

Programmazione di Sistema e di Rete

Matteo Aprile Professore: Franco Tommasi

INDICE

I	Libri (di testo consigliati	1
II	Comandi utili		2
	II-A	find: trovare tutti i file eseguibili	2
	II-B	find: trovare file di intestazione del mac	
		come stdio.h	2
	II-C	lld: per capire che librerie usa il codice	2
	II-D	gcc: per vedere tutta la gerarchia di file	
		in una libreria	2
	II-E	gcc: per vedere il codice con tutti i file	
		importati	2
	II-F	gcc -g: debugging debole	2
	II-G	gcc -ggbd: debugging forte	2
	II-H	xattr: usato per i file che entrano in	
		quarantena su MacOS	2
Ш	Variabili di sistema definite in .bashrc		2
	III-A	INC	2
IV	Introduzione		2
	IV-A	System call	2
	IV-B	Programma Make	2
	IV-C	Direttive di preprocessore	3
	IV-D	Librerie	3
	IV-E	Creazione librerie	4
	IV-F	Aggiornamento librerie	4
V	System call		5
	V-A	Funzioni e system call	5
	V-B	Capire se una funzione è una system call	6
	V-C	Numeri dei file descriptor	6
	V-D	Meccanismi dei file	6
	V-E	Unbuffered I/O	6
	V-F	Fork & Exec	7
	V-G	Thread	7
	V-H	Gestione degli errori	8
VI			8

VI-A

I. LIBRI DI TESTO CONSIGLIATI

- Advanced Programming in the Unix Environment, 3th ed, Stevens, Rago
- TCP/IP 1, Stevens (facoltativo)
- Unix Networking Programming the Socket Networking API, Stevens
- The Linux Programing Interface, Kerrisk
- manset
- Gapil Guida alla Programmazione in Linux, Simone Piccardi



II. COMANDI UTILI

A. find: trovare tutti i file eseguibili

```
1 $ find . -type f -perm -0100
2 ./standards/makeopt.awk
3 ./standards/makeconf.awk
4 ./proc/awkexample
5 ./systype.sh
6 ./advio/fixup.awk
```

- B. find: trovare file di intestazione del mac come stdio.h
- - C. lld: per capire che librerie usa il codice
- 1 \$ ldd [nomevodice]
 - D. gcc: per vedere tutta la gerarchia di file in una libreria

```
E. gcc: per vedere il codice con tutti i file importati
```

- 0 1
- 1 \$ gcc -E file.c
 - F. gcc -g: debugging debole

```
1 $ gcc -g -ansi -I../include -Wall -DMACOS -
        D_DARWIN_C_SOURCE ls1.c -o ls1 -L../lib -lapue
```

G. gcc -ggbd: debugging forte

```
1 $ gcc -ggbd -ansi -I../include -Wall -DMACOS -
        D_DARWIN_C_SOURCE ls1.c -o ls1 -L../lib -lapue
```

- H. xattr: usato per i file che entrano in quarantena su MacOS
- | \$ xattr -d (delete) com.apple.quarantine [path sh]

III. VARIABILI DI SISTEMA DEFINITE IN .BASHRC $A. \ \ INC$

INC="/Applications/Xcode.app/Contents/Developer/
Platforms/MacOSX.platform/Developer/SDKs/MacOSX.
sdk/usr/include/"

IV. INTRODUZIONE

A. System call

Sono uguali alle funzioni di libreria dal punto di vista sintattico, pero' cambia il modo di compilarle. Notare che non possono essere usati i nomi delle SC per delle function call.

Per poi poter "raccontare" tra umani le sequenze di bit che vengono mandate ai processori si usa assembly.

Sono effettivamente delle chiamate a funzioni ma poi dal codice assembly puoi capire che è una system call dato che ha dei meccanismi specifici.

Alcuni esempi di chiamate e registri:

- eax : registro dove metti il numero della sc
- int 0x80: avvisa il kernel che serve chiamare una sc
- exit(): chiudere un processo
- write():

dove nel file descriptor indichi a quale file devi mandare l'output. Questo viene usato dato che così non deve cercare il path ogni volta ma lo mantiene aperto riferendosi ad esso tramite un numero, cioe' il piu' piccolo disponibile.

B. Programma Make

Quando viene avviato verifica la presenza di un file chiamato "Makefile", oppure si usa 'make -f'. In questo file ci sono le regole di cosa fare per automatizzare delle azioni per un numero n di file. Se, durante la compilazione di massa, una di queste da un errore il programma make si interrompe, per evitare ciò si usa '-i' (ignore).

