

UNIX-Schnittstelle
=====**1. Prozesse**
=====

Alle Beispiel-Quellen mittels SVN unter:

<https://svn.informatik.hu-berlin.de/svn/unix2014/Prozesse>

1. Vorbemerkungen

Was ist ein Prozess???

1. Menge von Befehlen und Daten einschließlich der aktuellen Werte der Prozessorregister.
(virtuelle Maschine)
2. Tupel von Informationen, das die Arbeit der CPU in jedem Zeitpunkt vollständig charakterisiert.
Problem: Abgrenzung eines Prozesses, Initialzustand.
3. UNIX:
Ein Programm, das ausgeführt wird. Initialzustand ist in einem File gespeichert. Ein Prozess muss Systemressourcen wie Speicher und die CPU haben. UNIX unterstützt die Illusion von der gleichzeitigen Arbeit von Prozessen.
(Prozess = ausführbare Instanz eines Programms)
Problem: Prozess 0 -init- im UNIX???

Betrachtungsweise von Prozessen

 - Prozess als aktives Element zur Beschreibung des Organisationsprinzips eines Betriebssystems auf einem Rechner und eines Algorithmus (Programms)
 Prozesse:

- werden geboren, leben und sterben
 - sind in ihrer Zahl variabel
 - können Ressourcen belegen und freigeben
 - können einander beeinflussen
 - können zusammenarbeiten
 - können in Konflikt geraten (sich blockieren)
 - Ressourcen teilen
 - voneinander abhängig sein
 - können parallel arbeiten (voneinander unabhängig sein) (gleichberechtigt)
 - können hierarchisch voneinander abhängig sein
- Prozess als passives Element, auf das die aktiven Elemente (Prozessor und Peripherie) wirken. Ein Prozess erscheint als Datenstruktur.
- UNIX-Datenstrukturen für einen Prozess:
1. Codesegment (Anfangszustand im File, sonst im Speicher oder geswappt)
 2. Datensegment (Anfangszustand im File, sonst im Speicher oder geswappt)
 3. Stacksegment (im Speicher oder geswappt)
 4. Eintrag in der proc-Liste (immer im Speicher)
Headerfile: sys/proc.h
 5. user-Struktur (u-Struktur) (im Speicher oder geswappt)
Headerfile: sys/user.h

j-p bell

Seite 3

proc-Struktur

Identifiers:

```

p_pid      Prozessnummer
pp_pid     Elternprozessnummer
p_pgrp     Prozessgruppenidentifizier
p_uid     Useridentifizier
p_gid     Gruppenidentifizier
p_suid     effektiver Useridentifizier
p_sgid     effektiver Gruppenidentifizier

Schedulinginformationen:
P_flag     Flags
SLOAD     - Prozess im Hauptspeicher
SSYS      - Prozess vom System erstellt (Swapper, Page-Daemon)
SLOCK     - Prozess wird gerade ausgelagert (geswappt)
SSWAP     - Rueckkehr nach dem Auslagern
STRC      - Prozess wird "getraced"
SWTED     - Prozess wird "getraced"
SOUSIG    - Prozess benutzt alten Signalmechanismus
SULOCK    - Prozess darf nicht geswappt werden
SPAGE     - Prozess wartet auf eine Seite
SKEEP     - Prozess fordert den Prozess
SOWEUPC   - Prozess wartet auf CPU-Zeit für Systemruf
SOMASK    - Signalmaske Wiederstellen
SWEXIT    - Prozess wird beendet
SPHYSIO   - Physische E/A-Operation wird ausgeführt
SVFORK    - vfork-Prozess
SNOVM     - Child besitzt VS des Elternprozesses vfork()
SVFDONE   - Child hat VS des Elternprozesses zurückgegeben vfork()

```

j-p bell

Seite 4

```

SPAGI - Prozess hat Seiten des VM aus dem Dateisystem
STIMO - TIMEOUT während sleep()
SSEL - Prozess sobald wie möglich auswählen
SLOGIN - Login-Prozess
      P_stat - Status des Prozesses
      P_stat - Warten auf ein Ereignis
      SRUN - Prozess lauffähig
      SIDL - Prozess bei der Erzeugung
      SZOMB - Zombi-Prozess
      SSTOP - Prozess gestoppt
      P_pri - aktuelle Priorität
      P_pri - Swapping Priorität (0)
      PINOD - Priorität während des Wartens auf eine Inode (10)
      PRIBIO - Priorität beim Warten auf Platten-E/A (20)
      PWAIT - Priorität beim Warten auf Ressourcen (30)
      PLOCK - Priorität beim Warten auf das Locken einer Resource (35)
      PSLEP - Priorität beim Warten auf ein Signal (40)
      PUSER - Normale User-Priorität (50)
      P_nice - User nice-Priorität
      P_cpu - neue CPU-Zeit
      P_userpri - berechnet Userpriorität
      P_slptime - Summe der Sleep-Zeiten

Speichermanagement:
P_texttp - Pointer zur Datenstruktur für
           das Datensegment
P_pObr - Pointer zur Pagetable
P_szpt - Zahl der Eintragungen in der Pagetable
P_addr - Adresse der user-Struktur (u-Struktur)
P_swaddr - Adresse der user-Struktur
           während der Prozess gewappt ist

