

Übungen zu Systemnahe Programmierung in C (SPiC) – Wintersemester 2018/19

Übung 8

Rebecca Felsheim
Benedict Herzog

Lehrstuhl für Informatik 4
Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg



Lehrstuhl für Verteilte Systeme
und Betriebssysteme



FRIEDRICH-ALEXANDER
UNIVERSITÄT
ERLANGEN-NÜRNBERG
TECHNISCHE FAKULTÄT

Prozesse

Prozesse

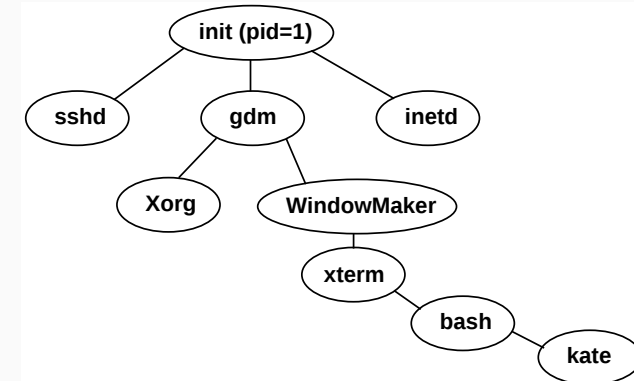


Prozesshierarchie



- Prozesse sind eine Ausführungsumgebung für Programme
 - haben eine Prozess-ID (PID, ganzzahlig positiv)
 - führen ein Programm aus
- Mit einem Prozess sind Ressourcen verknüpft
 - Speicher
 - Adressraum
 - geöffnete Dateien
 - ...
- Visualisierung von Prozessen: `ps(1)`, `ps tree(1)`, `htop(1)`

- Zwischen Prozessen bestehen Vater-Kind-Beziehungen
 - der erste Prozess wird direkt vom Systemkern gestartet (z.B. *init*)
 - es entsteht ein Baum von Prozessen bzw. eine Prozesshierarchie



- **kate** ist ein Kind von **bash**, **bash** wiederum ein Kind von **xterm**



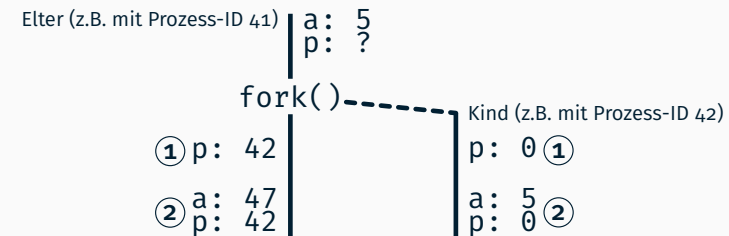
```
01 pid_t fork(void);
```

- Erzeugt einen neuen Kindprozess
- Exakte **Kopie** des Vaters...
 - Datensegment (neue Kopie, gleiche Daten)
 - Stacksegment (neue Kopie, gleiche Daten)
 - Textsegment (gemeinsam genutzt, da nur lesbar)
 - Filedeskriptoren (geöffnete Dateien)
 - ...mit Ausnahme der Prozess-ID
- Kind startet Ausführung hinter dem fork() mit geerbtem Zustand
- Vater-/Kindprozess am **Rückgabewert** von fork(2) unterscheidbar
 - Vater: PID des Kindes
 - Kind: 0
 - Fehler: -1

3



```
01 int a=5;
02 pid_t p = fork(); // (1)
03 a += p;           // (2)
04 switch(p) {
05     case -1: // Fehler - kein Kind
06         ...
07     case 0:  // Kind
08         ...
09     default: // Vater
10         ...
11 }
```



4



- Mit Angabe des vollen Pfads der Programm-Datei in path

```
01 int execl(const char *path, const char *arg0, ... /*, NULL */);
02 int execv(const char *path, char *const argv[]);
```

- Zum Suchen von file wird die Umgebungsvariable PATH verwendet

```
01 int execlp(const char *file, const char *arg0, ... /*, NULL */);
02 int execvp(const char *file, char *const argv[]);
```

- Lädt **Programm** zur Ausführung in den **aktuellen Prozess**
 - aktuell ausgeführtes Programm wird ersetzt: Text-, Daten- und Stacksegment
 - erhalten bleiben: Filedeskriptoren (= geöffnete Dateien), Arbeitsverzeichnis, ...
- Aufrufparameter für exec(3)
 - Pfad bzw. Dateiname des neuen Programmes
 - Argumente für die main-Funktion