Il Makefile andrà ad aggiornare una libreria andando a guardare se una delle 3 date di ultima modifica si sono aggiornate.

Andiamo a guardare cosa contiene Makefile:

```
I DIRS = lib intro sockets advio daemons datafiles db
      environ \
      fileio filedir ipc1 ipc2 proc pty relation
      signals standards \
      stdio termios threadctl threads printer
      exercises
5 all:
      for i in $(DIRS); do \
6
          (cd $$i && echo "making $$i" && $(MAKE) ) ||
       exit 1; \
      done
10 clean:
11
      for i in $(DIRS); do \
12
          (cd $$i && echo "cleaning $$i" && $(MAKE)
      clean) \mid \mid exit 1; \setminus
```

dove:

- DIRS: lo si associa alle stringhe singole che gli sono state associate
- all: nel ciclo for:
 - manda un comando in subshell



- \$\$i: riferimento alla variabile "i" del for + simbolo escape per il Makefile
- \$(MAKE): macro predefinita per i Makefile

La struttura è:

```
1 target: prerequisiti
2 rule
```

dove:

- target: è la cosa che si vuole fare, se essendo il primo target, sarà anche quello di default
- prerequisiti: file e/o target a loro volta
- rule: indica cosa puo' fare il target

Può capitare che prima di eseguire il Makefile ci sia uno script "configure".

In molti casi si ha un target "clean" che permette di pulire i file .o che sono inutili dopo la compilazione, o comunque qualsiasi tipo di file gli si voglia far eliminare. Questo tipo di target che non rappresentano un file, sono detti "phony" perchè fasulli, dato che non sono file ma sole parole

```
file: file.o lib.o

clean:
    rm file.o
```

Abbiamo delle variabili automatiche per rendere il lavoro più facile:

- \$@: per riferirsi il target
- \$?: tutti i prerequisiti più recenti del target
- \$^: tutti i prerequisiti del target
- https://www.gnu.org/software/make/manual/make.html# Automatic-Variables

Un altro esempio di Makefile è:

```
1 ROOT=...
2 PLATFORM=$(shell $(ROOT)/systype.sh)
3 include $(ROOT)/Make.defines.$(PLATFORM)
4
 PROGS = getcputc hello 1s1 mycat shell1 shell2
      testerror uidgid
          $ (PROGS)
7
 all:
 %: %.c $(LIBAPUE)
      $(CC) $(CFLAGS) $@.c -o $@ $(LDFLAGS) $(LDLIBS)
10
11
      rm -f $(PROGS) $(TEMPFILES) *.o
13
include $(ROOT)/Make.libapue.inc
```

dove:

- · ROOT: cwd
- PLATFORM: assumera in valore del OS: macos/linux
- include: include un file
- PROGS: elenco dei programmi da usare
- %: target con nome variabile, indica un file
- %.c: target con nome variabile ma estensione .c
- \$(CC): indica il compilatore dove cc è un link simbolico a clang
- \$(CFLAGS) indica una macro predefinita dei default vuota che si può usare all'occorrenza

 all: target che prende in carico tutti i programmi che se saranno di tipo .c saranno presi in carico dal target successivo

Per la compilazione dei file, qualsiasi sia il linguaggio, make sapra' come compilarlo grazie a tutte le definizioni di default presenti in:

```
ı $ make -p
```

notare che si puo' mettere un comando custom nelle rule del target

Nell'eventualità di voler aggiornare un solo file della libreria senza far aggiornare il resto ci bastera' usare uno script che compila quel file passato a linea di comando.

```
1 $ gcc -ansi -I../include -Wall -DMACOS -
        D_DARWIN_C_SOURCE ${1}.c -o ${1} -L../lib -
        lapue
```

C. Direttive di preprocessore

Sono delle indicazioni date a gcc prima di iniziare la compilazione.

Iniziano tutte con '#':

• #include: serve ad includere delle librerie di sistema (<lib.h>) oppure di librerie fatte da noi e non in directory standard ("lib.h")

• #define:

- permette di creare delle "macro", che vanno a sostituire una stringa con un'altra (es: #define BUFLEN), può capitare che debbano essere definite delle macro prima che si compili il programma, in questi casi si usa scrivere es: '-DMACOS'
- permette di creare delle "function like macro" (es: #define ABSOLUTE_VALUE(x) (((x<0)?-(x):(x))
- #ifdef, #ifndef, #endif: usata per far accadere qualcosa nel caso un macro sia stata definita

```
#ifdef VAR
print("hello");
#endif
```

Per evitare che piu' file includano lo stesso si usano degli #ifndef in tutto il codice, in modo da evitare doppie definizioni.

