

Systemy operacyjne 2021-2022

[Strona główna](#) / [Moje kursy](#) / [SO2021-2022](#) / [Laboratorium 6](#) / [Kolejki komunikatów - materiały pomocnicze](#)

Kolejki komunikatów - materiały pomocnicze

Mechanizmy IPC

Podobnie jak łączy, mechanizmy IPC (Inter Process Communication) jest grupą mechanizmów komunikacji i synchronizacji procesów działających w ramach tego samego systemu operacyjnego. Mechanizmy IPC obejmują:

- kolejki komunikatów — umożliwiają przekazywanie określonych porcji danych,
- pamięć współdzieloną — umożliwiają współdzielenie kilku procesom tego samego fragmentu wirtualnej przestrzeni adresowej,
- semaforey — umożliwiają synchronizację procesów w dostępie do współdzielonych zasobów (np. do pamięci współdzielonej)

SYSTEM V

Wprowadzenie

Kolejki komunikatów to specjalne listy (kolejki) w jądrze, zawierające odpowiednio sformatowane dane i umożliwiające ich wymianę poprzez dowolne procesy w systemie. Istnieje możliwość umieszczania komunikatów w określonych kolejkach (z zachowaniem kolejności ich wysyłania przez procesy) oraz odbierania komunikatu na parę różnych sposobów (zależnie od typu, czasu przybycia itp.).

W systemie V kolejki komunikatów reprezentowane są przez strukturę `msqid_ds`.

Do utworzenia obiektu potrzebny jest unikalny **klucz** w postaci 32-bitowej liczby całkowitej. Klucz ten stanowi nazwę obiektu, która jednoznacznie go identyfikuje i pozwala procesom uzyskać dostęp do utworzonego obiektu. Każdy obiekt otrzymuje również swój identyfikator, ale jest on unikalny tylko w ramach jednego mechanizmu. Oznacza to, że może istnieć kolejka i zbiór semaforów o tym samym identyfikatorze.

Wartość klucza można ustawić dowolnie. Zalecane jest jednak używanie funkcji `ftok()` do generowania wartości kluczy. Nie gwarantuje ona wprowadzić unikalności klucza, ale znacząco zwiększa takie prawdopodobieństwo.

`key_t ftok(char *pathname, char proj);`

gdzie:

pathname - nazwa ścieżkowa pliku,

proj - jednoliterowy identyfikator projektu.

Wszystkie tworzone obiekty IPC mają ustalone prawa dostępu na podobnych zasadach jak w przypadku plików. Prawa te ustawiane są w strukturze **ipc_perm** niezależnie dla każdego obiektu IPC.

Obiekty IPC pozostają w pamięci jądra systemu do momentu, gdy:

- jeden z procesów zleci jądru usunięcie obiektu z pamięci,
- nastąpi zamknięcie systemu.

Polecenia systemowe

Polecenie **ipcs** wyświetla informacje o wszystkich obiektach IPC istniejących w systemie, dokonując przy tym podziału na poszczególne mechanizmy. Wyświetlane informacje obejmują m.in. klucz, identyfikator obiektu, nazwę właściciela, prawa dostępu.

`ipcs [-asmq] [-tclup]`

`ipcs [-smq] -i id`

Wybór konkretnego mechanizmu umożliwiają opcje:

-s - semaforey,

-m - pamięć dzielona,

-q - kolejki komunikatów,

-a - wszystkie mechanizmy (ustawienie domyślne).

Dodatkowo można podać identyfikator pojedynczego obiektu **-i id**, aby otrzymać informacje tylko o nim.

Pozostałe opcje specyfikują format wyświetlanych informacji.

