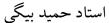
درس آز سیستمعامل





على رضا ديزجي، اميرحسن فتحي، مصطفى قديمي

كزارش آزمايش پنجم

سؤال ۱. ايجاد pipe يکسويه

1. برای ساخت ارتباط یکسویه از دستور و فراخوانی سیستمی pipe استفاده می شود.

```
man 2 pipe
<u>F</u>ile <u>E</u>dit <u>V</u>iew <u>S</u>earch <u>T</u>erminal <u>H</u>elp
                                                  Linux Programmer's Manual
                                                                                                                                    PIPE(2)
PIPE(2)
NAME
             pipe, pipe2 - create pipe
SYNOPSIS
             #include <unistd.h>
             int pipe(int pipefd[2]);
            #define _GNU_SOURCE
#include <fcntl.h>
#include <unistd.h>
                                                                        /* See feature_test_macros(7) */
/* Obtain 0_* constant definitions */
             int pipe2(int pipefd[2], int flags);
DESCRIPTION
             pipe() creates a pipe, a unidirectional data channel that can be used
for interprocess communication. The array <u>pipefd</u> is used to return two
file descriptors referring to the ends of the pipe. <u>pipefd[0]</u> refers
to the read end of the pipe. <u>pipefd[1]</u> refers to the write end of the
             pipe. Data written to the write end of the pipe is buffered by the kernel until it is read from the read end of the pipe. For further
Manual page pipe(2) line 1 (press h for help or q to quit)
```

شكل ۱: عملكرد pipe

۲. همانطور که در مستند جلسه ی پنجم توضیح داده شده است، برای ساخت یک pipe جدید کافی است به صورت زیر عمل کنیم:

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>

int main()
{
    int pipefd[2];
    int result = pipe(pipefd);
    if (result == 0)
    {
}
```

```
printf("pipe done");
    }
    return 0;
}
            ۳. برای انتقال پیام!Hello world از پدر به فرزند و چاپ آن در خروجی باید کد زیر را اجرا کنیم:
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#define MSG_SIZE 11
int main()
{
    int pipefd[2];
    int result = pipe(pipefd);
    if (fork() > 0)
        printf("parent is executed...\n");
        close(pipefd[0]);
        printf("writing message in the file descriptor...\n");
        write(pipefd[1], "Hello world", MSG_SIZE);
        printf("closing read file descriptor in parent...\n");
        close(pipefd[1]);
    }
    else {
        char msg[MSG_SIZE];
        printf("child is executed...\n");
        read(pipefd[0], msg, MSG_SIZE);
        printf("%s", msg);
    return 0;
}
     ۴. در این قسمت میخواهیم خروجی پردازهی پدر (دستور ls) را به عنوان ورودی به پردازهی فرزند بدهیم.
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
int main(int argc, char **argv)
    int pipefd[2];
    pipe(pipefd);
    if (fork() > 0)
        close(pipefd[0]);
        dup2(pipefd[1], STDOUT_FILENO); //make output go to the pipe
        execlp("ls", "ls", "-a", (char *) NULL);
    }
```

```
close(pipefd[1]);
    dup2(pipefd[0], STDIN_FILENO); //get input from pipe
    execlp("wc", "wc",(char *) NULL);
۵. برای ایجاد ارتباطات تمام دو طرفه بین پردازهها باید دو بار از pipe استفاده کرد. به کمک یکی از آنها در
                                                      یکی بخوانیم و به کمک دیگری بنویسیم.
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
#include <unistd.h>
int main(void)
{
    int pid, n, c, p, k, nbread;
    char buf1[12], buf2[12];
    int fd1[2], fd2[2];
    pipe(fd1);
    pipe(fd2);
    pid = fork();
    if (pid == 0)
    {
        close(fd1[1]);
        close(fd2[0]);
        read(fd1[0], buf2, sizeof(buf2));
        n = atoi(buf2);
        printf("Child read %d\n", n);
        for (int i = 0; i < n; i++)
        {
            printf("child dozes...\n");
            sleep(3);
            printf("child wakes...\n");
            nbread = read(fd1[0], buf2, sizeof(buf2));
            if (nbread == (1-
                 fprintf(stderr, "child exits after read failure\n");
                 exit(1);
            c = atoi(buf2);
            c = c * 2;
            sprintf(buf2, "%d", c);
            write(fd2[1], buf2, sizeof(buf2));
            printf("Child wrote [%s]\n", buf2);
        }
        close(fd1[0]);
        close(fd2[1]);
        printf("Child done\n");
        exit(0);
    }
    else
```

