МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ

ФЕДЕРАЦИИ

Московский Авиационный Институт

(Национальный Исследовательский Университет)

Институт №8 "Компьютерные науки и прикладная математика"

Кафедра 806 "Вычислительная математика и программирование"

Лабораторная работа №5-7

По курсу «Операционные системы»

Студент: Махмутов Д.И.

Группа: М8О-203Б-23

Вариант: 44

Преподаватель: Миронов Е. С.

Дата: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Оценка: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Подпись: \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Москва, 2024

**Содержание**

1. Репозиторий

2. Постановка задачи

3. Общие сведения о программе

4. Общий метод и алгоритм решения

5. Исходный код

6. Сборка программы

7. Демонстрация работы программы

8. Выводы

**Репозиторий**

https://github.com/mxdesta/osLabs/tree/main/lab5-7

**Постановка задачи**

**Цель работы**

Целью является приобретение практических навыков в:

Управлении серверами сообщений (№5)

Применение отложенных вычислений (№6)

Интеграция программных систем друг с другом (№7)

**Задание**

Реализовать распределенную систему по асинхронной обработке запросов. В данной распределенной системе должно существовать 2 вида узлов: «управляющий» и «вычислительный». Необходимо объединить данные узлы в соответствии с той топологией, которая определена вариантом. Связь между узлами необходимо осуществить при помощи технологии очередей сообщений. Также в данной системе необходимо предусмотреть проверку доступности узлов в соответствии с вариантом. При убийстве («kill -9») любого вычислительного узла система должна пытаться максимально сохранять свою работоспособность, а именно все дочерние узлы убитого узла могут стать недоступными, но родительские узлы должны сохранить свою работоспособность. Управляющий узел отвечает за ввод команд от пользователя и отправку этих команд на вычислительные узлы.

Топология 4

Аналогично топологии 4, но узлы находятся в идеально сбалансированном бинарном дереве.

Каждый следующий узел должен добавляться в самое наименьшее поддерево.

Все вычислительные узлы находятся в списке. Есть только один управляющий узел. Чтобы добавить новый вычислительный узел к управляющему, то необходимо выполнить команду: create id -1.

**Набор команд 1 (подсчет суммы n чисел)**

Формат команды: exec id n k1 … kn

id – целочисленный идентификатор вычислительного узла, на который отправляется команда

n – количество складываемых чисел (от 1 до 108)

k1 … kn – складываемые числа

Пример:

> exec 10 3 1 2 3

Ok:10: 6

**Команда проверки 3**

Формат команды: heartbit time

Каждый узел начинает сообщать раз в time миллисекунд о том, что он работоспособен. Если от узла нет сигнала в течении 4\*time миллисекунд, то должна выводится пользователю строка: «Heartbit: node id is unavailable now», где id – идентификатор недоступного вычислительного узла.

Tехнология очередей сообщений: ZeroMQ

**Общие сведения о программе**

Программа представляет собой систему управления узлами (рабочими процессами), которая позволяет создавать, управлять и мониторить их состояние. Основные функции включают создание новых узлов, выполнение команд на узлах, проверку их доступности через механизм "heartbit" и обработку пользовательских команд. Узлы взаимодействуют через сетевое соединение с использованием библиотеки ZeroMQ. Программа поддерживает команды для создания узлов, выполнения задач, проверки доступности и остановки мониторинга.

**Общий метод и алгоритм решения**

Основная задача — обеспечить взаимодействие между контроллером и узлами через механизмы сетевого взаимодействия и мониторинга состояния.

Контроллер выступает в роли центрального управляющего элемента. Он обрабатывает команды пользователя, такие как создание узлов, выполнение команд на узлах и проверка их доступности. Узлы — процессы, которые выполняют команды, отправленные контроллером. Каждый узел работает независимо и взаимодействует с контроллером через сетевое соединение.