Dowolny obiekt IPC można usunąć posługując się poleceniem:

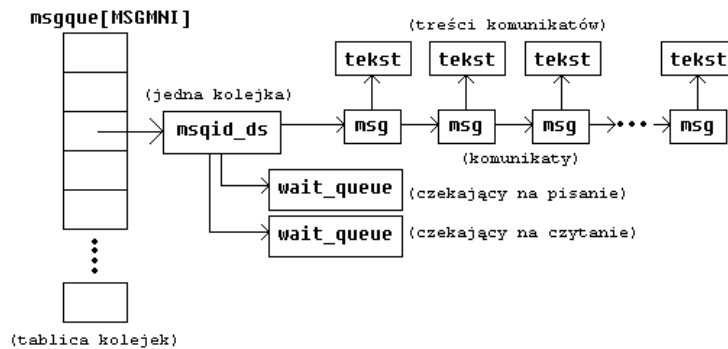
ipcrm [shm | msg | sem] id

gdzie:

shm, msg, sem - specyfikacja mechanizmu, kolejno: pamięć dzielona, kolejka komunikatów, semafony,
id - identyfikator obiektu.

Struktury danych

Za każdą kolejkę komunikatów odpowiada jedna struktura typu `msqid_ds`. Komunikaty danej kolejki przechowywane są na liście, której elementami są struktury typu `msg` - każda z nich posiada informacje o typie komunikatu, wskaźnik do następnej struktury `msg` oraz wskaźnik do miejsca w pamięci, gdzie przechowywana jest właściwa treść komunikatu. Dodatkowo, każdej kolejce komunikatów przydziela się dwie kolejki typu `wait_queue`, na których śpią procesy zawieszone podczas wykonywania operacji czytania bądź pisania do danej kolejki. Poniższy rysunek przedstawia wyżej omówione zależności:



W pliku `include/linux/msg.h` zdefiniowane są ograniczenia na liczbę i wielkość kolejek oraz komunikatów w nich umieszczanych:

```
#define MSGMNI 128      /* <= 1K      max # kolejek komunikatow      */
#define MSGMAX 4056    /* <= 4056    max rozmiar komunikatu (w bajtach) */
#define MSGMNB 16384   /* ?          max wielkosc kolejki (w bajtach)  */
```

Struktura `msqid_ds`

Dokładna definicja struktury `msqid_ds` z pliku `include/linux/msg.h`:

```
/* jedna struktura msg dla kazdej kolejki w systemie */
struct msqid_ds {
    struct ipc_perm    msg_perm;
    struct msg         *msg_first; /* pierwszy komunikat w kolejce */
    struct msg         *msg_last;  /* ostatni komunikat w kolejce */
    __kernel_time_t    msg_stime;  /* czas ostatniego msgsnd */
    __kernel_time_t    msg_rtime;  /* czas ostatniego msgrcv */
    __kernel_time_t    msg_ctime;  /* czas ostatniej zmiany */
    struct wait_queue   *wwait;
    struct wait_queue   *rwait;
    unsigned short      msg_cbytes; /* liczba bajtow w kolejce */
    unsigned short      msg_qnum;   /* liczba komunikatow w kolejce */
    unsigned short      msg_qbytes; /* maksymalna liczba bajtow w kolejce */
    __kernel_ipc_pid_t  msg_lspid;  /* pid ostatniego msgsnd */
    __kernel_ipc_pid_t  msg_lrpid;  /* pid ostatniego receive */
};
```

Dodatkowe wyjaśnienia:

`msg_perm`

Jest to instancja struktury `ipc_perm`, zdefiniowanej w pliku `linux/ipc.h`. Zawiera informacje o prawach dostępu do danej kolejki oraz o jej założycielu.

`wwait, rwait`

Przydzielone danej kolejce komunikatów dwie kolejki typu `wait_queue`, na których śpią procesy zawieszone podczas wykonywania operacji odpowiednio czytania oraz pisania w danej kolejce komunikatów.

