Deuxième chapitre

Processus

- Introduction
- Utilisation des processus UNIX
 Mémoire virtuelle, environnement
 Création des processus dans Unix
 Quelques interactions entre processus dans Unix
- Réalisation des processus UNIX
- Communication par signaux
 Principe et utilité
 Terminaux, sessions et groupe en Unix
 Exemples d'utilisation des signaux
- Conclusion

Qu'est ce qu'un processus?

Définition formelle :

▶ Entité dynamique représentant l'exécution d'un programme sur un processeur

Du point de vue du système d'exploitation :

- Espace d'adressage (mémoire, contient données + code)
- ▶ État interne (compteur d'exécution, fichiers ouverts, etc.)

Exemples de processus :

- L'exécution d'un programme
- La copie d'un fichier sur disque
- La transmission d'une séquence de données sur un réseau

Utilité des processus : simplicité

- ► L'ordinateur a des activités différentes
- ► Comment les faire cohabiter simplement ?
 - En plaçant chaque activité dans un processus isolé
 L'OS s'occupe de chacun de la même façon, chacun ne s'occupe que de l'OS



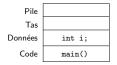
La décomposition est une réponse classique à la complexité

Ne pas confondre processus et programme

► Programme : Code + données (passif)

```
int i;
int main() {
  printf("Salut\n");
}
```

► Processus :
Programme en cours d'exécution



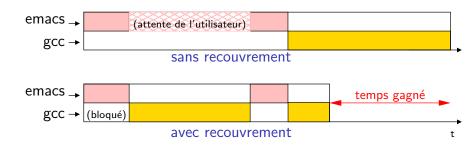
- Vous pouvez utiliser le même programme que moi, mais ça ne sera pas le même processus que moi
- ▶ Même différence qu'entre classe d'objet et instance d'objet

Utilité des processus : efficacité

▶ Les communications bloquent les processus

(communication au sens large : réseau, disque ; utilisateur, autre programme)

⇒ recouvrement des calculs et des communications



▶ Parallélisme sur les machines multi-processeurs

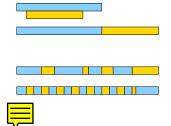
Parallélisme et pseudo-parallélisme

Que faire quand deux processus sont prêts à s'exécuter?

- ▶ Si deux processeurs, tout va bien.
- Sinon, FCFS? Mauvaise interactivité!



- Pseudo-parallélisme = chacun son tour
- Autre exécution pseudo-parallèle



Le pseudo-parallélisme

- ▶ fonctionne grâce aux interruptions matérielles régulières rendant contrôle à OS
- permet également de recouvrir calcul et communications
 On y reviendra.

Relations entre processus

Compétition

- ▶ Plusieurs processus veulent accéder à une ressource exclusive (*i.e.* ne pouvant être utilisée que par un seul à la fois) :
 - Processeur (cas du pseudo-parallélisme)
 - Imprimante, carte son
- Une solution possible parmi d'autres :
 FCFS : premier arrivé, premier servi (les suivants attendent leur tour)

Coopération

- ▶ Plusieurs processus collaborent à une tâche commune
- Souvent, ils doivent se synchroniser :
 - ▶ p1 produit un fichier, p2 imprime le fichier
 - p1 met à jour un fichier, p2 consulte le fichier
- ► La synchronisation se ramène à : p2 doit attendre que p1 ait franchi un certain point de son exécution

Faire attendre un processus

Primordial pour les interactions entre processus

Attente active

{ }:



Processus 1

```
while (ressource occupée)
```

Processus 2

```
ressource occupée = true;
utiliser ressource;
ressource occupée = false;
```

- Gaspillage de ressource si pseudo-parallélisme
- Problème d'atomicité (race condition on y reviendra)

Blocage du processus

ressource occupée = true:

▶ Définition d'un nouvel état de processus : bloqué (exécution suspendue; réveil explicite par un autre processus ou par le système)



```
sleep(5); /* se bloquer pour 5 secondes */
```

