




操作系统进程控制实验

原创

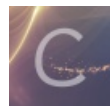
唐烫  于 2019-07-22 19:26:30 发布  2498  收藏 19

分类专栏: [操作系统](#) 文章标签: [操作系统](#)

版权声明: 本文为博主原创文章, 遵循 [CC 4.0 BY-SA](#) 版权协议, 转载请附上原文出处链接和本声明。

本文链接: https://blog.csdn.net/qq_41785852/article/details/96888485

版权



[操作系统](#) 专栏收录该内容

1 篇文章 0 订阅

订阅专栏

实验题目: 进程控制实验

实验学时: 12 实验日期: 2019.5.2-2019.5.23

**

实验目的:

**

加深对于进程并发执行概念的理解。实践并发进程的创建和控制方法。观察和 体验进程的动态特性。进一步理解进程生命期期间创建、变换、撤销状态变换的过程。掌握进程控制的方法, 了解父子进程间的控制和协作关系。练习 Linux 系统中 进程创建与控制有关的系统调用的编程和调试技术。

硬件环境

*: window

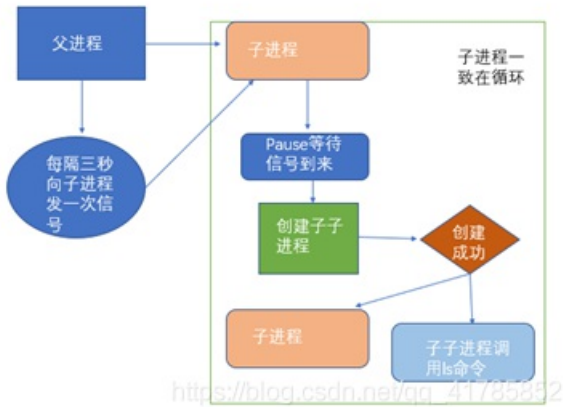
软件环境:

VWareUbuntu16.04

实验步骤与内容

- 1,首先仿照实验指导书给出的案例进行分析,发现并不能跑,真垃圾。里面的等于和赋值号不分,他的结果是P出来的吧。
- 2,独立实验要求:参考以上示例程序中建立并发进程的方法,编写一个父子协作进程,父进程创建一个子进程并控制它每隔3秒显示一次当前目录中的文件名列表。

首先明确实验思路和流程



大体流程为:首先父进程创建子进程,父进程一直在执行循环体(每隔三秒向子进程发送一次信号)。对于子进程,如果创建成功,也一直在执行自己的循环体中(一直挂起等待信号唤醒,当被唤醒时,创建子子进程,子子进程用来执行调用函数(函数执行ls命令))。

实验代码如下:

```

#include "mypctl.h"
int main(int argc, char *argv[])
{
    int i;
    int pid;
    int status;
    int childpid;
    char *args[] = {"/bin/ls","-a",NULL};
    signal(SIGUSR1,(sighandler_t)sigcat);
    pid=fork();
    if(pid<0) //SHI
    {
        printf("Create Process fail!\n");
        exit(EXIT_FAILURE);
    }
    if(pid==0)
    {
        while(1)
        {
            pause();
            childpid = fork();
            if(childpid<0)
                exit(EXIT_FAILURE);
            if(childpid==0)
            {
                printf("%d childpid still Running:\n",getpid
());

```

```

        status= execve(args[0],args,NULL);
    }
}
else //father process
{
    printf("%d I am parent process %d\n",getpid());
    while(1)
    {
        sleep(3);
        kill(pid ,SIGUSR1);
        printf("%d parent sent signal:\n",getpid());
    }
}
return EXIT_SUCCESS;
}

```

https://blog.csdn.net/qq_41785852

```

#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
#include <signal.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

typedef void(*sighandler_t)(int);
void sigcat(){
    printf("%d Process continue\n",getpid());
}

```

同时，创建啦一个makefile项目管理文件用来管理。

```

mypctl.o: mypctl.c
gcc mypctl.c -o mypctl.o

mypctl: mypctl.o
gcc mypctl.o -o mypctl

clean:
rm mypctl *.o

```

结论分析与体会

1) 结果:

```
CC mypctl.o -o mypctl
tang@tang-virtual-machine:~/ostest11$ ./mypctl
8406 I am parent process 0
8406 parent sent signal:
8407 Process continue
8408 childpid will Running:
. .. makefile mypctl mypctl.c mypctl.h mypctl.o
8406 parent sent signal:
8407 Process continue
8411 childpid will Running:
. .. makefile mypctl mypctl.c mypctl.h mypctl.o
8406 parent sent signal:
8407 Process continue
8412 childpid will Running:
. .. makefile mypctl mypctl.c mypctl.h mypctl.o
8406 parent sent signal:
8407 Process continue
ll Running:
mypctl mypctl.c mypctl.h mypctl.o
^C
https://blog.csdn.net/qq_41785852
tang@tang-virtual-machine:~/ostest11$
```

运行结果如上图所示，首先执行父进程，每隔三秒父进程发送信号。
当打印process continue时得知子进程成功接收到信号。
当打印child will Running 时，可知子子进程创建成功，同时执行ls查看命令。

2) 分析

根据实验中观察和记录的信息结合示例实验和独立实验程序，说明它们反映出操作系统教材中进程及处理机管理一节讲解的进程的哪些特征和功能？

1. 并行性，在执行父进程时，子进程也在执行
2. 动态性，通过实验可以清晰地观察进程地动态产生，动态消亡过程
3. 独立性，进程是调度的基本单位，也真是基于独立性，进程可以获得处理机并参与并发执行。
4. 异步性，每一个进程相对独立，比如一开始对pid的判断，无法预知是父进程先执行还是子进程先执行，是无法预知的，同时也体现啦进程是调度的基本单位。
在真实的操作系统中它是怎样实现和反映出教材中讲解的进程的生命期、进程的实体和进程状态控制的。你对于进程概念和并发概念有哪些新的理解和认识？
5. 主要从子进程来看待一个进程的一生生命周期。子进程被创建（create）->进入调度序列就绪（ready）->执行（run）->进去就睡眠等待（体现为代码中的pause）->被唤醒->重新进入ready序列就绪->执行->终止。
6. 对进程的动态创建和消亡过程有啦更加直观的认识

子进程是如何创建和 执行新程序的？

1. 子进程是有父进程通过fork（）创建的，
2. 执行是通过调用execve（）函数，但值得注意的是当调用函数完成时，不能再回到原来的进程状态，相当于覆盖啦，所以在该实验中每一次要循环创建子子进程，让子子进程去执行函数调用，而子进程循环接收信号。

信号的机理是什么？

1.实际上就是一种软中断，在不同进程间传递信息。

怎样利用信号实现进程控制？

首先定义一个信号量，一个进程向另一个进程发送信号，接收信号的进程可以选择忽略信号，不做处理，可以类似中断处理程序，对于需要处理的信号，进程可以指定处理函数，进行处理。可以对信号的处理保留系统默认值，这种缺省操作。