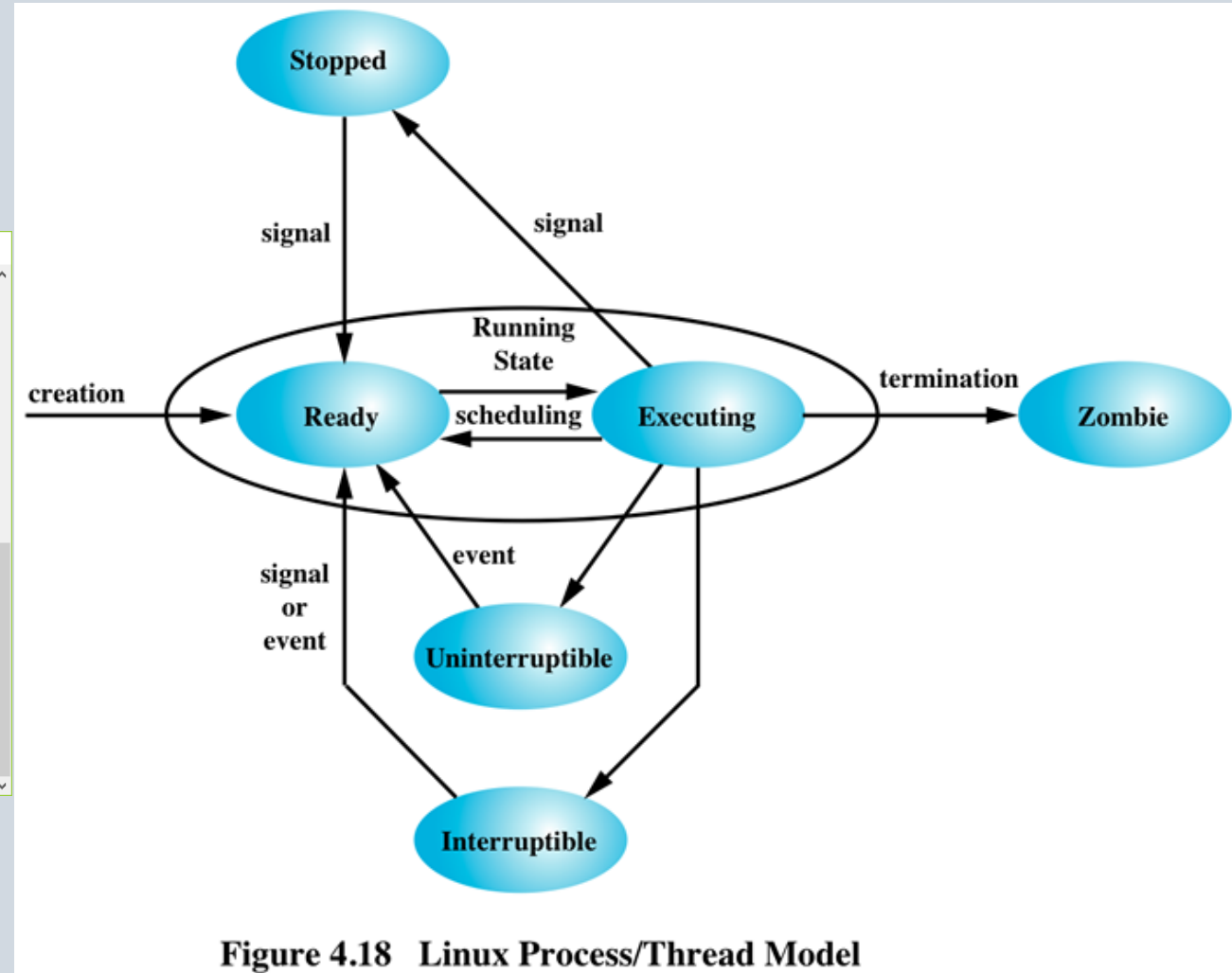


# Systèmes d'exploitation: processus

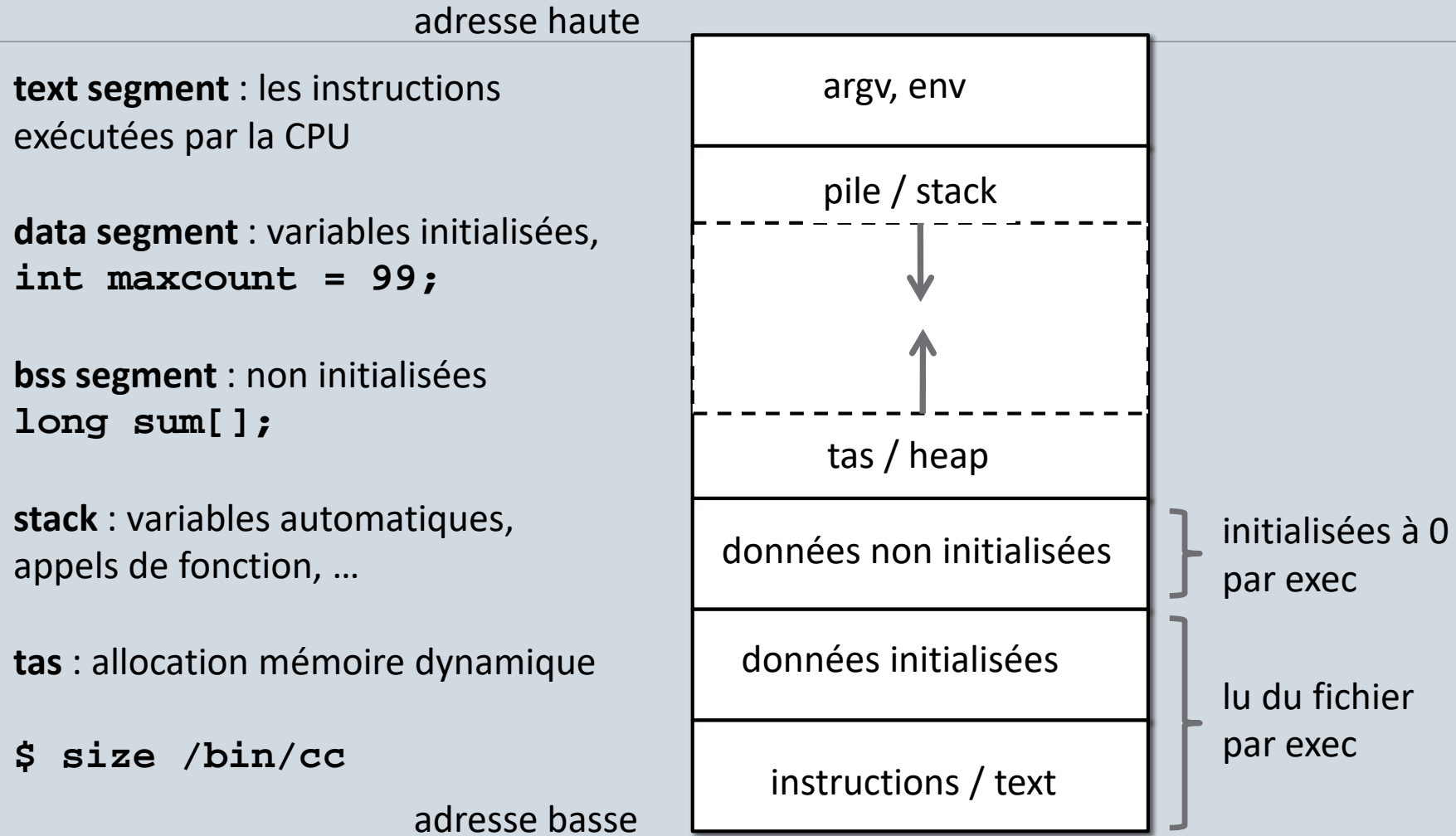
## Exécution d'une commande

```
msyska@mascopt:~  
top - 00:07:21 up 1 day, 6:39, 2 users, load average: 0.00, 0.01, 0.  
Tasks: 175 total, 1 running, 174 sleeping, 0 stopped, 0 zombie  
%Cpu(s):  0.0 us,  0.1 sy,  0.0 ni, 99.9 id,  0.0 wa,  0.0 hi,  0.0 si,  
KiB Mem : 7993484 total, 6478260 free, 350088 used, 1165136 buff/c  
KiB Swap: 8175612 total, 8175612 free, 0 used. 7336144 avail
```

PID	USER	PR	NI	VIRT	RES	SHR	S	%CPU	%MEM	TIME+
1464	mysql	20	0	907020	94408	7704	S	0.3	1.2	1:26.87
1	root	20	0	59604	7024	3984	S	0.0	0.1	0:03.13
2	root	20	0	0	0	0	S	0.0	0.0	0:00.02
3	root	20	0	0	0	0	S	0.0	0.0	0:00.24
5	root	0	-20	0	0	0	S	0.0	0.0	0:00.00
7	root	rt	0	0	0	0	S	0.0	0.0	0:00.12
8	root	20	0	0	0	0	S	0.0	0.0	0:00.00
9	root	20	0	0	0	0	S	0.0	0.0	0:00.00
10	root	20	0	0	0	0	S	0.0	0.0	0:00.00
11	root	20	0	0	0	0	S	0.0	0.0	0:00.00
12	root	20	0	0	0	0	S	0.0	0.0	0:00.00