Deuxième chapitre

Processus

- Introduction
- Utilisation des processus UNIX
 Mémoire virtuelle, environnement
 Création des processus dans Unix
 Quelques interactions entre processus dans Unix
- Réalisation des processus UNIX
- Communication par signaux
 Principe et utilité
 Terminaux, sessions et groupe en Unix
 Exemples d'utilisation des signaux
- Conclusion

Processus UNIX

- Processus = exécution d'un programme
 - Commande (du langage de commande)
 - Application
- Un processus comprend :
 - ▶ Une mémoire qui lui est propre (mémoire virtuelle)
 - ► Contexte d'exécution (pile, registres du processeur)
- Les processus sont identifiés par leur pid



- ► Commande ps : liste des processus
- Commande top : montre l'activité du processeur
- Primitive getpid(): renvoie le pid du processus courant



Adresses basses

Environnement d'un processus

- ► Ensemble de variables accessibles par le processus (sorte de configuration)
- Principaux avantages :
 - L'utilisateur n'a pas à redéfinir son contexte pour chaque programme Nom de l'utilisateur, de la machine, terminal par défaut, . . .
 - Permet de configurer certains éléments
 Chemin de recherche des programmes (PATH), shell utilisé, . . .
- Certaines sont prédéfinies par le système (et modifiables par l'utilisateur)
- L'utilisateur peut créer ses propres variables d'environnement
- Interface (dépend du shell) :

Commande tcsh	Commande bash	Action	
setenv	<mark>printenv</mark>	affiche toutes les variables définies	
setenv VAR <valeur></valeur>	<pre>export VAR=<valeur></valeur></pre>	R= <valeur> attribue la valeur à la variable</valeur>	
echo \$VAR	echo \$VAR	affiche le contenu de la variable	

- ► Exemple : export DISPLAY=blaise.loria.fr:0.0 défini le terminal utilisé
- L'interface de programmation sera vue en TD/TP

Vie et mort des processus

Tout processus a un début et une fin

- Début : création par un autre processus
 - init est le processus originel : pid=1 (launchd sous mac)
 Créé par le noyau au démarrage, il lance les autres processus système
- ▶ Fin
 - Auto-destruction (à la fin du programme)

(par exit)

Destruction par un autre processus

(par kill)

- Destruction par l'OS (en cas de violation de protection et autres)

 Cortains processus pa sa terminent pas avant l'arrêt de la machine
- ► Certains processus ne se terminent pas avant l'arrêt de la machine
 - ▶ Nommés «démons» (disk and execution monitor → daemon)
 - ▶ Réalisent des fonctions du système (login utilisateurs, impression, serveur web)

Création de processus dans UNIX

- Dans le langage de commande :
 - Chaque commande est exécutée dans un processus séparé
 - On peut créer des processus en (pseudo-)parallèle : \$ prog1 & prog2 & # crée deux processus pour exécuter prog1 et prog2
 - \$ prog1 & prog1 & # lance deux instances de prog1
- ► Par l'API : clonage avec l'appel système fork (cf. transparent suivant)

Création des processus dans Unix (1/3)

Appel système pid_t fork()

- ▶ Effet : clone le processus appelant
- Le processus créé (fils) est une copie conforme du processus créateur (père) Copies conformes comme une bactérie qui se coupe en deux
- ▶ Ils se reconnaissent par la valeur de retour de fork() :
 - ▶ Pour le père : le pid du fils (ou −1 si erreur)
 - ► Pour le fils : 0



Exemple:

Création des processus dans Unix (2/3)

Duplication du processus père ⇒ duplication de l'espace d'adressage

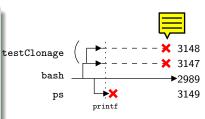
```
je suis le fils, mon PID est 10271; mon père est 10270 pour 10271, i = 12 je suis le père, mon PID est 10270 pour 10270, i = 7
```



