

オペレーティングシステムの機能を使ってみよう 第7章 シグナル

シグナル

前の章で使用して見た kill コマンドや JOB 制御等で使用される。プロセスに**非同期的**にイベントの発生を知らせる仕組み。

- 1) プロセスや OS がプロセスにイベントを通知
kill コマンド (kill プロセス) が他のプロセスにシグナルを送る。
Ctrl-C や Ctrl-Z が押された時、OS がプロセスにシグナルを送る。
- 2) プロセス自身の異常を通知
0 での割り算 → Floating point exception シグナル (SIGFPE)
ポインタの初期化忘れ → Segmentation fault シグナル (SIGSEGV)
- 3) プロセスが予約した時刻になった
アラームシグナル (SIGALRM)

シグナルの一覧

番号	記号名	デフォルト	説明
1	SIGHUP	終了	プロセスが終了していないときログアウトした。
2	SIGINT	終了	ターミナルで Ctrl-C が押された。
3	SIGQUIT	コアダンプ	ターミナルで Ctrl-\ が押された。
4	SIGILL	コアダンプ	不正な機械語命令を実行した。
8	SIGFPE	コアダンプ	演算でエラーが発生した。
9	SIGKILL	終了	強制終了 (ハンドリングの変更ができない)。
10	SIGBUS	コアダンプ	不正なアドレスをアクセスした場合など。
11	SIGSEGV	コアダンプ	不正なアドレスをアクセスした場合など。
14	SIGALRM	終了	alarm() で指定した時間が経過した。
15	SIGTERM	終了	終了。
17	SIGSTOP	停止	一時停止 (ハンドリングの変更ができない)。
18	SIGTSTP	停止	ターミナルで Ctrl-Z が押された。
19	SIGCONT	無視	一時停止中なら再開する。
20	SIGCHLD	無視	子プロセスの状態が変化した。

- 番号、記号名、デフォルト (デフォルトのシグナルハンドリング)
- SIGKILL と SIGSTOP はデフォルトから変更できない

シグナルハンドリング

プロセスが、受信したシグナルをどう扱うか。

- 1) **無視 (ignore)** そのシグナルを無視する。
- 2) **捕捉・キャッチ (catch)** そのシグナルを受信し、登録しておいたシグナル処理ルーチン (シグナルハンドラ関数) を呼び出す。
- 3) **デフォルト (default)** シグナルの種類ごとに決められている初期のハンドリングであり、以下の四種類のどれかである。各シグナルのデフォルトが四種類のうちのどれかは一覧表から分かる。
 - 停止** プロセスは一時停止状態になる。
 - 無視** プロセスはそのシグナルを無視する。
 - 終了** プロセスは終了する。
 - コアダンプ** プロセスは core ファイルを作成してから終了する。

シグナルの扱い方 = シグナルハンドリング

signal システムコール

自プロセスのシグナルハンドリングを設定する。

書式 sig シグナルの種類, func は新しいハンドリング。

```
#include <signal.h>
sig_t signal(int sig, sig_t func);
```

解説 sig はハンドリングを変更するシグナル
SIG_IGN はシグナルを**無視**するようにする。
SIG_DFL はシグナルハンドリングを**デフォルト**に戻す。
シグナルハンドラ関数を指定すると**捕捉**になる。
シグナルハンドラ関数のプロトタイプ宣言は次の通り。
void func(int sig);

戻り値 正常なら変更前のハンドリングが、
エラーなら SIG_ERR が返される。

プログラム例：シグナルを無視する例

SIGINT を一時的に無視するプログラムの例を示す。

```
1 #include <signal.h>
2
3 int main() {
4     ...
5     signal(SIGINT, SIG_IGN); // ここから
6     ...
7     signal(SIGINT, SIG_DFL); // ここまで
8     ...
9 }
```

- 5行 Ctrl-C を無視するようにハンドリングを変更する。
- 6行 Ctrl-C を押してもプログラムが終了しない状態。
- 7行 ハンドリングを元に戻し Ctrl-C で終了するようにする。

