

IPC

Contents

- 1 Windows
 - ◆ 1.1 Obiecte de sincronizare
 - ◇ 1.1.1 Mutex-uri
 - ◇ 1.1.2 Functii de asteptare
 - 1.1.2.1 Asteptare dupa un singur obiect
 - 1.1.2.2 Asteptare dupa mai multe obiecte
 - 1.1.2.3 Asteptare alertabila si asteptare inregistrata
 - ◇ 1.1.3 Semafoare
 - 1.1.3.1 Crearea si deschiderea
 - 1.1.3.2 Decrementarea/asteptarea si incrementarea
 - 1.1.3.3 Distrugerea
 - ◆ 1.2 Cozi de mesaje (Mailslots)
 - ◇ 1.2.1 Denumirea Mailslot-urilor
 - ◇ 1.2.2 Crearea
 - ◇ 1.2.3 Deschiderea unei cozi existente
 - ◇ 1.2.4 Scrierea i citirea
 - ◇ 1.2.5 Obinerea de informaii despre o coada de mesaje
 - ◇ 1.2.6 Schimbarea timpului de expirare
 - ◇ 1.2.7 Exemplu de utilizare
 - ◆ 1.3 Memorie partajata (FileMapping)
 - ◇ 1.3.1 Crearea unei zone de memorie partajată
 - ◇ 1.3.2 Accesul la o zonă de memorie partajată deja creată
 - ◇ 1.3.3 Demaparea unei zone de memorie partajată
 - ◇ 1.3.4 Exemplu de utilizare
- 2 Linux
 - ◆ 2.1 Semafoare
 - ◇ 2.1.1 Crearea si deschiderea
 - ◇ 2.1.2 Decrementare, incrementare si aflarea valorii
 - ◇ 2.1.3 Inchiderea si distrugerea
 - ◆ 2.2 Cozi de mesaje
 - ◇ 2.2.1 Crearea si deschiderea
 - ◇ 2.2.2 Trimiterea si receptionarea de mesaje
 - ◇ 2.2.3 Inchiderea si stergerea
 - ◇ 2.2.4 Exemplu
 - ◆ 2.3 Memorie partajata
 - ◇ 2.3.1 Crearea si deschiderea
 - ◇ 2.3.2 Redimensionarea
 - ◇ 2.3.3 Maparea si eliberarea
 - ◇ 2.3.4 Inchiderea si stergerea
 - ◆ 2.4 Depanare POSIX IPC
 - ◇ 2.4.1 Memoria partajata
 - ◇ 2.4.2 Semafoare
 - ◇ 2.4.3 Cozi de mesaje
- 3 Exerciții
 - ◆ 3.1 Prezentare

- ◆ [3.2 Quiz](#)
- ◆ [3.3 Exerciții pentru laborator](#)
- [4 Soluții](#)
- [5 Resurse utile](#)

Windows

Sistemul de operare Windows pune la dispoziție o serie de mecanisme de comunicare și schimb de date între aplicații. Cazul de care ne vom ocupa este doar cel în care aceste aplicații sunt procese care rulează pe aceeași mașină.

Înainte de a fi prezentate mecanismele de comunicare în sine trebuie introduse *mecanismele de sincronizare*, care sunt folosite pentru controlul accesului la resurse.

Mecanismele de sincronizare oferite de sistemul de operare Windows sunt mai multe și mai complexe decât cele din Linux. Pentru sincronizare sunt necesare unul sau mai multe *obiecte de sincronizare* (synchronization objects) folosite împreună cu o *funcție de așteptare* (wait function).

ATENȚIE! Obiectele de sincronizare nu pot fi folosite fără funcții de sincronizare.

Odată parcurse mecanismele de sincronizare, vor fi prezentate doar două din mecanismele de comunicare puse la dispoziție de Windows :

- *File Mappings* (memorie/fisiere partajate)
- *Mail Slots* (cozi de mesaje).

Obiecte de sincronizare

Mutex-uri

Un *mutex* este un obiect de sincronizare care poate fi detinut (posedat, acaparat) doar de un singur proces (sau thread) la un moment dat. Drept urmare, operațiile de bază cu mutex-uri sunt cele de obținere și de eliberare.

Odată obținut de un proces, un mutex devine indisponibil pentru orice alt proces. Orice proces care încearcă să acapareze un mutex indisponibil, se va bloca (un timp definit sau nu) așteptând ca el să devină disponibil.

Mutex-urile sunt cel mai des folosite pentru a permite unui singur proces la un moment dat să acceseze o resursă.

În continuare vor fi prezentate operațiile cu mutex-uri.

Crearea/deschiderea sunt operații prin care se pregătește un mutex. După cum am spus mai sus, pentru a opera cu orice obiect de sincronizare este necesar un HANDLE al acelui obiect. Scopul funcției de creare și a celei de deschidere este acela de a obține un HANDLE al obiectului mutex. Prin urmare, este necesar doar *un singur apel*, fie el de creare sau de deschidere (se presupune că alt proces a creat deja mutex-ul). Acest apel este efectuat *o singură dată* la inițializare; odată ce avem HANDLE-ul putem obține/elibera mutex-ul de câte

ori avem nevoie.