```

j-p bell

Seite 5

```

Synchronisation:
P_wchan - Prozess auf den gewartet wird
Signalbehandlung:
P_sig - Maske für hängende Signale
P_sigignore - Maske für zu ignorierende Signale
P_sigcatch - Maske für einzufangende Signale
Ressourcenberechnung:
P_rusage - Zeiger zur Ressourcenstruktur
P_quota - Zeiger zur Plattennutzungsstruktur
Zeitgebermanagement:
P_time - Echtzeittimer
Verkettungen in der proc-Struktur:
P_link, p_rlink - Verkettung in der Run-Queue bzw. Sleep-Queue
P_nxt - Allgemeine Verkettung (frei, besetzt, Zombi)
P_pptr - Elternprozess (p_parent)
P_cptra - 1. Kind (p_child)
P_ysptr - linker Bruder
P_osptr - rechter Bruder

```

j-p bell

Seite 6

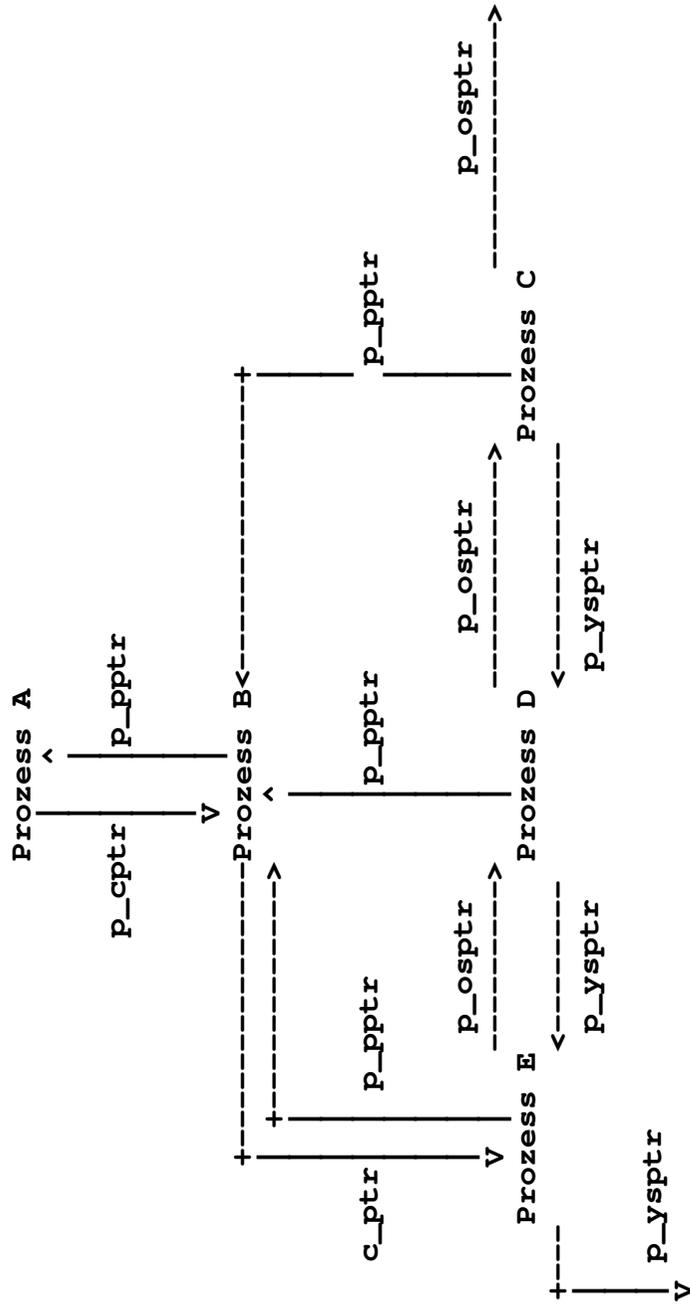
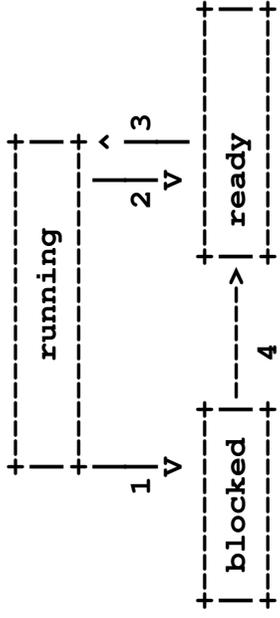


Abbildung: Hierarchie der Prozess-Gruppen

user-Struktur (u-Struktur)

- Ausführungsstatus
- user-Modus, kernel-Modus, Register, Adressen
- Status der Systemrufe
- Deskriptortabellen (E/A, Netzwerk, ...)
- Abrechnungsinformationen
- Ressourcensteuerung
- Kernel Process Stack
- u-Struktur wird gewappt, 2-6 KB

Statuswechsel eines Prozesses (einfaches Modell)



1. Prozess wartet auf ein externes Ereignis (read, write, Signal, ...)
2. Scheduler übergibt die Steuerung an einen anderen Prozess (Priorität)
3. Prozess erhält Steuerung vom Scheduler (Priorität)
4. Externes Ereignis ist eingetroffen. Prozess kann wieder aktiviert werden.