プログラム例：シグナルを捕捉する例

SIGINT を捕捉するプログラムの例を示す。

```

1 #include <signal.h>
2
3 void handler(int n) {      // シグナルハンドラ(プロトタイプ宣言どおり)
4     ...                   // シグナル処理
5 }
6
7 int main() {
8     ...
9     signal(SIGINT, handler); // ここから(void f(int) 型の関数を引数にする)
10    ...
11    signal(SIGINT, SIG_DFL); // ここまで
12    ...
13 }
```

9行 SIGINT のハンドリングを捕捉にする。

10行 Ctrl-C が押される度に handler() 関数を実行。

11行 SIGINT のハンドリングをデフォルト (終了) に戻す。

オペレーティングシステムの機能を使ってみよ

7 / 16

シグナルハンドラの制約

1) 制約がある理由

ハンドラ関数はいつ呼ばれるか分からない。

例えば printf() がバッファ操作中にシグナル捕捉！！

ハンドラ関数中で printf() 実行 → 何か悪いことが起こる

2) やってもよいこと

1. シグナルハンドラ関数のローカル変数の操作
2. volatile sig_atomic_t 型変数の読み書き
sig_atomic_t 型は macOS では int 型
(「読み書き」は単純な参照と代入のことだけ指す)
volatile を付けると C コンパイラの最適化の対象外
(最適化は非同期にアクセスを前提にしていない。)
3. 非同期シグナル安全関数の呼び出し
_exit(), alarm(), chdir(), chmod(), close(), creat(),
dup(), dup2(), execl(), execve(), fork(), kill(), ...

オペレーティングシステムの機能を使ってみよ

8 / 16

シグナルハンドラの例

```

1 #include <unistd.h>
2 #include <signal.h>
3 volatile sig_atomic_t flg = 0; // シグナルハンドラが操作しても良い
4 void handler(int n) {
5     flg = 1; // 単純な代入
6     write(1, "Ctrl-C\n", 7); // 非同期シグナル安全関数の実行
7 }
8 int main(int argc, char **argv) {
9     int cnt = 0;
10    signal(SIGINT, handler);
11    while (cnt < 3) {
12        if (flg) { // 単純な参照
13            cnt++;
14            flg = 0; // 単純な代入
15        }
16    }
17    return 0;
18 }
```

3行 ハンドラ関数が操作できる変数 flg を宣言

4行 ハンドラ関数 (限られた操作しかできない)

オペレーティングシステムの機能を使ってみよ

9 / 16

kill システムコール

プロセスがプロセスにシグナルを送信するシステムコール

書式 pid は送り先プロセス, sig はシグナルの種類

```
#include <signal.h>
int kill(pid_t pid, int sig);
```

解説 送信先のプロセスとシグナルの種類を指定してシグナルを送信する。(シグナルの種類は前出の表の通り)

戻り値 正常時は 0, 異常時 -1 が返される。

プログラム例 kill システムコールの使用例として, kill コマンドを簡便化したプログラム (mykill) を示す。

使用方法: mykill <シグナル番号> <プロセス番号>

オペレーティングシステムの機能を使ってみよ

10 / 16

mykill プログラム

```

1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h> // atoi のために必要
3 #include <signal.h> // kill のために必要
4
5 int main(int argc, char *argv[]) {
6     if (argc != 3) {
7         fprintf(stderr, "Usage : %s SIG PID\n", argv[0]);
8         return 1;
9     }
10
11    int sig = atoi(argv[1]); // 第1引数
12    int pid = atoi(argv[2]); // 第2引数
13
14    if (kill(pid, sig) < 0) {
15        perror(argv[0]);
16        return 1;
17    }
18    return 0;
19 }
```

