

# *Fundamentos de Sistemas de Operação*

---

*Unix Windows NT Netware MacOS DOS/VS Vax/VMS  
Linux Solaris HP/UX AIX Mach Chorus*

*Programas, Processos e o SO:  
Continuação*

# Resumo da aula anterior...

- O processo, conceito oferecido pelo SO,
  - “É um contentor” que tem um CPU, uma memória e periféricos idênticos aos da “máquina real”. Cada programa corre nesta máquina virtual como se mais nada existisse...
  - O SO oferece um conjunto de funções para manipular processos
    - Criar: `fork()`
    - Terminar: `kill(pid,...)` e `_exit(valor)`
    - Obter PIDs: `getpid()` e `getppid()`
    - Esperar: `wait()`
    - Executar novo programa no processo: `execl()`, `execlp()`, `execv()`, `execve()`, `execvp()`

# fork ( ) : *mais exemplos* (1)

- Esqueleto de código com um `fork()` e `if`

```
int main( int argc, char *argv[] )
{
    int pid;
    ...
    pid= fork();

    if (pid > 0) {
        // Código a executar pelo pai
    } elseif (pid == 0) {
        // Código a executar pelo filho
    } else
        // Código para tratar o erro do fork;
    }

    ...
}
```

# fork ( ) : *mais exemplos* (2)

- Esqueleto de código com um `fork()` e `switch`

```
int main( int argc, char *argv[] )
{
    int pid;
    ...
    pid= fork();

    switch (pid) {
        case 0: // Código a executar pelo filho
        case -1: // Código para tratar o erro do fork
        default: // Código a executar pelo pai
    }

    ...
}
```

# `fork()` : *erro? Como?*

- *Como com (quase) todas as chamadas ao sistema, a execução de um `fork()` pode falhar... quando?*
  - *Quando o número máximo de processos definido por utilizador (considerando o utilizador que está a lançar o novo processo) é atingido, ou*
  - *Quando o número máximo de processos definido para o sistema é atingido*
  - *Quando há escassez de memória livre...*

# Variáveis de ambiente (1)

```

pal@ccCITI01:~
[pal@ccCITI01 ~]$ env
HOSTNAME=ccCITI01
TERM=xterm
SHELL=/bin/bash
HISTSIZE=1000
KDE_NO_IPV6=1
SSH_CLIENT=85.243.233.114 49181 22
SSH_TTY=/dev/pts/0
USER=pal
LS_COLORS=no=00:fi=00:di=07;37:ln=00;36:pi=40;33:so=00;35:bd=40;33;01:cd=40;33;01:or=01;05;37;41:mi=01;05;37;41:ex=00;32:*.cmd=00;32:*.exe=00;32:*.com=00;32:*.bat=00;32:*.sh=00;32:*.csh=00;32:*.tar=00;31:*.tgz=00;31:*.arj=00;31:*.taz=00;31:*.lzh=00;31:*.zip=00;31:*.z=00;31:*.Z=00;31:*.gz=00;31:*.bz2=00;31:*.bz=00;31:*.tz=00;31:*.rpm=00;31:*.cpio=00;31:*.jpg=00;35:*.gif=00;35:*.bmp=00;35:*.xpm=00;35:*.png=00;35:*.tif=00;35:
KDEDIR=/usr
MAIL=/var/spool/mail/pal
PATH=/usr/kerberos/bin:/usr/local/bin:/bin:/usr/bin:/home/pal/bin
INPUTRC=/etc/inputrc
PWD=/home/pal
LANG=en_US.UTF-8
KDE_IS_PRELINKED=1
SSH_ASKPASS=/usr/libexec/openssh/gnome-ssh-askpass
SHLVL=1
HOME=/home/pal
LOGNAME=pal
SSH_CONNECTION=85.243.233.114 49181 192.168.254.33 22
LESSOPEN=|/usr/bin/lesspipe.sh %s
DISPLAY=localhost:10.0
G_BROKEN_FILENAMES=1
_/bin/env
[pal@ccCITI01 ~]$
  
```

# Variáveis de ambiente (2)

- *As variáveis de ambiente,*
  - *São usualmente criadas, destruídas, inicializadas e modificadas usando uma shell, e os comandos*
    - *Ver (a lista de) todas as variáveis de ambiente: **set***
    - *Ver apenas as variáveis de ambiente que foram exportadas: **env***
    - *Exportar uma variável de ambiente: **export***
    - *Destruir uma variável de ambiente: **unset***
  - *Algumas são “criadas e inicializadas” durante o processo de login do utilizador: HOME, LOGNAME, PATH, PS1, ...*
  - *Só as variáveis exportadas são passadas a um processo filho na altura que este é lançado.*

# Variáveis de ambiente (3)

## ■ Exemplos:

- Criar uma nova variável com a bash e atribuir-lhe um valor  

```
$ NOVA=123
```
- Ver o valor de uma única variável  

```
$ echo $NOVA
```

```
123
```
- Nota: usar maiúsculas para os nomes das variáveis é uma convenção; tudo funciona na mesma se usarmos minúsculas.