Statuswechsel eines Prozesses in der Realität

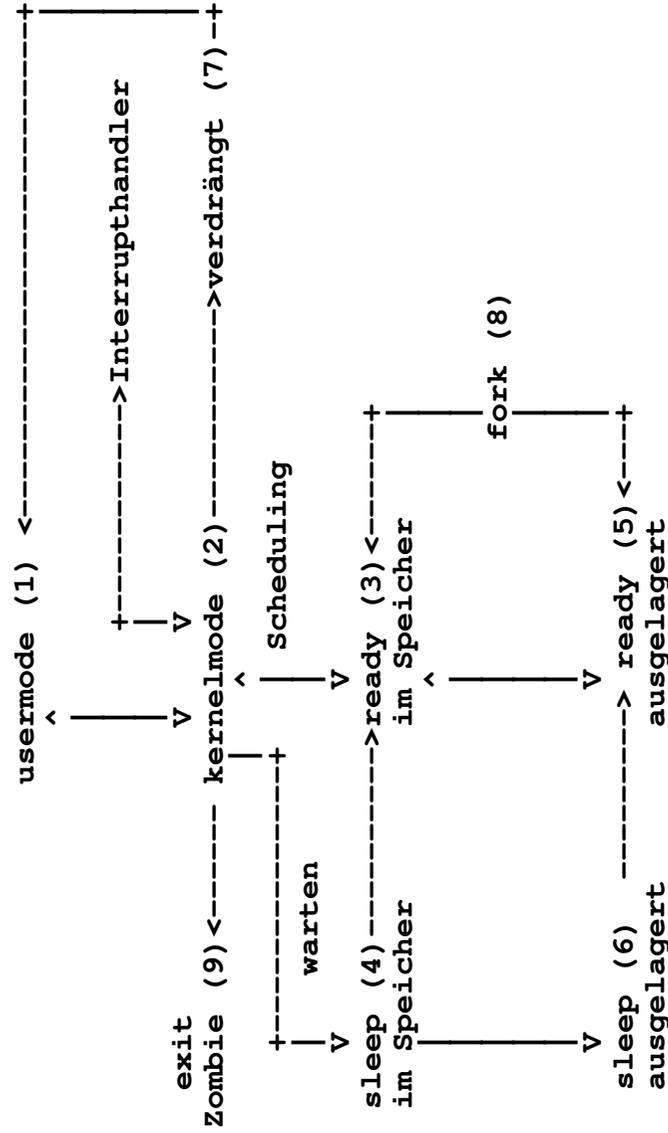


Abbildung: Prozesszustände und mögliche Übergänge

1. Prozess arbeitet im "user mode". Kein Zugriff auf systeminterne Daten. Jederzeit unterbrechbar.
2. Prozess arbeitet im "kernel mode". Zugriff auf systeminterne Daten. Nicht unterbrechbar!?
3. Prozess ist bereit. Wartet auf Prozessorzuteilung.
4. Prozess im HS, schläft weil er auf ein Ereignis wartet.
5. Prozess ist bereit weiter zu arbeiten, aber ist ausgelagert. wartet auf Einlagerungen durch Swapper.
6. Prozess wartet auf Ereignis und der Swapper hat ihn aus dem HS entfernt (auf Platte)
7. Prozess wurde verdrängt (Zeitgeberinterrupt)
8. Prozess wurde durch fork() erzeugt
9. Prozess hat einen Systemruf exit ausgeführt und wartet auf die Beendigung(Zombi).

j-p bell

Seite 11

Prozess-Scheduling

1. Prozesse

5.2.2020

Früher: Kein Problem - Batchjobs, mehrere Partitionen, Partitionen mit fester Priorität

Jetzt: Problematisch - Kombinationen von Batchjobs mit Dialogprozessen, Timesharing

Problem: Wer darf wann den Prozessor wie lange benutzen?

Kriterien:

1. Fairplay: Sichern, dass jeder Prozess einmal die CPU bekommt.
2. Effektivität: Auslastung der CPU mit 100%.
3. Antwortzeitverhalten: Minimieren der Antwortzeiten für interaktive Prozessen.
4. Durchsatz: Maximum von Batchjobs pro Stunde.
5. Verweilzeit: Minimieren der Zeit, die der Batchjob im Rechner benötigt.

Schedulingverfahren

1. Round Robin Scheduling
2. Mehrfach Schlangen (multiple queues)
3. Shortest Job First
4. Zeit-Überwachte-Steuerung (apriori scheduling)
5. Zweistufiges Scheduling

j-p bell

Seite 12

1. Round Robin Scheduling

alt, einfach, faire, oft benutzt
Auf einer Prozessschlange basierend.

```

+-----+-----+-----+
| A | B | C | D | E |
+-----+-----+-----+
^
|
aktiv
|
V
+-----+-----+-----+
| B | C | D | E | A |
+-----+-----+-----+
aktiv
|
V
+-----+-----+-----+
| B | C | D | E | A |
+-----+-----+-----+
^
|
blocked
z.B.: DOS/IBM für IBM/360 - 1968

```

Wenn das Zeitquantum des aktiven Prozesses abgelaufen ist, wird er vorn entfernt und hinten wieder angestellt. Alle anderen Prozesse rücken einen Platz nach vor.