D. Librerie

Durante la fase di compilazione creiamo dei file oggetto (.o) per ogni file in cui è scritta la descrizione delle funzioni di libreria (.c)

```
| $ qcc -c bill.c
```

Si andrà poi a creare il prototipo della funzione (.h).

In fine tramite il linker si andranno ad unire tutti i file per crearne uno unico con tutte le definizioni delle funzioni incluse nelle librerie, di sistema e non, importate. Si vanno quindi a sciogliere tutti i riferimenti incrociati.

```
s gcc -o program program.o bill.o
```



Per quanto riguarda le funzioni di sistema NON abbiamo il file sorgente ma abbiamo direttamente l'eseguibile. In compenso abbiamo un file di libreria, cioè un insieme di file oggetto linkati in un unico file, dove c'è il codice oggetto di tutte le funzioni.

Abbiamo 2 tipi di librerie:

- statiche: è una collezione di file oggetto che hanno il codice compilato delle funzioni e che verranno linkati al momento della compilazione. Il programma che si crea sarà possibile essere eseguito solo sullo stesso OS.
 - Il problema si ha nell'aggiornamento delle librerie al momento della scoperta di un bug. Una volta coretto servirà ricevere la versione corretta per poter aggiornare il programma.
- dynamic: ricordano il concetto di plug-in, quindi viene invocato a runtime e caricato in memoria (es: aggiornamenti dei OS). L'eseguibile non viene toccato la correzione avviene solo nella libreria.

Il requisito maggiore è che chi si passa il codice debba avere lo stesso OS dell'altro utente. Notare che **non cambia il prototipo** dato che sennò bisognerà ricompilare l'intero programma.

In generale le librerie statiche sono molto pericolose infatti alcuni OS le aboliscono per le questioni di sistema. Su linux si ha come libreria statica 'lib.c' che è la libreria con le funzioni più usate in c. Per macos è stata abolita.

Per compilare con la versione dinamica non servono opzioni, per la statica si usa:

```
1 $ gcc -static
```

E. Creazione librerie

Per costruire una libreria statica per MacOS:

- 1) costruiamo il file oggetto:
- 1 \$ gcc -c libprova.c
- 2) costruiamo la libreria (con ar=archive, c=create se lib.a non esiste):
- s ar rcs libprova.a libprova.o
- 3) costruire il **codice** che usa la libreria (con -Wall=verbose warning, -g=debugging, -c=create del file):
- ı \$ gcc -Wall -g -c useprova.c
- 4) **linker** per risolve le chiamate incrociate (con -L.=dove prendere la libreira, -l[nomelib]=usare la libreria):
 - ı \$ gcc -g -o useprova useprova.o -L. -lprova

Per capire che librerie usa il codice si usa:

```
| $ otool -L [nomecodice]
```

Per costruire una libreria statica per Linux:

- 1) costruiamo il file oggetto:
- 1 \$ gcc -fPIC -Wall -g -c libprova.c
- 2) costruiamo la **libreria** (con 0.0=versione della libreira):

- costruire il link simbolico per aggiornare le librerie senza aggiornare gli eseguibili e senza cambiare il nome del programma:
- | \$ ln -sf libprova.so.0.0 libprova.so.0
- 4) **linker** per risolve le chiamate:

```
1 $ ln -sf libprova.so.0 libprova.so
```

Per capire che librerie usa il codice si usa:

```
1 $ ldd [nomevodice]
```

F. Aggiornamento librerie

Su **Linux** il sistema andra' a prendere direttamente una libreria dinamica, per evitare ciò e far trovare la nostra, basterà impostare una variabile di ambiente:

```
LD_LIBRARY_PATH= 'pwd' ldd useprova
```

Tipicamente la libreria viene distribuita nelle directory di sistema andandola ad "installare".

Su MacOS la libreria dinamica è un .dylib:

```
1 $ gcc -dynamiclib libprova.c -o libprova.dylib
```

Quindi eseguendo il programma trovera' la libreria controllando nella directory corrente e quindi non serve creare la variabile di ambiente come su Linux.

