

- Besprechung Aufgaben 4 und 5
- Fehlerbehandlung
- Prozesse
- POSIX-Prozess-Systemfunktionen
- POSIX-Signale
- Aufgabe 6

1 Fehler in Bibliotheksfunktionen

- Fehler treten häufig in Funktionen der C-Bibliothek auf
 - erkennbar i.d.R. am Rückgabewert (Manpage!)
- Die Fehlerursache wird über die globale Variable `errno` übermittelt
 - Fehlercode für jeden möglichen Fehler (siehe `errno(3)`)
 - Der Wert `errno=0` bedeutet Erfolg, alles andere ist ein Fehlercode
 - Bibliotheksfunktionen setzen `errno` im Fehlerfall
 - Bekanntmachung im Programm durch Einbinden von `errno.h`
- Fehlercodes können mit den Funktionen `perror(3)` und `strerror(3)` ausgegeben bzw. in lesbare Strings umgewandelt werden

```
char *mem = malloc(...); /* malloc gibt im Fehlerfall */
if(NULL == mem) {           /* NULL zurück */
    fprintf(stderr, "%s:%d: malloc failed with reason: %s\n",
            __FILE__, __LINE__-3, strerror(errno));
    perror("malloc"); /* Alternative zu strerror + fprintf */
    exit(EXIT_FAILURE); /* Programm mit Fehlercode beenden */
}
```

U7-1 Fehlerbehandlung

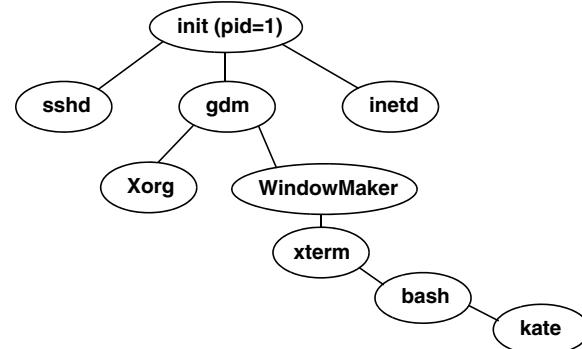
- Fehler können aus unterschiedlichsten Gründen im Programm auftreten
 - Systemressourcen erschöpft
 - `malloc(3)` schlägt fehl
 - Fehlerhafte Benutzereingaben (z.B. nicht existierende Datei)
 - `open(2)` schlägt fehl
 - Transiente Fehler (z.B. nicht erreichbarer Server)
 - `connect(2)` schlägt fehl
 - ...
- Gute Software **erkennt Fehler**, führt eine **angebrachte Behandlung** durch und gibt eine **aussagekräftige Fehlermeldung** aus
 - ◆ Kann das Programm trotz des Fehlers sinnvoll weiterlaufen?
 - ◆ Beispiel 1: Ermittlung des Hostnamens zu einer IP-Adresse für Logeintrag
 - Fehlerbehandlung: IP-Adresse im Log eintragen, Programm läuft weiter
 - ◆ Beispiel 2: Öffnen einer zu kopierenden Datei schlägt fehl
 - Fehlerbehandlung: Kopieren nicht möglich, Programm beenden

U7-2 Prozesse: Überblick

- Prozesse sind eine Ausführumgebung für Programme
 - haben eine Prozess-ID (PID, ganzzahlig positiv)
 - führen ein Programm aus
- Mit einem Prozess sind Ressourcen verknüpft (s. Vorlesung ab E.5)

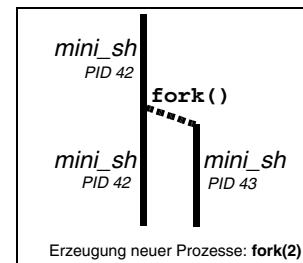
U7-2 UNIX-Prozesshierarchie

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



- ◆ Beispiel: **kat** ist ein Kind von **bash**, **bash** wiederum ein Kind von **xterm**

