

Introduction

/*

* -----

* « LICENCE BEERWARE » (Révision 42):

* Remi Dubourgoux a créé ce fichier. Tant que vous conservez cet avertissement,

* vous pouvez faire ce que vous voulez de ce truc. Si on se rencontre un jour et

* que vous pensez que ce truc vaut le coup, vous pouvez me payer une bière en

* retour.

* -----

*/

Ce cours est réalisé à l'intention des élèves de GI de l'IUT d'Informatique de Clermont-Ferrand dans le cadre du cours de Systèmes et réseaux du semestre 3.

Date de modification	Auteur	Version
18/09/2012	Remi Dubourgoux	0.3
12/10/2012	Remi Dubourgoux	0.4

Chapitre 1

Création d'un processus avec la fonction «fork();»

Rappels sur les processus, PID, UID, et la commande ps

Chaque Utilisateur possède un identifiant d'utilisateur ou UID (User IDentificator). C'est en fonction de l'uid que les droits d'utilisateur sont définis.

Chaque programme en exécution possède un identifiant de processus ou PID (Process IDentificator) et l'UID de l'utilisateur l'exécutant lui est associé.

Sous UNIX on peut consulter la liste des processus avec la commande ps.

1. ps -x Permet d'obtenir l'ensemble des processus en cours d'exécution.
2. ps -aux Permet de voir l'ensemble des processus du système.
3. l'option -f Permet de consulter les attributs des processus
4. Pour plus d'informations voir : man ps

La fonction de prototype :

```
pid_t getpid(void);
```

Renvoie comme son nom l'indique le pid du processus dans lequel est appelé cette fonction.

La fonction de prototype :

```
uid_t getuid(void);
```

Renvoie l'uid de l'utilisateur du processus dans lequel est appelé cette fonction.

Note : Set-UID (SUID)

set-uid est une permission propre aux exécutables binaires qui permet l'exécution de ce programme avec l'uid du propriétaire du fichier exécutable et donc les permission de lecture, d'écriture ou d'exécution de cet utilisateur..

Par exemple si root créé un programme avec la propriété set-uid et que vous exécutez ce programme, vous l'exécuterez avec les privilèges de root .

Pour définir cette propriété il faut faire un :

```
chmod +s
```

sur l'exécutable binaire pour lequel vous souhaitez définir cette propriété.

Fork

La fonction `fork()` permet de créer un nouveau processus (donc un nouveau PID) depuis le programme en cours d'exécution. Le processus ainsi créé possède le même code source que le programme dans lequel il est appelé il continuera donc l'exécution d'une copie du code du programme l'ayant créé.

On parle souvent de processus père et de processus fils. Car le père engendre/crée ses fils.

Prototype de la fonction `fork` :

```
pid_t fork (void);
```

La fonction renvoie :

- -1 en cas d'erreur.
- 0 pour le processus fils.
- Le pid du fils après le lancement de ce dernier.

On peut donc filtrer la sortie avec un `switch` ou des `if` pour définir les comportements du fils et du père et gérer les erreurs.

IMPORTANT

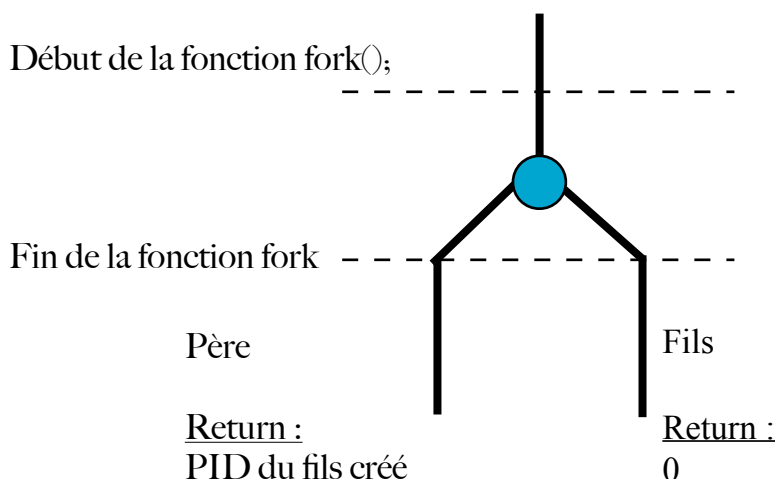
Lorsque le père se termine avant le fils ce processus ne disparaît pas complètement il devient «zombie». Pour permettre à ce processus de disparaître le père doit exécuter la fonction :