# Organisation mémoire d'un programme C:



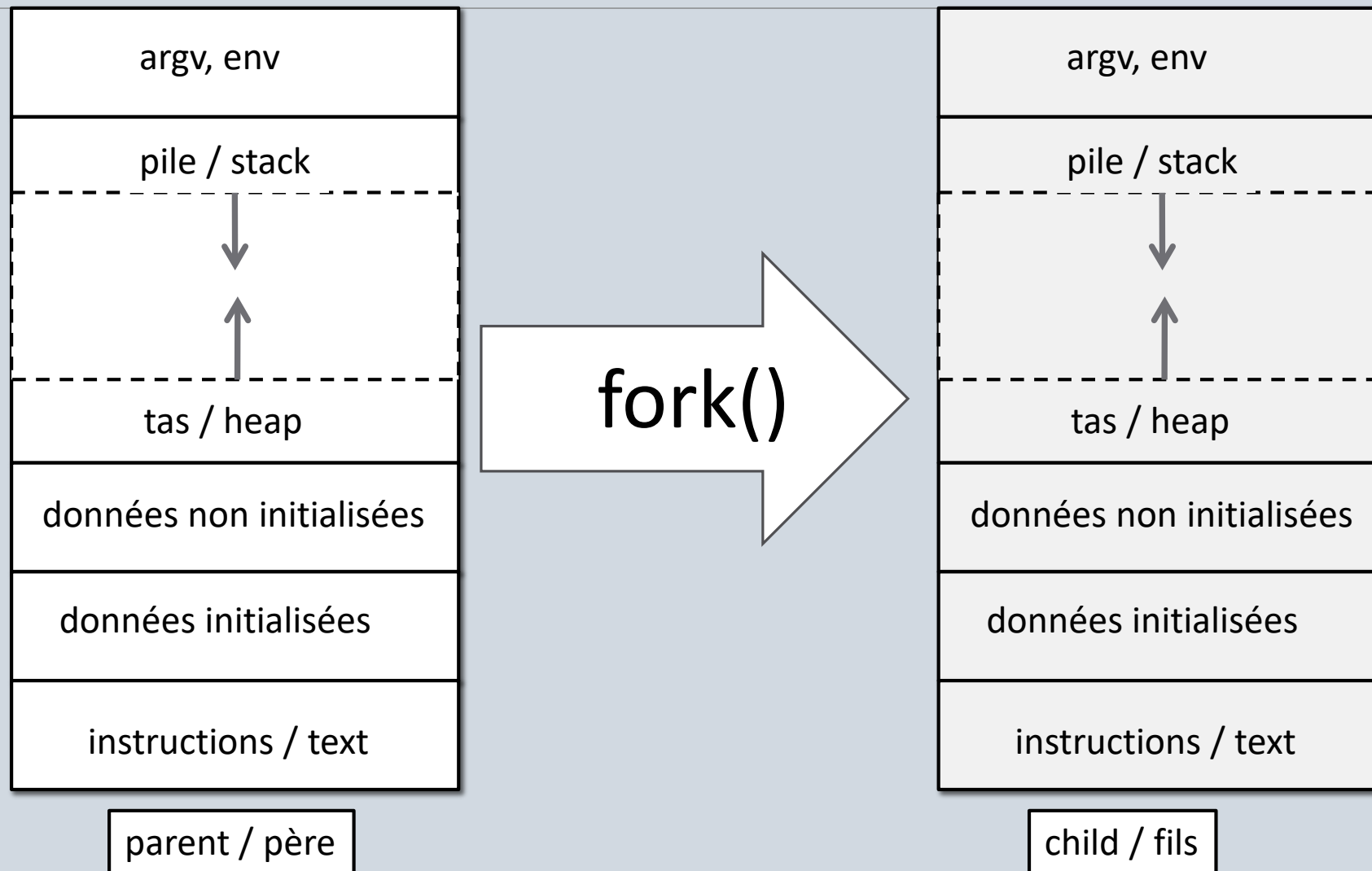
APUE pages 204-207

# Processus Unix

---

- espace d'adressage visible par l'utilisateur
- bloc de contrôle du processus (BCP)
  - entrée dans la table des processus du noyau `struct proc` définie dans `<sys/proc.h>`
  - structure `struct user` appelée zone u définie dans `<sys/user.h>`
- multiplicité des exécutions
- plusieurs processus peuvent être l'exécution d'un même programme
- protection des exécutions
- un processus ne peut exécuter que ses instructions propres et ce de façon séquentielle; il ne peut pas exécuter des instructions appartenant à un autre processus.
- les processus sous [UNIX®](#) communiquent entre eux et avec le reste du monde grâce aux appels système.