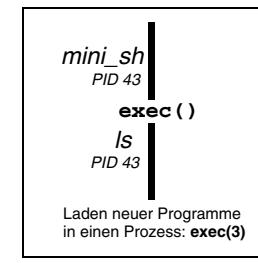
U7-3 POSIX Prozess-Systemfunktionen



mini_sh
PID 42
fork()
mini_sh
PID 42

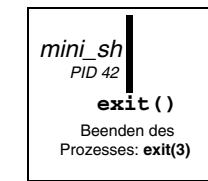
mini_sh
PID 43

Erzeugung neuer Prozesse: fork(2)

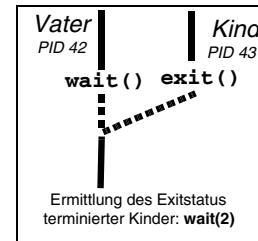


mini_sh
PID 43
exec()
ls
PID 43

Laden neuer Programme in einen Prozess: exec(3)



mini_sh
PID 42
exit()
Beenden des
Prozesses: exit(3)



Vater
PID 42
Kind
PID 43
wait() exit()
Ermittlung des Existenzstatus
terminierter Kinder: wait(2)

1 fork(2): Erzeugung eines neuen Prozesses

- Erzeugt einen neuen Kindprozesses
- 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 dem geerbten Zustand
 - das ausgeführte Programm muss anhand der PID (Rückgabewert von fork()) entscheiden, ob es sich um den Vater- oder den Kindprozess handelt

1 fork(2): Beispiel

```
int a=5; pid_t p = fork();❶
a += p; ❷
switch(p) {
    case -1: /* fork-Fehler, es wurde kein Kind erzeugt */
    ...
    case 0: /* Hier befinden wir uns im Kind */
    ...
    default: /* Hier befinden wir uns im Vater */
    ...
}
```

Vater (z.B. mit Prozess-ID 41)

a: 5
p: ?
fork()
p: 42❶
a: 47❷
p: 42

Kind (z.B. mit Prozess-ID 42)
❶ p: 0
❷ a: 5
p: 0

2 exec(3)

- Lädt Programm zur Ausführung in den aktuellen Prozess
- **ersetzt** aktuell ausgeführtes Programm: Text-, Daten- und Stacksegment
- behält: Filedeskriptoren (= geöffnete Dateien), Arbeitsverzeichnis, ...
- Aufrufparameter:
 - ◆ Dateiname des neuen Programmes (z.B. `"/bin/cp"`)
 - ◆ Argumente, die der `main`-Funktion des neuen Programms übergeben werden (z.B. `"/bin/cp", "/etc/passwd", "/tmp/passwd"`)
 - ◆ evtl. Umgebungsvariablen

■ Beispiel

```
exec1("/bin/cp", "/bin/cp", "/etc/passwd", "/tmp/passwd", NULL);
```

- exec kehrt nur **im Fehlerfall** zurück

3 exit(3)

- beendet aktuellen Prozess mit einem Status-Byte
 - Konvention: Status 0 bedeutet Erfolg, alles andere eine Fehlernummer
 - Bedeutung der Exitstatus üblicherweise in Manpage dokumentiert
 - Exitstatus `EXIT_FAILURE` und `EXIT_SUCCESS` vordefiniert
- gibt alle Ressourcen frei, die der Prozess belegt hat, z.B.
 - ◆ Speicher
 - ◆ Filedeskriptoren (schließt alle offenen Files)
 - ◆ Kerndaten, die für die Prozessverwaltung verwendet wurden
- Prozess geht in den *Zombie*-Zustand über
 - ◆ ermöglicht es dem Vater auf den Tod des Kindes zu reagieren (`wait(2)`)
 - ◆ *Zombie*-Prozesse belegen Systemressourcen und sollten schnellstmöglich beseitigt werden!
 - ◆ ist der Vater schon vor dem Kind terminiert, so wird der *Zombie* an den Prozess mit PID 1 (z.B. `init`) weitergereicht, welcher diesen sofort beseitigt

2 exec(3) Varianten

- mit Angabe des vollen Pfads der Programm-Datei in `path`

```
int exec1(const char *path, const char *arg0, ...,
          const char *argn, char * /*NULL*/);
```

```
int execv(const char *path, char *const argv[]);
```