Pentru a crea un mutex se foloseste functia CreateMutex cu sintaxa :

```
HANDLE CreateMutex(  
LPSECURITY_ATTRIBUTES lpMutexAttributes,  
BOOL bInitialOwner,  
LPCTSTR lpName  
);
```

Pentru a **deschide** un mutex deja existent este definita functia OpenMutex cu sintaxa :

```
HANDLE OpenMutex(  
DWORD dwDesiredAccess,  
BOOL bInheritHandle,  
LPCTSTR lpName  
);
```

Obtinerea unui mutex se realizeaza folosind *functiile de asteptare* care sunt tratate intr-o sectiune urmatoare.

Inercarea de acaparare a unui mutex presupune urmatoorii pasi :

1. este mutex-ul disponibil?
2. daca da, il pot acapara si devine indisponibil, si functia intoarce succes
3. daca nu, *astept* sa devina disponibil, dupa care il acaparez, si functia intoarce succes
4. time-out, si functia intoarce eroare (atentie! e posibil sa nu existe time-out)

Inercarea de obtinere se poate face cu sau fara timp de expirare (time-out) in functie de parametrii dati functiilor de asteptare. Cea mai des folosita **functie de asteptare** este **WaitForSingleObject()**.

Folosind functia ReleaseMutex se **cedeaza posesia** mutex-ului, el devenind iar disponibil. Functia are urmatoarea sintaxa :

```
BOOL ReleaseMutex(  
HANDLE hMutex  
);
```

Functia va esua daca procesul nu detine mutex-ul.

ATENITIE! pentru a putea folosi aceasta functie HANDLE-ul trebuie sa aiba dreptul de acces MUTEX_MODIFY_STATE.

Operatia de **distrugere** a unui mutex este aceeaasi ca pentru orice HANDLE. Se foloseste functia CloseHandle. Dupa ce toate HANDLE-urile unui mutex au fost inchise, mutexul este distrus si resursele ocupate de acesta eliberate.

ATENITIE! La terminarea executiei unui program toate HANDLE-urile folosite de acesta sunt automat inchise. Deci spre deosebire de semafoarele IPC din Linux, este imposibil ca un mutex (sau semafor) in Windows sa mai existe in sistem dupa ce programele care l-au folosit/creat s-au terminat.

Functii de asteptare

Asteptare dupa un singur obiect

Aceste functii asteapta dupa un singur obiect de sincronizare. Executia lor se termina cand una din urmatoarele conditii este adevarata :

- Obiectul de sincronizare este in starea 'signaled'
- Timpul de asteptare (time-out) a expirat. Acest timp poate fi setat ca `INFINITE` - timpul de asteptare nu expira niciodata.

Rezultatul intors de aceste functii poate fi :

- `WAIT_OBJECT_0` - Succes
- `WAIT_ABANDONED` - Obiectul specificat este un mutex care a fost abandonat, adica thread-ul care-l detinea s-a terminat fara sa-l elibereze. In acest caz threadul curent va deveni detinatorul mutexului iar starea mutexului va fi *nonsignaled* (mutex ocupat).
- `WAIT_IO_COMPLETION` - Asteptarea a fost intrerupta de un apel asincron de procedura.
- `WAIT_TIMEOUT` - Timpul de expirare s-a scurs.
- `WAIT_FAILED` - Functia a esuat. Informatii despre eroare pot fi obtinute folosind functia **`GetLastError()`**.

In continuare sunt prezentate pe larg functiile care fac parte din aceasta categorie :

SignalObjectAndWait semnalizeaza un obiect si asteapta dupa altul. Functia are sintaxa :

```
DWORD SignalObjectAndWait(  
HANDLE hObjectToSignal,  
HANDLE hObjectToWaitOn,  
DWORD dwMilliseconds,  
BOOL bAlertable  
);
```

WaitForSingleObject asteapta dupa un singur obiect si are sintaxa :

```
DWORD WaitForSingleObject(  
HANDLE hHANDLE,  
DWORD dwMilliseconds  
);
```

WaitForSingleObjectEx permite o asteptare alertabila dupa un singur obiect si are sintaxa :

```
DWORD WaitForSingleObjectEx(  
HANDLE hHandle,  
DWORD dwMilliseconds,  
BOOL bAlertable  
);
```

Asteptare dupa mai multe obiecte

Aceste functii asteapta dupa mai multe obiecte de sincronizare. Executia lor se termina cand una din urmatoarele conditii este adevarata:

- Starea unui obiect de sincronizare SAU starea tuturor obiectelor de sincronizare este 'signaled' (depinde de parametri)
- Timpul de asteptare (time-out) a expirat. Acest timp poate fi setat ca INFINITE pentru a specifica ca timpul de asteptare nu va expira niciodata

WaitForMultipleObjects asteapta dupa mai multe obiecte si are sintaxa :

```
DWORD WaitForMultipleObjects (  
DWORD nCount,  
const HANDLE* lpHandles,  
BOOL bWaitAll,  
DWORD dwMilliseconds  
);
```

WaitForMultipleObjectsEx permite o asteptare alertabila dupa mai multe obiecte si are sintaxa :

```
DWORD WaitForMultipleObjectsEx (  
DWORD nCount,  
const HANDLE* lpHandles,  
BOOL bWaitAll,  
DWORD dwMilliseconds,  
BOOL bAlertable  
);
```

Asteptare alertabila si asteptare inregistrata

Funcțiile de asteptare alertabila sunt :

- WaitForSingleObjectEx ()
- WaitForMultipleObjectsEx ()
- SignalObjectAndWait ()

Aceste functii ofera posibilitatea de a efectua operatii de asteptare alertabile. O operatie de asteptare alertabila se poate termina cand :

- conditiile specificate sunt adevarate
- sistemul programeaza o rutina de tratare a operatiilor de I/O terminate
- sistemul programeaza o rutina de tratare a unui apel asincron terminat

Controlul alertabilitatii se realizeaza prin parametrul BOOL bAlertable pe care aceste functii il accepta.