`wait()` ;

il attendra donc la fin du/des processus fils avant de se terminer lui-même.

Le père doit donc exécuter autant de `wait` que de fils.

Note : Pensez au `#include <unistd.h>`



Clonnage du code

La fonction `fork()` commence, le code est copié à partir de ce point et la fonction en cours d'exécution (`fork`) l'est aussi. Chaque processus rend donc une valeur de retour de `fork`. Le fils renvoi 0. Le père renvoi le PID du fils créé par `fork`.

Chapitre 2

Recouvrement du code source et lancement d'un programme : fonctions exec et system.

Notion : Recouvrement

Les fonctions de la famille exec (execl, execlp, execv, ...) «recouvrent» le code source du programme dans lequel elles sont appelées. La fonction system appelle une fonction à l'intérieur d'un programme C.

C'est à dire que le programme en cours d'exécution **devient** le programme ou script shell **appelé par la fonction, a la place** d'exécuter son code source.

Rappels sur les arguments en ligne de commande

La fonction main d'un programme peut prendre des arguments, ces arguments sont indiqués à la suite du nom de l'exécutable. Les arguments sont séparés par un espace.

Ex :

```
$ ./monProgramme arg1 arg2 .... argN
```

Arguments de la fonction main en C :

- char* argv[] : Chaque case du tableau contient un argument sous forme d'une chaîne de caractères.

int argc : nombre d'arguments passés à la fonction main.

Attention le premier argument passé à la fonction main est le nom de l'exécutable.

Exemple :

```
$ ./afficheArg a b c
```

argc vaut 4

argv[0] vaut ./afficheArg //Nom de l'exécutable

argv[1] vaut a //Premier Argument

argv[2] vaut b //Deuxième argument

argv[3] vaut c //Troisième argument

Appel système exec

Les fonctions de la famille exec (execl, execlp, execv, ...) «recouvrent» le code source du programme dans lequel elles sont appelées, c'est à dire que le programme en cours d'exécution devient le programme ou script shell appelé par la fonction, a la place d'exécuter le code source qui suit l'appel de cette fonction (si la fonction ne renvoie pas d'erreur).

Voir : man exec

Précisions :

Pour execl les argument sont donnés un a un séparés par une virgule.

Pour execv l'argument est un tableau.

IMPORTANT :

L'ordre des argument est le même que pour ceux du main : Nom, arg1, arg2,, argN , NULL.

Le **NULL** en dernier élément est **OBLIGATOIRE**.

Ces arguments sont passés à la méthode main appelée (ou au script shell en question).

Rappel : La variable \$PATH

Les exécutables sont placés dans un des répertoires du PATH.

Le PATH est une variable système/globale qui indique où sont les programmes exécutables sur votre ordinateur. Si vous tapez `echo $PATH` vous aurez la liste de ces répertoires.

PATH : une liste des répertoires qui contiennent des exécutables que vous souhaitez pouvoir lancer sans indiquer leur répertoire. Si un programme se trouve dans un de ces dossiers, vous pourrez l'appeler quel que soit le dossier dans lequel vous vous trouvez.

Il vous suffit donc de déplacer ou copier votre script dans un de ces répertoires, comme `/bin`, `/usr/bin` ou `/usr/local/bin` (ou encore un autre répertoire du PATH). Notez qu'il faut être root pour pouvoir faire cela.