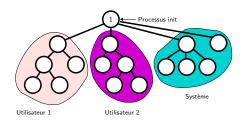
Création des processus dans Unix (3/3)

```
testClonage.c
int main() {
   if (fork() != 0) {
      printf("je suis le père, mon PID est %d\n", getpid());
      sleep(10) /* blocage pendant 10 secondes */
      exit(0);
} else {
      printf("je suis le fils, mon PID est %d\n", getpid());
      sleep(10) /* blocage pendant 10 secondes */
      exit(0);
}
```

```
$ gcc -o testClonage testClonage.c
$ ./testClonage & ps
je suis le fils, mon PID est 3148
je suis le père, mon PID est 3147
[2] 3147
PID TTY TIME CMD
2989 pts/0 00:00:00 bash
3147 pts/0 00:00:00 testClonage
3148 pts/0 00:00:00 testClonage
3149 pts/0 00:00:00 ps
$
```



Hiérarchie de processus Unix



- ▶ Quelques appels systèmes utiles :
 - getpid() : obtenir le numéro du processus
 - getppid() : obtenir le numéro du père
 - getuid() : obtenir le numéro d'usager (auquel appartient le processus)

Quelques interactions entre processus (1/2)

Envoyer un signal à un autre processus

► En langage de commande, kill <pid> tue pid (plus de détails plus tard)

Faire attendre un processus

- ▶ sleep(n) : se bloquer pendant n secondes
- pause() : se bloquer jusqu'à la réception d'un signal (cf. plus tard)

Quelques interactions entre processus (2/2)

Synchronisation entre un processus père et ses fils

- ► Fin d'un processus : exit(etat) etat est un code de fin (convention : 0 si ok, code d'erreur sinon cf. errno)
- ► Le père attend la fin de l'un des fils : pid_t wait(int *ptr_etat) retour : pid du fils qui a terminé; code de fin stocké dans ptr_etat
- Attendre la fin du fils pid :
 pid_t waitpid(pid_t pid, int *ptr_etat, int options)
- ► Processus zombie : terminé, mais le père n'a pas appelé wait(). Il ne peut plus s'exécuter, mais consomme encore des ressources. À éviter.





Faire attendre un processus

Fonction sleep()

- ▶ Bloque le processus courant pour le nombre de secondes indiqué
- unsigned int sleep(unsigned int seconds);
- ▶ usleep() et nanosleep() offrent meilleures résolutions (micro, nanoseconde) mais interfaces plus compliquées et pas portables

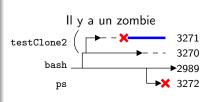
```
somnole : affiche à chaque seconde le temps restant à dormir

void somnole(unsigned int secondes) {
   int i;
   for (i=0; i<secondes; i++) {
      printf("Déjà dormi %d secondes sur %d\n", i, secondes);
      sleep(1);
   }
}</pre>
```

Exemple de synchronisation entre père et fils

```
testClone2.c
int main() {
  if (fork() != 0) {
    printf("je suis le père, mon PID est %d\n", getpid());
    while (1); /* boucle sans fin sans attendre le fils */
} else {
    printf("je suis le fils, mon PID est %d\n", getpid());
    sleep(2) /* blocage pendant 2 secondes */
    printf("fin du fils\n");
    exit(0);
} }
```

```
$ gcc -o testClone2 testClone2.c
$ ./testClone2
je suis le fils, mon PID est 3271
je suis le père, mon PID est 3270
fin du fils
->l'utilisateur tape <ctrl-Z> (suspendre)
Suspended
$ ps
PID TTY TIME CMD
2989 pts/0 00:00:00 bash
3270 pts/0 00:00:03 testClone2
3271 pts/0 00:00:00 testClone2 <defunct>
3272 pts/0 00:00:00 ps
$
```



