ty的专栏

■ 目录视图

늘 摘要视图



个人资料



访问: 3849次

积分: 131

等级: **BLOG** 2

排名: 千里之外

原创: 8篇

转载: 3篇

译文: 1篇

评论: 2条

文章搜索

文章分类

Linux系统 (6)

android (3)

Linux编程 (4)

文章存档

2016年02月 (1)

2016年01月 (1)

2015年12月 (2)

2015年09月 (1)

2015年08月 (1)

展开

推荐文章

* 2016 年最受欢迎的编程语言是什么?

【CSDN技术主题月】深度学习框架的重构与思考 【观点】有了深度学习,你还学传统机器学习算法么? 【知识库】深度学习知识图谱上线啦

dbus介绍与例子

标签: dbus 例子 signal method dbus-daemon

2015-08-08 16:50 420人阅读 评论(0) 收藏 举报

₩ 分类:

Linux编程(3) -

版权声明:本文为博主原创文章,未经博主允许不得转载。

D-bus是一个进程间通信的工具,优点不在这里赘述。

网上很多关于dbus的帖子都是基于dbus-glib或者QT D-bus的,直接使用dbus的教程比较少。也难怪,因为连D-bus的官网都说: "If you use this low-level API directly, you're signing up for some pain."

但实际上,直接使用D-bus也没有想象中难。本文将对直接使用D-bus做一个介绍。

本文参考了其他一些网站的帖子或者介绍

官网: http://www.freedesktop.org/wiki/Software/dbus/

经典例子: http://www.matthew.ath.cx/articles/dbus

不错的帖子: http://blog.csdn.NET/flowingflying/article/details/4527634

一、概念介绍

这里虽然说是概念介绍,其实只是我个人对D-bus的一个理解,不一定完整准确。

- 1. 首先, D-bus可以分成三部分来看,
- (1) dbus-daemon,一个dbus的后台守护程序,用于多个应用之间消息的转发;
- (2)libdbus.so,dbus的功能接口,当你的程序需要使用dbus时,其实就是调用libdbus.so里面的接口;
- (3) 高层封装,如dbus-glib和QT D-bus,这些其实都对D-bus的再封装,让你使用起来更方便。

从D-bus官网下载到源码,其实只包含上面所说的 1 和 2 两部分,libdbus.so里面的接口也就是官网说的 low-level API。

2. 关于address、bus name、path。。。。

D-bus里面提到了一些概念,刚开始不太好理解,这些概念也很容易混淆。这些概念的权威解释可以看这里。

首先,运行一个dbus-daemon就是创建了一条通信的总线Bus。当一个application连接到这条Bus上面时,就产生了Connection。

每个application里面会有不同的Object。这里Object的概念,可以简单地理解为C++里面一个类的实例。从D-bus的概念上说,通信双方是Object,不是application,一个application是可以包含很多个Object的。

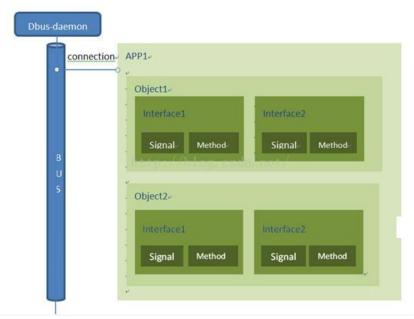
- * Chromium扩展(Extension) 的页面(Page)加载过程分析
- * Android Studio 2.2 来啦
- * 手把手教你做音乐播放器(二)技术原理与框架设计
- * JVM 性能调优实战之:使用阿里开源工具 TProfiler 在海量业务代码中精确定位性能代码



而一个Object里面又会有不同的Interface,这个Interface我把它理解为Object里面的一个类的成员。这些Interface其实是通信方式的集合。

这里又牵扯出来一个通信方式,D-bus里面支持的通信方式有两种,一种叫signal,一种叫method。signal 简单地讲,其实就是广播,就是一对多的通信方式,可以从app1向其他所有的app发消息,但其他的app是不会对signal进行回复的。method则是一对一的通信,一问一答。这种方式有点像远程调用,app1调用app2的method并传递参数给这个method,获取到这个method返回的结果。