Funcțiile de asteptare inregistrata sunt folosite de programele cu thread-uri si vor fi explicate in laboratoarele care trateaza thread-urile.

Semafoare

Un *semafor* (semaphore) este un obiect de sincronizare care are intern un contor ce ia doar valori pozitive. Atat timp cat semaforul (contorul) are valori strict pozitive el este considerat disponibil (*signaled*). Cand valoarea semaforului a ajuns la zero el devine indisponibil (*nonsignaled*) si urmatoarea incercare de decrementare va duce la o blocare a threadului de pe care s-a facut apelul (si a procesului, daca acesta foloseste un singur thread) pana cand semaforul devine disponibil.

Operatia de decrementare se realizeaza doar cu *o singura unitate* (la fel ca in API-ul POSIX, dar spre deosebire de API-ul SysV unde se poate face decrementarea atomica a unui semafor cu mai multe unitati o data), in timp ce incrementarea se poate realiza cu orice valoare in limita maxima.

Crearea si deschiderea

Funcția de creare a semafoarelor este CreateSemaphore si are sintaxa :

```
HANDLE CreateSemaphore(  
LPSECURITY_ATTRIBUTES lpSemaphoreAttributes,  
LONG lInitialCount,  
LONG lMaximumCount,  
LPCTSTR lpNAME  
);
```

Se observa ca functia se poate folosi si pentru deschiderea unui semafor deja existent.

Alternativ, pentru a folosi un semafor **deja existent** este necesara obtinerea HANDLE-ului semaforului, operatie ce se realizeaza folosind functia **OpenSemaphore ()** cu urmatoarea sintaxa :

```
HANDLE OpenSemaphore(  
DWORD dwDesiredAccess,  
BOOL bInheritHandle,  
LPCTSTR lpNAME  
);
```

Decrementarea/asteptarea si incrementarea

Operatia de decrementare a semaforului cu sau fara asteptare se realizeaza folosind una din functiile de asteptare. Cea mai des folosita este functia **WaitForSingleObject ()**.

Incrementarea semaforului se realizeaza folosind functia ReleaseSemaphore cu sintaxa :

```
BOOL ReleaseSemaphore(  
HANDLE hSemaphore,  
LONG lReleaseCount,  
LPLONG lpPreviousCount  
);
```

Distrugerea

Operatia de distrugere a unui semafor este similara cu cea de distrugere a unui mutex. Se foloseste functia **CloseHandle ()**. Dupa ce toate HANDLE-urile unui semafor au fost inchise, semaforul este distrus si resursele ocupate de acesta eliberate.

Cozi de mesaje (Mailslots)

Cozile de mesaje sunt folosite de procese pentru a comunica între ele prin mesaje. Aceste mesaje îi păstrează ordinea în interiorul cozii de mesaje.

Mailslots sunt un fel de pseudo-fisiere care rezidă în memorie, i deci pot fi folosite prin intermediul funcțiilor standard de acces la fișiere. Datele dintr-un astfel de mailslot pot avea orice formă, atât timp cât nu depășesc limita de 64 Kbytes. Fiind păstrate în memorie, toate aceste date au un caracter volatil, spre deosebire de fișiere, iar când toate handle-urile la un mailslot sunt distruse, acesta la rândul său, este distrus împreună cu datele, iar memoria este eliberată.

Sistemul de cozi de mesaje bazate pe mailslots este de tipul client-server. Astfel :

- serverul mailslot

Este procesul care creează i deine coada de mesaje, obținând astfel un handle. Numai cu ajutorul acestui handle se poate citi din (dar **nu** se poate scrie în) coada de mesaje. Există i posibilitatea ca handle-ul să fie motenit.

- clientul mailslot

Este un proces care pune mesaje în coadă. Pot exista mai muli clienți simultan.

Limitări :

- Mesajele de tip broadcast sunt limitate la maximum 424 bytes, iar încercarea de a trimite un mesaj broadcast mai mare va eua, iar funcția va întoarce eroare.
- NU pot fi trimise mesaje de lungime 425 bytes sau 426 bytes.
- Lungimea maximă a unui mesaj este 64 Kbytes.

Denumirea Mailslot-urilor

Când un proces creează un mailslot, trebuie să-i atribuie o denumire, care are următoarea formă :

```
\\.\mailslot\[path]<nume>
```

Atentie! Prefixul "\\.\mailslot\" trebuie sa existe exact în această formă, el fiind urmat de un nume, care eventual va fi precedat de o cale. Calea este asemănătoare cu cea a fișierelor. **Un exemplu valid :** "\\.\mailslot\test\commands" .

Un proces client, pentru a scrie într-un mailslot, va folosi aceeași denumire.