Le PATH peut aussi être modifié en rajoutant le chemin absolu d'un de vos dossier contenant des exécutables. (Chaque chemin est séparé par ":").

La fonction system

La fonction `system` permet de lancer un programme dans un programme C sans utiliser `fork` et `exec`.

on l'appelle avec la syntaxe :

`system ("maCommandeShell");`

Problèmes de sécurité liés a "execvp" et "system"

Les fonctions `execvp` et `system` peuvent présenter une menace de sécurité dans le cas d'un application SUID (Set User IDentificator).

En effet ces fonctions cherchent les exécutables par le PATH.

Le problème est que si l'utilisateur rajoute au début de son PATH un dossier contenant des exécutables portant le même nom que ceux qui seront appelés via l'application en SUID, ces dernières seront appelées à la place des fonctions que vous avez appelées.

Exemple :

J'ai remarqué en faisant un `ls -l` que l'exécutable est en SUID

`$ ls -l`

```
-rwsr-sr-s    1      root   root   4361   Oct   8      15:57 programmeExecutable
```

Je remarque également que lors de l'utilisation de cette application la console est effacée à un moment donné. En plaçant `/users/remi/mesBin/` au début de mon path et en plaçant un script shell nommé "clear" dans ce dossier, ma fonction sera exécutée à la place de clear dans "programmeExecutable" si la fonction utilisée pour cette appel est une fonction qui utilise le PATH. En effet les exécutables sont cherchés dans les dossiers du PATH en commençant par le premier chemin présent puis en continuant dans les chemins suivants.

Chapitre 3

Threads Posix

Pointeurs de fonction

Un pointeur de fonctions en C est une variable permettant de designer une fonction C. Comme n'importe quelle variable, elle peut être utilisée comme une variable ou comme argument. On déclare un pointeur de fonction comme un prototype de fonction, mais on ajoute une étoile (*) devant le nom de la fonction.

Threads Posix sous Linux

1. Un thread c'est quoi ?

Un Thread ou *fil d'exécution* en français est une fonction qui se déroule en parallèle à l'exécution du programme.

- Premier intérêt :
Lancer un programme sans monopoliser la console.
L'utilisateur peut alors interrompre le calcul sans taper un ctrl-C
- Autre Intérêt :
Effectuer un traitement parallèle sur un processeur multi-coeurs.

Les fonctions de threads sont dans la bibliothèque pthread.h et on doit compiler avec la lib pthread.a.

```
$ gcc monProg.c -o monProg -lpthread
```

2. Création de threads et attente de terminaison

Library :

```
#include <pthread.h>
```

Création d'un thread :

Pour créer un thread il faut créer une fonction à exécuter dans ce thread.

Cette fonction doit avoir pour prototype :

```
void* maFonction (void* monArgument);
```

La fonction `pthread_create` lance le traitement de la fonction passée en argument via un pointeur de fonction.

`pthread_create` à pour prototype :

```
int pthread_create(pthread_t* thread, pthread_attr_t* attributs, void*(*maFonction)(void* monArgument), void* arg);
```

1. Premier argument : Passage par adresse du thread.
2. 2° argument : `attributs`. Désigne les arguments du thread et on peut donner la valeur `NULL` pour utiliser les attributs par défauts.
3. 3° argument : pointeur vers la fonction à exécuter.
4. 4° `arg` est l'argument de la fonction passée par pointeur.

Retour de la fonction :

Si l'exécution se déroule sans problèmes la fonction `pthread_create()` retourne 0.
Sinon la fonction retourne un numéro d'erreur indiquant l'erreur qui a eu lieu.

Attente d'un thread :

Le processus exécutant le `main` (père) est un thread, c'est le thread principal. Il peut attendre la fin de l'exécution d'un autre thread avec la fonction `pthread_join` (correspondant à la fonction `wait()` dans le `fork()`).

On récupère ainsi le retour de la fonction exécutée par le 2eme thread.