Struktura `msg`

Dokładna definicja struktury `msg` z pliku `include/linux/msg.h`:

```

/* jedna struktura msg dla kazdego komunikatu */
struct msg {
    struct msg *msg_next; /* nastepny komunikat w kolejce */
    long      msg_type;
    char      *msg_spot;
    time_t    msg_stime; /* czas wyslania tego komunikatu */
    short     msg_ts;    /* dlugosc wlasciwej tresci komunikatu */
};

```

Dodatkowe wyjaśnienia:

msg_type

Typ przechowywanego komunikatu. Wysyłanemu do kolejki komunikatowi nadawca przypisuje dodatnią liczbę naturalną, stającą się jego typem. Przy odbiorze komunikatu można zażądać komunikatów określonego typu (patrz opis funkcji msgrcv()).

msg_spot

Wskaźnik do miejsca w pamięci, gdzie przechowywana jest właściwa treść komunikatu. Na każdy komunikat przydzielane jest oddzielne miejsce w pamięci.

Funkcje i ich implementacja

Istnieją cztery funkcje systemowe do obsługi komunikatów:

msgget() uzyskanie identyfikatora kolejki komunikatów używanego przez pozostałe funkcje,

msgctl() ustawianie i pobieranie wartości parametrów związanych z kolejkami komunikatów oraz usuwanie kolejek,

msgsnd() wysłanie komunikatu,

msgrcv() odebranie komunikatu.

Funkcja msgget()

Funkcja służy do utworzenia nowej kolejki komunikatów lub uzyskania dostępu do istniejącej kolejki.

```

DEFINICJA: int msgget(key_t key, int msgflg)
    WYNIK: identyfikator kolejki w przypadku sukcesu
           -1, gdy błąd: errno = EACCESS (brak praw)
                                EEXIST (kolejka o podanym kluczu istnieje,
                                więc niemożliwe jest jej utworzenie)
                                EIDRM (kolejka została w międzyczasie skasowana)
                                ENOENT (kolejka nie istnieje),
                                EIDRM (kolejka została w międzyczasie skasowana)
                                ENOMEM (brak pamięci na kolejke)
                                ENOSPC (liczba kolejek w systemie jest równa
                                maksymalnej)

```

Pierwszym argumentem funkcji jest wartość klucza, porównywana z istniejącymi wartościami kluczy. Zwracana jest kolejka o podanym kluczu, przy czym flaga **IPC_CREAT** powoduje utworzenie kolejki w przypadku braku kolejki o podanym kluczu, zaś flaga **IPC_EXCL** użyta z **IPC_CREAT** powoduje błąd EEXIST, jeśli kolejka o podanym kluczu już istnieje. Wartość klucza równa **IPC_PRIVATE** zawsze powoduje utworzenie nowej kolejki.

W przypadku konieczności utworzenia nowej kolejki, alokowana jest nowa struktura typu msqid_ds.

Funkcja msgsnd()

Wysłanie komunikatu do kolejki.

```

DEFINICJA: int msgsnd(int msqid, struct msgbuf *msgp, int msgsz,
                     int msgflg)
    WYNIK: 0 w przypadku sukcesu
           -1, gdy błąd: errno = EAGAIN (pełna kolejka (IPC_NOWAIT))
                                EACCES (brak praw zapisu)
                                EFAULT (zły adres msgp)
                                EIDRM (kolejka została w międzyczasie skasowana)
                                EINTR (otrzymano sygnał podczas czekania)
                                EINVAL (zły identyfikator kolejki, typ lub rozmiar
                                komunikatu)
                                ENOMEM (brak pamięci na komunikat)

```

Pierwszym argumentem funkcji jest identyfikator kolejki. msgp jest wskaźnikiem do struktury typu **msgbuf**, zawierającej wysyłany komunikat. Struktura ta jest zdefiniowana w pliku linux/msg.h następująco:

```

/* message buffer for msgsnd and msgrcv calls */
struct msgbuf {
    long mtype;          /* typ komunikatu */
    char mtext[1];       /* tresc komunikatu */
};

```

Jest to jedynie przykładowa postać tej struktury; programista może zdefiniować sobie a następnie wysyłać dowolną inną strukturę, pod warunkiem, że jej pierwszym polem będzie wartość typu long, zaś rozmiar nie będzie przekraczać wartości MSGMAX (=4096). Wartość msgsz w wywołaniu funkcji msgsnd jest równa rozmiarowi komunikatu (w bajtach), nie licząc typu komunikatu (sizeof(long)). Flaga **IPC_NOWAIT** zapewnia, że w przypadku braku miejsca w kolejce funkcja natychmiast zwróci błąd EAGAIN.