- zum Suchen von `file` wird die Umgebungsvariable `PATH` verwendet

```
int exec1p (const char *file, const char *arg0, ..., const char
            *argn, char * /*NULL*/);
```

```
int execvp (const char *file, char *const argv[]);
```

4 wait(2)

- Warten auf Statusinformationen von Kind-Prozessen (Rückgabe: PID)


```
pid_t wait(int *status);
```

■ Beispiel:

```
int main(int argc, char *argv[]) {
    pid_t pid;
    if ((pid=fork()) > 0) {
        /* Vater */
        int status;
        wait(&status); /* Fehlerbehandlung nicht vergessen! */
        printf("Kindstatus: %x", status); /* hakte Status-Bits ausg. */
    } else if (pid == 0) {
        /* Kind */
        exec1("/bin/cp", "/bin/cp", "x.txt", "y.txt", NULL);
        /* diese Stelle wird nur im Fehlerfall erreicht */
        perror("exec /bin/cp"); exit(EXIT_FAILURE);
    } else {
        /* pid == -1 --> Fehler bei fork */
    }
}
```

4 wait(2)

- **wait** blockiert den Vater, bis ein Kind terminiert oder gestoppt wird
 - ◆ *pid* dieses Kind-Prozesses wird als Ergebnis geliefert
 - ◆ als Parameter kann ein Zeiger auf einen *int*-Wert mitgegeben werden, in dem der Exitstatus (**16 Bit**) des Kind-Prozesses abgelegt wird
 - ◆ in den Status-Bits wird eingetragen "was dem Kind-Prozess zugestoßen ist", Details können über Makros abgefragt werden:
 - ▶ Prozess mit `exit()` terminiert: **WIFEXITED(status)**
 - exit-Parameter (unteres Byte): **WEXITSTATUS(status)**
 - ▶ Prozess durch Signal abgebrochen: **WIFSIGNALED(status)**
 - Nummer des Signals: **WTERMSIG(status)**
 - ▶ weitere siehe `man 2 wait`

1 Reaktion auf Signale

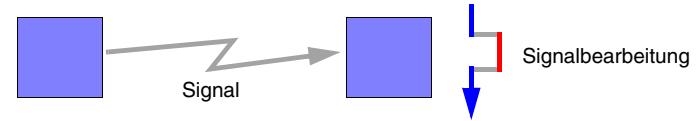
- **abort**
 - ◆ erzeugt Core-Dump (Segmente + Registerkontext) und beendet Prozess
- **exit**
 - ◆ beendet Prozess, ohne einen Core-Dump zu erzeugen
- **ignore**
 - ◆ ignoriert Signal
- **stop**
 - ◆ stoppt Prozess
- **continue**
 - ◆ setzt einen gestoppten Prozess fort
- **signal handler**
 - ◆ Aufruf einer Signalbehandlungsfunktion, danach Fortsetzung des Prozesses

U7-4 POSIX-Signale

- **Zwei Arten von Signalen**
 - ◆ synchrone Signale: durch Prozessaktivität ausgelöst (Analogie: Traps)
 - ◆ asynchrone Signale: "von außen" ausgelöst (Analogie: Interrupts)
- **Zwecke von Signalen**
 - ◆ Ereignissignalisierung zwischen Prozessen
 - ◆ Ereignissignalisierung des Betriebssystemkerns an einen Prozess

2 POSIX-Signalbehandlung

- **Signal bewirkt Aufruf einer Funktion**



- ◆ nach der Behandlung läuft Prozess an unterbrochener Stelle weiter

- **Systemschnittstelle**

- ◆ `sigaction`
- ◆ `sigprocmask`
- ◆ `sigsuspend`
- ◆ `kill`

3 Signalhandler installieren: sigaction

■ Prototyp

```
#include <signal.h>

int sigaction(int sig, /* Signal */
             const struct sigaction *act, /* Handler */
             struct sigaction *oact /* Alter Handler */ );
```

- Handler bleibt solange installiert, bis neuer Handler mit `sigaction` installiert wird

■ sigaction-Struktur

```
struct sigaction {
    void (*sa_handler)(int); /* Behandlungsfunktion */
    sigset_t sa_mask; /* Signalmaske während der Behandlung */
    int sa_flags; /* diverse Einstellungen, bei uns 0 */
}
```