Autre exemple de synchronisation père fils

```
testClone3.c

#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
int main() {
   if (fork() != 0) {
      int statut; pid_t fils;
      printf("Le père (%d) attend.\n", getpid());
      fils = wait(&statut);
   if (WIFEXITED(statut)) {
      printf("%d : fils %d terminé (code %d)\n",
            getpid(), fils, WEXITSTATUS(statut));
   };
   exit(0);
```

```
$ ./testClone3
je suis le fils, PID=3312
Le père (3311) attend
fin du fils
3311: fils 3312 terminé (code 1)
$ ps
PID TTY TIME CMD
2989 pts/0 00:00:00 bash
3313 pts/0 00:00:00 ps
$
```

Exécution d'un programme spécifié sous UNIX

Appels systèmes exec

- ▶ Pour faire exécuter un nouveau programme par un processus
- Souvent utilisé immédiatement après la création d'un processus : fork+exec = lancement d'un programme dans un nouveau processus
- ▶ Effet : remplace la mémoire virtuelle du processus par le programme
- ► Plusieurs variantes existent selon le mode de passage des paramètres (tableau, liste, passage de variables d'environnement)
- C'est aussi une primitive du langage de commande (même effet)

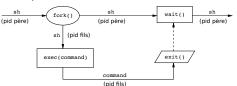
```
Exemple :
main() {
   if (fork() == 0) {
      code=execl("/bin/ls", "ls", "-a", 0); /* le fils exécute : /bin/ls -a .. */
      if (code != 0) { ... } /* Problème dans l'appel système; cf. valeur de errno */
} else {
      wait(NULL); /* le père attend la fin du fils */
}
   exit(0);
}
```

L'exemple du shell

Exécution d'une commande en premier plan

\$ commande

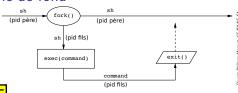
▶ 4 syscalls : fork, exec, exit, wait



Exécution d'une commande en tâche de fond

\$ commande &

- ► Le shell ne fait pas wait()
- ► Il n'est plus bloqué





Résumé du début du deuxième chapitre

- Utilité des processus
 - Simplicité (séparation entre les activités)
 - Sécurité (séparation entre les activités)
 - ► Efficacité (quand l'un est bloqué, on passe à autre chose)
- ► Interface UNIX
 - Création : fork()
 - résultat=0 → je suis le fils
 - résultat>0 → je suis le père (résultat=pid du fils)
 - résultat<0 → erreur</p>
 - Attendre un fils : deux manières
 - wait(): n'importe quel fils
 - waitpid(): un fils en particulier
 - Processus zombie : un fils terminé dont le père n'a pas fait wait()
 - Bloquer le processus courant : deux façons
 - Jusqu'au prochain signal : pause()
 - Pendant 32 secondes : sleep(32)
 - Appel système exec(): remplace l'image du process actuel par le programme spécifié

Parenthèse sécurité : Shellshock/Bashdoor (2014)

- Série de bugs découverts dans le shell Bash : CVE-2014-6271, CVE-2014-6277, CVE-2014-6278, CVE-2014-7169, CVE-2014-7186, CVE-2014-7187 (CVE = Common Vulnerabilities and Exposures : base de données des vulnérabilités)
- ▶ Impact très important



Shellshock/Bashdoor (2014) (suite)

- ▶ Au lancement, le shell bash analyse ses variables d'environnement, notamment pour définir des fonctions qui lui seraient transmises par un shell parent.
- ▶ A cause d'un bug (présent depuis 1989), du code shell présent après la définition de la fonction va être exécuté.
 env X="() { :;} ; echo busted" bash -c "echo completed"
- → On peut faire exécuter n'importe quoi à bash en polluant ses variables d'environnement
- ► Exemple de vecteur d'exploitation : serveur web utilisant CGI
 - ▶ Moyen historique d'avoir des sites webs interactifs (exemple 1, 2)
 - Un programme exécutable (souvent un script Perl, Python, Ruby, Bash) est exécuté pour traiter la requête
 - Les paramètres de la requête et les en-têtes HTTP sont transmis via des variables d'environnement
 - ➤ Y compris HTTP_USER_AGENT : le navigateur utilisé
 wget --user-agent="() { test;};/usr/bin/touch /tmp/VULNERABLE"
 http://server/script.cgi

