

## IOT 프로그래밍 1차 과제

20150327 이진수

/\*실행단계에서 인자값을 받을 수 있게 main함수에 인자값을 넣어줌\*/

```
int main(int argv, char* argc[]){
    ...(변수 초기화)

    /*socket을 생성하는 부분*/
    s=socket(PF_INET, SOCK_STREAM, 0); //TCP통신을 하며 IPV4를 지원하기 위한 인자들을 넣어 생성
    ...(에러검출부분)

    server_addr.sin_family=PF_INET; //프로토콜 도메인을 넣어줌
    /*host의 포트번호 -> network를 통해서 가기 때문에 big endian으로 바꿈*/
    server_addr.sin_port=htons(80);
    inet_aton(argc[1], &server_addr.sin_addr);
    memset(&(server_addr.sin_zero),0,8);

    /*주어진 IP를 통해서 만들어놓은 소켓을 server와 연결*/
    if(connect(s, (struct sockaddr *)&server_addr, sizeof(server_addr)) ==-1){
        perror("connect");
        return 0;
    }

    /*socket에 server에게 전하려고했던 명령어 자체를 집어넣음*/
    len=write(s, "GET / HTTP/1.1\r\nHost: 127.0.0.1\r\nConnection: close\r\n\r\n", strlen("GET /
    HTTP/1.1\r\nHost: 127.0.0.1\r\nConnection: close\r\n\r\n"));
    ...(에러 검출부분)

    /*server에서 받아오는 값을 화면에 출력*/
    while(1){
        read_len=read(s,msg,1000);
        if(read_len ==-1){
            perror("read");
            return 0;
        }
        if(read_len==0){
            printf("\nEND\n");
            break;
        }
        msg[read_len]=0;
        printf("%s",msg);
    }
    /*close socket*/
    close(s);
    return 0;
}
```