## **TP 6**

## **Signaux**

**Durée prévue:** 1 séance (1h30)

**Avant-propos** On fournit sur la page web du cours une archive contenant les fichiers nécessaires à ce TP, ainsi qu'un Makefile. Ne vous préoccupez pas des « warnings » avant d'avoir vous-même modifié le code!

## EXERCICE 1 ► Signal périodique

Vous devez compléter le programme signal\_temps.cpp (dans l'archive du TP). Dans ce programme, le processus principal entre dans une boucle infinie dans laquelle :

- il se met en attente de la réception d'un signal quelconque avec pause (),
- lorsqu'il reçoit le signal SIGALRM, il exécute un gestionnaire de signal qui affiche un caractère,
- il reprend son exécution après l'appel à pause (),
- il programme une nouvelle alarme (envoi du signal SIGALARM) après une seconde.

La réception du signal SIGALRM devra déclencher l'appel de la fonction top (). Vous utiliserez les primitives POSIX suivantes :

- unsigned int alarm(unsigned int s) qui permet de demander au système d'envoyer au processus appelant un signal SIGALRM au bout de s secondes.
- L'appel système pause(), qui met le processus en attente passive de la réception d'un signal (lire le manuel pour les détails). Cet appel système est obsolète, on devrait utiliser sigsuspend(), mais tant pis!
- La structure de donnée struct sigaction et son appel système associé sigaction().
- 1) Vous avez deux choses à faire dans le main():
  - Au niveau du TODO1, créer un gestionnaire qui lie la réception de SIGALRM signal au lancement de la fonction top(), qui vous est fournie.
  - Reprogrammer l'envoi du signal SIGALRM dans une seconde, au niveau du TODO2 dans le code.
- 2) Compilez votre programme, puis testez : logiquement, si vous avez suivi scrupuleusement les consignes jusqu'ici, il ne se passe rien lors du lancement du programme. Pourquoi? Comment faire depuis la ligne de commande pour que le programme « démarre »?
- 3) Modifiez votre programme, pour qu'il démarre tout seul, puis testez à nouveau.

## **EXERCICE 2** ► Synchronisation entre deux processus

Lorsqu'un processus reçoit le signal SIGSTOP, il s'endort (son exécution est stoppée). Pour le réveiller il suffit de lui envoyer SIGCONT. On se propose d'utiliser ces deux signaux pour synchroniser l'exécution d'un processus fils sur celle de son père.

Vous devez écrire un programme ping-pong.cpp, dans lequel le processus principal crée un processus fils. Après s'être endormi 1 seconde, le père envoie le signal SIGCONT à son fils, puis affiche un message, et recommence ainsi 10 fois. Le fils lui s'endort en s'envoyant à lui-même le signal SIGSTOP, se réveille quand il reçoit le signal SIGCONT, affiche un message, et recommence ainsi 10 fois. De façon plus détaillée,

- le père doit effectuer 10 fois les actions suivantes :
  - il s'endort 1 seconde avec sleep (1),
  - il envoie le signal SIGCONT à son fils avec la primitive kill(),
  - il affiche «père : ping»
- le fils exécute 10 fois les actions suivantes :
  - il se met en état de sommeil en s'envoyant le signal SIGSTOP (il ne reprendra son exécution qu'après avoir reçu SIGCONT),
  - il affiche «fils : pong»
- le père attend la terminaison de son fils avant de se terminer lui-même.

À l'exécution, vous devez donc voir s'afficher sur la sortie standard les deux lignes suivantes affichées en tout 10 fois :

père : ping
fils : pong