5



- Mit absolutem Pfad und einer statischen Liste

```
01 execl("/bin/cp", "/bin/cp", "x.txt", "y.txt", NULL);
```

- Mit Suche in PATH und einer statischen Liste

```
01 execlp("cp", "cp", "x.txt", "y.txt", NULL);
```

- Mit Suche in PATH und einer veränderbar großen Liste

```
01 char *args[4];
02 args[0] = "cp";
03 args[1] = "x.txt";
04 args[2] = "y.txt";
05 args[3] = NULL;
06 execvp(args[0], args);
```

- Anmerkungen

- Alle Varianten von exec(3) erwarten als letzten Eintrag in der Argumentenliste einen NULL-Zeiger
- Alle Varianten von exec(3) kehren nur im Fehlerfall zurück

6



- Enthält Pfade zu ausführbaren Programmen
- Ausführen von echo:

```
01 $ echo "Foo"
02 Foo
```

- Aber Ausführen von hello_world:

```
01 $ ./hello_world
02 Hello World
```

- PATH Variable ausgeben:

```
01 $ echo $PATH
02 /proj/i4/bin:/usr/bin:/usr/local/bin:/sbin:/local/bin
03 $ which -a echo
04 /bin/echo
05 /local/bin/echo
```

- PATH Variable verändern:

```
01 export PATH=/path/to/executables:$PATH
```

7



```
01 void exit(int status);
```

- Beendet aktuellen Prozess mit angegebenem Exitstatus
- Gibt alle Ressourcen frei, die der Prozess belegt hat
 - Speicher
 - Filedeskriptoren (schließt alle offenen Dateien)
 - Kerndaten, die für die Prozessverwaltung verwendet wurden
 - ...
- Prozess geht in den *Zombie*-Zustand über
 - ermöglicht Vater auf Terminieren des Kindes zu reagieren
 - Zombie-Prozesse belegen Ressourcen & sollten zeitnah beseitigt werden
 - ist der Vater schon vor dem Kind terminiert
 1. Zombie-Prozess wird an init-Prozess (PID 1) weitergereicht
 2. init-Prozess beseitigt Zombie sofort

8



- Warten auf die Beendigung von Kind-Prozessen (Rückgabe: PID)

```
01 pid_t wait(int *statusbits);
```

- Beispiel

```
01 int main(int argc, char *argv[]) {
02     pid_t pid;
03     pid = fork();
04     if (pid > 0) { /* Vater */
05         int stbits;
06         wait(&stbits); /* Fehlerbehandlung nicht vergessen! */
07         printf("Kindstatus: %x", stbits); // nackte Status-Bits
08     } else if (pid == 0) { /* Kind */
09         execl("/bin/cp", "/bin/cp", "x.txt", "y.txt", NULL);
10         /* diese Stelle wird nur im Fehlerfall erreicht */
11         perror("exec /bin/cp"); exit(EXIT_FAILURE);
12     } else {
13         /* pid == -1 --> Fehler bei fork */
14     }
15 }
```

9



- wait(2) blockiert, bis ein Kind-Prozess terminiert wird
- PID dieses Kind-Prozesses wird als Rückgabewert geliefert
- als Parameter kann ein Zeiger auf einen int-Wert mitgegeben werden, in dem u.a. der Exitstatus des Kind-Prozesses abgelegt wird
- Status-Bits enthalten Grund des Terminierens
- Makros erleichtern Abfrage
 - Prozess mit exit(3) bzw. _exit(2) oder durch return aus der main() terminiert: WIFEXITED(stbits)
 - ⇒ Exitstatus: WEXITSTATUS(stbits)
 - Prozess durch Signal abgebrochen: WIFSIGNALED(stbits)
 - ⇒ Nummer des Signals: WTERMSIG(stbits)
- Weitere Makros: siehe Dokumentation wait(2)

10



```
01 pid_t waitpid(pid_t pid, int *status, int options);
```

- warten auf bestimmten Prozess
`pid > 0` Kindprozess mit Prozess-ID `pid`
`pid = -1` Beliebige Kindprozesse
 ...
- Optionen:
`WNOHANG` sofort zurückkehren, wenn kein Kind beendet wurde
 (nicht blockieren)
 ...
- Rückgabewert
`> 0` Prozess-ID des Kindprozesses
`0` kein Prozess beendet (bei Verwendung von `WNOHANG`)
`-1` Fehler – Details siehe `waitpid(2)`