上面把D-bus通信里面的几个重要元素都介绍了一下,大概的关系是这样的:



几个重要的元素之间的关系都画出来了,那么在程序里面怎么去标识这些元素呢?这里又提出来了一些名词 address、bus name、path、Interface name。

(1) address是用来标识dbus-daemon的。当一个dbus-daemon运行以后,其他的app该怎么连接到这个dbus-daemon,靠的就是address。address的格式要求像这

样: unix:path=/var/run/dbus/system_bus_socket。

- (2)bus name是用来标识application的。当一个app1连接上dbus-daemon以后,相当于有了一个Connection,但其他的app2、app3怎么找到app1,靠的就是bus name。这个bus name标识了app1的Connection,也就相当于标识了app1。bus name由两种,一种是已冒号开头的唯一标识,像:34-907这样;另一种是通用的标识,是方便人看的,像com. mycompany. TextEditor。
- (3)path用于标识Object。当app1的Object1要跟app2的Object2通信时,Object1要和Object2通信时,就要告诉dbus-daemon,Object2的path。path的格式像这样,/com/mycompany/TextFileManager,已"/"开头。
- (4)每个Interface都会有自己的名字,也就是interface name,我们通过这个interface name就可以找到这个interface。interface name像这样org. freedesktop. Hal. Manager
- (5) Signal和Method也有自己的名字,这个名字没什么特别的格式要求,随便改个名字就可以了。 官网上对这些标识列了一个表,如下:

A	is identified by a(n)	which looks like	and is chosen by
Bus	address	unix:path=/var/run/dbus/system_bus_socket	system configuration
Connection	n bus name	:34-907 (unique) or com. mycompany. TextEditor (well-	D-Bus (unique) or the ow
Connection		known)	known)
Object	path	/com/mycompany/TextFileManager	the owning program
Interface	interface name	org.freedesktop.Hal.Manager	the owning program
Member	member name	ListNames	the owning program