```
{
        close(fd1[0]);
        close(fd2[1]);
        printf("Enter integer: ");
        scanf("%d", &p);
        sprintf(buf1, "%d", p);
        write(fd1[1], buf1, sizeof(buf1));
        printf("Parent wrote [%s]\n", buf1);
        printf("parent dozes...\n");
        sleep(3);
        printf("parent wakes...\n");
        for (int i = 0; i < p; i++)
        {
            sprintf(buf1, "%d", i);
            write(fd1[1], buf1, sizeof(buf1));
            printf("parent wrote [%s]\n", buf1);
            read(fd2[0], buf2, sizeof(buf2));
            printf("number is: %s\n", buf2);
        }
        close(fd1[1]);
        close(fd2[0]);
        wait(NULL);
    }
    return 0;
}
```

سؤال ٢. سيكنالها

 ۱. در این قسمت با استفاده از دستور man 7 signal اطلاعات راجع به این فراخوان سیستمی را میتوانیم مشاهده کنیم.

			man 7 signal 🖷 🗓 😣	
Eile <u>E</u> dit <u>V</u> iew <u>S</u> earch <u>T</u> erminal <u>H</u> elp				
Signal	Value	Action	Comment	
	vacue	ACCCOIL	COMPLETE:	
SIGHUP	1	Term	Hangup detected on controlling terminal	
			or death of controlling process	
SIGINT	2	Term	Interrupt from keyboard	
SIGQUIT	3	Соге	Quit from keyboard	
SIGILL	4	Соге	Illegal Instruction	
SIGABRT	6	Соге	Abort signal from abort (3)	
SIGFPE	8	Соге	Floating-point exception	
SIGKILL	9	Term	Kill signal	
SIGSEGV	11	Core	Invalid memory reference	
SIGPIPE	13	Term	Broken pipe: write to pipe with no	
			readers; see pipe (7)	
SIGALRM	14	Term	Timer signal from alarm (2)	
SIGTERM	15	Term	Termination signal	
SIGUSR1	30,10,16	Term	User-defined signal 1	
SIGUSR2	31,12,17	Term	User-defined signal 2	
SIGCHLD	20,17,18	Ign	Child stopped or terminated	
SIGCONT	19,18,25	Cont	Continue if stopped	
SIGSTOP	17,19,23	Stop	Stop process	
SIGTSTP	18,20,24	Stop		
SIGTTIN	21,21,26	Stop	Terminal input for background process	
SIGTTOU	22,22,27	Stop	Terminal output for background process	
Manual page sig	anual page signal(7) line 145 (press h for help or q to quit)			

شكل ۲: ليستى از signalها

- SIGINT: متوقف شدن برنامه از طریق کیبورد را تشخیص می دهد.
 - SIGQUIT: از طریق کیبورد از پردازه خارج میشود.
- SIGTERM: سیگنالی است که بیانکننده ی خاتمه یک پردازه است.
 - و...
- ۲. از ()alarm برای ارسال SIGALRM به پردازه استفاده می شود. آرگومان اصلی آن زمان است که واحد آن به ثانیه است. اگر مقدار آن صفر باشد، alarm خاصی برنامه ریزی نمی شود.
- ۳. کد زیر با توجه به (5 alarm ثانیه اجرا میشود و چون داخل حلقهی بینهایت است، بنابراین دیگر خطها (همانطور که در printf هم مشاهده میشود) اجرا نمیشوند و برنامه خاتمه پیدا میکند.

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>

int main()
{
    alarm(5);
    printf("Looping forever...\n");
    while(1);
    printf("This line should never be executed.\n");
    return 0;
}
```

```
۴. تغییر در کد
```

```
#include <stdio.h>
#include <signal.h>
#include <unistd.h>
int flag = 1; // global flag
void alarm_handler(int signum) {
    flag = 0;
}
int main()
{
    signal(SIGALRM, alarm_handler); // Register signal handler
    alarm(5);
    printf("Looping forever...\n");
    while(flag){
        pause();
    };
    printf("This line should be executed.\n");
    return 0;
}
                                     CTRL + C خروج از برنامه پس از دو بار فشردن کلید ترکیبی \delta
#include <stdio.h>
#include <signal.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
int counter = 1; // global flag
void handler(int signum) {
    if (counter == 2){
        printf("\nexiting...\n");
        exit(1);
    }
        printf("\npress CTRL + C again to exit.\n");
        counter += 1;
    }
}
int main()
    signal(SIGINT, handler);
    while(1);
}
```