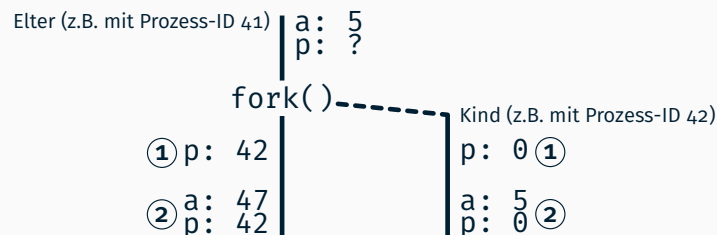
11

Minimale Shell

Funktionsweise einer minimalen Shell



- Auf Eingaben vom Benutzer warten
- Neuen Prozess erzeugen
- Kind: Startet Programm
- Vater: Wartet auf die Beendigung des Kindes
- Ausgabe der Kindzustands



12

Einlesen von der Standard-Eingabe mit fgets



```
01 char *fgets(char *s, int size, FILE *stream);
```

- `fgets(3)` liest eine Zeile vom übergebenen Eingabe-Kanal und schreibt diese in einen vorher angelegten Speicherbereich
- Maximal `size-1` Zeichen werden gelesen und mit `'\0'` abgeschlossen
- Das `'\n'` am Ende der Zeile wird auch gespeichert
- Rückgabewert ist der Zeiger auf den übergebenen Speicherbereich; oder `NULL` am Ende der Eingabe oder im Fehlerfall
 ⇒ Unterscheidung End-Of-File und Fehler mit `feof(3)` oder `ferror(3)`

```

01 char buf[23];
02 while (fgets(buf, 23, stdin) != NULL) {      /* Fehlerüberprüfung
    ↳ ! */
03     /* buf enthält die eingelesene Zeile */
04 }
    
```

13



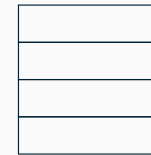
```
01 char *strtok(char *str, const char *delim);
```

- strtok(3) teilt einen String in Tokens auf, die durch bestimmte Trennzeichen (engl. delimiter) getrennt sind
- Wird sukzessive aufgerufen und liefert jeweils einen Zeiger auf das nächste Token
 - str ist im ersten Aufruf ein Zeiger auf den zu teilenden String, in allen Folgeaufrufen NULL
 - delim ist ein String, der alle Trennzeichen enthält, z.B. " \t\n"
- Direkt aufeinanderfolgende Trennzeichen in str werden übersprungen
- Trennzeichen nach Token werden durch '\0' ersetzt
- Ist das Ende des Strings erreicht, gibt strtok(3) NULL zurück

14



cmdline → ls -l __/tmp\0



```
01 cmdline = "ls -l /tmp";
02 a[0] = strtok(cmdline, " ");
03 a[1] = strtok(NULL, " ");
04 a[2] = strtok(NULL, " ");
05 a[3] = strtok(NULL, " ");
```

15



cmdline → ls\0-l __/tmp\0

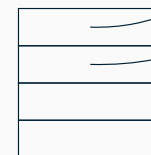


```
01 cmdline = "ls -l /tmp";
02 a[0] = strtok(cmdline, " ");
03 a[1] = strtok(NULL, " ");
04 a[2] = strtok(NULL, " ");
05 a[3] = strtok(NULL, " ");
```

15

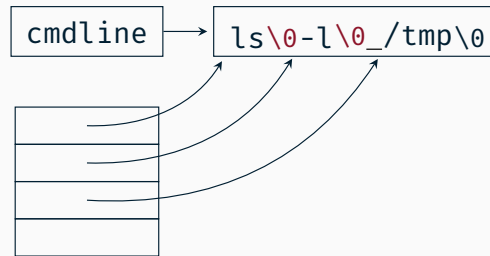


cmdline → ls\0-l\0_/tmp\0



```
01 cmdline = "ls -l /tmp";
02 a[0] = strtok(cmdline, " ");
03 a[1] = strtok(NULL, " ");
04 a[2] = strtok(NULL, " ");
05 a[3] = strtok(NULL, " ");
```