# Variáveis de ambiente (4)

- *Algumas variáveis são especialmente importantes:*
  - **PATH:** *Lista de directorias a percorrer para procurar um programa (ou script) que se tenta executar*

```
$ echo $PATH
```

```
/bin:/usr/bin:/home/pal/bin
```

*Se dermos a ordem para executar o programa prog*

```
$ prog
```

*O programa vai ser procurado na directoria **/bin**; se não existir aí, vai ser procurado na directoria **/usr/bin**; e assim sucessivamente. Se chegarmos à última directoria da lista sem se ter encontrado o programa, temos um erro...*

# *Fundamentos de Sistemas de Operação*

---

*Unix Windows NT Netware MacOS DOS/VS Vax/VMS  
Linux Solaris HP/UX AIX Mach  
Chorus*

*Programas, Processos e o SO:  
Canais de Comunicação*

# Canais de Comunicação (1)

- *Um processo necessita de comunicar; necessita de:*
  - *Transferir informação de/para periféricos*
    - *Exemplos: teclado, écran*
  - *Transferir informação de/para ficheiros*
  - *Transferir informação de/para outros processos*
- *Nos SOs modernos o conceito de “canal de comunicação” suporta os 3 casos*

# Canais de Comunicação (2)

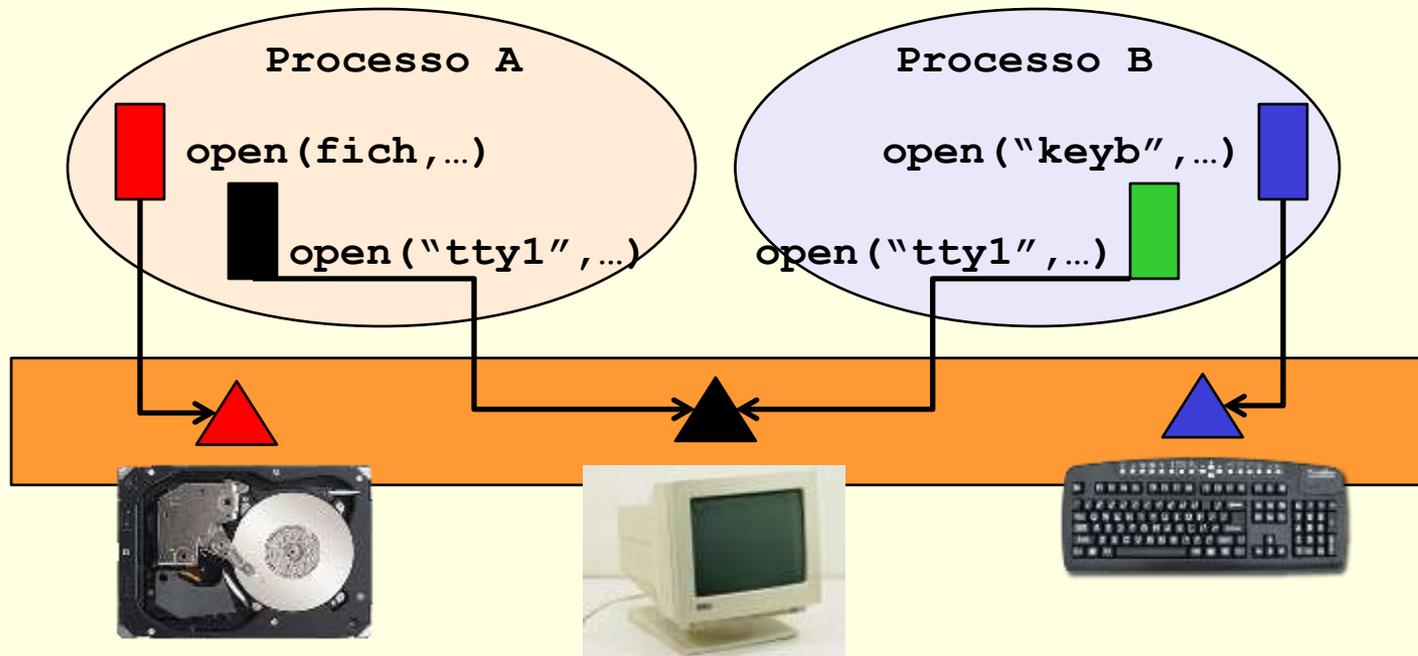
- Um canal de comunicação é uma abstracção oferecida pelo SO que permite a um processo comunicar com o “exterior”.
- Para usar um canal,
  - Abre-se o canal, com uma operação `open()`, associando-o ao dispositivo (periférico), ficheiro, ou mecanismo de comunicação entre processos (IPC) que se quer usar
  - Transfere-se informação de/para o canal usando as primitivas `read()` e `write()` – afinal, as mesmas que já conhecemos para aceder a ficheiros...
  - Sinaliza-se o desejo de não querer transferir mais informação fechando o canal com uma operação `close()`