Le prototype de `pthread_join` est le suivant :

```
int pthread_join(pthread_t thread, void **thread_return);
```


Données Partagées et exclusion mutuelle

Lors d'un fork les variables (y compris globales, etc) sont copiées (et donc utilisées par chaque processus) puis chaque processus (fils et père) travaille sur ses propres variables.

Dans le cas d'un thread la mémoire est partagée, les variables globales sont partagées entre les différents threads s'exécutant en parallèle. On doit donc protéger les données contre des accès simultanés.

Par exemple empêcher ces cas :

- Deux thread essayent en même temps de modifier une variable globale.
- Un thread modifie une structure de données pendant qu'un autre essaye de la lire.

Pour cela on utilise un mécanisme d'exclusion mutuelle : le «mutex».

De type : **pthread_mutex_t**

Un thread peut verrouiller un mutex avec `pthread_mutex_lock()`; pour accéder à une variable ou un flot (fichier, stdin, stdout, ...).

Une fois cet accès terminé on déverrouille le mutex avec la fonction `pthread_mutex_unlock()`.

Si un thread tente de déverrouiller un mutex verrouillé par un autre thread il attends simplement que ce thread libère le mutex.

Le prototype de cette fonction est :

```
int pthread_mutex_lock (pthread_mutex_t *mutex);
```

Attention a ne pas verrouiller deux fois le même mutex. Sinon le thread sera bloqué **définitivement**.

```
int pthread_mutex_unlock (pthread_mutex_t *mutex);
```

Sémaphores

Rappel : section critique

Une section critique est une portion de code dans laquelle il doit être garanti qu'il n'y aura jamais plus d'un thread/processus simultanément.

Il est nécessaire d'utiliser des sections critiques lorsqu'il y a accès à des ressources partagées.

Une section critique peut être protégée par un mutex , un sémaphore, ou d'autres mécanismes d'exclusion.

Un thread/processus qui utilise la section critique, il doit la libérer au plus vite, puis-ce que d'autre threads/processus peuvent attendre la libération de cette section critique. Libérer la section critique permet d'améliorer les performances en permettant aux threads/processus en attente d'y accéder.

Rappel : atomicité, opérations atomiques

Une opération atomique est un ensemble d'instructions qui s'exécutent «d'un bloc» sans qu'on puisse interrompre cette exécution. On doit attendre la fin de ces opérations pour pouvoir intervenir.

Les opérations atomiques sont donc utilisées pour vérifier l'accès à une ressource partagée, en effet notre but est d'empêcher que deux threads demandent la vérification de l'accès à la ressource simultanément.

Si deux threads veulent vérifier l'accès à une ressource en même temps ce n'est plus possible car l'opération est atomique, elle ne peut pas être exécutée deux fois simultanément.

Utilisation des semaphores :

```
#include <semaphore.h>
```

Un semaphore est une variable de type `sem_t`, c'est un **compteur** contenant un entier positif ou nul. Il existe 4 opérations principales sur les semaphores.

On peut représenter un semaphore comme une **boîte de jetons** :

Lorsqu'il y a des jetons, on peut en prendre dans la boîte. sinon nous devons attendre que quelqu'un place à nouveau des jetons dans la boîte pour pouvoir en prendre.

2 solutions :

- Attendre devant la boîte (`sem_wait`) le prochain jeton sera à nous.
- Faire autre chose (continuer son traitement en dehors de la section critique) (`sem_trywait`).

Nous pouvons mettre des jetons dans la boîte. (`sem_post`).

Nous pouvons regarder combien il y a de jetons dans la boîte. (`sem_getvalue`).

