Universidade Federal do Rio de Janeiro





Sistemas Distribuídos - IPC

Entendendo mecanismos de comunicação

Alunos Luis Eduardo Pessoa

Vinicius Alves

Professor Daniel Ratton Figueiredo Horário Ter e Qui - 10:00-12:00

Rio de Janeiro, 31 de Março de 2019

Conteúdo

1	Objetivo		
	1.1	Github	1
2	Sinais		
	2.1	Decisões de Projeto	1
	2.2	Implementação das funcionalidades	1
		2.2.1 sinais_sender	1
		2.2.2 sinais_receiver	1
	2.3	Estudos de caso	3
	2.4	Working Proof	3
3	Pipes		
	3.1	Decisões de Projeto	1
	3.2	Implementação das funcionalidades	1
	3.3	Estudos de caso	5
	3.4	Working Proof	j
4	Soc	kets	3
	4.1	Decisões de Projeto	j
	4.2	Implementação das funcionalidades	j
		4.2.1 server_socket	j
		4.2.2 client_socket	7
	4.3	Estudos de caso	7
	4.4	Working Proof	7
5	Cor	iclusão 8	3

1 Objetivo

O objetivo deste trabalho é se familiarizar com os principais mecanismos de IPC (Interprocess Communication) baseados em troca de mensagens.

1.1 Github

O código fonte pode ser encontrado no seguinte repositório:

```
https://github.com/vinicius-alves/
Sistemas-Distribuidos-Trabalhos.qit
```

2 Sinais

Comunicação Interprocessos usando sinais

2.1 Decisões de Projeto

Decidimos usar C++ por se tratar de uma linguagem já conhecida para implementação do exercício.

2.2 Implementação das funcionalidades

Foram escritos dois programas para implementação do exercício: sinais_sender e sinais_receiver

2.2.1 sinais_sender

E iniciado tendo como input o número do processo destino e o id do sinal a ser enviado.

Caso nenhum argumento seja passado, o processo termina e retorna uma string especificando esse erro.

Caso o argumento que define o pid seja passado, e não corresponda a nenhum processo, retorna o string que especifica esse erro.

2.2.2 sinais_receiver

É iniciado com um único argumento, que especifica se o processo deve ficar em busy-wait (argv=1) ou blocking-wait (argv!= 1). É perceptível na máquina usada para os testes o aumento do barulho do cooler ao deixar o processo em busy-wait.

Após iniciado imprime na tela o \boldsymbol{pid} do processo e o modo de espera escolhido.

2.3 Estudos de caso

Mediante recebimento de sinal, *sinais_receiver* executará uma das instruções definidas no switch:

```
switch (signum) {
   case 2:
       cout<<"Saindo... "<<endl;
       exit(1);
       break;

   case 3:
       cout<<"Mensagem 1 "<<endl;
       break;

   case 4:
       cout<<"Mensagem 2 "<<endl;
       break;

   case 5:
       cout<<"Mensagem 3 "<<endl;
       break;
}</pre>
```

2.4 Working Proof

Figura 1: Sinais Sender

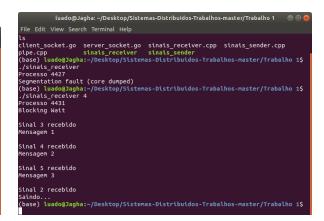


Figura 2: Sinais Receiver

3 Pipes

Comunicação Interprocessos usando pipes.

3.1 Decisões de Projeto

Decidimos usar C++ por se tratar de uma linguagem já conhecida para implementação do exercício.

3.2 Implementação das funcionalidades

Duas variáveis são declaradas de início, pipefd[2] que armazena os estados do read-end e write-end do pipe nessa ordem, e cpid, variável tipo "signed integer" que armazena o valor do retorno das chamadas de fork().

Três funções foram criadas para serem chamadas dentro da main():

- "bool e_primo": faz as checagens para saber se cada número será primo ou não.
- "void processo_consumidor": Fecha a ponta de escrita do pipe. Consome o que é passado pelo pipe, fazendo a leitura de cada elemento armazenado no pipe, até que se esvazie. Chama e_primo para cada elemento lido e retorna o string pertinente para cada saída booleana de e_primo. Quando chega ao fim imprime na tela: "Consumidor saindo...".
- "void processo_produtor": Fecha a ponta de leitura do pipe. Recebe como parâmetro de entrada a quantidade de números que devem ser produzidos (o default é 1000). Declara a variável number que será usada para iterar sobre a quantidade de números pseudo aleatórios a serem produzidos. Dentro do loop, conferimos a cada iteração se a quantidade de números gerada já alcançou o desejado. Se sim, o último número é informado na tela e escrito no pipe. Se não, a variável númber é atualizada como pede o exercício, e seu valor escrito no pipe. Ao chegar ao fim imprime na tela "Produtor saindo..."