# Création d'un processus: clonage par fork()



# man 2 fork

---

## **FORK(2)**

Manuel du programmeur Linux

## **FORK(2)**

### **NOM**

fork - Créer un processus fils

### **SYNOPSIS**

```
#include <unistd.h>
pid_t fork(void);
```

### **DESCRIPTION**

fork() crée un nouveau processus en copiant le processus appelant. Le nouveau processus, qu'on appelle fils (« child »), est une copie exacte du processus appelant, qu'on appelle père ou parent, avec les exceptions suivantes :

- \* Le fils a son propre identifiant de processus unique, et ce PID ne correspond à l'identifiant d'aucun groupe de processus existant (setpgid(2)).
- \* L'identifiant de processus parent (PPID) du fils est l'identifiant de processus (PID) du père.

# Exemple hello world!

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
```

```
int main(void){
    int res = fork();
    printf("Résultat : %d, %d, %d\n", res, getpid(), getppid());
    // sleep(5); // no zombie
    return EXIT_SUCCESS;
}
```

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
```

```
int main(void){
    int res = fork();
    printf("Résultat : %d, %d, %d\n", res,
        getpid(), getppid());
    // sleep(5); // no zombie
    return EXIT_SUCCESS;
}
```

Exécution #1 : Résultat : 32389, 32388, 32329

Résultat : 0, 32389, 1

Exécution #2 : Résultat : 32492, 32491, 32329

Résultat : 0, 32492, 32491

# Commandes ps et top

```
$ ps
```

PID	TTY	TIME	CMD
32329	pts/0	00:00:00	usershell
32493	pts/0	00:00:00	ps

```
$ ps x
```

PID	TTY	STAT	TIME	COMMAND
32328	?	S	0:00	sshd: syska@pts/0
32329	pts/0	Ss	0:00	-usershell
32494	pts/0	R+	0:00	ps x

```
$ ps ax
```

PID	TTY	STAT	TIME	COMMAND
1	?	Ss	0:39	init [2]
2	?	S	0:00	[kthreadd]

```
$ pstree
```

```
init--NetworkManager--{NetworkManager}
    |--accounts-daemon--{accounts-daemon}
    |--acpid
    |--at-spi-bus-launcher--dbus-daemon
    |                               |
    |                               |--3*[{at-spi-bus-launcher}]
    |--at-spi2-registr--{at-spi2-registr}
    |--avahi-daemon--avahi-daemon
    |--bluetoothd
    . . .
    |--sshd--3*[sshd--sshd--sftp-server]
    |               |
    |               |--sshd--sshd--usershell--pstree
    |--udev--2*[udev]
    |--upowerd--2*[{upowerd}]
```

# Système de fichiers /proc

---

```
$ sleep 1000 &
[1] 32539
$ ps
  PID TTY          TIME CMD
 32329 pts/0    00:00:00 usershell
 32539 pts/0    00:00:00 sleep
 32540 pts/0    00:00:00 ps
$ cd /proc/32539
$ ls
attr                comm                fd                  mem                 numa_maps          root                statm
autogroup            coredump_filter    fdinfo             mountinfo           oom_adj            sched               status
auxv                 cpuset              io                 mounts              oom_score           sessionid           syscall
cgroup               cwd                 limits             mountstats          oom_score_adj       smaps               task
clear_refs           environ             loginuid           net                 pagemap             stack               wchan
cmdline              exe                 maps                ns                  personality          stat
$
```



# Exemple fork()

```
int main(void) {
    pid_t pid_fils = fork();

    if (pid_fils == -1) {
        fprintf(stderr, "fork() impossible, errno=%d\n", errno);
        return EXIT_FAILURE;
    }
    if (pid_fils == 0) {
        /* processus fils */
        fprintf(stdout, "Fils : PID=%ld, PPID=%ld\n", (long) getpid(), (long) getppid());
        sleep(5); // sinon le fils peut terminer avant le début du père
        return EXIT_SUCCESS;
    } else { // pid_fils contient le PID du processus créé par fork()
        /* processus père */
        fprintf(stdout, "Père : PID=%ld, PPID=%ld, PID fils=%ld\n", (long) getpid(), (long) getppid(),
            (long) pid_fils);
        wait(NULL); // on attend le premier fils qui termine
        return EXIT_SUCCESS;
    }
}
```