3 Signalhandler installieren: sigaction Maske (sa_mask)

■ verzögerte Signale

- ◆ während der Ausführung der Signalhandler-Prozedur wird das auslösende Signal blockiert
- ◆ bei Verlassen der Signalbehandlungsroutine wird das Signal deblockiert
- ◆ es wird maximal ein Signal zwischengespeichert

- mit `sa_mask` in der `struct sigaction` kann man zusätzliche Signale während der Behandlung des Signals blockieren

■ Auslesen und Modifikation von Signal-Masken des Typs `sigset_t` mit:

- ◆ `sigaddset()`: Signal zur Maske hinzufügen
- ◆ `sigdelset()`: Signal aus Maske entfernen
- ◆ `sigemptyset()`: Alle Signale aus Maske entfernen
- ◆ `sigfillset()`: Alle Signale in Maske aufnehmen
- ◆ `sigismember()`: Abfrage, ob Signal in Maske enthalten ist

3 Signalhandler installieren: sigaction Handler (sa_handler)

■ Signalbehandlung kann über `sa_handler` eingestellt werden:

- `SIG_IGN` Signal ignorieren
- `SIG_DFL` Default-Signalbehandlung einstellen
- *Funktionsadresse* Funktion wird in der Signalbehandlung aufgerufen und ausgeführt
 - `SIG_IGN` und `SIG_DFL` wird werden über `exec(3)` vererbt, nicht aber eine Behandlungsfunktion (nicht möglich, warum?)

■ Mit `sa_flags` lässt sich das Verhalten beim Signalempfang beeinflussen

- bei uns gilt: `sa_flags=0`

3 Signalhandler installieren: Beispiel

■ Beispiel:

```
#include <signal.h>
void my_handler(int sig) { ... }

...
struct sigaction action;
sigemptyset(&action.sa_mask);
action.sa_flags = 0;
action.sa_handler = my_handler;
sigaction(SIGUSR1, &action, NULL); /* Fehlerbehandlung! */
```

4 Signal zustellen

■ Systemaufruf `kill(2)`

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

- Kommando `kill(1)` aus der Shell (z. B. `kill -USR1 <pid>`)

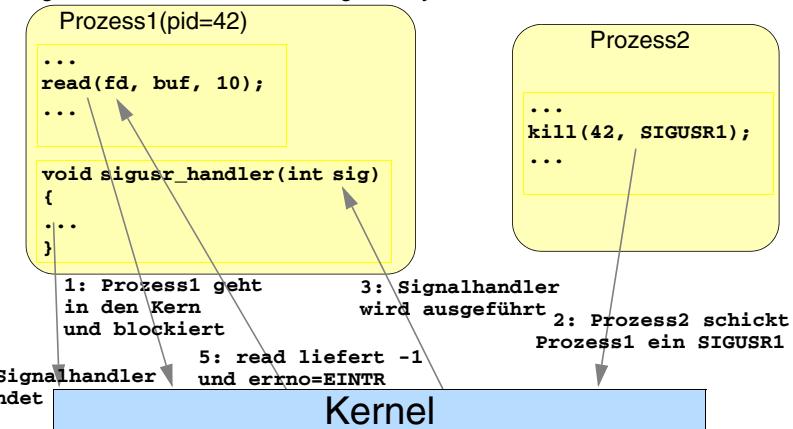
5 Ausgewählte POSIX Signale

Das Defaultverhalten bei den meisten Signalen ist die Terminierung des Prozesses, bei einigen Signalen mit Anlegen eines Core-Dumps.