Cozile de mesaje pot fi folosite și pentru a comunica cu procese care rulează pe alte calculatoare. În acest sens, clientul va folosi denumiri care au structura :

```
\\<ComputerName>\mailslot\[path]<Nume>
```

Pentru a trimite mesaje unui întreg domeniu, denumirea va avea structura :

```
\\<DomainName>\mailslot\[path]<Nume>
```

Pentru a trimite mesaje tuturor, denumirea va avea structura :

```
\\*\mailslot\[path]<Nume>
```

Crearea

Pentru a crea un mailslot, se folosește funcția CreateMailslot care are următoarea sintaxă și întoarce un handle :

```
HANDLE CreateMailslot(  
LPCTSTR lpName,  
DWORD nMaxMessageSize,  
DWORD lReadTimeout,  
LPSECURITY_ATTRIBUTES lpSecurityAttributes  
);
```

În cazul în care se încearcă crearea unui mailslot cu o denumire care deja există, se va întoarce `INVALID_HANDLE_VALUE`.

ATENIE! Handle-ul întors de această funcție poate fi folosit pentru a efectua doar operații de citire (nu și de scriere) cu mailslot-ul.

Deschiderea unei cozi existente

Pentru a deschide un mailslot pentru scriere, se folosește funcția **CreateFile()** care va primi în loc de numele fișierului denumirea cozii de mesaje care se dorește a fi deschisă și flagul `FILE_SHARE_READ`. Pentru a permite accesul concomitent al mai multor clienți, trebuie adăugat și flagul `FILE_SHARE_WRITE`.

Scrierea și citirea

Citirea și respectiv scrierea din/în cozile de mesaje sunt asemănătoare cu operațiile cu fișiere, folosindu-se aceleși funcții :

- **ReadFile()** și **ReadFileEx()** - pentru citire
- **WriteFile()** și **WriteFileEx()** - pentru scriere

Obținerea de informații despre o coadă de mesaje

Pentru a obține informații despre o coadă de mesaje, se folosește funcția următoare :


```

BOOL GetMailslotInfo(
HANDLE hMailslot,
LPDWORD lpMaxMessageSize,
LPDWORD lpNextSize,
LPDWORD lpMessageCount,
LPDWORD lpReadTimeout
);

```

Schimbarea timpului de expirare

Singura caracteristică a unei cozi de mesaje, care poate fi schimbată după ce coada a fost creată, este timpul de expirare. (Dimensiunea maximă a mesajelor acceptate de o coadă **nu** mai poate fi schimbată după ce aceasta a fost creată)

Funcia care setează această caracteristică este următoarea :

```

BOOL SetMailslotInfo(
HANDLE hMailslot,
DWORD lReadTimeout
);

```

Exemplu de utilizare

Exemplu 04-a. Crearea unei cozi de mesaje

```

HANDLE hSlot;

BOOL WINAPI CreareCoadamMesaje()
{
    LPSTR lpszSlotName = "\\mailslot\\sample_mailslot";

    hSlot = CreateMailslot(
        lpszSlotName,
        0,
        MAILSLOT_WAIT_FOREVER, // fără dimensiune maximă
        // fără timp de expirare
        (LPSECURITY_ATTRIBUTES) NULL); // fără atribute de securitate

    if (hSlot == INVALID_HANDLE_VALUE)
    {
        // tratare eroare
        return FALSE;
    }

    return TRUE;
}

```

Exemplu 04-b. Deschiderea cozii de mesaje si trimiterea unui mesaj

```

LPSTR lpszMessage = "Mesaj";
BOOL fResult;
HANDLE hFile;
DWORD cbWritten;

hFile = CreateFile("\\\\.\\mailslot\\sample_mailslot",
    GENERIC_WRITE, // accesul dorit
    FILE_SHARE_READ, // flag necesar pentru a scrie în mailslot

```

```

(LPSECURITY_ATTRIBUTES) NULL, // atribut securitate
    OPEN_EXISTING,             // coada de mesaje există deja
    FILE_ATTRIBUTE_NORMAL,
(HANDLE) NULL);              // fiier template

if (hFile == INVALID_HANDLE_VALUE)
{
// tratare eroare
return FALSE;
}

fResult = WriteFile(hFile,
    lpszMessage,
    (DWORD) strlen(lpszMessage) + 1, // includem i null-ul care marchează sfârșitul irului
    &cbWritten,
    (LPOVERLAPPED) NULL);

if (!fResult)
{
// tratare eroare
    CloseHandle(hFile);
return FALSE;
}

printf("Mesajul a fost scris cu succes.\n");

fResult = CloseHandle(hFile);

if (!fResult)
{
// tratare eroare
return FALSE;
}

return TRUE;

```

Exemplu 04-c. Citirea mesajelor din coadă

```

HANDLE hFile;
BOOL fResult;
DWORD cbMessage, cMessage, cbRead;
LPSTR lpszBuffer;

cbMessage = cMessage = cbRead = 0;

// deschiderea cozii de mesaje

hFile = CreateFile("\\\\.\\mailslot\\sample_mailslot",
    GENERIC_READ,           // accesul dorit
    FILE_SHARE_READ,
    (LPSECURITY_ATTRIBUTES) NULL, // atribut securitate
    OPEN_EXISTING,        // coada de mesaje există deja
    FILE_ATTRIBUTE_NORMAL,
    (HANDLE) NULL);      // fiier template

if (hFile == INVALID_HANDLE_VALUE)
{
// tratare eroare
return FALSE;
}

// determinarea numarului de mesaje din coadă