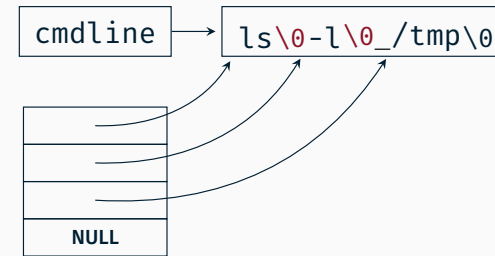
15



```

01 cmdline = "ls -l /tmp";
02 a[0] = strtok(cmdline, " ");
03 a[1] = strtok(NULL, " ");
04 a[2] = strtok(NULL, " ");
05 a[3] = strtok(NULL, " ");

```



```

01 cmdline = "ls -l /tmp";
02 a[0] = strtok(cmdline, " ");
03 a[1] = strtok(NULL, " ");
04 a[2] = strtok(NULL, " ");
05 a[3] = strtok(NULL, " ");

```

15

15

Signale

Signale



- Vergleichbar mit Interrupts beim AVR
- Standardbehandlungen für Signale bereits vorhanden
- Verwendung von Signalen
 - Ereignissignalisierung des Betriebssystemkerns an einen Prozess
 - Ereignissignalisierung zwischen Prozessen
- Zwei Arten von Signalen
 - synchrone Signale: durch Prozessaktivität ausgelöst (Trap / Falle)
 - ⇒ Zugriff auf ungültigen Speicher, ungültiger Befehl
 - asynchrone Signale: "von außen" ausgelöst (Interrupts / Unterbrechung)
 - ⇒ Timer, Tastatureingabe

16



- Das Standardverhalten bei den meisten Signalen ist die Terminierung des Prozesses, bei einigen Signalen mit Anlegen eines Core-Dumps
 - SIGALRM (Term): Timer abgelaufen (`alarm(2)`, `setitimer(2)`)
 - SIGCHLD (Ign): Statusänderung eines Kindprozesses
 - SIGINT (Term): Interrupt (Shell: CTRL-C)
 - SIGQUIT (Core): Quit (Shell: CTRL-@)
 - SIGKILL (nicht behandelbar): beendet den Prozess
 - SIGTERM (Term): Terminierung; Standardsignal für `kill(1)`
 - SIGSEGV (Core): Speicherschutzverletzung
 - SIGUSR1, SIGUSR2 (Term): Benutzerdefinierte Signale
- Siehe auch `signal(7)`

17

- Kommando `kill(1)` aus der Shell

```
01 kill -USR1 <pid>
```

- Parameter: Signalnummer oder Signal ohne "SIG"

- Systemaufruf `kill(2)`

```
01 int kill(pid_t pid, int signo);
```

18



- Konfiguration mit Hilfe einer Variablen vom Typ `sigset_t`
- Hilfsfunktionen konfigurieren das Signalset
 - `sigemptyset(3)`: alle Signale aus Maske entfernen
 - `sigfillset(3)`: alle Signale in Maske aufnehmen
 - `sigaddset(3)`: Signal zur Maske hinzufügen
 - `sigdelset(3)`: Signal aus Maske entfernen
 - `sigismember(3)`: Abfrage, ob Signal in Maske enthalten ist
- Analogie zum AVR: EIMSK-Register

- Setzen einer Maske mit

```
01 int sigprocmask(int how, const sigset_t *set, sigset_t *oset);
```

- `how`: Operation
 - `SIG_SETMASK`: setzt `set`
 - `SIG_BLOCK`: blockiert zusätzlich die in `set` gesetzten Signale
 - `SIG_UNBLOCK`: deblockiert die in `set` gesetzten Signale
- `set`: Parameter für die Operation
- `oset`: Speicher für aktuell installierte Maske

- Beispiel

```
01 sigset_t set;
02 sigemptyset(&set);
03 sigaddset(&set, SIGUSR1);
04 sigprocmask(SIG_BLOCK, &set, NULL); /* Blockiert SIGUSR1 */
```

- Anwendung: z.B. kritische Abschnitte (vgl. `cli()`, `sei()`)
- !! Die prozessweite Signal-Maske wird über `fork(2)/exec(3)` vererbt !!

19

20



- AVR-Analogie: ISR(. .), Alarmhandler
- Konfiguration mit Hilfe der Struktur sigaction

```

01 struct sigaction {
02     void (*sa_handler)(int); /* Behandlungsfunktion */
03     sigset_t sa_mask; /* Signalmaske während der Behandlung */
04     int sa_flags;      /* Diverse Einstellungen */
05 }

```

- Signalbehandlung kann über sa_handler konfiguriert werden:
 - SIG_IGN: Signal ignorieren
 - SIG_DFL: Default-Signalbehandlung einstellen
 - Funktionsadresse: Funktion wird in der Signalbehandlung aufgerufen
Als Parameter wird die Signalnummer übergeben
- SIG_IGN und SIG_DFL werden über exec(3) vererbt, nicht aber eine Behandlungsfunktion (nicht möglich, warum?)