# Canais de Comunicação em Unix (1)

- No Unix um canal de comunicação é uma abstracção que “existe” no interior do núcleo; o acesso de um processo a essa abstracção faz-se usando um **descritor**.
  - Quando, com `open()`, se abre um canal - associando-o ao dispositivo (periférico), ficheiro, ou mecanismo de comunicação entre processos (IPC) que se quer usar – se a operação for bem sucedida o `open()` retorna um descritor para o canal
  - Transfere-se informação de/para o canal usando as primitivas `read()` e `write()` – afinal, as mesmas que já conhecemos para aceder a ficheiros...
  - Sinaliza-se o desejo de não querer transferir mais informação fechando o canal com uma operação `close()`

# Canais de Comunicação em Unix (1)

- No Unix um canal de comunicação é uma abstracção que “existe” no interior do núcleo; num processo o acesso a essa abstracção faz-se usando um **descritor**.



# Canais de Comunicação em Unix (2)

- Num processo, o descritor que “liga” a um dado canal é um número inteiro; (o valor *d*)esse número pode ser diferente noutro processo e no entanto os dois identificarem o mesmo canal - vejam-se os descritores negro (processo A) e verde (processo B) no slide anterior.
- Note-se que, no exemplo acima, as mensagens escritas tanto pelo processo A como pelo B se “misturam” no mesmo écran... o que ilustra o que anteriormente referimos quando falamos, no `fork()` da “clonagem” de canais...

# Operações fundamentais de E/S: `open()`

## ■ `int open(char *alvo, int opções)`

Onde *alvo* é o identificador, no sistema de ficheiros do computador, da entidade que queremos usar na comunicação... Por exemplo:

- Se queremos aceder a um ficheiro, *alvo* pode ser `"/home/pal/texto.txt"`
- Se queremos aceder a um periférico (teclado), *alvo* pode ser `"/dev/keyboard"`

As opções servem para especificar muitas e variadas “coisas”... Por exemplo, podem ser usadas para especificar se apenas queremos usar o canal para ler (`O_RDONLY`), para ler e escrever (`O_RDWR`), ou só para escrever (`O_WRONLY`)

# Operações fundamentais de E/S: `open()`

- *Exemplo 1: Queremos abrir o ficheiro `"/home/pal/texto.txt"` para leitura/escrita*
    - `fd= open("/home/pal/texto.txt", O_RDWR)`
  - *Exemplo 2: Queremos abrir o ficheiro `"texto.txt"`, localizado na directoria de trabalho do processo, somente para leitura*
    - `fd= open("texto.txt", O_RDONLY)`
- OU,
- `fd= open("./texto.txt", O_RDONLY)`