- i file di intestazione del mac come stdio.h per cercarla uso:



V. SYSTEM CALL

A. Funzioni e system call

Se prendiamo un funzionamento più semplice del comando "ls" potrebbe essere:

```
#include "apue.h"
  #include <dirent.h>
4 int
 main(int argc, char *argv[])
5
6
      DTR
                       *dp;
      struct dirent
                       *dirp:
8
      if (argc != 2)
11
          err_quit("usage: ls1 directory_name");
12
      if ((dp = opendir(argv[1])) == NULL)
13
14
          err_sys("can't open %s", argv[1]);
      while ((dirp = readdir(dp)) != NULL)
15
          printf("%s\n", dirp->d_name);
16
17
      closedir(dp);
18
      exit(0);
19
20 }
```

dove abbiamo che:

- DIR: struttura dati
- struct dirent: tipo struttura che contiene al suo interno diversi tipi di variabili.

Per capire se è una funzione di sistema lanciamo:

```
1 $ grep -rw "struct dirent" $INC
2
3 /Applications/Xcode.app/Contents/Developer/
    Platforms/MacOSX.platform/Developer/SDKs/
    MacOSX.sdk/usr/include//sys/dirent.h:struct
    dirent {
```

```
#ifndef _SYS_DIRENT_H
2 #define _SYS_DIRENT_H
4 #include <sys/_types.h>
5 #include <sys/cdefs.h>
  #include <sys/_types/_ino_t.h>
10 #define ___DARWIN_MAXNAMLEN
11
12 #pragma pack(4)
13
14 #if !__DARWIN_64_BIT_INO_T
15 struct dirent {
                                        /* file
      ino_t d_ino;
16
      number of entry \star/
      __uint16_t d_reclen;
                                        /* length of
17
       this record */
      __uint8_t d_type;
                                        /* file type
18
      , see below */
      __uint8_t d_namlen;
                                        /* length of
19
       string in d_name */
      char d_name[__DARWIN_MAXNAMLEN + 1];
20
      name must be no longer than this \star/
21 }:
22 #endif /* !__DARWIN_64_BIT_INO_T */
23
24 #pragma pack()
26 #define ___DARWIN_MAXPATHLEN
                                    1024
28 #define __DARWIN_STRUCT_DIRENTRY { \
```

```
_uint64_t d_ino; /* file number of
      entry */ \
      __uint64_t d_seekoff; /* seek offset (
30
      optional, used by servers) */ \
      __uint16_t d_reclen; /* length of this
      record */ \
       _uint16_t d_namlen;
                               /* length of string
32
      in d_name */ \
       __uint8_t
                 d_type;
                               /* file type, see
      below */ \
34
      char
             d_name[__DARWIN_MAXPATHLEN]; /*
      entry name (up to MAXPATHLEN bytes) \star/ \
35 }
37 #if __DARWIN_64_BIT_INO_T
38 struct dirent __DARWIN_STRUCT_DIRENTRY;
39 #endif /* __DARWIN_64_BIT_INO_T */
40
41
42
43 #if !defined(_POSIX_C_SOURCE) || defined(
       _DARWIN_C_SOURCE)
44 #define d_fileno
                           d ino
      backward compatibility */
                           __DARWIN_MAXNAMLEN
45 #define MAXNAMLEN
46 / *
47
  * File types
  */
48
49 #define DT_UNKNOWN
                            0
50 #define DT_FIFO
51 #define DT CHR
                            2.
52 #define DT_DIR
53 #define DT_BLK
                            6
54 #define DT_REG
                            8
55 #define DT_LNK
                           10
56 #define DT SOCK
                           12
57 #define DT_WHT
58
59 / *
  * Convert between stat structure types and
60
      directory types.
62 #define IFTODT (mode)
                           (((mode) & 0170000) >>
63 #define DTTOIF(dirtype) ((dirtype) << 12)
64 #endif
67 #endif /* _SYS_DIRENT_H */
```

dove vediamo che se la variabile "__DARWIN_64_BIT_INO_T" è stata definita avremo che la struttura di struct dirent è:

```
#define __DARWIN_STRUCT_DIRENTRY { \
       _uint64_t d_ino;
                             /* file number of
      entry */ \
      __uint64_t d_seekoff; /* seek offset (
      optional, used by servers) */ \
      __uint16_t d_reclen; /* length of this
      record */ \
       _uint16_t d_namlen;
                              /* length of string
      in d_name */ \
      __uint8_t d_type;
                              /* file type, see
      below */ \
char d_name[__DARWIN_MAXPATHLEN]; /*
      entry name (up to MAXPATHLEN bytes) */ \
8 }
10 #if __DARWIN_64_BIT_INO_T
n struct dirent __DARWIN_STRUCT_DIRENTRY;
#endif /* __DARWIN_64_BIT_INO_T */
```

 if: esegue un controllo sugli args. Notiamo che "err_quit" non è una funzione di sistema da:



1 \$ grep -rw "err_quit" \$INC

infatti non restituisce nulla. Deve allora essere una funzione di libreria create da noi quindi non presente nella directory standard.