21



- Konfiguration mit Hilfe der Struktur sigaction

```

01 struct sigaction {
02     void (*sa_handler)(int); /* Behandlungsfunktion */
03     sigset_t sa_mask; /* Signalmaske während der Behandlung */
04     int sa_flags;      /* Diverse Einstellungen */
05 }

```

- sa_mask wird während der Ausführung des Signalhandlers gesetzt
⇒ sigprocmask()

22



- Konfiguration mit Hilfe der Struktur sigaction

```

01 struct sigaction {
02     void (*sa_handler)(int); /* Behandlungsfunktion */
03     sigset_t sa_mask; /* Signalmaske während der Behandlung */
04     int sa_flags;      /* Diverse Einstellungen */
05 }

```

- sa_flags beeinflussen das Verhalten beim Signalempfang
- Bei uns gilt: sa_flags=SA_RESTART

23



- Konfiguration mit Hilfe der Struktur sigaction

```

01 struct sigaction {
02     void (*sa_handler)(int); /* Behandlungsfunktion */
03     sigset_t sa_mask; /* Signalmaske während der Behandlung */
04     int sa_flags;      /* Diverse Einstellungen */
05 }

```

- Konfiguration Setzen

```

01 #include <signal.h>
02
03 int sigaction(int sig, const struct sigaction *act,
04              struct sigaction *oact);

```

- sig: Signalnummer
- act: Zu installierende Konfiguration
- oact: Speicher für die aktuell installierte Konfiguration

24



```

01 struct sigaction {
02     void (*sa_handler)(int); /* Behandlungsfunktion */
03     sigset_t sa_mask; /* Signalmaske während der Behandlung */
04     int sa_flags;      /* Diverse Einstellungen */
05 }

```

■ Installieren eines Handlers für SIGUSR1

```

01 #include <signal.h>
02
03 void my_handler(int sig) {
04     ...
05 }
06
07 int main(int argc, char * argv[]){
08     struct sigaction action;
09     action.sa_handler = my_handler;
10     sigemptyset(&action.sa_mask);
11     action.sa_flags = SA_RESTART;
12     sigaction(SIGUSR1, &action, NULL);
13     ....

```

25

- Problem: In einem kritischen Abschnitt auf ein Signal warten
 1. Signal deblockieren
 2. Passiv auf Signal warten (*schlafen* legen)
 3. Signal blockieren
 4. Kritischen Abschnitt bearbeiten
- Operationen müssen atomar am Stück ausgeführt werden!
 - ⇒ gleiche Problematik wie bei den Stromsparmodi des AVR-Prozessors

■ Sigsuspend

```

01 #include <signal.h>
02 int sigsuspend(const sigset_t *mask);

```

1. sigsuspend(mask) setzt mask als Signal-Maske
2. Der Prozess blockiert bis zum Eintreffen eines Signals
3. Der Signalhandler wird ausgeführt
4. sigsuspend() setzt die ursprüngliche Signal-Maske und kehrt zurück

26

POSIX-Signale vs. AVR-Interrupts



■ Vergleich

	Interrupts	Signale
Behandlung installieren	ISR()-Makro	sigaction(2)
Auslösung	Hardware	Prozesse mit kill() oder Betriebssystem
Synchronisation	cli(), sei()	sigprocmask(2)
Warten auf Signale	sei(); sleep_cpu()	sigsuspend(2)

- Signale und Interrupts sind sehr **ähnliche Konzepte** auf unterschiedlichen Ebenen
- Viele Probleme treten in beiden Fällen auf und sind konzeptionell identisch zu lösen

27

Aufgabe: mish



- Einfache Shell ("mini shell") zum Ausführen von Kommandos
 - Ausgabe des Shell-Prompt und Warten auf Eingaben: `fgets(3)`
 - Zerlegen der Eingaben in Kommandoname und Argumente: `strtok(3)`
 - Starten des Kommandos in neuem Prozess: `fork(2)`, `execvp(3)`
 - Warten auf Terminierung & Ausgabe des Exitstatus: `wait(2)`

```
01 # Reguläre Beendigung durch Exit (Exitstatus = 0)
02 mish> ls -l
03 ...
04 Exit status [2110] = 0
05
06 # Beendigung durch Signal (hier SIGINT = 2)
07 mish> sleep 10
08 Signal [1302] = 2
```

