TD Programmation Système

Série 2 Signaux : Correction

Exercice 1

- -On passe en paramètre le nombre de seconde où le signal SIG_IGN sera ignoré
- -On ignore le signal SIG_IGN
- -On retourne au comportement par défaut

```
#include<stdio.h>
#include<stdib.h>
#include<signal.h>
#include <unistd.h>

int main(int argc,char *argv[]) {

    int NB;
    NB=atoi(argv[1]);
    /*on ignore le signal SIGINT(ctr^c)
        signal(SIGINT,SIG_IGN);
    sleep(NB);

/* On remet le comportement par Défaut de SIGINT */
    signal(SIGINT,SIG_DFL);
    return 0;
}
```

Exercice 2

On vous demande d'écrire deux programmes

- -"Boucle.c" qui redéfini le signal passé en paramètre et qui boucle après avoir affiché son pid
- -"Envoi.c" qui récupère un pid et un signal passés en paramètre et qui envoi le signal au processus identifié par pid

```
#include<stdio.h>
#include<stdlib.h>
#include<signal.h>
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>

void afficher (int sig) {
  printf("numero du signal : %d\n", sig);
  }
  int main(int argc,char *argv[]) {

    int sig, pid;
    sig=atoi(argv[1]);

    signal(sig,afficher);
        printf("pid=%d\n", getpid());
        while(1);
    return 0;
}
```

```
#include<stdio.h>
#include<stdlib.h>
#include <sys/types.h>
#include <signal.h>
#include <unistd.h>

int main(int argc,char *argv[]) {
    int sig, pid;

    sig=atoi(argv[1]);
    pid=atoi(argv[2]);
    kill(pid,sig);

    return 0;
}
```

Boucle.c Envoi.c

Exercice 3:Synchronisation Père/Fils

```
#include<stdio.h>
#include<stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include<signal.h>
void Handler(int sig)
} /* handler sans comportement */
int main(){
int pid, n=0;
signal(10, Handler);/* Redéfinition du Signal SIGUSR1*/
pid=fork();
if(pid==-1){
            perror("fork");
            exit(0);
if (pid==0) {
      while(n<100){
                  printf("fils:");
                   do { n=n+2;
                        printf(" %d",n);
                      \}while (n%5!=0);
                    printf("\n");
                    kill(getppid(),10);
                    pause();
                  }
            }
else{
      while(n<99){
                  if (n==0) pause();
                  printf("pere:");
                   do { n=n+3;
                        printf(" %d",n);
                      \{while (n\%5!=0);
                   printf("\n");
                   kill(pid, 10);
                   pause();
                      }
return 0 ;
}
```