La funzione andrà a dare un messaggio di errore e poi esce dal programma.

- opendir: serve ad aprire una directory andandola a caricare nella RAM.
- while: leggiamo la directory e la inseriamo nella struttura che poi sarà richiamata tramite:
- dirp->d_name

dove "d_name" è il nome dello slot in cui è contenuto il nome del file.

• exit: restituisce l'exit code del programma

B. Capire se una funzione è una system call

Andiamo a vedere se e' una funzione o una system call tramite "man", lo si capisce tramite la dicitura in alto alla ⁴ pagina del manuale:

- Library Functions Manual
- System Calls Manual

Abbiamo anche esempi piu' particolari, come fork, dove è indicata come system call ma in realtà le richiama ma in prima persona.

Potremo trovare i simboli di una libreria tramite:

```
ı $ nm lib.a
```

che ci fa vedere, per ogni file oggetto, i simboli associati per ogni funzione.

Le system call le troveremo in "\$INC/sys/syscall.h"

C. Numeri dei file descriptor

Prendiamo un esempio semplificato del comando "cat":

```
#include "apue.h"
  #define BUFFSIZE
                        4096
4
5
 int
6 main (void)
7
               n;
8
               buf[BUFFSIZE]:
9
      char
      while ((n = read(STDIN_FILENO, buf, BUFFSIZE)) >
11
           if (write(STDOUT_FILENO, buf, n) != n)
               err_sys("write error");
13
14
      if (n < 0)
15
          err_sys("read error");
16
17
      exit(0);
18
```

ogni processo ha 3 file descriptor usati 0, 1, 2.

- BUFFSIZE: macro di preprocessore
- read: system call con parametri:
 - STDIN_FILENO: file descriptor per dire da quale "numero di deve leggere" si vuole leggere. Cioè per leggere dal file indicato nello standard input

- buf: indirizzo dell'inizio dell'array
- BUFFSIZE: quando deve leggere

Restituisce il numero di char che ha letto, dato che potrebbe leggere meno byte di quelli richiesti nel caso in cui il file ne contenga di meno. Ad ogni sua iterazione si ricorda la "posizione nel file" che gli permette di non leggere sempre i primi n byte ma di rincominciare da dove ha lasciato.

 write: richiede gli stessi valori di read tranne per ST-DOUT_FILENO e ritorna il numero byte effettivamente letti

per capire quanto vale STDIN_FILENO:

Sappiamo che un processo per eseguire un programma, esegue prima una fork e poi con exec esegue il programma. Prima di eseguire la fork il child chiude il file 1 e quando fa una open, la system call prenderà il file nel quale reindirizzare lo STDOUT e restituirà il numero 1.

Su questo sistema si base UINX infatti avviene anche con le pipe "—". Permette di creare programmi complessi unendo tanti piccoli programmi specializzati in un'unica funzione.

È molto importante capire che i child ereditano i file descriptor dei parent quindi non è necessario che il programma corrente faccia una open dei file descriptor.

D. Meccanismi dei file

Un file è in insieme di meccanismi:

- apri
- leggi
- scrivi
- chiudi

Questi meccanismi sono applicabili a file, cartelle, stampanti ecc..., solo che per ogni "tipo" i 4 meccanismi si adeguano a ciò che il caso particolare deve fare.

E. Unbuffered I/O

Le system call rappresentano una barriera tra kernel e programmi, dove avremo rispettivamente due diverse modalita' di utilizzo:

- kernel mode: ha tutti i privilegi
- user mode: non può accedere a tutte le celle di memoria

Per ottimizzare la scrittura sulla memoria da parte del kernel si utilizza la libreria STDIOLIB che incrementa le prestazioni dato che gestisce il passaggio di pacchetti con il kernel in modo da inviare dei pacchetti consistenti ogni tot e non piccoli



pacchetti soni secondo. Per fare ciò usa un buffered i/o che, una volta riempiti dei buffer, gli manda al kernel.