Prototypes :**Creation / init : sem_init**

```

/*    Initialisation d'un semaphore
*
*    Arguments :
*
*    sem : pointeur sur le semaphore à initialiser
*
*    pshared : (process shared) indique si le semaphore doit etre partagé entre threads (0) ou
entre processus (!=0)
*
*    value : nombre de jetons disponibles apres l'initialisation/ valeur de départ du    compteur.
*
*    retour :
*
*    sem_init() returns 0 on success; on error, -1 is returned, and errno is set to indicate
the error.
*/
int sem_init(sem_t *sem, int pshared, unsigned int value);

```

Attente d'un jeton : sem_wait

```

/*    Attente d'un jeton puis décrementation du compteur
*
*    Argument :
*
*    sem : pointeur sur le semaphore à décrementer
*/
int sem_wait(sem_t *sem);

```

Essai d'Attente d'un jeton : sem_trywait

```

/*    Décrementation du compteur, si ce n'est pas possible errno est defini a EAGAIN.
*
*    Cette opération n'est pas bloquante. (le traitement continue en dehors de la section
critique.
*
*    Argument :
*
*    sem : pointeur sur le semaphore à décrementer
*/
int sem_trywait(sem_t *sem);

```

Incrémentation du compteur : sem_post

```

/*    Incrémentation du compteur
*
*    Argument :
*
*    sem : pointeur sur le semaphore à incrémenter
*/
int sem_post(sem_t * sem);

```

Obtenir la valeur du compteur : sem_getvalue

```
/*      sauvegarde à l'emplacement pointé par sval
        la valeur courante du compteur du sémaphore sem.

*      Argument :
*      sem : pointeur sur le semaphore dont on veut obtenir la valeur.
*      val : pointeur sur un entier qui contiendra la valeur du semaphore.
*/
int sem_getvalue(sem_t * sem, int * sval);
```

Chapitre 4

Communication entre processus

Communication par Tubes

Dans un programme, il peut être nécessaire d'établir une communication entre deux processus, pour cela nous utilisons les tubes, pipes en anglais.

1. Un tube c'est quoi ?

Un tube est un moyen de communication entre deux processus, on crée ce tube avec l'appel à la fonction de prototype :

```
/*
 *      (man 2 pipe)
 *
 *      Cette fonction crée une communication entre processus, symbolisé par un tube.
 *      On peut imaginer deux personnes discutant via un tube l'un parle à l'entrée du tube
 *      le second écoute à la sortie de ce dernier.
 *      Un tube ne sert à communiquer que dans un seul sens, si on veut une communication
 *      bidirectionnelle, il nous faudra deux tubes.
 *      Un tube doit être créé avant le fork() pour que le père et le fils connaissent les descripteurs
 *      nécessaires à la communication (le tube).
 *
 *      Dans chaque processus on fermera la partie du tube inutilisé pour éviter les conflits avec
 *      close(descripteurDeFlux[ 1 ou 0 ]);
 *
 *      Note : l'écriture dans un pipe se fait via la fonction write (voir man 2 write).
 *      la lecture se fait via la fonction read (voir man 2 read).
 *
 *      descripteurDeFlux est un tableau de deux entier représentant respectivement l'entrée et
 *      la sortie du tube.
 *
 *      descripteurDeFlux[0] représente la sortie du tube, là où on écoute les données.
 *
 *      descripteurDeFlux[1] représente l'entrée du tube, là où on écrit les données.
 *
 *      Valeur de retour : 0 en cas de création réussie, -1 en cas d'échec et errno est défini pour
 *      indiquer l'erreur.
 */
```

```
int pipe(int descripteurDeFlux[2]);
```

2. Lecture/Ecriture dans un tube.

Ecriture dans un pipe :

```
/*
 *      (man 2 write)
 *
 *      Cette fonction créé une communication permet d'écrire dans un descripteur de flux.
 *
 *      fildes doit correspondre à l'entrée du tube.
 *
 *      *buf est un pointeur sur la zone mémoire contenant les données à envoyer (buffer).
 *
 *      nbyte nombre d'octets que l'on souhaite écrire.
 *
 *      Valeur de retour :
 *      Rends un entier représentant le nombre d'octets transmis en cas de création réussie,
 *      -1 en cas d'échec et errno est défini pour indiquer l'erreur.
 */
```

```
ssize_t write(int fildes, const void *buf, size_t nbyte);
```