```

Exemplu de utilizare

```

fResult = GetMailslotInfo(hFile, // handle-ul asociat mailslot-ului
(LPDWORD) NULL, // fără dimensiune maximă a mesajelor
&cbMessage, // dimensiunea mesajului următor
&cMessage, // numărul de mesaje
(LPDWORD) NULL); // fără timp de expirare

if (!fResult)
{
// tratare eroare
CloseHandle
return FALSE;
}

// dacă nu sunt mesaje

if (cbMessage == MAILSLOT_NO_MESSAGE)
{
printf("Coadă de mesaje este goală.\n");
CloseHandle
return TRUE;
}

while (cMessage != 0) // preiau toate mesajele din coadă
{
// alocare memorie pentru mesaj

lpszBuffer = HeapAlloc(GetProcessHeap(), HEAP_ZERO_MEMORY, cbMessage);
if (lpszBuffer == NULL)
{
(hFile)CloseHandle
return FALSE;
}

fResult = ReadFile
lpszBuffer,
cbMessage,
&cbRead,
(LPOVERLAPPED) NULL);

if (!fResult)
{
(GetProcessHeap(), 0, lpszBuffer);
(hFile)CloseHandle
return FALSE;
}

// afiare mesaj

printf("Mesaj primit : %s\n", lpszBuffer);

HeapFree(GetProcessHeap(), 0, lpszBuffer);

fResult = GetMailslotInfo // handle-ul asociat mailslot-ului
(LPDWORD) NULL, // fără dimensiune maximă
&cbMessage, // dimensiunea următorului mesaj
&cMessage, // numărul de mesaje
(LPDWORD) NULL); // fără timp de expirare

if (!fResult)
{
(hFile)CloseHandle

```

```

return FALSE;
    }
}

CloseHandle(hFile);
return TRUE;

```

Memorie partajata (FileMapping)

File Mapping în cazul general permite accesul mai multor procese la un fisier ca i cand fisierul ar fi o zonă de memorie. Astfel se pot folosi toate operaiile aplicabile asupra memoriei, inclusiv pointeri.

O facilitate specială a File Mapping este aceea de "named shared memory", sau memorie partajata identificată de un nume. Această facilitate specială este subiectul laboratorului de față.

ATENIE! Accesul la o zonă de memorie partajată trebuie reglementat folosind unul din mecanismele de sincronizare descrise în laboratorul precedent!

Crearea unei zone de memorie partajată

Pentru crearea unei zone de memorie partajată se folosesc două funcii care trebuie apelate în această ordine :

1. **CreateFileMapping()** - este o funcie pregătitoare care creează un obiect de tipul File Mapping, reprezentat de un HANDLE.
2. **MapViewOfFile()** - pentru a mapa efectiv zona de memorie. Funcia întoarce un pointer la zona de memorie partajată.

CreateFileMapping creează o resursă (un obiect) de tipul *FileMapping* i are următoarea sintaxa :

```

HANDLE CreateFileMapping(
HANDLE hFile,
LPSECURITY_ATTRIBUTES lpAttributes,
DWORD flProtect,
DWORD dwMaximumSizeHigh,
DWORD dwMaximumSizeLow,
LPCTSTR lpName
);

```

Dacă există un obiect cu același nume dar de alt tip, funcia va eua i va întoarce NULL.

MapViewOfFile întoarce un pointer la zona de memorie partajată i are sintaxa :

```

LPVOID MapViewOfFile(
HANDLE hFileMappingObject,
DWORD dwDesiredAccess,
DWORD dwFileOffsetHigh,
DWORD dwFileOffsetLow,
SIZE_T dwNumberOfBytesToMap
);

```

Accesul la o zonă de memorie partajată deja creată

Pentru a accesa o zonă de memorie partajată, creată de alt proces, se utilizează următoarele funcții (în ordinea specificată) :

1. **OpenFileMapping ()** - o funcție pregătitoare care accesează (deschide) un obiect de tipul File Mapping.
2. **MapViewOfFile ()** - pentru a mapa efectiv zona de memorie.

OpenFileMapping accesează o resursă/obiect deja existent de tipul *FileMapping* i are sintaxa :

```
HANDLE OpenFileMapping(  
DWORD dwDesiredAccess,  
BOOL bInheritHandle,  
LPCTSTR lpName  
);
```

Demaparea unei zone de memorie partajată

Pentru a demapa o zonă de memorie partajată, care a fost anterior mapată folosind funcția **MapViewOfFile ()**, se folosește funcția **UnmapViewOfFile ()** care are următoarea sintaxă :

```
BOOL UnmapViewOfFile(  
LPCVOID lpBaseAddress  
);
```

Exemplu de utilizare

Exemplu 03-a. Secvena de program care creează o zonă de memorie partajată

```
HANDLE hMapFile;  
LPVOID lpMapAddress;  
  
hMapFile = CreateFileMapping(INVALID_HANDLE_VALUE, // swap, nu mapăm un fiier anume  
NULL// securitatea standard  
PAGE_READWRITE, // accesul read/write  
0// dimensiunea (partea superioară)  
1024// dimensiunea (partea inferioară)  
"MyFileMappingObject");// numele  
  
if (hMapFile == NULL)  
{  
// tratare eroare  
}  
  
// maparea zonei de memorie  
  
lpMapAddress = MapViewOfFile(hMapFile, // handle-ul obiectului  
FILE_MAP_ALL_ACCESS, // accesul read/write  
0// deplasamentul (partea superioară)  
0// deplasamentul (partea inferioară)  
0)// dimensiunea (0 = întreaga zonă)  
  
if (lpMapAddress == NULL)
```

```

{
// tratare eroare
}

// acum la adresa lpMapAddress avem zona de memorie partajată

...

// demaparea zonei de memorie
UnmapViewOfFile(lpMapAddress);

CloseHandle(hMapFile);