二、例子

我在Matthew Johnson和恺风的例子基础上做了修改,如下:

```
[cpp]
     #include <stdio.h>
01.
     #include <stdlib.h>
02.
03. #include <string.h>
04. #include <unistd.h>
     #include <dbus/dbus.h>
05.
96.
07.
08.
09.
      * listen, wait a call or a signal
10.
11.
12.
     #define DBUS_SENDER_BUS_NAME
                                          "com.ty3219.sender_app"
13.
     #define DBUS_RECEIVER_BUS_NAME
                                          "com.ty3219.receiver_app"
14.
15.
     #define DBUS RECEIVER PATH
                                          "/com/ty3219/object"
     #define DBUS_RECEIVER_INTERFACE
                                          "com.ty3219.interface"
16.
17.
     #define DBUS_RECEIVER_SIGNAL
                                          "signal"
18.
     #define DBUS_RECEIVER_METHOD
                                          "method"
19.
     #define DBUS_RECEIVER_SIGNAL_RULE "type='signal',interface='%s'"
20.
21.
     #define DBUS_RECEIVER_REPLY_STR
                                          "i am %d, get a message"
22.
23.
      #define MODE SIGNAL
                                          1
24.
      #define MODE_METHOD
25.
     #define DBUS_CLIENT_PID_FILE
                                          "/tmp/dbus-client.pid"
26.
27.
28.
29.
       * @param msg
30.
       * @param conn
31.
32.
33.
      void reply_method_call(DBusMessage *msg, DBusConnection *conn)
34.
35.
          DBusMessage *reply;
          DBusMessageIter reply_arg;
36.
37.
          DBusMessageIter msg arg;
          dbus uint32 t serial = 0;
38.
39.
40.
          pid_t pid;
41.
          char reply_str[128];
          void *__value;
42.
          char *__value_str;
43.
44.
          int __value_int;
45.
46.
          int ret;
47.
48.
          pid = getpid();
49.
50.
          //创建返回消息reply
          reply = dbus_message_new_method_return(msg);
51.
52.
          if (!reply)
53.
          {
54.
              printf("Out of Memory!\n");
55.
              return;
56.
          }
57.
          //在返回消息中填入参数。
58.
          snprintf(reply str, sizeof(reply str), DBUS RECEIVER REPLY STR, pid);
59.
60.
          value str = reply str;
61.
          __value = &__value_str;
62.
          dbus_message_iter_init_append(reply, &reply_arg);
63.
64.
          if (!dbus_message_iter_append_basic(&reply_arg, DBUS_TYPE_STRING, __value))
65.
66.
              printf("Out of Memory!\n");
              goto out;
```

```
68.
           }
 69.
           //从msg中读取参数,根据传入参数增加返回参数
 70.
           if (!dbus_message_iter_init(msg, &msg_arg))
 71.
 72.
 73.
               printf("Message has NO Argument\n");
 74.
               goto out;
 75.
           }
 76.
 77.
           do
 78.
           {
               int ret = dbus_message_iter_get_arg_type(&msg_arg);
 79.
               if (DBUS_TYPE_STRING == ret)
 80.
 81.
               {
                   dbus_message_iter_get_basic(&msg_arg, &__value_str);
 82.
 83.
                   printf("I am %d, get Method Argument STRING: %s\n", pid,
 84.
                           __value_str);
 85.
                   __value = &__value_str;
 86.
 87.
                   if (!dbus_message_iter_append_basic(&reply_arg,
 88.
                           DBUS_TYPE_STRING, __value))
 89.
                   {
 90.
                       printf("Out of Memory!\n");
 91.
                       goto out;
                   }
 92.
 93.
               }
 94.
               else if (DBUS TYPE INT32 == ret)
 95.
                   dbus_message_iter_get_basic(&msg_arg, &__value_int);
 96.
 97.
                   printf("I am %d, get Method Argument INT32: %d\n", pid,
 98.
                           __value_int);
 99.
                   __value_int++;
100.
101.
                    __value = &__value_int;
102.
                   if (!dbus_message_iter_append_basic(&reply_arg,
103.
                           DBUS_TYPE_INT32, __value))
104.
                   {
105.
                       printf("Out of Memory!\n");
106.
                       goto out;
107.
                   }
108.
               }
109.
               else
110.
               {
111.
                   printf("Argument Type ERROR\n");
112.
               }
113.
           } while (dbus_message_iter_next(&msg_arg));
114.
115.
116.
           //发送返回消息
117.
           if (!dbus_connection_send(conn, reply, &serial))
118.
           {
119.
               printf("Out of Memory\n");
120.
               goto out;
121.
122.
           dbus_connection_flush(conn);
123.
124.
       out:
125.
           dbus_message_unref(reply);
126.
       }
