

Programmation système Multi processing

Florent Devin

EISTI



3 février 2009

Plan

Programmation
système
Multi processing

Florent Devin

Rappel

Notion de programme
Gestion des processus

Rappel

Notion de programme
Gestion des processus

Multi processing

Présentation

Nouveau processus

Multi processing

Présentation

Nouveau processus

Programme / Processus

- ▶ Programme : fichier binaire inerte
- ▶ Processus : programme en cours d'exécution dans un environnement
- ▶ PID : Numéro unique d'un processus
- ▶ PPID : Numéro du processus père
- ▶ État du processus : géré par l'ordonnanceur
- ▶ Processus : utilise des ressources allouées par le SE
- ▶ Gestion arborescente des processus

Format d'un exécutable

- ▶ Un en-tête : décrit l'ensemble du fichier, carte, et section
- ▶ Taille à allouer
- ▶ Section text : code en langage machine
- ▶ Section data : données initialisées
- ▶ D'autres sections : symbole de débuggage, images, ...

Action du SE

- ▶ Création/suppression de processus
- ▶ Suspension/reprise d'un processus (ordonnancement)
- ▶ Synchronisation de processus
- ▶ Communication inter-processus
- ▶ Traitement des interblocages

Élément constitutif d'un processus

- ▶ Section de texte : code du programme
- ▶ Process Block Control (PCB)
 - ▶ Compteur d'instructions
 - ▶ Contenu des registres
 - ▶ Pile d'exécution
 - ▶ PID
 - ▶ Fichiers ouverts
 - ▶ État du processus
 - ▶ ...
- ▶ Section de données : variables du programme

État d'un processus

- ▶ Nouveau (en cours de création)
- ▶ En exécution (par le processeur)
- ▶ En attente (attente “active” d'un événement)
- ▶ Prêt (potentiellement exécutable par le processeur)
- ▶ Terminé

- ▶ Multiplicité des exécutions
- ▶ Protection des exécutions (impossibilité d'exécuter un autre code que le sien)
- ▶ Communication possible grâce aux appels systèmes
- ▶ Gain de temps de traitement
- ▶ Meilleure utilisation des machines mutliprocesseurs
- ▶ Problème d'accès concurrents

Création d'un nouveau processus

- ▶ Création d'un nouveau processus impossible
- ▶ Duplication d'un processus possible
- ▶ Appel système :

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>

pid_t fork (void);
```

Qui est qui ?

- ▶ Père : processus qui exécute `fork`
- ▶ Fils : processus résultant de la duplication
- ▶ Un seul père pour un processus
- ▶ Plusieurs fils possibles (notion d'arborescence)
- ▶ Valeur de `fork`
 - ▶ 0 : processus fils
 - ▶ -1 : erreur dans la duplication
 - ▶ nb : processus père (permet de connaître le numéro du fils)

Attributs hérités

- ▶ Duplication exacte ? Pas tout à fait...
- ▶ Pas d'héritage de
 - ▶ PID : différent de celui du père
 - ▶ PPID : PID du père
 - ▶ verrouillage mémoire (`mlock`, `mlockall`)
 - ▶ statistiques d'utilisation des ressources
 - ▶ signaux en attente
 - ▶ des ajustements de sémaphores (`semop`)
 - ▶ `man fork` pour plus de détails
- ▶ Hérite d'une copie des descripteurs de fichiers, état, positionnement

Cas spécifique des descripteurs de fichiers

- ▶ Après un `fork` : entrée de la table de `fd` pointe sur la *même* table des fichiers
- ▶ Nombre de descripteurs de la table des fichiers : incrémenté
- ▶ Offset commun aux deux processus

Exemple

Rappel

Notion de programme
Gestion des processus

Multi processing

Présentation

Nouveau processus

```
pid_proc = fork ();  
switch (pid_proc) {  
    case -1 : // Cas de l'erreur  
        .../... break;  
    case 0 : // Code du fils  
        .../... break;  
    default : // Code du père  
        .../... break;  
}
```

Combien de processus

```
int main (int argc , char** argv)
{
    fork ();
    fork ();
    fork ();

    return (0);
}
```

Terminaison d'un processus

- ▶ Fin d'un processus : fin de la fonction `main`
- ▶ Deux primitives pour arrêter l'exécution :

```
#include <unistd.h>

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

- ▶ `status` : code de retour (entre 0 et 255) transmis au père
- ▶ Par convention : terminaison normale $\Rightarrow$ `status = 0`

Identité d'un processus

- ▶ Processus : PID
- ▶ Possibilité d'accéder à son PID, mais aussi à celui de son père

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>

pid_t  getpid(void);
pid_t  getppid(void);
```

Attente de terminaison

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>

pid_t wait (int *status) ;
```

- ▶ `wait` : suspend l'exécution du processus appelant, jusqu'à la terminaison d'un de ses fils.
- ▶ Si fils déjà fini, `wait` retourne immédiatement
- ▶ Retourne le PID du fils, ainsi que la valeur de retour du fils (si `status != NULL`)

Information sur la terminaison

- ▶ `WIFEXITED (status)` : vrai si terminaison normale du fils
- ▶ `WEXITSTATUS (status)` : renvoie la valeur du fils, si `WIFEXITED (status)`
- ▶ `WIFSIGNALED (status)` : vrai si terminaison par un signal
- ▶ `WTERMSIG (status)` : valeur du signal
- ▶ Plus d'info : `man 2 wait`

Changement de code

- ▶ Famille des `exec` [`lv`] [`ep`]
- ▶ Permet de changer le code d'un processus par un autre (et donc l'exécution)
- ▶ Desallocation des sections, et allocation des nouvelles : géré par le SE
- ▶ Peu d'intérêt d'utiliser `fork` sans `exec`
- ▶ Très peu d'intérêt d'utiliser `exec` sans `fork`

Utilisation classique

- ▶ Fabrication d'un shell
- ▶ Attente de commandes par le processus père
- ▶ Dès réception d'une commande : création d'un processus fils
- ▶ Changement du code par la commande demandée
- ▶ Dès terminaison du fils, récupération du résultat
- ▶ Affichage du prompt, et attente

Exemple

Rappel

Notion de programme
Gestion des processus

Multi processing

Présentation

Nouveau processus