Deuxième chapitre

Processus

- Introduction
- Utilisation des processus UNIX
 Mémoire virtuelle, environnement
 Création des processus dans Unix
 Quelques interactions entre processus dans Unix
- Réalisation des processus UNIX
- Communication par signaux
 Principe et utilité
 Terminaux, sessions et groupe en Unix
 Exemples d'utilisation des signaux
- Conclusion

Réalisation des processus

Processus = mémoire virtuelle + flot d'exécution

L'OS fournit ces deux ressources en allouant les ressources physiques

Objectif maintenant:

En savoir assez sur le fonctionnement de l'OS pour utiliser les processus

- ▶ À propos de mémoire
 - ▶ Organisation interne de la mémoire virtuelle d'un processus Unix



- ▶ À propos de processeur
 - ▶ Pseudo-parallélisme : allocation successive aux processus par tranches de temps



Objectifs repoussés à plus tard :

- Les autres ressources : disque (chapitre 3), réseau (seconde moitié du module)
- Détails de conception sous le capot (module RSA)

Allocation du processeur aux processus

Pseudo-parallélisme

Principe

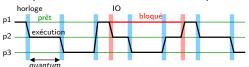
 Allocation successive aux processus par tranches de temps fixées (multiplexage du processeur par préemption)

Avantages

- ▶ Partage équitable du processeur entre processus (gestion + protection)
- Recouvrement calcul et communications (ou interactions)

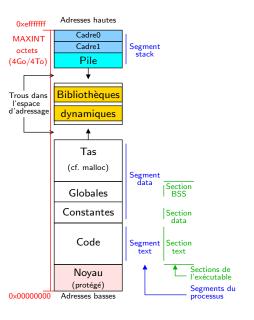
Fonctionnement

- ▶ Interruptions matérielles (top d'horloge, I/O, ...) rendent le contrôle à l'OS
- L'OS ordonnance les processus (choisit le prochain à bénéficier de la ressource)
- ▶ Il réalise la commutation de processus pour passer le contrôle à l'heureux élu
- ► (Comment? Vous verrez en RSA!)



- ▶ quantum : ≈10ms (≈ millions d'instructions à 1Ghz)
- ▶ temps de commutation : ≈0,5ms
- vield() rend la main volontairement

Structure de la mémoire virtuelle d'un processus



- ▶ Pile : pour la récursivité
 - Cadres de fonction (frame)
 - Arguments des fonctions
 - Adresse de retour
 - Variables locales (non statique)
- Bibliothèques dynamiques
 - Code chargé ... dynamiquement
 - Intercalé dans l'espace d'adresses
- Données
 - Tas : malloc()
 - ▶ globales et static (modifiables)
 - Variables constantes
- exec lit l'exécutable et initialise la mémoire correspondante
- Noyau: infos sur le processus "Process Control Block" (pid, autorisations, fichiers ouverts, ...) (parfois au dessus de la pile)

Sécurité : attaques par corruption de la mémoire

```
void fonction(char * chaine) {
  char buffer[128];
  strcpy(buffer, chaine);
}
```

- ► Famille de failles très répandue (buffer overflow)
 - ► Récemment : ransomware WannaCry (mai 2017)
- ▶ Principe général : faire exécuter du code quelconque à un processus
- Si chaine fait plus de 128 caractères, alors strcpy écrasera l'adresse de retour de la fonction
- ▶ Si chaine contient du code machine, le processus exécutera ce code machine
- ▶ Plus de détails : http://mdeloison.free.fr/downloads/memattacks.pdf
- Mécanismes de défense :
 - $lackbox{W}$ xor X : interdire qu'une zone mémoire soit à la fois inscriptible et exécutable
 - canaris pour détecter les dépassements de pile
 - ASLR (Address Space Layout Randomization): les adresses des fonctions et de la pile sont plus difficiles à prévoir
 - En assembleur/C/C++, utiliser des fonctions permettant de traiter des données de manière sécurisée (strcpy → strncpy)
 - Utiliser des langages de plus haut niveau
 - Utiliser des outils de test automatiques (fuzzing)