- **SIGALRM:** Timer abgelaufen (`alarm(2)`, `setitimer(2)`)
- **SIGCHLD:** (ignore): Statusänderung eines Kindprozesses
- **SIGINT:** Interrupt; (Shell: CTRL-C)
- **SIGQUIT (core):** Quit; (Shell: CTRL-\)
- **SIGKILL (nicht behandelbar):** beendet den Prozess
- **SIGTERM:** Terminierung; Standardsignal für `kill(1)`
- **SIGSEGV (core):** Speicherschutzverletzung
- **SIGUSR1, SIGUSR2:** Benutzerdefinierte Signale

6 Unterbrechen von Systemaufrufen

- Signale können die Ausführung von Systemaufrufen unterbrechen



6 Unterbrechen von Systemaufrufen

- betrifft nur blockierende Systemcalls (z.B. `wait()`, `read()`)
- der Systemcall setzt dann `errno=EINTR` und kehrt mit Fehler zurück
- das Programm muss dies erkennen und
 - von einem echten Fehler unterscheiden ➤ Inspektion von `errno`
 - den Systemaufruf erneut starten

```
do {
    errno=0; /* evtl. früheren errno Wert überschreiben */
    ret=wait(NULL);
} while(ret == -1 && errno == EINTR);
if(errno != 0) { /* Fehlerbehandlung */ }
```

- Achtung: Dies betrifft auch Bibliotheksfunktionen, die diese Systemaufrufe verwenden
 - `fgets(3)`, `getchar(3)`, etc. verwenden `read(2)`
 - in der Manpage sollte dokumentiert sein, ob eine Funktion mit Fehlernummer `errno=EINTR` zurückkehren kann

7 Ändern der prozessweiten Signal-Maske

```
int sigprocmask(int how, /* Verknüpfung der Masken */
                const sigset_t *set, /* neue Maske */
                sigset_t *oset /* Speicher für alte Maske */ );
```

- how:
 - ◆ **SIG_BLOCK:** blockiert Signale der Maske (zusätzlich zu bereits blockierten)
 - ◆ **SIG_SETMASK:** blockiert Signale der Maske (und deblockiert alle anderen)
 - ◆ **SIG_UNBLOCK:** deblockiert Signale der Maske

■ Beispiel

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

- Anwendung: Sperren der Signalbehandlung in kritischen Abschnitten
Vgl.: Sperren der Interruptbehandlung in kritischen Abschnitten (`cli()`, `sei()`)
- **Achtung:** Die prozessweite Signal-Maske wird über `exec(3)` vererbt!

8 Warten auf Signale

- Problem: Prozess will in einem kritischen Abschnitt auf ein Signal warten
 - Signal muss deblockiert werden
 - Prozess wartet auf Signal
 - Signal muss wieder blockiert werden
- Operationen müssen atomar am Stück ausgeführt werden!
 - gleiche Problematik wie bei den Stromsparmodi des AVR-Prozessors
- Prototyp

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

- ◆ **sigsuspend(mask)** setzt **mask** als Signal-Maske und blockiert Prozess
- ◆ Signal führt zu Aufruf des Signalhandlers (muss vorher installiert werden)
- ◆ **sigsuspend** restauriert die ursprüngliche Signal-Maske und kehrt zurück

9 POSIX-Signale vs. Interrupts

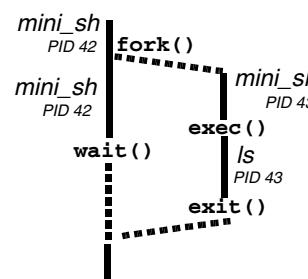
	Signale	Interrupts
Behandlung installieren	sigaction()	ISR() -Makro der C-Bibliothek
Behandlungsfunktion	Signalhandler	Interrupthandler
Auslösung	durch Prozesse mit kill() oder durch das Betriebssystem	durch die Hardware
Synchronisation	sigprocmask()	cli(), sei()
Warten auf IRQ/Signal	sigsuspend(), pause()	sleep_cpu()

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

U7-5 Aufgabe 6: Einfache Shell im Eigenbau

1 Funktionsweise

- Eingabezeile, aus der der Benutzer Programme starten kann



- Erzeugt einen neuen Prozess und startet in diesem das Programm
- Wartet auf Ende des Prozesses und gibt dann dessen Exitstatus aus