127.
       /* 监听D-Bus消息, 我们在上次的例子中进行修改 */
128.
129.
       void dbus_receive(void)
130.
131.
           DBusMessage *msg;
132.
           DBusMessageIter arg;
133.
           DBusConnection *connection;
134.
           DBusError err;
135.
           pid_t pid;
136.
137.
           char name[64];
138.
           char rule[128];
```

```
140.
           const char *path;
141.
           void *__value;
           char *__value_str;
142.
143.
           int __value_int;
144.
145.
           int ret;
146.
147.
           pid = getpid();
148.
149.
           dbus_error_init(&err);
           //创建于session D-Bus的连接
150.
151.
           connection = dbus_bus_get(DBUS_BUS_SESSION, &err);
152.
           if (!connection)
153.
154.
               if (dbus_error_is_set(&err))
155.
                   printf("Connection Error %s\n", err.message);
156.
157.
               goto out;
158.
           }
159.
160.
           //设置一个BUS name
           if (0 == access(DBUS_CLIENT_PID_FILE, F_OK))
161.
162.
               snprintf(name, sizeof(name), "%s%d", DBUS_RECEIVER_BUS_NAME, pid);
163.
           else
               snprintf(name, sizeof(name), "%s", DBUS_RECEIVER_BUS_NAME);
164.
165.
           printf("i am a receiver, PID = %d, name = %s\n", pid, name);
166.
167.
168.
           ret = dbus_bus_request_name(connection, name,
169.
                                   DBUS_NAME_FLAG_REPLACE_EXISTING, &err);
170.
           if (ret != DBUS_REQUEST_NAME_REPLY_PRIMARY_OWNER)
171.
172.
               if (dbus_error_is_set(&err))
                   printf("Name Error %s\n", err.message);
173.
174.
175.
               goto out;
176.
           }
177.
178.
           //要求监听某个signal: 来自接口test.signal.Type的信号
           snprintf(rule, sizeof(rule), DBUS_RECEIVER_SIGNAL_RULE, DBUS_RECEIVER_INTERFACE);
179.
           dbus_bus_add_match(connection, rule, &err);
180.
           dbus_connection_flush(connection);
181.
182.
           if (dbus_error_is_set(&err))
183.
           {
184.
               printf("Match Error %s\n", err.message);
185.
               goto out;
186.
           }
187.
188.
           while (1)
189.
           {
190.
               dbus_connection_read_write(connection, 0);
191.
192.
               msg = dbus_connection_pop_message(connection);
193.
               if (msg == NULL)
194.
               {
195.
                   sleep(1);
196.
                   continue;
197.
               }
198.
199.
               path = dbus_message_get_path(msg);
200.
               if (strcmp(path, DBUS_RECEIVER_PATH))
201.
               {
202.
                   printf("Wrong PATH: %s\n", path);
203.
                   goto next:
204.
205.
206.
               printf("Get a Message\n");
               if (dbus_message_is_signal(msg, DBUS_RECEIVER_INTERFACE, DBUS_RECEIVER_SIGNAL))
207.
208.
209.
                   printf("Someone Send me a Signal\n");
210.
                   if (!dbus_message_iter_init(msg, &arg))
                   {
```

```
212.
                       printf("Message Has no Argument\n");
213.
                       goto next;
214
                   }
215.
216.
                   ret = dbus_message_iter_get_arg_type(&arg);
217.
                   if (DBUS_TYPE_STRING == ret)
218.
219.
                       dbus_message_iter_get_basic(&arg, &__value_str);
220.
                       printf("I am %d, Got Signal with STRING: %s\n",
221.
                               pid, __value_str);
222.
                   }
                   else if (DBUS_TYPE_INT32 == ret)
223.
224.
                   {
225.
                       dbus_message_iter_get_basic(&arg, &__value_int);
226.
                       printf("I am %d, Got Signal with INT32: %d\n",
227.
                               pid, __value_int);
228.
                   }
229.
                   else
230.
                   {
231.
                       printf("Argument Type ERROR\n");
232.
                       goto next;
233.
                   }
234.
               else if (dbus_message_is_method_call(msg, DBUS_RECEIVER_INTERFACE, DBUS_RECEIVER_METHOI
235.
236.
               {
237.
                   printf("Someone Call My Method\n");
238.
                   reply_method_call(msg, connection);
239.
               }
240.
               else
241.
               {
242.
                   printf("NOT a Signal OR a Method\n");
243.
               }
244.
       next:
245.
               dbus_message_unref(msg);
246.
           }
247.
248.
249.
           dbus_error_free(&err);
250.
251.
252.
253.
        * call a method
254.