Funkcja msgrcv()

Odebranie komunikatu z kolejki.

```

DEFINICJA: int msgrcv(int msgqid, struct msgbuf *msgp, int msgsz,
                    long type, int msgflg)
WYNIK: liczba bajtów skopiowanych do bufora w przypadku sukcesu
      -1, gdy błąd: errno = E2BIG  (długość komunikatu większa od msgsz)
                        EACCES  (brak praw odczytu)
                        EFAULT  (zły adres msgp)
                        EIDRM   (kolejka została w międzyczasie skasowana)
                        EINTR   (otrzymano sygnał podczas czekania)
                        EINVAL  (zły identyfikator kolejki lub msgsz < 0)
                        ENOMSG  (brak komunikatu (IPC_NOWAIT))

```

Pierwszym argumentem funkcji jest identyfikator kolejki. msgp wskazuje na adres bufora, do którego ma być przekopiowany odbierany komunikat. msgsz to rozmiar owego bufora, z wyłączeniem pola mtype (sizeof(long)). mtype wskazuje na rodzaj komunikatu, który chcemy odebrać. Jądro przydzieli nam najstarszy komunikat zadanego typu, przy czym:

- jeśli mtype = 0, to otrzymamy najstarszy komunikat w kolejce
- jeśli mtype > 0, to otrzymamy komunikat odpowiedniego typu
- jeśli mtype < 0, to otrzymamy komunikat najmniejszego typu mniejszego od wartości absolutnej mtype
- jeśli msgflg jest ustawiona na **MSG_EXCEPT**, to otrzymamy dowolny komunikat o typie różnym od podanego

Ponadto, flaga **IPC_NOWAIT** w przypadku braku odpowiedniego komunikatu powoduje natychmiastowe wyjście z błędem, zaś **MSG_NOERROR** powoduje brak błędu w przypadku, gdy komunikat nie mieści się w buforze (zostaje przekopiowane tyle, ile się mieści).

Funkcja msgctl()

modyfikowanie oraz odczyt rozmaitych właściwości kolejki.

```

DEFINICJA: int msgctl(int msgqid, int cmd, struct msqid_ds *buf)
WYNIK: 0 w przypadku sukcesu
      -1, gdy błąd: errno = EACCES  (brak praw czytania (IPC_STAT))
                        EFAULT  (zły adres buf)
                        EIDRM   (kolejka została w międzyczasie skasowana)
                        EINVAL  (zły identyfikator kolejki lub msgsz < 0)
                        EPERM   (brak praw zapisu (IPC_SET lub IPC_RMID))

```

Dopuszczalne komendy to:

- **IPC_STAT**: uzyskanie struktury msqid_ds odpowiadającej kolejce (zostaje ona skopiowana pod adres wskazywany przez buf)
- **IPC_SET**: modyfikacja wartości struktury ipc_perm odpowiadającej kolejce
- **IPC_RMID**: skasowanie kolejki

Działanie funkcji sprowadza się do przekopiowania odpowiednich wartości od lub do użytkownika, lub skasowania kolejki. Usunięcie kolejki wygląda następująco:

```

{
    msqid_ds.ipc_perm.seq+=1;    /* patrz opis struktury ipc_perm w rozdziale
                                o cechach wspólnych mechanizmów IPC */
    msg_seq+=1;                 /* zwiększenie wartości globalnej zmiennej związanej z
                                ipc_perm.seq - patrz tenże rozdział */
    uaktualnienie statystyk;
    msgque[msgqid]=IPC_UNUSED;
    obudzenie czekających na pisanie lub czytanie do/z usuwanej kolejki;
    zwolnienie struktur przydzielonych kolejce;
}

```

POSIX

POSIX (ang. *Portable Operating System Interface for UNIX*) - przenośny interfejs dla systemu UNIX. Jest to zestaw standardów opracowany przez stowarzyszenie IEEE (Institute of Electrical and Electronics Engineers) w 1985 roku w celu zapewnienia kompatybilności pomiędzy różnymi wersjami i dystrybucjami systemów operacyjnych. Standard ten definiuje zarówno interfejs programistyczny (API), jak i powłokę systemową oraz interfejs użytkownika.