Wird der aktive Prozess blockiert ohne das sein Zeitquantum abgelaufen ist, wird der nächste Prozess in der Schlange aktiv. Der blockierte Prozess bleibt vorn. Er wird wieder aktiv, sobald die Blockierung nicht mehr vorliegt.

Interessante Frage: Wie gross ist das Zeitquantum zu wählen?

Prozesswechselzeit!!!!!! z.B. 2 ms

Quantum	% Verwaltungszeit	Wartezeit bei 5 Prozessen
8 ms	20%	32 ms
18 ms	10%	72 ms
98 ms	2%	392 ms
5 sec	0%	20 sec

--> Je kürzer die Quanten - je geringer die Effektivität
Je grösser die Quanten - je grösser die Reaktionszeit
übliche Zeitquanten: 100 - 200 ms

2. Mehrfach Schlangen (multiple queues)

Problem: Viel Zeit wurde für das Ein-/Auslagern von Prozessen verbraucht. Es war sinnvoll CPU-intensive Prozesse länger im Speicher zu halten und grössere Quanten zu verteilen.

```

Queue-Köpfe
+-----+ +-----+
| Priorität 1 | <-----| | | | |
+-----+ +-----+
| Priorität 2 | <-----| | | | |
+-----+ +-----+
| Priorität 3 | <-----| | | | |
+-----+ +-----+
| Priorität 4 |
+-----+
| Priorität 5 |
+-----+

```

arbeitsfähige
Prozesse

```

Priorität      Quanten
1              1
2              2
3              4
4              8
5             16

```

Wenn ein Prozess sein Quantum verbraucht hat, wird er in die folgende Prioritätsklasse eingeordnet. Dadurch wird die Zahl der Swappvorgänge stark verringert gegenüber "round robin".
Kurze Jobs werden stark bevorteilt.

1. Prozesse

Problem: Prozesse die abwechselnd interaktiv und CPU-intensiv sind werden bezüglich ihrer Reaktionszeit immer langsamer.
Lösung: Bei einer Terminaleingabe wird die Priorität auf 1 gesetzt.

Kluge Leute können diesen Algorithmus "austricksen" und damit andere Leute ernsthaft behindern.

3. Shortest Job First

Prinzip für Batch-Job-Systeme

Der kürzeste Job wird als erster realisiert.
Beispiel:

Job A: 8 min (a)

Job B: 4 min (b)

Job C: 4 min (c)

Job D: 4 min (d)

Jobreihfolge: B C D A

interessant: mittlere Verweilzeit eines Jobs???

$$(4*b + 3*c + 2*d + a) / 4 =$$

$$(16 + 12 + 8 + 8) / 4 = 11$$

Dieses Verfahren ist auch gut für interaktive Prozesse geeignet, wenn jede Kommandoausführung ein Prozess (Job) ist.

Problem: Woher weiss man vorher, welches der kürzeste Prozess ist???

Lösung: Schätzen, Messen und Rechnen (gewichtete Summen) innerhalb von Takten
 Prozess erhält S_0 sec im 0.Takt
 Prozess verbraucht T_0 sec im 0.Takt
 Prozess erhält $S_1 = T_0$ sec im 1. Takt
 Prozess verbraucht T_1 sec im 1.Takt
 Prozess erhält $S_2 = a*T_0 + (1-a)*T_1$ sec im 2.Takt
 usw. $S_n = a*T_{n-2} + (1-a)*T_{n-1}$ sec im n.Takt.
 für $a = 1/2$ ergeben sich folgende Schätzungen:

$$S_1 = T_0$$

$$S_2 = T_0/2 + T_1/2$$

$$S_3 = T_0/4 + T_1/4 + T_2/2$$

$$S_4 = T_0/8 + T_1/8 + T_2/4 + T_3/2$$

$$S_5 = T_0/16 + T_1/16 + T_2/8 + T_3/4 + T_4/2$$

Damit wird die Vergangenheit eines Prozesses unterdrückt.
 $a = 1/2$ erweist sich damit als günstig (auch gut berechenbar)

j-p bell

Seite 17

1. Prozesse

5.2.2020

4. Zeit-Überwachte-Steuerung (apriori scheduling)

Ziel: gleichverteilte CPU-Zeit über die gesamte Sitzung eines Nutzers

dazu notwendig: Login-Zeit, Anzahl der Nutzer, bisher verbrauchte Zeit

Prioritätsbestimmung:

verbrauchte CPU-Zeit

Priorität = -----

Login-Zeit

Anzahl der Nutzer

0.5 - Prozess verbrauchte weniger als ihm zustand, hohe Priorität

2.0 - Prozess verbrauchte mehr als ihm zustand, niedrige Priorität.