255.
       static void dbus_send(int mode, char *type, void *value)
256.
       {
257.
           DBusConnection *connection;
           DBusError err;
258.
           DBusMessage *msg;
259.
260.
           DBusMessageIter arg;
261.
           DBusPendingCall *pending;
262.
           dbus_uint32_t serial;
263.
264.
           int __type;
           void *__value;
265.
           char *__value_str;
266.
           int __value_int;
267.
268.
           pid_t pid;
269.
           int ret;
270.
271.
           pid = getpid();
272.
           //Step 1: connecting session bus
273.
274.
           /* initialise the erroes */
275.
           dbus_error_init(&err);
276.
277.
           /* Connect to Bus*/
278.
           connection = dbus_bus_get(DBUS_BUS_SESSION, &err);
           if (!connection)
279.
280.
281.
               if (dbus_error_is_set(&err))
282.
                   printf("Connection Err : %s\n", err.message);
```

```
284.
              goto out1;
285.
           }
286.
           //step 2: 设置BUS name, 也即连接的名字。
287
           ret = dbus_bus_request_name(connection, DBUS_SENDER_BUS_NAME,
288.
289.
                                   DBUS NAME FLAG REPLACE EXISTING, &err);
290.
           if (ret != DBUS_REQUEST_NAME_REPLY_PRIMARY_OWNER)
291.
           {
292.
               if (dbus_error_is_set(&err))
293.
                   printf("Name Err : %s\n", err.message);
294
295.
               goto out1:
296.
           }
297.
298.
299.
           if (!strcasecmp(type, "STRING"))
300.
               __type = DBUS_TYPE_STRING;
301.
302.
               __value_str = value;
303.
               __value = &__value_str;
304.
           }
           else if (!strcasecmp(type, "INT32"))
305.
306.
           {
307.
               __type = DBUS_TYPE_INT32;
308.
                _value_int = atoi(value);
309.
               __value = &__value_int;
310.
           }
311.
           else
312.
           {
313.
               printf("Wrong Argument Type\n");
314.
               goto out1;
315.
           }
316.
317.
318.
           if (mode == MODE_METHOD)
319.
320.
               printf("Call app[bus_name]=%s, object[path]=%s, interface=%s, method=%s\n",
321.
                       DBUS_RECEIVER_BUS_NAME, DBUS_RECEIVER_PATH,
322.
                       DBUS_RECEIVER_INTERFACE, DBUS_RECEIVER_METHOD);
323.
324.
               //针对目的地地址, 创建一个method call消息。
325.
               //Constructs a new message to invoke a method on a remote object.
326.
               msg = dbus_message_new_method_call(
327.
                       DBUS_RECEIVER_BUS_NAME, DBUS_RECEIVER_PATH,
328.
                       DBUS_RECEIVER_INTERFACE, DBUS_RECEIVER_METHOD);
329.
               if (msg == NULL)
330.
               {
                   printf("Message NULL");
331.
332.
                   goto out1:
333.
               }
334.
335.
               dbus_message_iter_init_append(msg, &arg);
336.
               if (!dbus_message_iter_append_basic(&arg, __type, __value))
337.
               {
                   printf("Out of Memory!");
338.
339.
                   goto out2:
340.
               }
341.
342.
               //发送消息并获得reply的handle 。
       Queues a message to send, as with dbus_connection_send() , but also returns a DBusPendingCall \iota
343.
               if (!dbus_connection_send_with_reply(connection, msg, &pending, -1))
344.
               {
                   printf("Out of Memory!");
345.
346.
                   goto out2;
347.
               }
348.
349.
               if (pending == NULL)
350.
                   printf("Pending Call NULL: connection is disconnected ");
351.
352.
                   goto out2;
353.
               }
```

```
355.
               dbus_connection_flush(connection);
356.
               dbus_message_unref(msg);
357.
               //waiting a reply, 在发送的时候,已经获取了method reply的handle,类型为
358.
       DBusPendingCall.
359.
               // block until we receive a reply, Block until the pending call is completed.
360.
               dbus pending call block(pending);
              // get the reply message,
361.
       Gets the reply, or returns NULL if none has been received yet.
362.
              msg = dbus_pending_call_steal_reply(pending);
363.
              if (msg == NULL)
364.
               {
365.
                   printf("Reply Null\n");
366.
                   goto out1;
367.
              }
368.
369.
               // free the pending message handle
370.
               dbus_pending_call_unref(pending);
371.
372.
               // read the Arguments
373.