Deuxième chapitre

Processus

- Introduction
- Utilisation des processus UNIX
 Mémoire virtuelle, environnement
 Création des processus dans Unix
 Quelques interactions entre processus dans Unix
- Réalisation des processus UNIX
- Communication par signaux
 Principe et utilité
 Terminaux, sessions et groupe en Unix
 Exemples d'utilisation des signaux
- Conclusion

Communication inter-processus (IPC) dans Unix

Aspect central de la programmation système

Moyens de communication entre processus sous Unix

- ► Signaux : suite de cette séance
- ► Fichiers et tubes (pipes, FIFOs) : partie 3.
- ▶ Files de messages : pas étudié dans ce module
- ▶ Mémoire partagée et sémaphores : partie 5.
- ► Sockets (dans les réseaux, mais aussi en local) : fin du semestre

Signaux

Définition : événement asynchrone

- ▶ Émis par l'OS ou un processus
- Destiné à un (ou plusieurs) processus

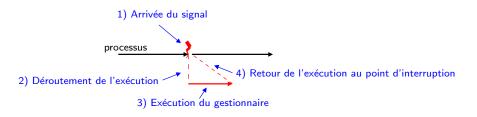
Intérêts et limites

- ▶ Simplifient le contrôle d'un ensemble de processus (comme le shell)
- Pratiques pour traiter des événements liés au temps
- Mécanisme de bas niveau à manipuler avec précaution (risque de perte de signaux en particulier)

Comparaison avec les interruptions matérielles :

- ► Analogie : la réception déclenche l'exécution d'un gestionnaire (handler)
- Différences : interruption reçue par processeur; signal reçu par processus
 Certains signaux traduisent la réception d'une interruption (on y revient)

Fonctionnement des signaux



Remarques (on va détailler)

- ▶ On ne peut évidement signaler que ses propres processus (même uid)
- Différents signaux, identifiés par un nom symbolique (et un entier)
- Gestionnaire par défaut pour chacun
- ▶ Gestionnaire vide ⇒ ignoré
- On peut changer le gestionnaire (sauf exceptions)
- On peut bloquer un signal : mise en attente, délivré qu'après déblocage
- Limites aux traitements possibles dans le gestionnaire (ex : pas de signal())



Quelques exemples de signaux



Nom symbolique	Cause/signification	Par défaut
SIGINT	frappe du caractère <ctrl-c></ctrl-c>	terminaison
SIGTSTP	frappe du caractère <ctrl-z></ctrl-z>	suspension
SIGSTOP	blocage d'un processus (*)	suspension
SIGCONT	continuation d'un processus stoppé	reprise
SIGTERM	demande de terminaison	terminaison
SIGKILL	terminaison immédiate (*)	terminaison
SIGSEGV	erreur de segmentation	terminaison
	(violation de protection mémoire)	+core dump
SIGALRM	top d'horloge (réglée avec alarm)	teminaison
SIGCHLD	terminaison d'un fils	ignoré
SIGUSR1	pas utilisés par le système	terminaison
SIGUSR2	(disponibles pour l'utilisateur)	terminaison

- ► KILL et STOP : ni bloquables ni ignorables ; gestionnaire non modifiable.
- ▶ Valeurs numériques associées (ex : SIGKILL=9), mais pas portable
- Voir man 7 signal pour d'autres signaux (section 7 du man : conventions) core dump : copie image mémoire sur disque (premières mémoires : toriques → core ; dump=vidanger)

États d'un signal

Signal **pendant** (pending)

Arrivé au destinataire, mais pas encore traité

Signal traité

Le gestionnaire a commencé (et peut-être même fini)

Pendant, mais pas traité? Est-ce possible?

