

Programación de Servicios y Procesos

UD1 – Gestión de procesos (parte II)



Los Enlaces





- Procesos en linux y otros SOs
- Tres operaciones para gestionar creación de procesos:
 - system()
 - fork()
 - execl







- Procesos en linux y otros SOs
- Tres operaciones para gestionar creación de procesos:
 - system()
 - fork()
 - execl







• system()

```
#include <stdio.h>
#include <stdib.h>
void main()
{
    printf("Ejemplo de uso de system():");
    printf("\n\tListado del directorio actual y envio a un fichero:");
    printf("%d",system("ls > ficsalida"));
    printf("\n\tAbrimos con el gedit el fichero...");
    printf("%d",system("gedit ficsalida"));
    printf("\n\tEste comando es erróneo: %d",system("ged"));
    printf("\n\tEste comando...\n");
}
```









• fork()

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

void main(void)
{
   pid_t id_pactual, id_padre;
   id_pactual = getpid();
   id_padre = getppid();
   printf("PID de este proceso: %d\n", id_pactual);
   printf("PID del proceso padre: %d\n", id_padre);
}
```









execl()









Ejemplo de Arquitectura Multiproceso - Chrome

- Muchos navegadores web corren en un único proceso.
 - Si una web se cuelga, todo el navegador falla.
- Google Chrome tiene un sistema multiproceso con tres tipos diferentes:
 - Proceso browser maneja interfaz usuario, disco y red
 - Proceso renderer maneja las páginas web lidiando con html, javascript. Un subproceso de renderer se abre para cada navegador
 - Proceso plug-in se genera un proceso por unidad de estos.



Each tab represents a separate process.

AENOR
Empresa
Registrada





Comunicación entre procesos

- Término original: Inter-Process Communication IPC
- En SO similares a linux-unix hay varias formas de comunicación entre procesos:
 - Pipes (con y sin nombre)
 - Colas de mensajes
 - Semáforos
 - Segmentos de memoria compartida







Comunicación entre procesos (II)

• Ejemplo de uso de pipes sin nombre

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <string.h>
int main() {
    int fd[2]; // fd[0] es para lectura, fd[1] es pa
    char mensaje_padre[] = "Hola hijo!";
    char mensaje_hijo[50];
    // Crear el pipe
    if (pipe(fd) == -1) {
        perror("pipe");
        return 1:
    // Crear el proceso hijo
    pid_t pid = fork();
    if (pid == -1) {
       perror("fork");
       return 1;
```







Comunicación entre procesos (II)

• Ejemplo de uso de pipes con nombre o fifos

```
int main() {
    int fd;
    char mensaje[100];
    // Abre el FIFO en modo lectura
    fd = open("myfifo", O_RDONLY);
    if (fd < 0) {
        perror("open");
        return 1:
    // Lee del FIFO
    read(fd, mensaje, sizeof(mensaje));
    printf("Mensaje leido: %s", mensaje);
    // Cierra el descriptor de archivo
    close(fd);
    return 0;
```







Comunicación entre procesos (III)

• Ejemplo de uso semáforos

```
int main() {
    key_t key = ftok("semaphore_
    int sem_id = semget(key, 1,

if (sem_id == -1) {
    perror("semget");
    return 1;
}
```







Entendiendo la programación concurrente

Programación concurrente → Programación no determinista

 Condiciones de carrera → Resultado depende del orden de ejecución de los procesos o hilos →Ej: dos procesos modifican misma variable.

Sincronización de procesos → Secciones críticas