```

Exemplu 03-b. Secvena de program care accesează zona de memorie partajată

```

HANDLE hMapFile;
LPVOID lpMapAddress;

hMapFile = OpenFileMapping(FILE_MAP_ALL_ACCESS, // acces read/write
FALSE// copii nu motenesc handle-ul
"MyFileMappingObject");// numele obiectului

if (hMapFile == NULL)
{
// tratare eroare
}

lpMapAddress = MapViewOfFile(hMapFile, // handle-ul obiectului
FILE_MAP_ALL_ACCESS,
0// deplasamentul (partea superioară)
0// deplasamentul (partea inferioară)
0)// dimensiunea (0 = întreaga zonă)

if (lpMapAddress == NULL)
{
//tratare eroare
}

// acum la adresa lpMapAddress avem zona de memorie partajata

...

//demaparea zonei de memorie
UnmapViewOfFile(lpMapAddress);

CloseHandle(hMapFile);

```

Linux

Linux pune la dispozitie 2 seturi de API-uri mecanisme de comunicare inter-proces, ce tin de standarde diferite:

- System V Inter-Process Communication, derivat din distributia de Unix System V release 4 AT&T
- POSIX (Portable Operating System Interface for Unix)

Ambele standarde specifica 3 mecanisme:

- mesaje (messages) - realizeaza schimbul de mesaje cu orice proces sau server
- semafoare (semaphores) - realizeaza sincronizarea executiilor unor procese
- memorie partajata (shared memory) - realizeaza partajarea memoriei intre procese

API-ul studiat in acesta laborator este cel POSIX.

Obiectele de tip IPC pe care se concentreaza laboratorul de fata sunt gestionate global de sistem si raman in viata chiar daca procesul creator moare. Faptul ca aceste resurse sunt globale in sistem are implicatii contradictorii. Pe de o parte, daca un proces se termina, datele plasate in obiecte IPC pot fi accesate ulterior de alte procese; pe de alta parte, procesul proprietar trebuie sa se ocupe si de dealocarea resurselor, altfel ele raman in sistem pana la stergerea lor manuala sau pana la un reboot. Faptul ca obiectele IPC sunt globale in sistem poate duce la aparitia unor probleme: cum numarul de mesaje care se afla in cozile de mesaje din sistem e limitat global, un proces care trimite multe asemenea mesaje poate bloca toate celelalte procese.

ATENȚIE!!! Pentru folosirea API-ului trebuie sa includeti la linking biblioteca 'rt' (-lrt).

Semafoare

Semafoarele sunt resurse IPC folosite pentru sincronizarea intre procese (e.g. pentru controlul accesului la resurse). Operatiile asupra unui semafor pot fi de *setare* sau *verificare* a valorii (care poate fi mai mare sau egala cu 0) sau de *test and set*. Un semafor poate fi privit ca un contor ce poate fi incrementat si decrementat, dar a carui valoare nu poate scadea sub 0.

Semafoarele POSIX sunt de 2 tipuri:

- cu nume, folosite in general pentru sincronizare intre procese distincte;
- bazate pe memorie (fara nume), ce pot fi folosite doar pentru sincronizarea intre firele de executie ale unui proces.

In contiunare vor fi luate in discutie **semafoarele cu nume**. Diferentele fata de cele bazata pe memorie consta in functiile de creare si distrugere, celelalte functii fiind identice.

- ambele tipuri de semafoare sunt reprezentate in cod prin tipul **sem_t**.
- semafoarele cu nume sunt indenficate la nivel de sistem printr-un sir de forma `"/nume"`.
- header-ele necesare sunt `<fcntl.h>`, `<sys/types.h>` si `<semaphore.h>`.

Crearea si deschiderea

Un proces poate crea sau deschide un semafor existent cu functia **sem_open**:

```
sem_t* sem_open(const char *name, int oflag);
sem_t* sem_open(const char, *name, int oflag, mode_t mode, unsigned int value);
```

Comportamentul este similar cu cel de la deschiderea fisierelor. Daca flag-ul `O_CREAT` este prezent, trebuie folosita cea de-a doua forma a functiei, specificand permisiunile si valoarea initiala.

Decrementare, incrementare si aflarea valorii

Un semafor este decrementat cu functia **sem_wait**:

```
int sem_wait(sem_t *sem);
```

Daca semaforul are valoarea zero, functia blocheaza pana cand un alt proces "deblocheaza" (incrementeaza) semaforul.

Pentru a incerca decrementarea unui semafor fara riscul de a ramane blocat la acesta, un proces poate apela **sem_trywait**:

```
int sem_trywait(sem_t *sem);
```

In cazul in care semaforul are deja valoarea zero, functia va intoarce -1 iar **errno** va fi setat la EAGAIN.