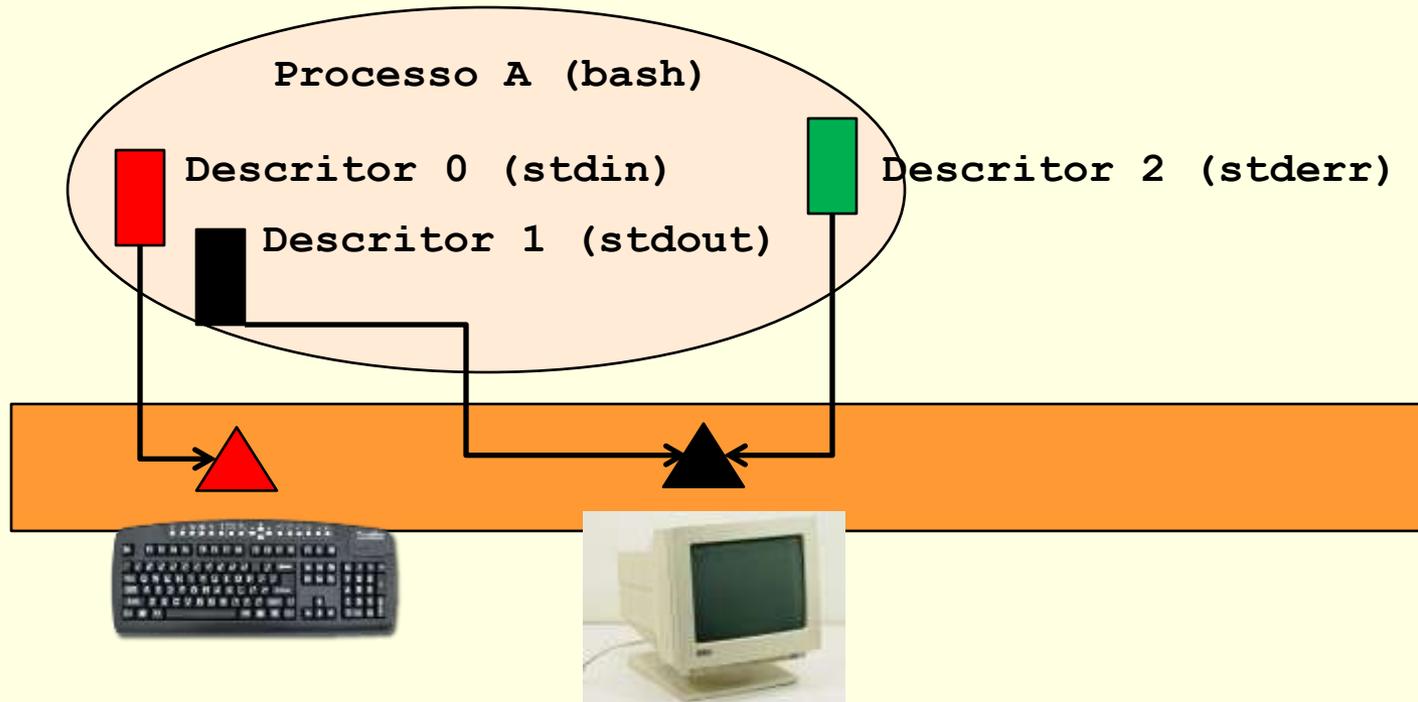
# Operações fundamentais de E/S: `open()`

- O `open` é uma chamada de sistema complexa porque permite fazer muitas “coisas” diferentes... Por exemplo,
  - permite criar um ficheiro:  
`open("texto.txt", O_RDWR|O_CREAT|0600)`

Já sabemos que a opção `O_RDWR` especifica que o canal deve ser aberto para ler e escrever, mas combinamos essa opção com `O_CREAT`, que indica que o ficheiro deve ser criado se já não existir, e ainda com `0600` que especifica que, no caso de ser criado, deve ficar com um conjunto de permissões que nos permitem apenas a nós, “seus criadores” aceder ao ficheiro – e mais ninguém. [As questões de controle de acessos/permissões serão apresentadas mais tarde 😊]

# Canais standard em Unix

- No Unix, quando um utilizador efectua o login e “cai” numa shell, por omissão há 3 canais abertos:

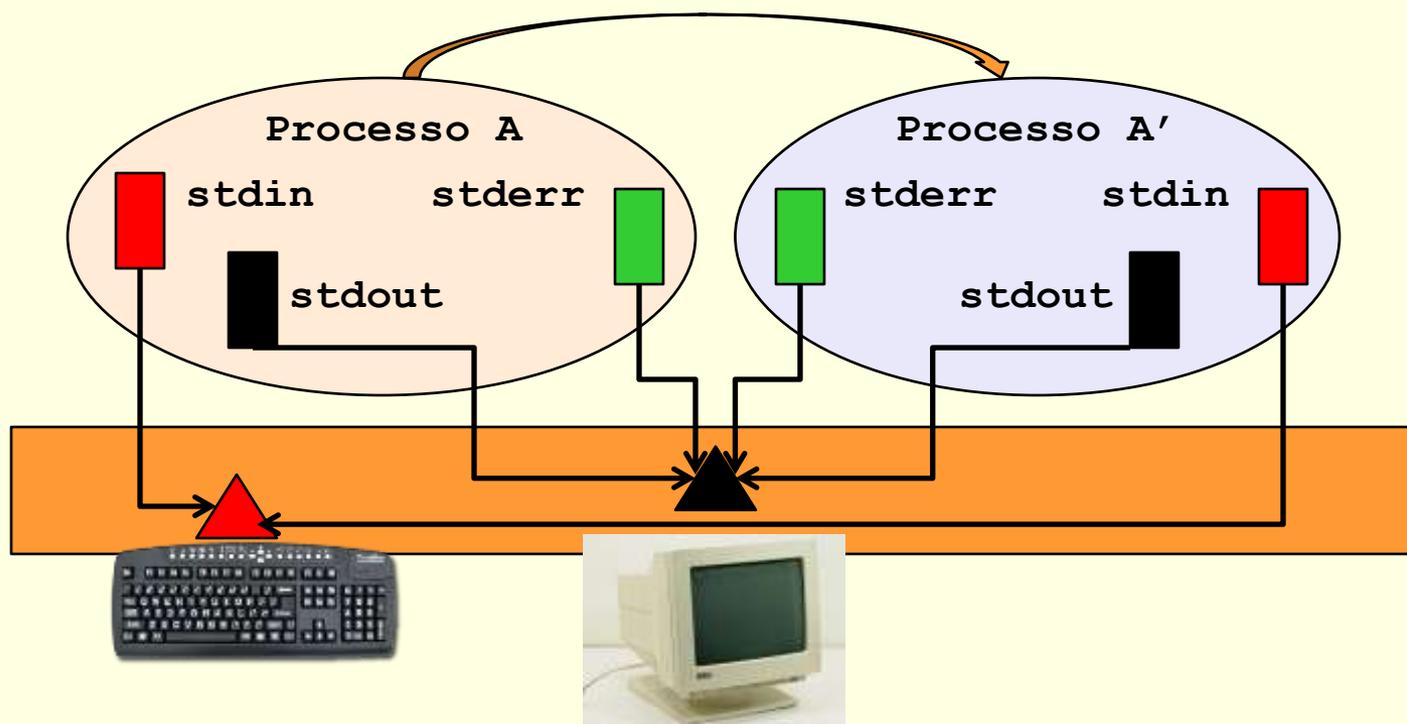


# Canais standard em Unix e o `open()`

- Na prática, isto quer dizer que:
  - A shell, e qualquer programa dela lançado pode, por omissão, ler do descritor 0 (e.g., teclado) e escrever nos descritores 1 (ecrã de saída) e 2 (ecrã de erros).
  - A execução de um novo `open()`, se efectuada com sucesso, retornará um descritor com o número 3.
- Em geral,
  - O número de descritor retornando por um `open()` é o menor inteiro que não está associado a um canal (aberto). Por exemplo,
    - Se num dado instante estão “em uso” os descritores 0, 1, 2 e 3, fecharmos o 2 e efectuarmos um novo `open()`, este retornará 2.

# Canais standard em Unix e o `fork()`

- Num `fork()` os descritores do processo filho referenciam os mesmos canais - e dispositivos - que os do pai.



# Operações fundamentais de E/S: `close()`

- `int close(int descritor)`

Se o descritor “está aberto” (ou seja, está associado a um canal), então esta operação dissocia-os, deixando o descritor de poder ser usado para aceder a esse canal – e então qualquer tentativa subsequente de usar o descritor redundará em erro...

Se o descritor não “está aberto”, a operação falha com erro.

# Operações fundamentais de E/S: `read()`

■ `int read(int descr, void *buf, size_t sz)`

Se a execução da função tiver sucesso, a variável `buf` é preenchida com uma quantidade não superior a `sz` de bytes lidos do ficheiro...

- Se o `read()` retorna zero, então não há mais dados para ler [se o canal está associado a um ficheiro, estamos no fim-de-ficheiro]
- Se o `read()` retorna um valor `nb` positivo mas inferior a `sz`, então foram lidos `nb` bytes, mas não a totalidade, porque não havia dados suficientes para ler.
- Se o `read()` retorna o valor `sz`, então foi lida a quantidade exacta de bytes que pretendíamos ler.

# Operações fundamentais de E/S: `write()`

- `int write(int descr, void *buf, size_t sz)`

Se a execução da função tiver sucesso, o conteúdo da variável `buf` (numa quantidade não superior a `sz` de bytes) é transferido para o canal [escrito no ficheiro, se o canal está associado a um ficheiro]

- Se o `write()` retorna zero, então nada foi escrito
- Se o `write()` retorna o valor `sz`, então foi escrita a quantidade exacta de bytes que pretendíamos.
- Se o `write()` retorna -1, houve um erro; consultar o código do erro, e o manual para conhecer a sua causa