              if (!dbus_message_iter_init(msg, &arg))
374.
              {
375.
                   printf("Message has no Argument!\n");
376.
                   goto out2;
377.
              }
378.
               do
379.
380.
               {
381.
                   int ret = dbus_message_iter_get_arg_type(&arg);
382.
                   if (DBUS_TYPE_STRING == ret)
383.
384.
                       dbus_message_iter_get_basic(&arg, &__value_str);
                       printf("I am %d, get Method return STRING: %s\n", pid,
385.
386.
                               __value_str);
387.
                   }
388.
                   else if (DBUS_TYPE_INT32 == ret)
389.
                   {
390.
                       dbus_message_iter_get_basic(&arg, &__value_int);
391.
                       printf("I am %d, get Method return INT32: %d\n", pid,
392.
                               __value_int);
                   }
393.
394.
                   else
395.
                   {
                       printf("Argument Type ERROR\n");
396.
397.
                   }
398.
               } while (dbus_message_iter_next(&arg));
399.
400.
401.
               printf("NO More Argument\n");
402.
           }
403.
           else if (mode == MODE_SIGNAL)
404.
405.
               printf("Signal to object[path]=%s, interface=%s, signal=%s\n",
                       DBUS_RECEIVER_PATH, DBUS_RECEIVER_INTERFACE, DBUS_RECEIVER_SIGNAL);
406.
407.
               //步骤3:发送一个信号
408.
               //根据图,我们给出这个信号的路径(即可以指向对象),接口,以及信号名,创建一个Message
409.
410.
              msg = dbus_message_new_signal(DBUS_RECEIVER_PATH,
411.
                                   DBUS_RECEIVER_INTERFACE, DBUS_RECEIVER_SIGNAL);
412.
              if (!msg)
413.
               {
                   printf("Message NULL\n");
414.
415.
                   goto out1:
416.
              }
417.
418.
               dbus_message_iter_init_append(msg, &arg);
419.
               if (!dbus_message_iter_append_basic(&arg, __type, __value))
420.
                   printf("Out of Memory!");
421.
422.
                   goto out2;
423.
              }
```

```
425.
               //将信号从连接中发送
426.
               if (!dbus_connection_send(connection, msg, &serial))
427.
               {
428
                   printf("Out of Memory!\n");
429.
                   goto out2:
430.
               }
431.
432.
               dbus_connection_flush(connection);
433.
               printf("Signal Send\n");
434.
435.
436.
       out2:
437.
           dbus_message_unref(msg);
438.
       out1:
439.
           dbus_error_free(&err);
440.
       }
441.
442
       static void usage(void)
443.
       {
444.
       #define USAGE "usage: ./dbus-client [send | receive] <param>\n" \
445.
           "\treceive -- listen, wait a signal or a method call\n" \
446.
           "\t\tif you want to test signal broadcast, run two receiver like this:\n" \
447.
           "\t\trm -f /tmp/dbus-client.pid\n" \
           "\t\t./dbus-client receive &\n" \
448.
           "\t\techo > /tmp/dbus-client.pid\n" \
449.
450.
           "\t\t./dbus-client receive &\n" \
451.
           "\tsend [mode] [type] [value] -- send a signal or call a method\n" \
           "\t\tmode -- SIGNAL | METHOD\n" \
452.
453.
           "\t\ttype -- STRING | INT32\n" \
454.
           "\t\tvalue -- string or number\n" \
455.
           "\t\texample:\n" \
456.
           "\t\t./dbus-client send SIGNAL STRING hello\n" \
           "\t\./dbus-client send METHOD INT32 99\n" \
457.
458.
459.
           printf(USAGE);
460.
       }
461.
462.
       int main(int argc, char *argv[])
463.
       {
           if (argc < 2)
464.
465.
           {
466.
               usage();
467.
               return -1;
468.
469.
470.
           if (!strcmp(argv[1], "receive"))
471.
           {
472.
               dbus_receive();
473.
           }
           else if (!strcmp(argv[1], "send"))
474.
475.
476.
               if (argc < 5)
477.
               {
478.
                   usage();
479.
               }
480.
               else
481.
               {
482.
                   if (!strcasecmp(argv[2], "SIGNAL"))
483.
                       dbus_send(MODE_SIGNAL, argv[3], argv[4]);
484.
                   else if (!strcasecmp(argv[2], "METHOD"))
485.
                       dbus_send(MODE_METHOD, argv[3], argv[4]);
486.
                   else
487.
                       usage();
488.
               }
489.
           }
490.
           else
491.
           {
492.
               usage();
493.
           }
494.
495.
           return 0;
```