Kolejki komunikatów

Służą do wymiany komunikatów (ciągu danych o ustalonej długości i priorytecie) pomiędzy procesami. Kolejka to tak naprawdę lista, z której w czasie odczytu pobieramy najstarszy komunikat o najwyższym priorytecie (wg standardu POSIX). Pojedynczy komunikat zawiera priorytet (unsigned int), długość (size_t) oraz same dane, o ile długość jest większa niż 0 (char*).

Kolejki komunikatów tworzone są w określonym katalogu na dysku, np /DEV/mqueue.

Funkcje do obsługi kolejek komunikatów

Plik nagłówkowy

```
#include <mqueue.h>
```

Struktura struct mq_attr

```
struct mq_attr {
    long mq_flags;    /* sygnalizator kolejki: 0, O_NONBLOCK */
    long mq_maxmsg;   /* maksymalna liczba komunikatów w kolejce */
    long mq_msgsize;  /* maksymalny rozmiar komunikatu (w bajtach) */
    long mq_curmsgs;  /* liczba komunikatów w kolejce */
};
```

Otwieranie kolejki

mqd_t **mq_open**(const char *name, int oflag [, mode_t mode, struct mq_attr *attr]);

Funkcja ta próbuje otworzyć kolejkę komunikatów (która tak naprawdę jest plikiem o nazwie name). Zwraca deskryptor kolejki, jeśli się powiedzie lub -1 w przypadku błędu.

Uwaga! Nazwa musi zaczynać się od znaku /

Parametr oflag ma analogiczne znaczenie, jak w przypadku otwierania plików (unixowymi metodami obsługi plików). Zatem akceptuje jedną z wartości: O_RDONLY, O_WRONLY, O_RDWR, którą można zsumować logicznie z wartościami: O_CREAT, O_EXCL oraz O_NONBLOCK (aby używać tych stałych należy dołączyć plik nagłówkowy fcntl.h).

Parametr mode specyfikujemy, gdy tworzymy nową kolejkę i określa on prawa dostępu do niej. Możemy podać wartość ósemkowo lub dowolną sumę logiczną stałych: S_IRUSR, S_IWUSR, S_IRGRP, S_IWGRP, S_IROTH, S_IWOTH (aby korzystać z tych stałych należy dołączyć plik nagłówkowy sys/stat.h).

Ostatnim parametrem jest attr. Jest to struktura określająca parametry kolejki. Jeśli nie podamy tego parametru lub podamy NULL, to ustawione zostaną parametry domyślne.

Zamykanie kolejki

```
int mq_close(mqd_t mqdes);
```

Funkcja ta zamyka kolejkę o deskryptorze mqdes. Zwraca 0 w przypadku sukcesu lub -1 w przypadku błędu.

Warto zauważyć, że funkcja ta **nie niszczy** kolejki, która dalej jest dostępna w systemie operacyjnym, ale jedynie ją zamyka.

Gdy proces się kończy, automatycznie zamykane są wszystkie jego kolejki.

Usuwanie kolejki

```
int mq_unlink(const char *name);
```

Usuwa z systemu kolejkę o nazwie name. Zwraca 0 w przypadku sukcesu lub -1 w przypadku błędu.

Kolejka zostanie usunięta dopiero po zamknięciu jej przez wszystkie podłączone procesy.

Odczytywanie parametrów kolejki

```
int mq_getattr(mqd_t mqdes, struct mq_attr *attr);
```

Odczytuje parametry kolejki o deskryptorze mqdes i zapisuje je w miejscu wskazywanym przez attr. Zwraca 0 w przypadku sukcesu lub -1 w przypadku błędu.

