("%d %d", &x, &y);
    // 创建第一个子进程计算 f(x)
    pid_fx = fork();
    if (pid_fx == 0) {
        printf("f(x) = %d\n", fx(x));
        exit(0);
    }
    // 创建第二个子进程计算 f(y)
    pid_fy = fork();
    if (pid_fy == 0) {
        printf("f(y) = %d\n", fy(y));
        exit(0);
    }
    wait(NULL);
    wait(NULL);
    printf("f(x, y) = %d\n", fx(x) + fy(y));
```

```
return 0;
}
```

# 运行结果



# 详解fock1.c

# 输入代码并观察结果

```
#include <stdio.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <wait.h>

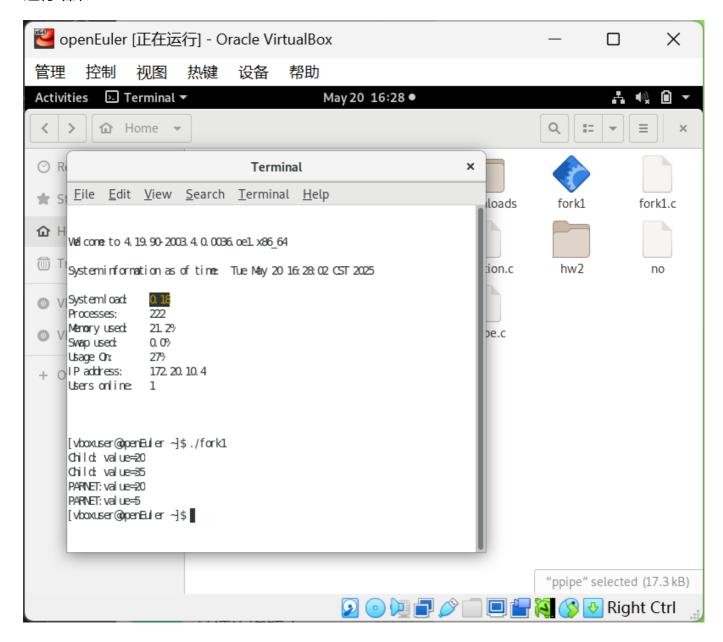
int value = 5; // where?

// 定义全局变量,被后续创建的两个进程共享

int main() {
    int i; // where?
    // 定义局部变量
    pid_t pid;
```

```
for (i = 0; i < 2; i++) { // How many new processes and printfs£;
    pid = fork();
    if (pid == 0) {
        value += 15;
        printf("Child: value = %d\n", value);
    } else if (pid > 0) {
        wait(NULL); // 使父进程等待子进程结束
        printf("PARNET: value = %d\n", value);
        exit(0); // NoticefºWhat will happen with or without this line?
        // 使父进程正常退出返回0, 没有的话父进程会继续执行
    }
}
```

# 运行结果



# 代码分析与解答

#### 1. value 的位置问题

```
int value = 5; // where?
```

- value 是一个全局变量,它存储在进程的全局数据段中。
- 全局变量在整个程序的生命周期内都有效,并且所有函数都可以访问它。

#### 2. i 的位置问题

```
int i; // where?
```

- i 是一个局部变量,存储在 main 函数的栈空间中。
- 局部变量只在定义它的函数内有效,函数结束后,变量的存储空间会被回收。

#### 3. for 循环中的进程创建和输出

```
for (i = 0; i < 2; i++) { // How many new processes and printfs?
    pid = fork();
    if (pid == 0) {
        value += 15;
        printf("Child: value = %d\n", value);
    } else if (pid > 0) {
        wait(NULL); // 使父进程等待子进程结束
        printf("PARENT: value = %d\n", value);
        exit(0); // Notice: What will happen with or without this line?
    }
}
```

# 进程和输出分析

# (1) 多少个新进程和多少个 printf 调用

- 每次调用 fork() 会创建一个子进程,因此在 for 循环中会创建两个子进程。
- 每个子进程都会执行 printf("Child: value = %d\n", value);, 因此会有两次子进程的 printf。
- 父进程会在每次调用 fork() 后进入 else if 分支,执行 printf("PARENT: value = %d\n", value);。由于循环执行两次,因此父进程也会执行两次 printf。

### 因此, 总共有:

• **4次** printf 调用 (2次在子进程中, 2次在父进程中)。

#### (2) exit(0) 的影响