Un semafor este incrementat cu functia **sem_post**:

```
int sem_post(sem_t *sem);
```

In cazul in care semaforul are valoarea zero, un proces blocat in `sem_wait` pe acesta va fi deblocat.

Valoarea unui semafor (a contorului) se poate afla cu **sem_getvalue**:

```
int sem_getvalue(sem_t *sem, int *pvalue);
```

In cazul in care exista procese blocate la semafor, implementare apelului pe Linux va returna **zero** in valoarea referita de `pvalue`.

Toate aceste functii intorc zero in caz de succes.

Inchiderea si distrugerea

Un proces *inchide* (notifica faptul ca nu mai foloseste) un semafor printr-un apel **sem_close**:

```
int sem_close(sem_t *sem);
```

Un proces poate sterge un semafor printr-un apel **sem_unlink**:

```
int sem_unlink(const char *name);
```

Distrugerea efectiva a semaforului are loc dupa ce toate procesele care il au deschis apeleaza `sem_close` sau se termina. Totusi, chiar si in acest caz, apelul `sem_unlink` nu va bloca!

Cozi de mesaje

Acestea permit proceselor schimbarea de date intre procese sub forma de mesaje.

- la nivel de sistem sunt indentificabile printr-un string de forma `"/nume"`.

- la nivel codului, o coada de mesaje este reprezentata de un descriptor de tipul **mqd_t**.
- header-ele necesare pentru lucrul cu aceste obiecte sunt **<fcntl.h>**, **<sys/types.h>** si **<mqqueue.h>**.

Crearea si deschiderea

Funcțiile de creare si deschidere sunt similare ca forma si semantica celor de la semafoare:

```
mqd_t mq_open(const char *name, int oflag);
mqd_t mq_open(const char *name, int oflag, mode_t mode, struct mq_attr *attr);
```

In functie de flag-uri (unul din cele de mai jos **trebuie** specificat), coada poate fi deschisa pentru:

- receptionare (O_RDONLY)
- trimitere (O_WRONLY)
- receptionare si trimitere (O_RDWR)

Daca **attr** e NULL, coada va fi creata cu attribute implicite. Structura **mq_attr** arata astfel:

```
struct mq_attr {
    long mq_flags;          /* 0 sau O_NONBLOCK */
    long mq_maxmsg;        /* numar maxim de mesaje in coada */
    long mq_msgsize;       /* dimensiunea maxima a unui mesaj */
    long mq_curmsgs;       /* numar de mesaje in coada */
};
```

Trimiterea si receptionarea de mesaje

Pentru a trimite un mesaj (de lungime cunoscuta, stocat intr-un buffer) in coada se apeleaza **mq_send**:

```
mqd_t mq_send(mqd_t mqdes, const char *buffer, size_t length, unsigned priority);
```

Mesajele sunt tinute in coada in ordine descrescatoare a prioritatii.

In cazul in care coada este plina, apelul blocheaza. Daca este o coada non-blocanta (O_NONBLOCK), functia va intoarce -1 iar **errno** va fi setat la **EAGAIN**.

Pentru a primi un mesaj dintr-o coada (si anume: cel mai vechi mesaj cu cea mai mare prioritate) se foloseste **mq_receive**:

```
ssize_t mq_receive(mqd_t mqdes, char *buffer, size_t length, unsigned *priority);
```

Daca **priority** este non-NULL, zona de memorie catre care face referire va retine prioritatea mesajului extras.

In cazul in care coada este vida, apelul blocheaza. Daca este o coada non-blocanta (O_NONBLOCK), comportamentul este similar cu cel al **mq_send**.

ATENȚIE!!! La primirea unui mesaj, lungimea buffer-ului trebuie sa fie **cel puțin egala** cu dimensiunea maxima a mesajelor pentru coada respectiva, iar la trimitere **cel mult egala**. Dimensiunea maxima implicita se poate afla pe Linux din `/proc/sys/kernel/msgmax`.

Inchiderea si stergerea

Inchiderea (eliberarea "referintei") unei cozi este posibila prin apelul `mq_close`:

```
mqd_t mq_close(mqd_t mqdes);
```

Stergerea se realizeaza cu un apel `mq_unlink`:

```
mqd_t mq_unlink(const char *name);
```

Semantica este similara cu cea de la semafoare: coada nu va fi stearsa efectiv decat dupa ce restul proceselor implicate o inchid.

Exemplu

```
#include <mqueue.h>
#include <string.h>
#include <stdio.h>
#include <errno.h>

/* buffer cel putin egal cu maximul implicit al sistemului
 * /proc/sys/kernel/msgmax
 */
#define BUF_SIZE      (1<<13)
#define TEXT          "test message"
#define NAME          "/test_queue"

char buf[BUF_SIZE];

int main(int argc, char **argv) {
    unsigned int prio = 10;

    mqd_t m;
    mqd_t m = mq_open(NAME, (argc>1 ? O_CREAT : 0) | O_RDWR, 0666, NULL);
    if (m == (mqd_t)-1) {
        perror("queue open");
        return 1;
    }

    if (argc > 1) {
        if (mq_send(m, TEXT, strlen(TEXT), prio) == -1)
            perror("queue send");
    }
    else {
        if (mq_receive(m, buf, BUF_SIZE, &prio) == -1)
            perror("queue receive");
        printf("received: %s\n", buf);
        mq_unlink(NAME);
    }

    return 0;
}
```

Memorie partajata

Acest mecanism permite comunicarea intre procese prin accesul direct si partajat la o zona de memorie bine determinata.