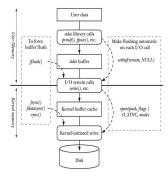


Figura 1. Schema unbuffered I/O

F. Fork & Exec

Prendiamo il codice di shell1.c che crea uno schell dal quale poter eseguire programmi:

```
#include "apue.h"
  #include <sys/wait.h>
2
  int
4
 main(void)
5
6
               buf[MAXLINE];
                                /* from apue.h */
      char
      pid_t
               pid;
               status;
9
10
      printf("%% "); /* print prompt (printf requires
       %% to print %) */
      while (fgets(buf, MAXLINE, stdin) != NULL) {
12
          if (buf[strlen(buf) - 1] == ' \n')
13
               buf[strlen(buf) - 1] = 0; /* replace
14
       newline with null */
15
16
          if ((pid = fork()) < 0) {
               err_sys("fork error");
17
           } else if (pid == 0) {
                                         /* child */
18
               execlp(buf, buf, (char *)0);
               err_ret("couldn't execute: %s", buf);
20
21
               exit(127);
           }
22
23
24
             parent */
           if ((pid = waitpid(pid, &status, 0)) < 0)
25
               err_sys("waitpid error");
26
27
          printf("%% ");
28
29
      exit(0);
30
```

avremo allora:

- fgets: funzione dello stdoutput che legge la stringa che dai prima di dare invio, ha come argomenti:
 - buf: buffer nel quale mettere la stringa
 - MAXLINE: proviene da una nostra libreria

 stdin: presente in stdiolib ed è una struttura file che definisce uno standard input tramite un puntatore ad un "file"

- if 1: permette di avere un null dove prima avevamo \n
- if 2: abbiamo una fork() che dopo che viene invocata ritorna 2 volte, questo perché andrà a creare 2 bash identici con memorie uguali nei contenuti ma indipendenti, l'unico cambiamento è il pid. fork() andrà quindi a restituire 0 nel child e il pid del child al parent tramite getppid().

Se pid < 0 vorrà dire che la fork e fallita. Se pid = 0 vorrà dire che siamo nel child.

Il che è molto importante dato che il codice verra' eseguito sia dal child che dal parent, e sarà contenuto nella memora virtuale che hanno i programmi grande 2^{32} o 2^{64} in base all'OS.

Appena viene eseguita l'exec, lo spazio di memoria viene azzerato ma a discrezione del programma, vengono salvate alcune variabili di ambiente.

execlp: serve a far eseguire un codice (buf) del quale abbiamo il sorgente e l'eseguibile

if 3: serve a far andare aventi il parent.

waitpid: aspetta il child nel caso impieghi troppo tempo ad eseguire la sua azione, tenendo appeso il prompt. Con argomenti:

- pid: pid del child
- &status: reindirizza l'exit code del child, quando finisce, nella variabile status

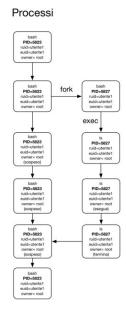


Figura 2. Esecuzione di fork ed exec

G. Thread

Sono dei processi con lo stesso spazio di memoria del parent. Per evitare che ogniuno scriva dove vuole, avviene una sincronizzazione tra le thread. Questo metodo viene usato nelle macchine unicore per poter svolgere più operazione "contemporaneamente".

Tutto questo è orchestrato dal kernel che gestisce il time shearing.



H. Gestione degli errori

Per convenzione una funzione ritorna 0 se è andato tutto A bene. Ci sono delle eccezioni, come la read, che ritorna il numero di byte letti.

Ogni valore possibile ritornato è specificato nel manuale:

Per le system call, quando avviene un errore, si avvalora la variabile "errno" che può essere consultata in un programma con

```
ı extern int errno;
```

Con "errno" bisogna tenere in conto che:

- 1) non viene svuotata quando passiamo l'errore. Quindi per sapere quando è stato dato un errore bisogna andare a consultarla quando la system call viene invocata
- 2) vale 0 se non usata

Per la gestione degli errori useremo:

- strerror: restituisce la stringa del valore di errno
- perror: legge errno e stampa un messaggio a piacere

```
1 #include "apue.h"
2 #include <errno.h>
3
4 int
5 main(int argc, char *argv[])
6 {
7     fprintf(stderr, "EACCES: %s\n", strerror(EACCES)
     );
8     errno = ENOENT;
9     perror(argv[0]);
10     exit(0);
11 }
```

dove:

• fprinf: stampa un errore allo standard specificato

VI.