```
exit(0); // Notice: What will happen with or without this line?
```

- exit(0) 是一个系统调用,用于结束当前进程的执行,并返回退出状态码 0。
- 如果 **有** exit(0):
  - 。 父进程在每次调用 fork() 并等待子进程结束后, 会立即退出。
  - 。 由于父进程退出, for 循环会提前结束, 不会继续迭代。
- 如果 **没有** exit(0):
  - 。 父进程会继续执行 for 循环的下一次迭代。
  - 。 这会导致父进程在第一次迭代后,再次进入第二次迭代。
  - o 在第二次迭代中,父进程会再次调用 fork() 创建一个子进程,导致更多的子进程和更多的 printf 调用。

## 程序的输出结果

## 假设代码中有 exit(0)

在每次 fork() 调用后, 父进程退出, for 循环只会执行一次。

### 关键总结

- value 是全局变量,存储在全局数据段; i 是局部变量,存储在栈空间。
- 每次调用 fork() 创建一个子进程,导致更多的 printf 调用。
- exit(0) 用于结束父进程的执行, 防止它进入下一次循环迭代。
- 有 exit(0) 时输出 2 次,无 exit(0) 时输出更多次,具体取决于进程数量和 value 的修改情况。

# 管道

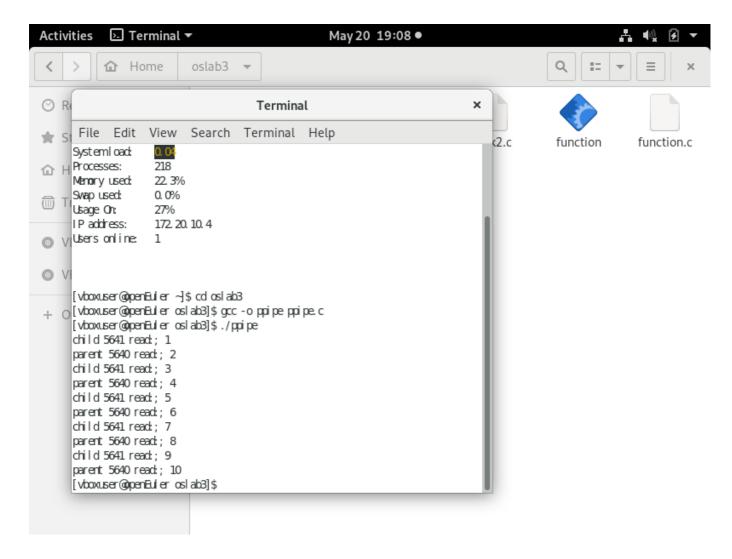
# 独立实验

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
int main(int argc, char* argv[]) {
    int pid;
    int pipe1[2];
    int pipe2[2];
    int x;
    if (pipe(pipe1) < 0) {
        perror("failed to create pipe1");
        exit(EXIT FAILURE);
    if (pipe(pipe2) < ∅) {
        perror("failed to create pipe2");
        exit(EXIT FAILURE);
    pid = fork();
    if (pid < 0) {
        perror("failed to create new process");
        exit(EXIT_FAILURE);
    } else if (pid == 0) {
```

```
// 子进程=>父进程: 子进程通过pipe2[1]进行写
       // 子进程<=父进程: 子进程通过pipe1[0]读
       // 因此,在子进程中将pipe1[1]和pipe2[0]关闭
       close(pipe1[1]); // 关闭1的写
       close(pipe2[0]); // 关闭2的读
       do {
          read(pipe1[0], &x, sizeof(int));
          printf("child %d read: %d\n", getpid(), x++);
          write(pipe2[1], &x, sizeof(int));
       } while (x <= 9);
       close(pipe1[0]);
       close(pipe2[1]);
   } else {
       // 父进程<=子进程:父进程从pipe2[0]读取子进程传过来的数
       // 父进程=>子进程:父进程将更新的值通过pipe1[1]写入,传给子进程
       // 因此, 父进程会先关闭pipe1[0]和pipe2[1]端口
       close(pipe1[0]);
       close(pipe2[1]);
       x = 1;
       do {
          write(pipe1[1], &x, sizeof(int));
          read(pipe2[0], &x, sizeof(int));
          printf("parent %d read: %d\n", getpid(), x++);
       } while (x <= 9);</pre>
       close(pipe1[1]);
       close(pipe2[0]);
   return EXIT_SUCCESS;
}
```

# 运行结果

使用make命令,编译成功后执行ppipe.c



## 代码执行流程解释

#### 1. 管道创建与初始化

• 创建了两个管道 pipe1 和 pipe2,每个管道有两个文件描述符:

○ pipe1[0]:用于从 pipe1 读取数据。

o pipe1[1]:用于向 pipe1 写入数据。

o pipe2[0]:用于从 pipe2 读取数据。

○ pipe2[1]: 用于向 pipe2 写入数据。

# 2. 进程创建

• 使用 fork() 创建一个新的子进程。

#### 3. 子进程逻辑

- 子进程通过 pipe1[0] 读取数据, 然后通过 pipe2[1] 将数据写入。
- 子进程关闭了它不需要的管道端口:
  - 关闭 pipe1[1] (写端)。
  - 关闭 pipe2[0] (读端)。

# 4. 父进程逻辑

- 父进程通过 pipe1[1] 写入数据, 然后通过 pipe2[0] 读取数据。
- 父进程关闭了它不需要的管道端口:
  - 关闭 pipe1[0] (读端)。
  - 关闭 pipe2[1] (写端)。

# 5. 数据传递流程

- 父进程初始化 x = 1, 然后将 x 写入 pipe1[1]。
- 子进程从 pipe1[0] 读取 x, 将其加 1 后, 写入 pipe2[1]。
- 父进程从 pipe2[0] 读取 x, 然后加 1, 继续循环。

# 关键总结

- 管道通信: 父进程和子进程通过两个管道进行双向通信。
- 进程隔离: 父子进程各自操作独立的文件描述符, 互不干扰。
- 同步: 通过管道的读写操作实现父子进程的同步。