2 Aufteilung der Kommandozeile

- Anzahl der Kommandoparameter beim Programmieren
 - gibt der Benutzer mit der Eingabe vor
 - können von Kommando zu Kommando unterschiedlich sein
 - die l-Varianten von exec können nicht verwendet werden
- Die v-Varianten von exec erhalten ein Argumentenarray als Parameter
 - dieses kann dynamisch konstruiert werden
 - hierzu muss die Kommandozeile in aufgeteilt werden (Trenner '\t' und ' ')
 - das Argumentenarray ist ein Feld von Zeigern auf die einzelnen Token
 - terminiert mit einem NULL-Zeiger
- Zum Aufteilen der Kommandozeile kann die Funktion **strtok(3)** benutzt werden

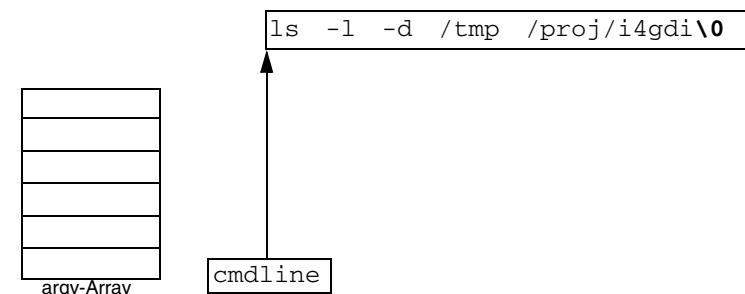
2 strtok

- **strtok(3)** teilt einen String in *Tokens* auf, die durch bestimmte Trennzeichen getrennt sind

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

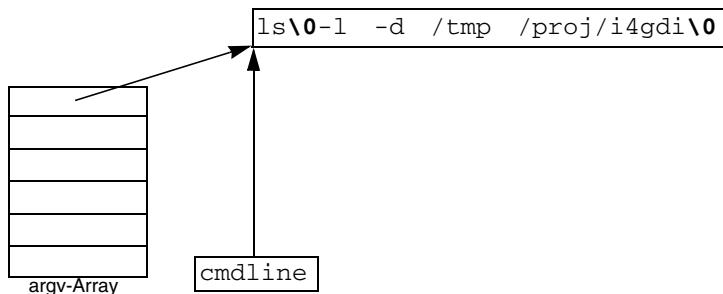
- Wird sukzessive aufgerufen und liefert jeweils einen Zeiger auf das nächste Token (mehrere aufeinanderfolgende Trennzeichen werden hierbei übersprungen)
 - ◆ *str* ist im ersten Aufruf ein Zeiger auf den zu teilenden String, in allen Folgeaufrufen **NULL**
 - ◆ *delim* ist ein String, der alle Trennzeichen enthält, z.B. " \t\n "
- Bei jedem Aufruf wird das einem Token folgende Trennzeichen durch '\0' ersetzt
- Ist das Ende des Strings erreicht, gibt **strtok** **NULL** zurück

2 strtok-Beispiel



- Kommandozeile befindet sich als '\0'-terminierter String im Speicher

2 strtok-Beispiel

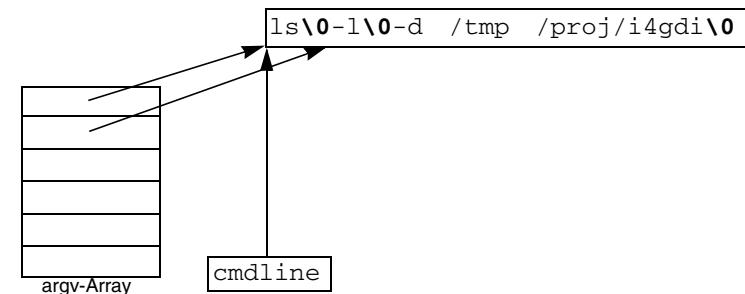


- Erster **strtok**-Aufruf mit dem Zeiger auf diesen Speicherbereich

```
my_argv[0] = strtok(cmdline, " \t");
```

- **strtok** liefert Zeiger auf erstes Token *ls* und ersetzt den Folgetrenner mit '\0'