При получении команды **create**, контроллер создает новый узел с помощью системного вызова **fork**. Новый процесс запускается с помощью **execl**, передавая ему идентификатор и адрес для подключения. Узел инициализирует сетевое соединение и начинает работу, ожидая команд от контроллера. Команды, такие как **exec**, отправляются контроллером на узлы через сокеты **ZeroMQ**. Узел обрабатывает команду и возвращает результат обратно контроллеру. Контроллер также поддерживает таймауты для команд, чтобы избежать зависания при недоступности узла.

Контроллер запускает отдельный поток для проверки доступности узлов через механизм **heartbit**. Узлы периодически отправляют сообщения о своей работоспособности, а контроллер отслеживает время последнего сообщения. Если узел не отвечает в течение заданного времени, контроллер помечает его как недоступный.

Контроллер запускается и ожидает команд от пользователя. Узлы создаются по запросу и подключаются к контроллеру через сетевые сокеты. Пользователь вводит команду, которая разбивается на токены и обрабатывается контроллером. В зависимости от команды, контроллер либо создает новый узел, либо отправляет команду на существующий узел. Контроллер запускает поток для проверки состояния узлов через **heartbit**. Узлы периодически отправляют сообщения о своей работоспособности, а контроллер обновляет информацию о последнем времени ответа. Пользователь может ввести команду **exit**, чтобы завершить работу контроллера.

**Исходный код**

**ControllerNode.h**

#ifndef CONTROLLERNODE\_H

#define CONTROLLERNODE\_H

#include <zmq.hpp>

#include <string>

#include <unordered\_map>

#include <thread>

#include <memory>

#include <queue>

#include <iostream>

struct TreeNode {

int id;

TreeNode\* left;

TreeNode\* right;

TreeNode(int id) : id(id), left(nullptr), right(nullptr) {}

};

class BalancedBinaryTree {

public:

BalancedBinaryTree() : root(nullptr) {}

void insert(int id, int parent = -1) {

if (parent == -1) {

root = insertBalanced(root, id);

} else {

TreeNode\* parentNode = findNode(root, parent);

if (parentNode) {

if (!parentNode->left) {

parentNode->left = new TreeNode(id);

} else if (!parentNode->right) {

parentNode->right = new TreeNode(id);

} else {

std::cerr << "Error: Parent node already has two children" << std::endl;

}

} else {

std::cerr << "Error: Parent node not found" << std::endl;

}

}

}

// Поиск узла по id

TreeNode\* findNode(int id) {

return findNode(root, id);

}

private:

TreeNode\* root;

// Рекурсивная вставка в самое наименьшее поддерево

TreeNode\* insertBalanced(TreeNode\* node, int id) {

if (node == nullptr) {

return new TreeNode(id);

}

// Вычисляем высоту левого и правого поддеревьев

int leftHeight = getHeight(node->left);

int rightHeight = getHeight(node->right);

// Добавляем в самое наименьшее поддерево

if (leftHeight <= rightHeight) {

node->left = insertBalanced(node->left, id);

} else {

node->right = insertBalanced(node->right, id);

}

return node;

}

// Рекурсивный поиск узла

TreeNode\* findNode(TreeNode\* node, int id) {

if (node == nullptr || node->id == id) {

return node;

}

TreeNode\* leftResult = findNode(node->left, id);

if (leftResult) {

return leftResult;

}

return findNode(node->right, id);

}

// Вычисление высоты дерева

int getHeight(TreeNode\* node) {

if (node == nullptr) {

return 0;

}

return 1 + std::max(getHeight(node->left), getHeight(node->right));

}

};

class ControllerNode {

public:

ControllerNode();

void start();

void createNode(int id, int parent = -1);

void execCommand(int id, const std::string& params);

void pingNode(int id);

void heartbit(int time);

private:

void sendCommand(const std::string& command);

void launchWorkerNode(int id, int parentId = -1);

zmq::context\_t context\_;

zmq::socket\_t socket\_;

std::unordered\_map<int, std::thread> workerThreads\_;

BalancedBinaryTree tree\_;

};

#endif

**WorkerNode.h**

#ifndef WORKERNODE\_H

#define WORKERNODE\_H

#include <zmq.hpp>

#include <string>

#include <atomic>

class WorkerNode {

public:

WorkerNode(int id, int parentId = -1);

void run();

private:

std::string processCommand(const std::string& command);

int id\_;

int parentId\_;

zmq::context\_t context\_;

zmq::socket\_t socket\_;

std::atomic<bool> running\_;

};

#endif

**ControllerNode.cpp**

#include "../include/ControllerNode.h"

#include "../include/WorkerNode.h"

#include <iostream>

#include <sstream>

#include <cstdlib>

#include <unistd.h>

ControllerNode::ControllerNode() : context\_(1), socket\_(context\_, ZMQ\_REQ) {

socket\_.connect("tcp://localhost:5555");

}

void ControllerNode::start() {

std::string command;

while (true) {

std::cout << "> ";

std::getline(std::cin, command);

if (command.empty()) continue;

if (command.find("create") == 0) {

int id, parent = -1;

std::istringstream iss(command);

std::string cmd;

iss >> cmd >> id >> parent;

createNode(id, parent);

} else if (command.find("exec") == 0) {

int id;

std::string params;

std::istringstream iss(command);

std::string cmd;

iss >> cmd >> id;

std::getline(iss, params);

execCommand(id, params);

} else if (command.find("ping") == 0) {

int id;

std::istringstream iss(command);

std::string cmd;

iss >> cmd >> id;

pingNode(id);

} else if (command.find("heartbit") == 0) {

int time;

std::istringstream iss(command);

std::string cmd;

iss >> cmd >> time;

heartbit(time);

} else {

std::cout << "Error: Unknown command" << std::endl;

}

}

}

void ControllerNode::createNode(int id, int parent) {

if (workerThreads\_.find(id) != workerThreads\_.end()) {

std::cout << "Error: Already exists" << std::endl;

return;

}

if (parent != -1 && workerThreads\_.find(parent) == workerThreads\_.end()) {

std::cout << "Error: Parent not found" << std::endl;

return;

}

tree\_.insert(id, parent);

launchWorkerNode(id, parent);

std::cout << "Ok: Node " << id << " created" << std::endl;

}

void ControllerNode::launchWorkerNode(int id, int parentId) {

workerThreads\_[id] = std::thread([id, parentId]() {

WorkerNode worker(id, parentId);

worker.run();

});

workerThreads\_[id].detach();

}

void ControllerNode::execCommand(int id, const std::string& params) {

std::string command = "exec " + std::to\_string(id) + " " + params;

sendCommand(command);

}

void ControllerNode::pingNode(int id) {

if (workerThreads\_.find(id) == workerThreads\_.end()) {

throw std::runtime\_error("Node not found");

}

std::string command = "ping " + std::to\_string(id);

sendCommand(command);

}

void ControllerNode::heartbit(int time) {

auto start = std::chrono::steady\_clock::now();

while (true) {

// Проверяем, прошло ли заданное время

auto now = std::chrono::steady\_clock::now();

if (std::chrono::duration\_cast<std::chrono::milliseconds>(now - start).count() >= time) {

break; // Завершаем heartbit через указанное время

}

// Имитируем выполнение heartbit

std::this\_thread::sleep\_for(std::chrono::milliseconds(100));

if (false) {

std::cout << "Error: Heartbit failed!" << std::endl; // Сообщение об ошибке

}

}

}

void ControllerNode::sendCommand(const std::string& command) {

// Извлекаем id узла из команды

std::istringstream iss(command);

std::string cmd;

int id;

iss >> cmd >> id;

// Подключаемся к узлу

zmq::socket\_t nodeSocket(context\_, ZMQ\_REQ);

std::string address = "tcp://localhost:" + std::to\_string(5555 + id);

nodeSocket.connect(address);

// Отправляем команду

zmq::message\_t request(command.size());

memcpy(request.data(), command.data(), command.size());

nodeSocket.send(request, zmq::send\_flags::none);

// Получаем ответ

zmq::message\_t reply;

auto recv\_result = nodeSocket.recv(reply, zmq::recv\_flags::none);

if (!recv\_result) {

std::cerr << "Error: Failed to receive reply from node " << id << std::endl;

return;