- ▶ Il est bloqué, càd retardé : il sera délivré lorsque débloqué
- Lors de l'exécution du gestionnaire d'un signal, ce signal est bloqué

Attention : au plus un signal pendant de chaque type

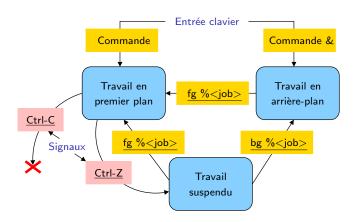
- L'information est codée sur un seul bit
- S'il arrive un autre signal du même type, le second est perdu

Deuxième chapitre

Processus

- Introduction
- Utilisation des processus UNIX
 Mémoire virtuelle, environnement
 Création des processus dans Unix
 Quelques interactions entre processus dans Unix
- Réalisation des processus UNIX
- Communication par signaux
 Principe et utilité
 Terminaux, sessions et groupe en Unix
 Exemples d'utilisation des signaux
- Conclusion

États d'un travail



- ► Travail (job) = (groupe de) processus lancé par une commande au shell
- Seul le travail en premier plan peut recevoir des signaux du clavier
- Les autres sont manipulés par des commandes

Terminaux, sessions et groupes en Unix

- ► Concept important pour comprendre les signaux sous Unix (détaillé plus tard)
- ▶ Une session est associée à un terminal, donc au login d'un utilisateur par shell Le processus de ce shell est le leader de la session.
- ▶ Plusieurs groupes de processus par session. On dit plusieurs travaux (jobs)
- ► Au plus un travail interactif (avant-plan, foreground)
 Interagissent avec l'utilisateur via le terminal, seuls à pouvoir lire le terminal
- ► Plusieurs travaux en arrière plan (background) Lancés avec & : Exécution en travail de fond
- ► Signaux SIGINT (frappe de <CTRL-C>) et SIGTSTP (frappe de <CTRL-Z>) sont passés au groupe interactif et non aux groupes d'arrière-plan

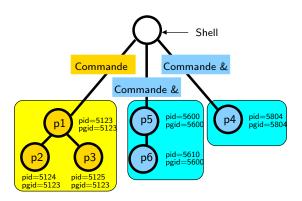
Exemple avec les sessions et groupes Unix

```
loop.c
int main() {
   printf"processus %d, groupe %d\n", getpid(), getpgrp());
   while(1);
}
```

```
$ loop & loop & ps
processus 10468, groupe 10468
Γ1] 10468
processus 10469, groupe 10469
[2] 10469
 PID TTY
          TIME CMD
 5691 pts/0 00:00:00 bash
10468 pts/0 00:00:00 loop
10469 pts/0 00:00:00 loop
10470 pts/0 00:00:00 ps
$ fg %1
1000
[frappe de control-Z]
Suspended
$ jobs
[1] + Suspended
                       loop
[2] - Running
                       1000
```

```
$ bg %1
[1] loop &
$ fg %2
loop
[frappe de control-C]
$ ps
 PID TTY
                 TIME CMD
5691 pts/0 00:00:00 bash
10468 pts/0 00:02:53 loop
10474 pts/0 00:00:00 ps
$ [frappe de control-C]
$ ps
 PID TTY
                 TIME CMD
5691 pts/0 00:00:00 bash
10468 pts/0 00:02:57 loop
10475 pts/0 00:00:00 ps
```

Exemple de travaux



- ▶ Signaux CTRL-C et CTRL-Z adressés à **tous** les processus du groupe jaune
- ▶ Commandes shell fg, bg et stop pour travaux bleus

Deuxième chapitre

Processus

- Introduction
- Utilisation des processus UNIX
 Mémoire virtuelle, environnement
 Création des processus dans Unix
 Quelques interactions entre processus dans Unix
- Réalisation des processus UNIX
- Communication par signaux
 Principe et utilité
 Terminaux, sessions et groupe en Unix
 Exemples d'utilisation des signaux
- Conclusion

Envoyer un signal à un autre processus

Interfaces

- ► Langage de commande :
- ► Appel système :



Sémantique : à qui est envoyé le signal?