Lecture dans un pipe :

```
/*
 *      (man 2 read)
 *
 *      Cette fonction créé une communication permet de lire dans un descripteur de flux.
 *
 *      fildes doit correspondre à la sortie du tube.
 *
 *      *buf est un pointeur sur la zone mémoire dans laquelle on veut stocker les données reçues.
 *
 *      nbyte nombre d'octets que l'on souhaite lire.
 *
 *      Valeur de retour :
 *      Rends un entier représentant le nombre d'octets lus en cas de création réussie,
 *      0 si on atteint directement la fin du fichier;
 *      -1 en cas d'échec et errno est défini pour indiquer l'erreur.
 */
```

```
ssize_t read(int fildes, const void *buf, size_t nbyte);
```

IMPORTANT : Le buffer (données transmises) doit se terminer par '\0' !

Chapitre 5

Programmation réseaux

Rappels

L'adresse IP : Cette adresse permet d'identifier un réseau, ses sous-réseaux ainsi que les machines qui les composent. Elle est composée de 4 octets : XXX.YYY.ZZZ.AAA. Exemple : 192.168.1.2

L'adresse MAC : Correspond à l'identifiant unique de la carte réseau d'un ordinateur.

ifconfig : Commande shel permettant d'obtenir les informations réseaux de la machine sur laquelle est lancée la commande.

Dans un programme C, les 4 octets d'une adresse IP peuvent être **stockés** dans un **unsigned int**. On peut stocker toutes les données d'adresse dans une structure **in_addr**.

On peut **traduire l'adresse IP en une chaîne de caractère** (avec les octets écrits en décimal et séparés par des points, exemple : "192.168.0.2") par la fonction **inet_ntoa** :

```
/**
 *   Traduit une adresse IP de format in_addr en chaîne de caractères.
 *
 *   adresse : Adresse IP au format in_addr à convertir.
 */
```

```
char * inet_ntoa(struct in_addr adresse);
```

Inversement, on peut **traduire une chaîne de caractère** représentant une adresse IP en **struct in_addr**, en passant la structure par adresse à la fonction **inet_aton**.

```
/**
 *   Traduit une adresse IP de format in_addr en chaîne de caractères.
 *
 *   chaîne : Adresse IP au format chaîne de caractères à convertir.
 *
 *   adresse : Pointeur sur la structure in_addr dans laquelle stocker l'adresse IP convertie.
 */
```

```
int inet_aton(const char *chaîne, struct in_addr *adresse);
```

Protocoles

Définition :

Un protocole est une **description des formats de messages et règles** selon lesquelles deux ordinateurs échangeront des données. Les protocoles **décrivent également les détails de bas niveau** (niveau machine) **sur la façon dont deux machines communiquent** ou des échanges de haut niveau entre deux programmes.

Un protocole (IP, TCP, UDP,...) correspond donc à un mode de communication réseau, c'est à dire une manière d'établir le contact entre machine et de transférer les données.

Sous linux :

La **liste des protocoles reconnus par le système** se trouve dans le fichier **/etc/protocols**.

Le protocole TCP :

Le protocole TCP permet l'établissement d'une connexion fiable.

On établit la connexion, puis elle reste ouverte en attendant qu'on la referme.

Le protocole vérifie que les données envoyées ont été correctement transmises permettant la détection d'erreurs, et la détection des segments perdus ou retardés.

Ce protocole permet de communiquer sous forme de flot de données, comme dans un tube (par exemple avec les fonctions read et write). Ceci implique que les paquets arrivent à destination dans l'ordre où ils ont été envoyés.

Le protocole UDP :

Le protocole UDP permet un transfert de données non contrôlé.

La connexion n'est pas établie au préalable.

Le protocole ne vérifie pas l'intégrité des données.

Les paquets n'arrivent pas dans un ordre défini.

Services et ports