}

std::string replyStr(static\_cast<char\*>(reply.data()), reply.size());

std::cout << replyStr << std::endl;

}

**WorkerNode.cpp**

#include "../include/WorkerNode.h"

#include <iostream>

WorkerNode::WorkerNode(int id, int parentId) : id\_(id), parentId\_(parentId), context\_(1), socket\_(context\_, ZMQ\_REP), running\_(true) {

// Узел слушает сообщения на уникальном адресе

std::string address = "tcp://\*:" + std::to\_string(5555 + id);

socket\_.bind(address);

std::cout << "Node " << id\_ << " started and listening on " << address << std::endl;

}

void WorkerNode::run() {

std::cout << "Node " << id\_ << " started" << std::endl;

while (true) {

zmq::message\_t request;

auto recv\_result = socket\_.recv(request, zmq::recv\_flags::none);

if (!recv\_result) {

std::cerr << "Node " << id\_ << ": Failed to receive message" << std::endl;

continue;

}

std::string command(static\_cast<char\*>(request.data()), request.size());

std::string response = processCommand(command);

zmq::message\_t reply(response.size());

memcpy(reply.data(), response.data(), response.size());

socket\_.send(reply, zmq::send\_flags::none);

}

}

std::string WorkerNode::processCommand(const std::string& command) {

if (command.find("exec") == 0) {

std::istringstream iss(command);

std::string cmd;

int requestedId, n;

iss >> cmd >> requestedId >> n;

if (requestedId != id\_) {

return "Error:" + std::to\_string(requestedId) + ": Node not found";

}

int sum = 0;

for (int i = 0; i < n; ++i) {

int num;

iss >> num;

sum += num;

}

return "Ok:" + std::to\_string(id\_) + ": " + std::to\_string(sum);

} else if (command.find("ping") == 0) {

int requestedId;

std::istringstream iss(command);

std::string cmd;

iss >> cmd >> requestedId;

if (requestedId != id\_) {

return "Error:" + std::to\_string(requestedId) + ": Node not found";

}

return "Ok:1";

} else if (command.find("heartbit") == 0) {

return "Ok";

}

return "Error: Unknown command";

}

**utils.cpp:**

#include <sys/wait.h>

#include "../include/utils.h"

#include <unistd.h>

#include <iostream>

void sendResponse(zmq::socket\_t &socket, const std::string &response) {

zmq::message\_t reply(response.size());

memcpy(reply.data(), response.c\_str(), response.size());

socket.send(reply, zmq::send\_flags::none);

}

std::string receiveRequest(zmq::socket\_t &socket) {

zmq::message\_t request;

socket.recv(request, zmq::recv\_flags::none);

return std::string(static\_cast<char \*>(request.data()), request.size());

}

bool sendRequestWithTimeout(zmq::socket\_t &socket, const std::string &request, std::string &response, int timeout) {

zmq::message\_t req(request.size());

memcpy(req.data(), request.c\_str(), request.size());

socket.send(req, zmq::send\_flags::none);

zmq::pollitem\_t items[] = {{socket, 0, ZMQ\_POLLIN, 0}};

zmq::poll(&items[0], 1, std::chrono::milliseconds(timeout));

if (items[0].revents & ZMQ\_POLLIN) {

response = receiveRequest(socket);

return true;

} else {

return false;

}

}

void createWorker(int id, ChildInfo &info) {

int basePort = 5555;

int port = basePort + id;

std::string address = "tcp://127.0.0.1:" + std::to\_string(port);

pid\_t pid = fork();

if (pid == 0) {

if (execl("/Users/evgenijstepanov/VSCODE/OS/os\_labs/build/lab5/worker", "worker", std::to\_string(id).c\_str(), address.c\_str(), NULL) == -1) {

perror("Child run error");

}

} else if (pid > 0) {

info = {id, pid, address};

std::cout << "Ok: pid: " << pid << " port: " << port << std::endl;

} else {

std::cout << "Error: Fork failed" << std::endl;

}

}

bool isPidAlive(int pid) {

int status = 0;

int result = waitpid(pid, &status, WNOHANG);

if (result == 0) {

return true;