- ▶ Si *victime* > 0, au processus tel que pid = *victime*
- ▶ Si victime = 0, à tous les processus du même groupe (pgid) que l'émetteur
- ▶ Si *victime* = -1 :
 - ▶ Si super-utilisateur, à tous les processus sauf système et émetteur
 - ▶ Si non, à tous les processus dont l'utilisateur est propriétaire
- ▶ Si *victime* < -1, aux processus tels que pgid = |victime| (tout le groupe)

Redéfinir le gestionnaire associé à un signal (POSIX)

Structure à utiliser pour décrire un gestionnaire

- ► Gestionnaires particuliers : SIG_DFL : action par défaut ; SIG_IGN : ignorer signal
- Deux types de gestionnaires
 - sa_handler() connait le numéro du signal
 - sa_sigaction() a plus d'infos

Primitive à utiliser pour installer un nouveau gestionnaire

```
#include <signal.h>
int sigaction(int sig, const struct sigaction *newaction, struct sigaction *oldaction);
```

▶ Voir man sigaction pour les détails

Autre interface existante : ANSI C

▶ Peut-être un peu plus simple, mais bien moins puissante et pas thread-safe

Exemple 1 : traitement d'une interruption du clavier

▶ Par défaut, Ctrl-C tue le processus ; pour survivre : il suffit de redéfinir le gestionnaire de SIGINT

```
$ ./test-int
[frappe de CTRL-C]
signal SIGINT reçu!
```

Exercice : modifier ce programme pour qu'il continue après un CTRL-C

Note: il doit rester interruptible, i.e. on doit pouvoir le tuer d'un CTRL-C de plus

Exemple 2: temporisation

unsigned int alarm(unsigned int nb_sec)

- ▶ nb_sec > 0 : demande l'envoi de SIGALRM après environ nb_sec secondes
- ▶ nb_sec = 0 : annulation de toute demande précédente
- ▶ Retour : nombre de secondes restantes sur l'alarme précédente
- ► Attention, sleep() réalisé avec alarm() ⇒ mélange dangereux

```
#include <signal.h>
void handler(int sig) {
  printf("trop tard !\n");
  exit(1);
}
int main() {
  struct sigaction nvt,old;
  int reponse,restant;
  memset(&nvt, 0, sizeof(nvt));
  nvt.sa_handler = handler;
  sigaction(SIGALRM, &nvt, &old);
```

```
5s trop tard !
```



Exemple 3 : synchronisation père-fils

- ► Fin ou suspension d'un processus ⇒ SIGCHLD automatique à son père
- ► Traitement par défaut : ignorer ce signal
- ▶ Application : wait() pour éviter les zombies mangeurs de ressources C'est ce que fait le processus init (celui dont le pid est 1)

Résumé de la fin du deuxième chapitre

- Quelques définitions
 - pgid : groupe de processus ; un par processus lancé par shell (et tous ses fils)
 - ► Travail d'avant-plan, d'arrière-plan : lancé avec ou sans &
- ► Communication par signaux
 - ► Envoyer un signal <*NOM*> à <*victime*> :
 - ► Langage commande : kill -NOM victime
 - ► API : kill(pid_t victime, int sig)
 - *victime* > 0 : numéro du pid visé
 - victime = 0 : tous les process de ce groupe
 - victime = -1: tous les process accessibles
 - victime < -1: tous les process du groupe abs(victime)
 - ► Astuce : envoyer le signal 9 à tous les processus : kill -9 -1
 - Changer le gestionnaire d'un signal : sigaction (en POSIX)
 - Exemples de signaux
 - SIGINT, SIGSTOP: Interaction avec le travail de premier plan (ctrl-c, ctrl-z)
 - ► SIGTERM, SIGKILL : demande de terminaison, fin brutale
 - ► SIGALARM : temporisation
 - SIGCHLD : relations père-fils