Der Prozess mit dem kleinsten Quotienten erhält die höchste Priorität.

j-p bell

Seite 18

Prioritätsberechnung:

- p_cpu - Schätzung der aktuellen CPU-Auslastung des Prozesses
- p_nice - Nutzerspezifischer Wichtungsfaktor
- 20<=p_nice<=20 - negative Werte steigern die Priorität
- PUSER - Prioritätskonstante, die garantiert, dass die Nutzerpriorität nicht höher ist als die niedrigste Systempriorität
- p_userpri = PUSER + p_cpu / 4 + 2 * p_nice

Diese Berechnung erfolgt in gewissen Zeitabständen
Bei jeder Berechnung wird p_cpu halbiert

Beispiel ohne Nice, PUSER=60:

Intervall	Prozess A nice=0 60	Prozess B nice=0 60	Prozess C nice=0 60			
	userpri	cpu	userpri	cpu	userpri	cpu
0	60	0	60	0	60	0
1	75	x 60	60	0	60	0
2	67,5	0	75	x 60	60	0
3	63,75	7,5	67,5	15	75	x 60
4	76,9	33,6	63,75	7,5	67,5	15
5	68,4	16,8	76,9	33,6	63,75	7,5
		0		0		x 60

Prozessreihenfolge: A B C A B C

j-p bell

Seite 21

1.Prozesse

5.2.2020

p_userpri = PUSER + p_cpu / 4 + 2 * p_nice

Beispiel mit Nice, PUSER=60:

Intervall	Prozess A nice=0 60	Prozess B nice=-10 40	Prozess C nice=5 70			
	userpri	cpu	userpri	cpu	userpri	cpu
0	60	0	40	0	70	0
1	60	0	55	x 60	70	0
2	60	0	62,5	x 60	70	0
3	75	x 60	51,25	22,5	70	0
4	67,5	15	60,625	41,25	70	0
5	63,75	7,5	65,312	50,625	70	0
		x 60		0		0

Prozessreihenfolge B B A B B A

j-p bell

Seite 22

1.2 Systemrufe zur Prozesssteuerung

=====

Prozessidentifikation

Erzeugung eines neuen Prozesses

Prozessbeendigung

Programmaufruf

Änderung der Identität eines Prozesses

j-p bell

Seite 23

1.2.1 Prozessidentifikation

Jeder Prozess hat eine eindeutige Prozessnummer (nicht negative Integerzahl)

Bestimmte Prozesse haben feste Prozessnummern.

z.B.

0 - sched oder swapper

1 - init (Elternprozess aller Prozesse)

Prozessnummer muss man für verschiedene Aktionen wissen!!!

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

```
#include <unistd.h>
```

```
pid_t getpid(void)
```

Gibt die Nummer des eigenen Prozesses zurück.

```
pid_t getppid(void)
```

Gibt die Nummer des Elternprozesses zurück.

```
uid_t getuid(void)
```

Gibt den wirklichen (real) UID des Prozesses zurück.

```
uid_t geteuid(void)
```

Gibt den effektive UID des Prozesses zurück.

```
gid_t getgid(void)
```

Gibt den wirklich (real) GID des Prozesses zurück.

```
gid_t getegid(void)
```

Gibt den effektiven GID des Prozesses zurück.

j-p bell

Seite 24

Aktueller Wertebereich für pid,uid und gid

Linux 2.4

```
pid 0 .. 32.000
gid,uid: 0 .. 65.000
```

Linux 2.6

```
pid 0 .. 1.000.000.000
gid,uid: 0 .. 4.000.000.000
```

Solaris 2.8

```
pid 0 .. 30.000
gid,uid 0 .. 2.147.483.647
```

Beispiele getuid, geteuid

```
Prozesse/p1.c
Prozesse/p2.c
```

j-p bell

Seite 25

1.2.2 Erzeugung eines Prozesses

```
-----
#include <sys/types.h>    für System V
#include <unistd.h>
```

```
pid_t fork(void)
```

Erzeugen eines neuen Prozesses, der in all seinen Eigenschaften und Zugriffsrechten dem alten Prozess entspricht (Kopie des alten) Achtung bei der Benutzung von Threads: Hier verhält sich fork je nach benutzter Thread-Art (SOLARIS, POSIX) unterschiedlich.

Unterschiede zwischen Eltern- und Kindprozess:

- Rückkehrkode des child-processes ist 0
- Rückkehrkode des parentprocess ist PID des child-process
- child-process hat andere PID und andere PPID
- eigenes Stack-Segment, eigenes Daten-Segment
- child-process:
 - prozessspezifische Zeitangaben auf 0
 - Semaphoreoperation clears
 - Process-Locks, Text-Segment-Locks
 - und File-Locks aufgehoben.
 - keine hängenden Signale
- eventuell Threads

j-p bell

Seite 26

Filezugriff von Prozessen auf ein File ohne Vererbung

```

Prozess 1
table entry
  fd0
  fd1
  fd2
  fd3
----->filetable 3
      file status flags
      current-file offset
      v-node ptr -----+----> vnode-table 63
                          ^
                          |
                          |
Prozess 2
table entry
  fd0
  fd1
  fd2
  fd3
----->filetable 3
      file status flags
      current-file offset
      v-node ptr -----+