- Anpassen der Signalbehandlungen für SIGINT (`sigaction(2)`)
 - Vater: Signal ignorieren (`SIG_IGN`)
 - Kind: Default-Behandlung (`SIG_DFL`)

28



- Unterstützung von Hintergrundprozessen
 - Starten im Hintergrund mit "&" am Ende des Befehls
 - Beispiel: `./sleep 10 &`
 - Ausgabe der Prozess-ID und des Prompts
 - Anschließend sofort neue Befehle entgegennehmen
- Aufsammeln der Zombie-Prozesse
 - Signal `SIGCHLD` zeigt Statusänderung von Kindprozessen an
 - Aufsammeln mit `waitpid(2)` im Hauptprogramm
 - Weitere relevante Bibliotheksfunktionen: `sigaction(2)`, `sigprocmask(2)`, `sigsuspend(2)`

```
01 # Starten eines Hintergrundprozesses mit &
02 mish> sleep 10 &
03 Started [2110]
04 mish> ...
05 ...
06 Exit status [2110] = 0
```

29

Übersicht der Konzepte (1)



1. Neuen Prozess erstellen: `fork(2)`

```
01 pid_t p = fork();
02 switch(p) {
03     case -1: // Fehler - kein Kind
04         ...
05     case 0: // Kind
06         ...
07     default: // Vater
08         ...
09 }
```

2. Programm im aktuellen Prozess starten: `exec(3)`

```
01 char *args[4];
02 args[0] = "cp";
03 args[1] = "x.txt";
04 args[2] = "y.txt";
05 args[3] = NULL;
06 execvp(args[0], args);
```

30

Übersicht der Konzepte (2)



3. Auf Prozessbeendigung warten: `wait(2)`

```
01 int stbits;
02 wait(&stbits); /* Fehlerbehandlung nicht vergessen! */
```

```
01 int stbits;
02 pid_t pid = waitpid(-1, &stbits, WNOHANG);
03 /* beliebiger Kindprozess; nicht blockieren */
```

4. Signalhandler installieren: `sigaction(2)`

```
01 struct sigaction act;
02 act.sa_handler = SIG_DFL; // Handlersignatur: void f(int signum)
03 act.sa_flags = SA_RESTART;
04 sigemptyset(&act.sa_mask);
05 sigaction(SIGINT, &act, NULL);
```

31



5. Signale blockieren/deblockieren: sigprocmask(2)

```

01 sigset_t set;
02 sigemptyset(&set);
03 sigaddset(&set, SIGUSR1);
04 sigprocmask(SIG_BLOCK, &set, NULL); /* Blockiert SIGUSR1 */
05 // kritischer Abschnitt
06 sigprocmask(SIG_UNBLOCK, &set, NULL); /* Deblockiert SIGUSR1 */

```

6. Auf Signale warten: sigsuspend(2)

```

01 sigprocmask(SIG_BLOCK, &set, &old); /* Blockiert Signale */
02 while(event == 0){
03     sigsuspend(&old); /* Wartet auf Signale */
04 }
05 sigprocmask(SIG_SETMASK, &old, NULL); /* Deblockiert Signale */

```

Hands-on: run

■ Testprogramme unter /proj/i4spic/pub/aufgabe8

■ spic-wait

```

01 /proj/i4spic/pub/aufgabe8/spic-wait
02 My PID: 20746
03 Try
04 kill 20746
05     to terminate without core dump (SIGTERM)
06 kill -QUIT 20746
07     to terminate with core dump (SIGQUIT)

```

■ spic-exit

```

01 /proj/i4spic/pub/aufgabe8/aufgabenr#/spic-exit 12
02 Exiting with status 12

```

32

33

Hands-on: run



```

01 ./run <programm> <param0> [<params> ...]

```

- run erhält einen Programmnamen und eine Liste mit Parametern
 - erstellt für jeden Parameter einen neuen Prozess
 - führt das angegebene Programm aus und übergibt den zugehörigen Parameter
 - wartet auf dessen Beendigung und behandelt nächsten Parameter
- Aufrufbeispiel: `./run echo Auto Haus Katze`
- Generierte Programmaufrufe:
 - `echo Auto`
 - `echo Haus`
 - `echo Katze`
- Bibliotheksfunktionen: `fork(2)`, `exec(3)`, `wait(2)`
- Fehlerbehandlung beachten

34