三、运行

想要运行上面的例子,还需要一些步骤。

(1)运行dbus-daemon

dbus-daemon的运行需要一个配置文件,这个配置文件稍微有点复杂,这里提供一个最简单的,无任何权限检查的例子debug-allow-all.conf

```
[html]
      <!-- Bus that listens on a debug pipe and doesn't create any restrictions -->
01.
92.
03.
      <!DOCTYPE busconfig PUBLIC "-//freedesktop//DTD D-BUS Bus Configuration 1.0//EN"
       "http://www.freedesktop.org/standards/dbus/1.0/busconfig.dtd">
04.
05.
      <busy
        <type>session</type>
06.
07.
08.
        <listen>unix:tmpdir=/tmp</listen>
99.
10.
        <standard_session_servicedirs />
11.
        <policy context="default">
12.
13.
         <!-- Allow everything to be sent -->
14.
          <allow send_destination="*" eavesdrop="true"/>
15.
         <!-- Allow everything to be received -->
          <allow eavesdrop="true"/>
16.
         <!-- Allow anyone to own anything -->
17.
18.
         <allow own="*"/>
          <allow user="*"/>
19.
20.
       </policy>
21.
    </busconfig>
22.
```

执行下面的命令

[plain]

01. ./dbus-daemon --config-file=/path/to/debug-allow-all.conf --fork --print-address

此时,dbus-daemon就会打印出一句类似这样的话

unix:path=/tmp/dbus-UXeqD3TJHE,guid=88e7712c8a5775ab4599725500000051

其实这个就是dbus-daemon的地址,我们需要把这个地址设置到环境变量里面,当你运行app的时候,libdbus.so就会读取这个环境变量,然后连接到这个dbus-daemon上。

设置环境变量

[plain]

01. export DBUS_SESSION_BUS_ADDRESS=unix:path=/tmp/dbus-UXeqD3TJHE,guid=88e7712c8a5775ab4599725500000051

(2) 这个时候你就可以运行上面例子编译出来的程序

[plain]

01. ./dbus-app

此时,会打印出一些参数信息。这个例子程序其实既可收也可以发, 作为接收方时运行

[plain]

01. ./dbus-app receive &

可以运行多个dbus-app作为接收方,这样测试signal时就可以看到多个dbus-app同时受到这个signal了。 作为发送方时,发送signal

[plain]

./dbus-app send SIGNAL STRING hello

作为发送方时,调用method

[plain]

01. /dbus-app send METHOD INT32 30

至此,一个dbus的例子就可以运行起来了,想详细了解这个例子需要自己去看例子的源码。

上一篇 glib交叉编译

下一篇 ubuntu 12.04 amd显卡驱动安装

我的同类文章

Linux编程(3)

- glib交叉编译
- 2015-07-18 阅读 818 · C程序自动构建工具

2015-05-10 阅读 219

• Linux 下系统调用的三种方法 2014-07-09 阅读 133

参考知识库



.NET知识库

870 关注 | 635 收录

猜你在找

Apple Watch开发入门

征服JavaScript高级程序设计与应用实例视频课程

HTML5开发手机App之: CSS全教程

基于Webrtc的跨平台实时语音通信解决方案

Part 17: Cocos2d-x开发实战-基于Node. js的Socket. 浅析 Linux 初始化 init 系统第 2 部分 UpStart

Maemo Linux手机平台系列分析7 Maemo平台开发之

浅析 Linux 初始化 init 系统第 2 部分 UpStart

Linux系统init过程之 UpStart

浅析 Linux 初始化 init 系统第 2 部分 UpStart

PLAY NOW

1

查看评论

暂无评论

您还没有登录,请[登录]或[注册]

*以上用户言论只代表其个人观点,不代表CSDN网站的观点或立场

核心技术类目

 全部主圏
 Hallonge State (Normalized Normalized Normaliz

公司简介 | 招贤纳士 | 广告服务 | 银行汇款帐号 | 联系方式 | 版权声明 | 法律顾问 | 问题报告 | 合作伙伴 | 论坛反馈

网站客服 杂志客服 微博客服 webmaster@csdn.net 400-600-2320 | 北京创新乐知信息技术有限公司 版权所有 | 江苏乐知网络技术有限公司 提供商务支持京 ICP 证 09002463 号 | Copyright © 1999-2016, CSDN.NET, All Rights Reserved 😲