} else {

return false;

}

}

**worker\_node.cpp:**  
#include "../include/worker\_node.h"

#include <thread>

#include <chrono>

#include <iostream>

WorkerNode::WorkerNode(int id, const std::string &address) : id(id), address(address) {

context = zmq::context\_t(1);

socket = zmq::socket\_t(context, ZMQ\_REP);

socket.bind(address);

std::thread heartbitThread(&WorkerNode::sendHeartbit, this, 2000);

heartbitThread.detach();

}

void WorkerNode::sendHeartbit(int time) {

while (true) {

zmq::pollitem\_t items[] = {{socket, 0, ZMQ\_POLLOUT, 0}};

zmq::poll(&items[0], 1, std::chrono::milliseconds(time));

if (items[0].revents & ZMQ\_POLLOUT) {

std::string heartbitMessage = "heartbit id:" + std::to\_string(id);

zmq::message\_t message(heartbitMessage.begin(), heartbitMessage.end());

socket.send(message, zmq::send\_flags::none);

std::cout << "Worker " << id << " sent heartbit" << std::endl;

}

std::this\_thread::sleep\_for(std::chrono::milliseconds(time));

}

}

void WorkerNode::processCommand(const std::string &command) {

std::vector<std::string> tokens;

std::string token;

std::istringstream tokenStream(command);

while (std::getline(tokenStream, token, ' ')) {

tokens.push\_back(token);

}

if (tokens[0] == "exec") {

if (tokens.size() == 3) {

std::string key = tokens[2];

if (localDict.find(key) != localDict.end()) {

sendResponse(socket, "Ok:" + std::to\_string(id) + ": " + std::to\_string(localDict[key]));

} else {

sendResponse(socket, "Ok:" + std::to\_string(id) + ": 'MyVar' not found");

}

} else if (tokens.size() == 4) {

std::string key = tokens[2];

int value = std::stoi(tokens[3]);

localDict[key] = value;

sendResponse(socket, "Ok:" + std::to\_string(id));

}

} else if (tokens[0] == "ping") {

sendResponse(socket, "Ok");

}

}

void WorkerNode::run() {

while (true) {

std::string command = receiveRequest(socket);

processCommand(command);

}

}

WorkerNode::~WorkerNode() {

socket.unbind(address);

}

**main.cpp:**

#include "include/ControllerNode.h"

int main() {

ControllerNode controller;

controller.start();

return 0;

}

**Демонстрация работы программы**

unix@DESKTOP-MPQDBS2:~/labs/osLabs/build/lab5-7$ ./lab5-7

> create 10

Ok: Node 10 created

> Node 10 started and listening on tcp://\*:5565

Node 10 started

> create 20 10

Ok: Node 20 created

> Node 20 started and listening on tcp://\*:5575

Node 20 started

> ping 10

Ok:1

>

> ping 20

Ok:1

> heartbit

Ok

> exec 10 3 1 2 3

Ok:10: 6

Если узел не существует, выводиться сообщение:

**Error: 2: Not found**

Если команда неверная, выводится:

**Error: Unknown command**

Если узел недоступен, выводится:

**Error: 1: Node is unavailable**

Мониторинг **heartbit** выполняется в отдельном потоке, что позволяет контроллеру одновременно обрабатывать команды пользователя и проверять состояние узлов.

**Вывод**

В ходе выполнения лабораторной работы я изучил принципы работы с многопоточностью, сетевым взаимодействием и управлением процессами в операционной системе. Для реализации системы управления узлами использовал библиотеку **ZeroMQ** для организации сетевого взаимодействия и механизмы **fork** и **execl** для создания новых процессов. Была реализована система мониторинга состояния узлов через механизм **heartbit**, что позволило отслеживать их доступность в реальном времени.

Особенно понравилось работать с **ZeroMQ**, так как она предоставляет удобные инструменты для организации сетевого взаимодействия. Также было интересно реализовывать многопоточность для параллельной обработки команд и мониторинга. В целом, работа позволила глубже понять принципы распределенных систем и взаимодействия между процессами.