- atoi() は、文字列"123"を整数 123 に変換

オペレーティングシステムの機能を使ってみよ

11 / 16

mykill の実行例

```

$ ./mykill                               <-- 使い方が分からない
Usage : ./mykill SIG PID                 <-- 使い方を表示してくれる
$ ./Applications/Utilities/Grapher.app/Contents/MacOS/Grapher &
[1] 13589                                <-- Grapher が JOB=1, PID=13589
                                           だと分かる
$ ./mykill 2 13589                       <-- PID=13589のプロセスにSIGINT
                                           を送る
$                                           <-- Enter をもう一度入力
[1]+  Interrupt: 2  ./Applications/Utilities/Grapher.app/Contents/MacOS
/Grapher
$ ./mykill 100 13589
./mykill: Invalid argument                <-- シグナル番号が不正
$ ./mykill 2 13589
./mykill: No such process                 <-- プロセス番号が不正
$
```

- Grapher は macOS のグラフ作成アプリ
- Grapher を使用する実行例

オペレーティングシステムの機能を使ってみよ

12 / 16

sleep システムコール

自プロセスを指定された時間、待ち状態にする。

書式 seconds は待ち時間（秒単位）

```
#include <unistd.h>
unsigned int sleep(unsigned int seconds);
```

解説 決められた時間待ち状態になる。途中でシグナルが届いた場合は終了する。（ハンドリングが**無視以外**の場合）

戻り値 sleep 予定だった残りの秒数が返される。（通常は0のはず）

プログラム例 1秒に一度 hello と表示するプログラム（Ctrl-Cで終了）

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
int main() {
    for (;;) {
        printf("hello\n"); // hello 表示
        sleep(1);          // 1秒待つ
    }
    return 0;
}
```

オペレーティングシステムの機能を使ってみよう

13 / 16

pause システムコール

自プロセスを待ち状態にする（時間制限なし）。

```
#include <unistd.h>
int pause(void);
```

解説 時間を定めず待ち状態になる。途中でシグナルが届いた場合は終了する。（ハンドリングが**無視以外**の場合）

戻り値 常にエラーで終了するので-1

プログラム例 SIGINTのハンドリングを**捕捉**にした例

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <signal.h>
void handler(int n) {} // 何もしないハンドラ関数
int main() {
    signal(SIGINT, handler); // SIGINTを捕捉に変更する
    pause();                 // 1回目の Ctrl-Cを待つ
    pause();                 // 2回目の Ctrl-Cを待つ
    pause();                 // 3回目の Ctrl-Cを待つ
    return 0;                // Ctrl-C 3回で終了する
}
```

オペレーティングシステムの機能を使ってみよう

14 / 16

alarm システムコール

アラームシグナルの発生を予約する。

```
#include <unistd.h>
unsigned int alarm(unsigned int seconds);
```

解説 seconds 秒後に SIGALRM が発生する。
予約するだけでプロセスが待ち状態になるわけではない。

戻り値 前回の alarm システムコールの残り時間（通常0）

プログラム例 SIGALRM のハンドリングを**捕捉**にした例

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h> // alarm, pause のために必要
#include <signal.h> // signal のために必要
void handler(int n) {} // 何もしないハンドラ関数
int main(int argc, char *argv[]) {
    signal(SIGALRM, handler); // SIGALRMを捕捉に変更する
    alarm(3);
    printf("pause() します\n");
    pause(); // プロセスが停止する
    printf("pause() が終わりました\n");
    return 0;
}
```

オペレーティングシステムの機能を使ってみよう

15 / 16

課題 No.6

- リスト 7.3 のプログラムは、Ctrl-C が押された回数を main() 関数側でカウントしている。そのため、main() 関数の処理が忙しくて flg 変数を頻繁にチェックできない場合に、Ctrl-C の回数を正確にカウントできないかもしれない。
main() 関数の力を借りずに Ctrl-C の回数をカウントし、三回目の Ctrl-C のとき flg 変数を 1 にするようにプログラムを改良しなさい。シグナルハンドラ中ではグローバル変数のインクリメントはできないものとする。
ヒント：シグナルハンドラ中で signal() を実行してもよい。
- sleep システムコールを用いずに、指定秒数プログラムを待ち状態にする関数 mysleep(int seconds) を作りなさい。

オペレーティングシステムの機能を使ってみよう

16 / 16