# Illustration du schéma mémoire

```
int glob = 6; /* external variable in initialized data */
char buf[] = "a write to stdout\n";

int main(void) {
    int var; /* automatic variable on the stack */
    pid_t pid;

    var = 88;
    if (write(STDOUT_FILENO, buf, sizeof(buf) - 1) != sizeof(buf) - 1)
        fprintf(stderr, "write error");
    printf("before fork\n"); /* we don't flush stdout */

    if ((pid = fork()) < 0)
        fprintf(stderr, "fork error");
```

```
    else if (pid == 0) { /* child */
        glob++; /* modify variables */
        var++;
    } else
        printf("pid = %d\n", pid);
    sleep(2); /* parent */

    printf("pid = %d, glob = %d, var = %d\n",
           getpid(), glob, var);
    exit(0);
}
```

# No zombie : wait()

```
int main(void) {
    pid_t resfork, reswait;
    if ((resfork = fork()) < 0)
        fprintf(stderr, "fork error");
    else if (resfork == 0) { /* child */
        sleep(2);
    } else {
        sleep(2); /* parent */
        reswait = wait(NULL);
    }
    printf("resfork= %d, getpid = %d, ppid = %d, reswait = %d\n", resfork, getpid(), getppid(), reswait);
    exit(EXIT_SUCCESS);
}

$ ./a.out
pid = 0, getpid = 32593, ppid = 32592, reswait = 0
pid = 32593, getpid = 32592, ppid = 32329, reswait = 32593
```

# waitpid() - 1/2

```
int main(void) {
    pid_t pid;
    if ((pid = fork()) < 0) fprintf(stderr, "fork error");
    else if (pid == 0) { /* first child */
        if ((pid = fork()) < 0)
            fprintf(stderr, "fork error");
        else if (pid > 0) {
            printf("Parent from second fork, pid = %d\n", getppid());
            exit(EXIT_SUCCESS); /* parent from second fork == first child */
        }
        /* We're the second child; our parent becomes init as soon
           as our real parent calls exit() in the statement above.
           Here's where we'd continue executing, knowing that when
           we're done, init will reap our status. */
        sleep(2);
        printf("second child, parent pid = %d\n", getppid());
        exit(EXIT_SUCCESS);
    }
}
```

# waitpid() - 2/2

```
if (waitpid(pid, NULL, 0) != pid) /* wait for first child */  
    fprintf(stderr, "waitpid error");  
  
/* We're the parent (the original process); we continue executing,  
   knowing that we're not the parent of the second child. */  
printf("Parent, pid = %d\n", getppid());  
  
exit(EXIT_SUCCESS);  
}
```

```
$ gcc fork_waitpid.c -o fork_waitpid  
$ ./fork_waitpid  
Parent from second fork, pid = 32673  
Parent, pid = 32329  
$ second child, parent pid = 1
```

# Exit status du fils

```
int main(int argc, char *argv[]) {
    pid_t pid;
    pid_t reswait;
    int status;

    if ((pid = fork()) < 0)
        fprintf(stderr, "fork error");
    else if (pid == 0) { /* child */
        sleep(2);
        exit(atoi(argv[1]));
    } else {
        sleep(2); /* parent */
        reswait = wait(&status);
        if (WIFEXITED(status))
            printf("pid = %d, getpid = %d, reswait = %d status = %d\n", pid, getpid(), reswait, WEXITSTATUS(status));
    }
    return EXIT_SUCCESS;
}
```

# Boucle de création de processus

```
int main (int argc, char * argv[]) {
    pid_t  pid;
    int     fils;
    int NB_FILS = atoi(argv[1]);

    for (fils = 0; fils < NB_FILS; fils ++) {
        if ((pid = fork()) < 0) {
            perror("fork");
            exit(EXIT_FAILURE);
        }
        if (pid != 0) continue;
        printf("Je suis le fils %d (%d) du père %d\n", fils, getpid(), getppid());
        exit(EXIT_SUCCESS);
    }
    while (wait(NULL) > 0)
        printf("...\n");
    exit(EXIT_SUCCESS);
}
```

# À suivre

---

- exécution d'une commande dans un processus
- contrôle des processus par des signaux
- mesure du parallélisme (ordonnancement)