Dentro da função main(): um tratamento é feito para quado usuário informa não informa arumentos, de forma que se argc <= 1 o valor da var **qtd_numeros** volta a ser 1000. Cria-se o pipe com pipe(pipefd) fazendo o tratamento de erro para se a criação do pipe retornar -1 (criação do pipe falhou). O fork é criado logo após o pipe, permitindo que os processos se

comuniquem lendo e escrevendo na região de memória compartilhada. Um switch é usado de forma que caso **cpid** do processo seja **0** (child_process) a função *processo_cosumidor* será chamada. Caso seja **-1** mensagem de erro é acionada informando falha na criação do processo filho. O comportamento *Default* é a invocação do *processo_produtor*. Após finalizado o switch, main() retorna 0.

3.3 Estudos de caso

Como a função read() recebem como parâmetro o tamanho da mensagem que deve ser lida, não é possíve que o *processo_leitor* termine a execução ao encontrar um pipe vazio, de forma que, o programa deve rodar normalmente independente da ordem que os processos pai e filho forem executados, e a arquitetura do pipe possibilitará a comunicação de maneira confiável.

Dentro da main() algumas condicionais alteram o comportamento do programa e o fluxo de funcionamento e término:

- Ao ser chamado caso o programa não receba argumentos $(argc \le 1)$, o programa define a quantidade de números a serem gerados como sendo o default $(1000 \ números)$.
- Caso o pipe não possa ser criado, (retorno = -1), o programa encerra e produz a string de erro que comunica essa falha de criação.
- Após a criação do fork bem sucedida, dois processos pai e filho executarão em sincronia, e um switch é usado para que o código certo execute em cada processo. Medida necessária dado que um fork cria processos com código idêntico. Para esse switch três casos foram usados, atendendo o caso que o processo filho não pode ser criado (retorno da função fork = -1), caso em que deve ser executado o processo_consumidor (retorno do fork = 0) e o caso default, onde quem deve ser executado é o processo_produtor (default).

3.4 Working Proof

Figura 3: Pipe Piping Away

4 Sockets

Comunicação Interprocessos usando sockets

4.1 Decisões de Projeto

Decidimos usar Golang por se tratar de uma linguagem construída para facilitar a implementação de paralelização de processos, e com grande potencial de crescimento.

4.2 Implementação das funcionalidades

4.2.1 server_socket

O programa server_socket possui três funções implementadas além da função main():

• SocketServer: Responsável por criar o lado servidor. Usa a declaração defer que garante que listen. Close() só fechará a conexão após todo o resto do código dentro da função que cria o socket for executado. É a única função chamada pela main(). Recebe como argumento a porta onde o socket será criado, definida dentro do código da função main().

- handler: É chamada dentro da função que cria o socket. Cria um buffer que lê os inputs recebidos e envia, com uso do *package bufio* as respostas para o *client_server*.
- isPrime: Implementa a função que avalia o número recebido pelo server_socket.

4.2.2 client_socket

O programa *client_socket* possui uma função implementada além da função main():

• SocketClient: Responsável por criar o lado cliente. Usa a declaração defer que garante que conn. Close() só fechará a conexão após todo o resto do código dentro da função for executado, prevenindo que a conexão se feche antes do devido momento. É a única função definida pelo usuário chamada pela main(). Recebe como argumento ip e porta do socket_server, além do número de iterações de envio N definidos dentro do código da função main().

4.3 Estudos de caso

Caso haja algum erro durante a criação do socket o programa retorna o string relativo a esse erro. Caso não, o programa segue, e uma execução com a geração de ${\bf N}$ números segue como mostram as figuras abaixo, onde ${\bf N}=4$:

4.4 Working Proof

Figura 4: Server Side

Figura 5: Client Side

5 Conclusão

As diferentes implemtações de cada mecanismos de implementação entre processos, deixa claro que cada um tem seu papel. Enquanto um sinal é rápido ele é muito específico e não transmite mensagens como um pipe poderia fazer. Mas um pipe enquanto bom transmissor de mensagens não é o suficiente para estabelecermos comunicação entre processos de máquinas distintas, conectadas por rede.