```

v-node information
i-node
current file size

j-p bell

Seite 29

1.Prozesse

5.2.2020

```

#include <sys/types.h>    für System V
#include <unistd.h>

pid_t int fork1(void)

Erzeugen eines neuen Prozesses. Funktionalität analog fork().
Neuer Systemruf nur für Solaris. Variante von fork().
bis Solaris10: -lthread: alle Threads werden gedoppelt.
                -lpthread: nur der aktuelle Thread wird gedoppelt.
ab Solaris10: nur der aktuell Thread wird gedoppelt.

Rückkehrkode: wie fork()
-----

#include <sys/typedef.h>

pid_t int vfork(void)

Erzeugen eines neuen Prozesses. Funktionalität analog fork().
Aber ohne Kopie des Datensegmentes und des Stacksegmentes.
Kindprozess benutzt Daten- und Stacksegment des Elternprozesses.
Seiteneffekte, wenn Kindprozess mehr als EXEC macht!!!!

Rückkehrkode: wie fork()

```

j-p bell

Seite 30

```
#include <sys/types.h>    für System V
#include <unistd.h>

pid_t int forkall(void)

Erzeugen eines neuen Prozesses. Funktionalität analog fork().
Sehr neuer Systemruf für Solaris 10. Es werden alle momentan
laufenden Threads kopiert.
```

Rückkehrkode: wie fork()

Verhalten von fork() bei der Benutzung von Threads:

Linux	fork	vfork	fork1	forkall
Solaris8/9	a,d+s	a	-	-
SOLARIS	a,d+s	t	t,d+s	-
POSIX	t,d+s	t	t,d+s	(-lthread)
Solaris10	t,d+s	t	t,d+s	(-lpthread)

Beispiele für fork und vfork:

```
Prozesse/fork1.c
Prozesse/fork2.c
Prozesse/vfork1.c, Prozesse/fork-test.c, Prozesse/forkv-test.c
```

1.2.3 Prozessbeendigung

Arten der Prozessbeendigung:

1. Normales Prozessende

- a) return im Hauptprogramm -----> exit()
- b) Aufruf von exit
 - Abarbeitung von mit
int atexit(void (*func)(void))
 - definierten privaten exit-Routinen (ANSI-C)
 - E/A-Endebehandlungen
 - Aufruf von _exit

- c) _exit() Aufruf
UNIX-spezifische Prozessendebehandlung

2. Abnormales Prozessende

- a) Aufruf der Funktion abort
void abort(void)
diese Funktion erzeugt ein Signal SIGABRT
(POSIX.1, ANSI C) siehe Stevens: Program 10.18
- b) Ende über Signalbehandlung

```
#include <stdlib.h>
void exit(int exitcode)      ANSI-C   libc
#include <unistd.h>
void _exit(int exitcode)    POSIX.1  Systemruf
```

Reguläres beenden eines Prozesses.

Die niederwertigen 8 Bits von "exitcode" werden als Resultat an den Parentprozess übergeben. Dateien werden abgeschlossen.

Probleme bei der Übergabe des Resultats:

- a) Parentprozess wartet mit wait() ----> kein Problem
- b) Parentprozess wartet nicht:
 - a) Parentprozess existiert nicht:
Resultat wird an init-Prozess übergeben.
 - b) Parentprozess existiert noch:
Resultat wird in der proc-Tabelle gespeichert.
Alle anderen Informationen über den Prozess werden gestrichen. Es entsteht ein "Zombie-Prozess".
Dieser wird gestrichen wenn der Parentprozess das Resultat mit wait() abholt.

Nebenwirkungen: SIGHUB für alle Prozesse der Prozessgruppe

j-p bell

Seite 33

Beispiele für exit:

```
-----
Prozesse/myexit.c
Prozesse/myexit1.c
Prozesse/myexit2.c
```

j-p bell

Seite 34

Warten auf Prozessende eines Kindprozesses

Wenn ein Prozess beendet oder gestoppt wird, wird ein Terminationcode gebildet. Dieser Code beinhaltet den Exitcode bzw. die Signalnummer, die das Beenden bzw. das Stoppen des Kindprozesses bewirkte. Der Kode wird in der proc-Table gespeichert.

Systemrufe:

```
pid_t wait(int *statloc)  POSIX.1, SVR4, BSD 4.3
pid_t waitpid(pid_t pid, int *statloc, int options)
                        POSIX.1, SVR4, BSD 4.3
```

Warten auf das Ende oder das Stoppen (Stop-Signal) eines Kindprozesses des aktuellen Prozesse.

j-p bell

Seite 35

1.Prozesse

5.2.2020

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

pid_t wait(int *statloc)
```

Wartet auf das erste Ende eines beliebigen Kindprozesses, sofern der aktuelle Prozess einen Kindprozess besitzt. *statloc enthält den Terminationcode, wenn statloc != NULL

Terminationcode: <high order 8 bits> <low order 8 bits>

Kindprozess durch Signal gestoppt: <Signalnummer><0x7F>
exit, _exit: <niederwertigen 8 Bit des Exitcodes><0x00>
Kindprozess durch Signal abgebrochen:

Kindprozess durch Signal abgebrochen und Dump erzeugt:
<0x00><Signalnummer>
<0x00><Signalnummer + 0x80>

Rückkehrkode:

>=0 - Prozessnummer des Kindprozesses
< 0 - Fehler, kein Kindprozess vorhanden oder falscher Parameter

j-p bell

Seite 36

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

pid_t waitpid(pid_t pid, int *statloc, int options)

Bedingtes warten auf das Prozessende eines spezifizierten
Prozesses.

pid > 0 - warten auf das Ende des Prozesses mit der
        PID == pid
pid == -1 - warten auf das Ende eines Kindprozesse (entspricht wait())
pid == 0 - warten auf das Ende eines Kindprozesses der eigenen
        Prozessgruppe
pid < -1 - warten auf jeden Prozess mit der
        ProzessengruppenID==|pid|

*statloc enthält den Terminationkode (siehe wait())
options:
    WCONTINUED - warten auf das Ereignis
    WNOHANG    - auf das Ereignis nicht warten
    WUNTRACED - nur gestoppte Prozesse melden, die noch
                nicht gemeldet wurden

Rückkehrkode:
    >=0 - Prozessnummer des Kindprozesses
    < 0 - Fehler, kein Kindprozess vorhanden oder falscher
        Parameter
```