- la nivelul sistemului, o zona este identificata printr-un string de forma "/nume";
- la nivelul codului, o zona este reprezentata printr-un file descriptor (int).
- header-ele necesare pentru lucrul cu aceste obiecte sunt `<fcntl.h>`, `<sys/types.h>` si `<sys/mman.h>`.

Crearea si deschiderea

Apelul de creare/deschidere este similar ca semantica apelului open pentru fisiere "obsinuite":

```
int shm_open(const char *name, int flags, mode_t mode);
```

Ca flag de acces trebuie specificat fie O_RDONLY fie O_RDWR.

Redimensionarea

O zona de memorie partajata nou creata are dimensiunea initiala zero. Pentru a o dimensiona se foloseste **ftruncate**:

```
int ftruncate(int fd, off_t length);
```

Maparea si eliberarea

Pentru a putea utiliza o zona de memorie partajata dupa deschidere, aceasta trebuie mapata in spatiul de memorie al procesului. Aceasta se realizeaza printr-un apel **mmap**:

```
void *mmap(void *address, size_t length, int protection, int flags, int fd, off_t offset);
```

Valoarea intoarsa reprezinta un pointer catre inceputul zonei de memorie sau MAP_FAILED in caz de esec. Acest apel are o larga aplicabilitate si va fi discutat in cadrul laboratorului de memorie virtuala. Momentan, pentru a mapa intregul continut al unei zone (shm_fd) de dimensiune cunoscuta (shm_len), recomandam folosirea apelului

```
mem = mmap(0, shm_len, PROT_READ | PROT_WRITE, MAP_SHARED, shm_fd, 0);
```

Cand maparea nu mai este necesara, prin apelul **munmap** se realizeaza demaparea:

```
int munmap(void *address, size_t length);
```

Inchiderea si stergerea

Inchiderea unei zone de memorie partajata este identica cu inchidere unui fisier: apelul **close**.

Odata ce o zona de memoria a fost demapata si inchisa in toate procesele implicate, se poate sterge prin **shm_unlink**:

```
int shm_unlink(const char *name);
```

Semantica este identica cu cea de la functiile *_*unlink* anterioare: stergerea efectiva este amanata pana ce toate procesele implicate inchid zona in cauza.

Depanare POSIX IPC

Memoria partajata

In Linux, zonele pot fi regasite in /dev/shm, ca intrari formate din numele dat la creare + suffixul ".shm".

Semafoare

Cozi de mesaje

Continutul cozilor (continutul mesajelor) nu poate fi vizualizat, insa informatii statistice pot fi obtinute prin montarea unui pseudo-sistem de fisiere:

```
mircea@beast3:/mnt$ sudo mkdir cozi
mircea@beast3:/mnt$ sudo mount -t mqueue none /mnt/cozi/
mircea@beast3:/mnt/cozi$ cat q_name
QSIZE:12          NOTIFY:0          SIGNO:0          NOTIFY_PID:0
```

Exercitii

Prezentare

Pentru a urmari mai ușor noțiunile expuse la începutul laboratorului urmăriți aceasta prezentare: [odp](#), [pdf](#).

Quiz

Pentru autoevaluare raspundeti la intrebarile din [acest quiz](#).

Exercitii pentru laborator

Exercitiile sunt independente de platforma. Folositi [arhiva de sarcini](#).

1. (2 puncte) Intrai în directorul `01_xmit/`.
 - ◆ Inspectati continutul fisierelor `util.h`, `client.c` (sender) si `server.c` (receiver)
 - ◆ Procesul sender primește din linia de comanda un numar intreg pozitiv si dorește sa-l trimita procesului receiver.
 - ◆ Folosindu-va doar de semafoare ca mijloc de comunicare realizati transferul numarului astfel:
 - ◆ Procesul sender creaza semaforul , procesul receiver deschide semaforul si de asemenea la sfarsit il sterge.
 - ◆ Poate procesul receiver sa isi mai primeasca numarul daca procesul sender s-a terminat?
 - ◆ **Hints:** Windows: Analizati functia [ReleaseSemaphore](#) si observati cum se poate citi valoarea unui semafor.
2. (2 puncte) Implementai un protocol simplu de comunicatie între un client i un server folosind cozi de mesaje. Clientul se va conecta la server i va trimite acestuia numărul 1337 pe care server-ul îl va afia. Apoi clientul va trimite server-ului un mesaj de închidere.
 - ◆ **Hints:** Fișierul `common.h` conține structurile necesare protocolului. Pe Windows nu putei selecta din coadă tipul mesajului pe care dorii să-l citii, deci asigurați-vă că mesajele vor putea fi trimise i recepționate în mod asemănător pe Windows i Linux
3. (2 puncte): Folosind memoria partajată, realizai un transfer simplu de informaie între două procese astfel: server-ul va crea o zona de 4k de memorie i va pune numărul 1337 începând cu primul octet, clientul va citi i afia acest număr.
 - ◆ **Hints:** Deoarece clientul trebuie ruleze după ce serverul a creat, mapat i scris în zona partajată i înainte ca acesta să o elibereze, folosii o functie de sleep pentru server.

Soluții

Soluții exerciții laborator 5

Resurse utile

- [Fast User-level Locking In Linux](#)