2 strtok-Beispiel

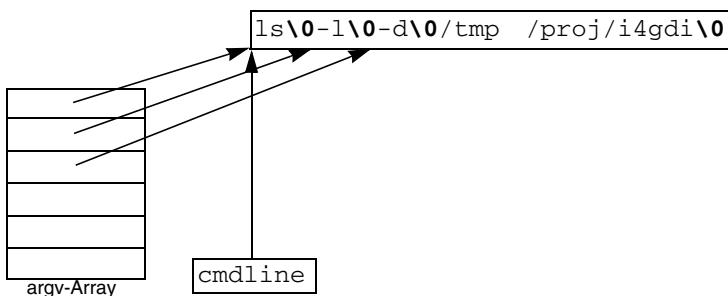


- Weitere Aufrufe von **strtok** nun mit einem **NULL**-Zeiger

```
while(my_argv[i] != NULL) {
    i++;
    my_argv[i] = strtok(NULL, " \t");
}
```

- **strtok** liefert jeweils Zeiger auf das nächste Token

2 strtok-Beispiel

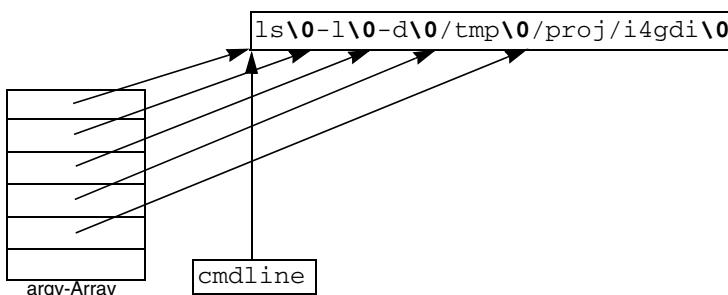


- Weitere Aufrufe von **strtok** nun mit einem NULL-Zeiger

```
while(my_argv[i] != NULL) {
    i++;
    my_argv[i] = strtok(NULL, " \t");
}
```

- strtok** liefert jeweils Zeiger auf das nächste Token

2 strtok-Beispiel

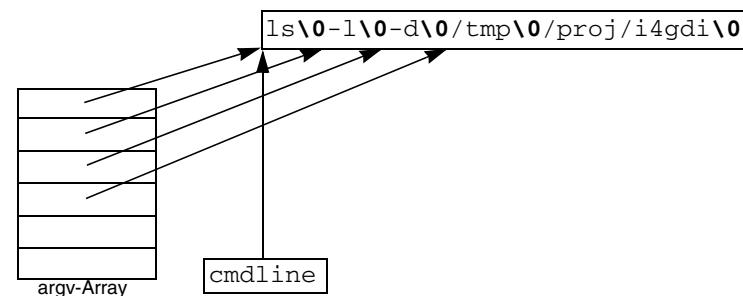


- Weitere Aufrufe von **strtok** nun mit einem NULL-Zeiger

```
while(my_argv[i] != NULL) {
    i++;
    my_argv[i] = strtok(NULL, " \t");
}
```

- strtok** liefert jeweils Zeiger auf das nächste Token

2 strtok-Beispiel

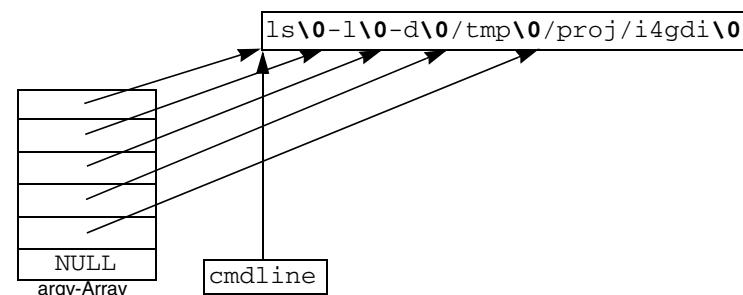


- Weitere Aufrufe von **strtok** nun mit einem NULL-Zeiger

```
while(my_argv[i] != NULL) {
    i++;
    my_argv[i] = strtok(NULL, " \t");
}
```

- strtok** liefert jeweils Zeiger auf das nächste Token

2 strtok-Beispiel



- Weitere Aufrufe von **strtok** nun mit einem NULL-Zeiger

```
while(my_argv[i] != NULL) {
    i++;
    my_argv[i] = strtok(NULL, " \t");
}
```

- Am Ende liefert **strtok** NULL und das argv-Array hat die nötige Form