j-p bell

Seite 37

Weiter Systemrufe für das Warten auf Kindprozesse

```
Voraussetzungen:
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
#include <sys/time.h>
#include <sys/resource.h>

pid_t wait3(int *statloc, int options, struct rusage *rusage)
        SVR4, BSD 4.3

pid_t wait4(pid_t pid, int *statloc, int options,
            struct rusage *rusage)
        BSD 4.3

*rusage: Ressourcenangaben über den beendeten oder gestoppten
        Prozess (CPU-Zeit, Hauptspeicherbedarf, Seitenfehler,
        Signale, ...)

wait3()
    entspricht wait() unter der Berücksichtigung von options.

wait4()
    entspricht waitpid().
```

j-p bell

Seite 38

1.2.4 Programmausführung

`exec()` umfasst eine Familie von Systemrufen, die zum Laden und Starten eines neuen Programms innerhalb eines Prozesses dient.

Grundfunktionen:

- `exec()` überlagert im aufrufenden Prozess das aktuelle Codesegment und das Datensegment.
- Das Stacksegment wird zurückgesetzt
- Eröffnete Dateien bleiben geöffnet.
- Ignorierte Signale bleiben ignoriert.
- Alle anderen Signale werden zurückgesetzt.

Folgende prozessspezifischen Werte bleiben unverändert:

nice-Wert	Schedulerverte	Filecreationmask
PID	Semaphore	Ressourcelimits
PPID	Session ID	Controlterminal
PGID	traceflag	Prozesssignalmaske
Alarmzeit	Workingdirectory	hängende Signale
Prozesszeit	Rootdirectory	

Rückgabewerte:

- keiner, wenn alles ok
- <0 bei Fehlern

j-p bell

Seite 39

1. Prozesse

5.2.2020

EXEC-Systemrufe:

```
#include <unistd.h>
```

```
int execl(const char *pathname, const char *arg0, ... (char *) 0);
```

Feste Anzahl von Parametern

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

variable Anzahl von Parametern

```
int execl(const char *pathname, const char *arg0, ...,
(char *) 0, char *const envp[]);
wie execl, aber mit setzen der Umgebungsvariablen
```

```
int execve(const char *pathname, char *const argv[],
char *const envp[]);
wie execv, aber mit setzen der Umgebungsvariablen
```

```
int execlp(const char *filename, const char *arg0, ...,
(char *) 0);
wie execl, aber Programm wird gesucht
```

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

wie `execv`, aber Programm wird gesucht

j-p bell

Seite 40

Beispiel für exec:

exec1.c, echoall.c

Prozesse/echoall.c

Prozesse/exec1.c

Prozesse/pwd-test.c

1.2.5 Änderung von ID's von Prozessen

Folgende ID's sind änderbar:

- UID - User ID
- SUID - Saved User ID
- GID - Group ID
- EUID - Effective User ID
- EGID - Effective Group ID
- PGID - Processgroup ID
- SID - Session ID

Systemrufe zum Abfragen von ID's:

```
getuid(), geteuid(),  
getgid(), getegid(),  
getpid(), getppid(),  
getsid(), getprgp()
```

Systemrufe zum Ändern von ID's:

```
setuid(), seteuid(), seteuid(),  
setgid(), setegid(), setregid(),  
setpgid(), setpgrp(), setsid()
```

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

int seteuid(uid_t uid);

    Setzen des UID's für den aktuellen Prozess.

int setgid(gid_t gid);

    Setzen des GID's für den aktuellen Prozess.

setuid() werden unter folgenden Bedingungen erfolgreich
abgearbeitet:

1. aktueller UID == 0 (root):
    setuid() setzt aktuellen UID auf uid und EUID auf uid.
2. aktueller UID != 0 und (uid == UID oder uid == SUID):
    setuid() setzt EUID auf uid.

setgid() arbeitet analog.