Ustawianie parametrów kolejki

```
int mq_setattr(mqd_t mqdes, const struct mq_attr *attr, struct mq_attr *oattr);
```

Ustawia parametry kolejki o deskrytorze mqdes wskazywane przez attr. Jeśli oattr nie wskazuje na NULL, to zapisywane są w tym miejscu stare parametry kolejki. Zwraca 0 w przypadku sukcesu lub -1 w przypadku błędu.

Wysyłanie komunikatów

```
int mq_send(mqd_t mqdes, const char* ptr, size_t len, unsigned int prio);
```

Wysyła komunikat wskazywany przez ptr do kolejki o deskrytorze mqdes o długości len i priorytecie prio. Zwraca 0 w przypadku powodzenia lub -1 w przypadku błędu.

Priorytet nie może przekraczać MQ_PRIO_MAX!

Odbieranie komunikatów

```
ssize_t mq_receive(mqd_t mqdes, char *ptr, size_t len, unsigned int *priop);
```

Odbiera komunikat z kolejki o deskrytorze mqdes o długości len (co najmniej tyle, ile w polu mq_msgsize w strukturze struct mq_attr). Dane zapisuje do ptr, a priorytet do priop (o ile priop nie jest NULL). Zwraca liczbę odczytanych bajtów w przypadku powodzenia lub -1 w przypadku błędu.

Mechanizm powiadomień (*ang. notifications*)

Mechanizm powiadomień pozwala na asynchroniczne zawiadamianie procesu, że w pustej kolejce umieszczono komunikat. Może to się odbyć poprzez:

- wysłanie sygnału
- utworzenie wątku w celu wykonania określonej funkcji

Korzystanie z mechanizmu powiadomień

```
int mq_notify(mqd_t mqdes, const struct sigevent *notification);
```

Funkcja ta powoduje zarejestrowanie (gdy notification nie jest równe NULL) lub wyrejestrowanie (gdy notification jest NULL) mechanizmu powiadomień dla kolejki o deskrytorze mqdes. Zwraca 0 w przypadku powodzenia lub -1 w przypadku błędu. Struktura struct sigevent wygląda następująco:

```
struct sigevent {
    int      sigev_notify; /* sygnał czy wątek: SIGEV_NONE, SIGEV_SIGNAL, SIGEV_THREAD */
    int      sigev_signo; /* numer sygnału (dla SIGEV_SIGNAL) */
    union sigval sigev_value; /* przekazywane procedurze obsługi sygnału lub wątkowi */
    /* dla SIGEV_THREAD występują jeszcze: */
    void (*sigev_notify_function)(union sigval);
    pthread_attr_t *sigev_notify_attributes;
};

union sigval {
    int sival_int; /* wartość całkowitoliczbowa */
    void *sival_ptr; /* wskaźnik */
};
```

Korzystając z mechanizmu powiadomień należy pamiętać, że:

- W jednym procesie możemy korzystać z powiadomień tylko z jednej kolejki.
- Rejestracja obowiązuje tylko na jedno powiadomienie. Po powiadomieniu trzeba zarejestrować się ponownie, gdyż rejestracja jest kasowana.
- Jeśli w pustej kolejce pojawi się komunikat, a jednocześnie proces oczekuje na rezultat funkcji mq_receive, to do procesu **nie zostanie** wysłane powiadomienie. Nie ma to większego sensu, gdyż proces i tak oczekuje na wiadomość.

Ostatnia modyfikacja: wtorek, 9 kwietnia 2019, 13:56

[◀ Zadania - Zestaw 5](#)

Przejdź do...

[Zadania - Zestaw 6 ▶](#)





Platforma e-Learningowa obsługiwana jest przez:
Centrum e-Learningu AGH oraz Centrum Rozwiązań Informatycznych AGH

[Pobierz aplikację mobilną](#)