Rückkehrkode:
0 - ok
<0 - Fehler
```

j-p bell

Seite 43

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

int seteuid(uid_t uid);

    Setzen des effektiven UID's für den aktuellen Prozess.

int setegid(gid_t gid);

    Setzen des effektiven GID's für den aktuellen Prozess.

seteuid() werden unter folgenden Bedingungen erfolgreich
abgearbeitet:

1. aktueller UID == 0 (root):
    seteuid() setzt aktuellen EUID auf uid.
2. aktueller UID != 0 und (uid == UID oder uid == SUID):
    seteuid() setzt EUID auf uid.

setegid() arbeitet analog.

Rückkehrkode:
0 - ok
<0 - Fehler
```

j-p bell

Seite 44

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

int setreuid(uid_t ruid, uid_t euid);          BSD 4.3

    Setzen von UID und EUID.

int setregid(gid_t rgid, gid_t egid);        BSD 4.3

    Setzen von GID und EGID.
```

Der Superuser kann sowohl uid und euid gleichzeitig setzen. Der normale User kann lediglich einen Wechsel zwischen EUID und UID veranlassen. Hiermit können Programme, die mit S-Bit laufen zwischen privilegierten Modus und User-Modus hin- und herschalten.

Rückkehrkode:

```
0 - ok
<0 - Fehler
```

j-p bell

Seite 45

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

```
pid_t setpgid(pid_t pid, pid_t pgid)
```

Setzen des Prozessgruppen ID's für den Prozess pid auf den Wert pgid. Wenn pid==0, ist der aktuelle Prozess gemeint. Wenn pgid==0, wird der PGID des mit pid spezifizierten Prozess benutzt. Prozessgruppen werden für Signalverteilung und zur Synchronisation des Zugriffs auf das Controlling Terminal benutzt.

Rückkehrkode: 0 - ok
<0 - Fehler

```
pid_t setpgrp(void)
```

Der aktuelle Prozess wird Prozessgruppenführer. Der Prozessgruppen ID und der aktuelle Session ID ergeben sich aus dem PID des aktuellen Prozesses. Identisch mit setpgid(0,0).

Rückkehrkode: Nummer der aktuellen Prozessgruppe

```
pid_t setsid(void)
```

Der aktuelle Prozess wird Gruppenführer einer neuen Session. Prozessgruppe ohne Controlling Terminal.
Der aktuelle SID ergibt sich aus dem aktuellen PID.

Rückkehrkode: Nummer der aktuellen Sessiongroup

j-p bell

Seite 46

Übersichten

Ändern der User-IDs (UID, EUID, SUID) bei exec() und setuid()

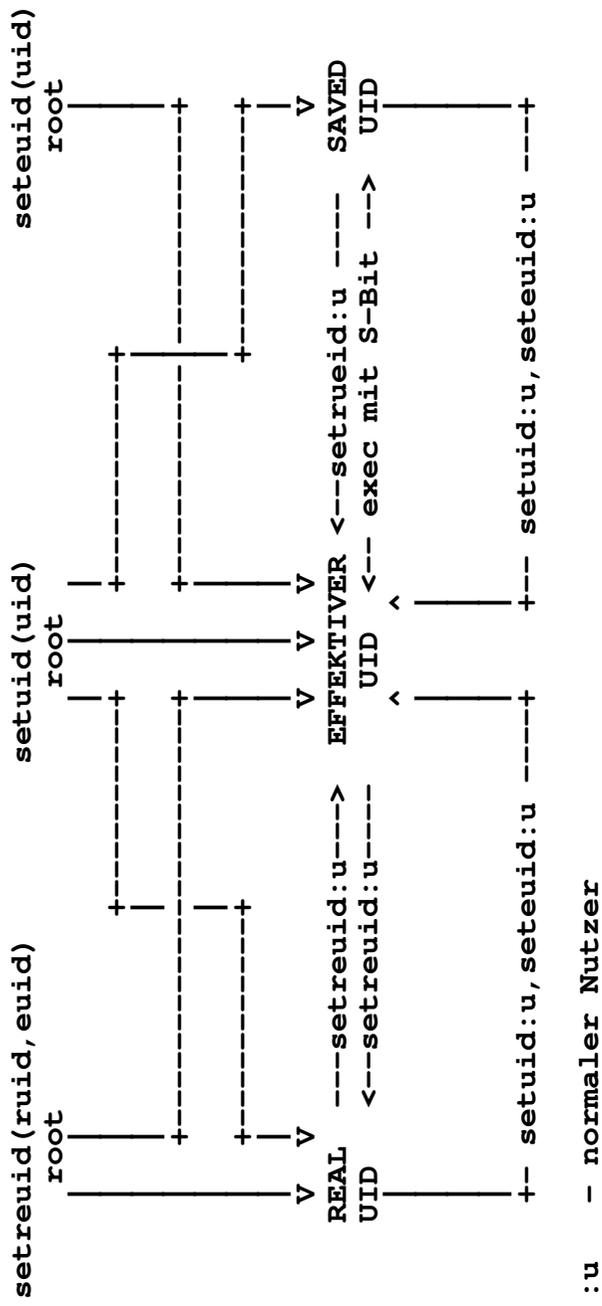
ID	S-Bit=0	exec	S-Bit=1	setuid(nuid)
UID	-		-	superuser
EUID	-	ID vom Programm	-	nuid
SUID	EUID	UID	-	nuid
				user

- UID - Wirklicher UID (Real UID)
- EUID - Effektiver UID, bestimmt Zugriffsrechte
- SUID - Geretteter EUID

j-p bell

Seite 47

Funktionen, die unterschiedliche User-IDs setzen



j-p bell

Seite 48

Beispiel getuid, geteuid:

Prozesse/changeuid.c
Prozesse/pruids.c
Prozesse/setid.c
Prozesse/setidn.c