

NSI Terminale - Architecture

Processus et états

qkzk

2021/06/26

Systeme d'exploitation

L'OS est chargé d'assurer la liaison entre les ressources matérielles, l'utilisateur et les logiciels.

Plusieurs situations existent :

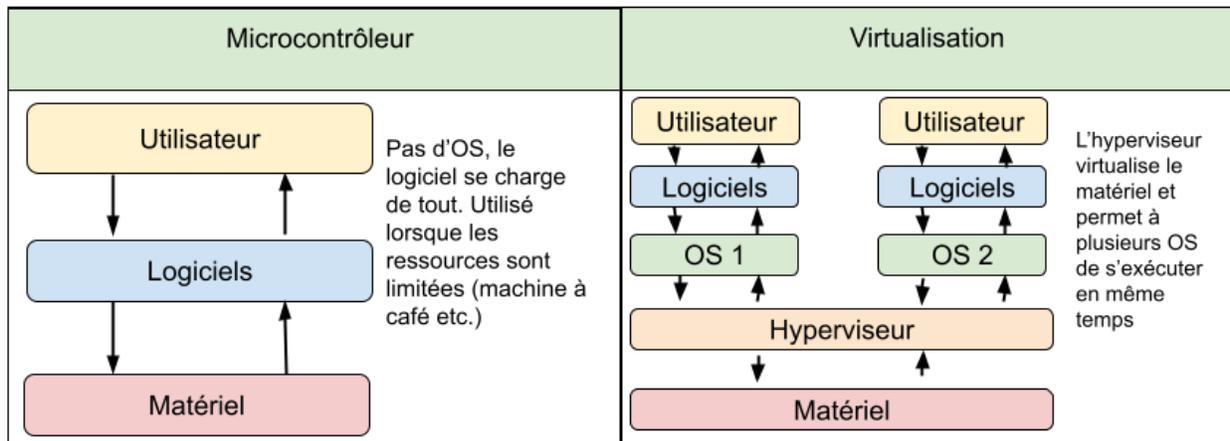
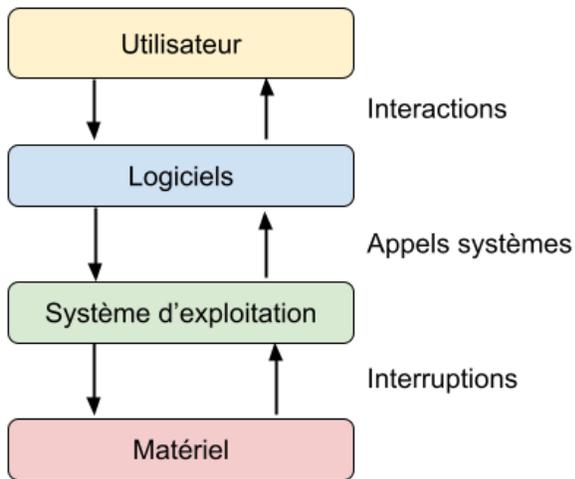


Figure 1: Les trois situations courantes

Rôles

Les rôles principaux d'un OS sont :

- La gestion du **processeur**,
- La gestion de la **mémoire vive**,
- La gestion des **entrées / sorties**,
- La gestion des **processus** (programme en cours d'exécution),
- La gestion des **droits**,
- La gestion des **fichiers** et du **système de fichier**.

Composants d'un OS

- Le **noyau** (*kernel*) contient les fonctions principales d'un OS (mémoire, processus, fichiers, IO, communication etc.)
- Le **shell** (*shell* pour coquille...) permet la communication des via un intermédiaire.
 - **CLI** (*Command Line Interface* : la console !) : interpréteur de commandes en ligne. Exécute les commandes une par une ([quentin@pc] \$ ls) ou depuis un script. Le shell le plus couramment utilisé est BASH.
 - **GUI** (*Graphical User Interface* : les fenêtres) : interface graphique proposant un pointeur, des fenêtres, des icônes, des boutons pour rendre la manipulation conviviale et aisée.

Statistiques d'utilisation

Bureau et portable

OS	Part
Windows	78%
OS X	17%
Unix like	3%
Autres	2%

Mobile

OS	Part
Android (Linux)	72%
iOS	27 %
Autres	1%

Serveur internet

OS	Part
UNIX	75%
Windows	25%

Mainframes : utilisés pour l'organisation des ressources et les transactions financières.

OS	Part
z/OS (IBM UNIX)	100%

L'utilisation des mainframes est sur le déclin depuis 2010 mais ils jouent un rôle majeur dans les transactions commerciales.

SuperComputer : ordinateur conçu pour atteindre les plus hautes performances possibles. Utilisés pour la météo, la modélisation d'objets chimiques, les simulations physiques (simulations aérodynamiques, calculs de résistance des matériaux, simulation d'explosion d'arme nucléaire, étude de la fusion nucléaire, etc.), la cryptanalyse ou les simulations en finance et en assurance.

OS	Part
Linux	99%
UNIX (autres)	<1%

Cette évolution est récente, en 1996, UNIX équipait 100% des super calculateurs

IOT (*Internet Of Things*) : les objets embarqués.

Les sources divergent mais c'est le marché le plus fragmenté. On trouve les acteurs habituels : android, linux, windows etc.

Serveurs dans le cloud

Les grandes entreprises utilisent leurs propres datacenters ou des ordinateurs hébergés chez de grandes entreprises. Les leaders sont Amazon Web Service, Microsoft Azure, Google Cloud Platform, Alibaba Cloud et IBM Cloud.

On peut déployer un ordinateur windows dans le cloud mais la très grande majorité des machines utilisent un linux virtualisé dans Docker et orchestré par Kubernetes.

Autres

Google utilise un OS pour *datacenter* appelé BORG. C'est un projet assez secret mais qui a contribué à la création de Kubernetes.

Processus

Programme

Du texte exécutable par la machine

Processus

Un programme en cours d'exécution

Lancement

L'exécution d'un programme consiste à copier son code en mémoire et à faire pointer le CPU sur la première instruction. Celles-ci sont ensuite exécutées une par une jusqu'à épuisement ou jusqu'à l'arrêt du programme par le système d'exploitation.

L'utilisateur peut lancer un programme depuis le GUI en double cliquant dessus ou depuis le CLI en l'appelant avec

```
$ ./nom_du_programme
$ ./nom_du_programme &
```

En ajoutant une esperluette (*ampersand* &) on exécute le programme en tâche de fond et on récupère la main sur le terminal.

Format d'exécutable

Chaque système d'exploitation dispose de son propre format pour rendre un fichier exécutable.

Windows	UNIX	OS X
PE	ELF	Mach-O

ELF (Executable and Linkable Format, est un format de fichier binaire utilisé pour l'enregistrement de code compilé.

Chaque fichier ELF est constitué d'un en-tête fixe, puis de segments et de sections. Les segments contiennent les informations nécessaires à l'exécution du programme contenu dans le fichier.

Ainsi le système d'exploitation sait où trouver les informations dont il aura besoin lors de l'exécution.

Mach-O et PE utilisent des principes similaires.

Composants d'un processus

Un processus est constitué :

- d'un ensemble d'**instructions** à exécuter (section CODE),
- d'un espace d'adressage en **mémoire vive** (sections pile, tas et data)
- de **ressources** (fichiers ouverts, sockets réseau, connexion bdd etc.)
- des **flux** d'entrée (*stdin*) et de sortie (*stdout*, *stderr*) utilisés pour communiquer avec l'extérieur.

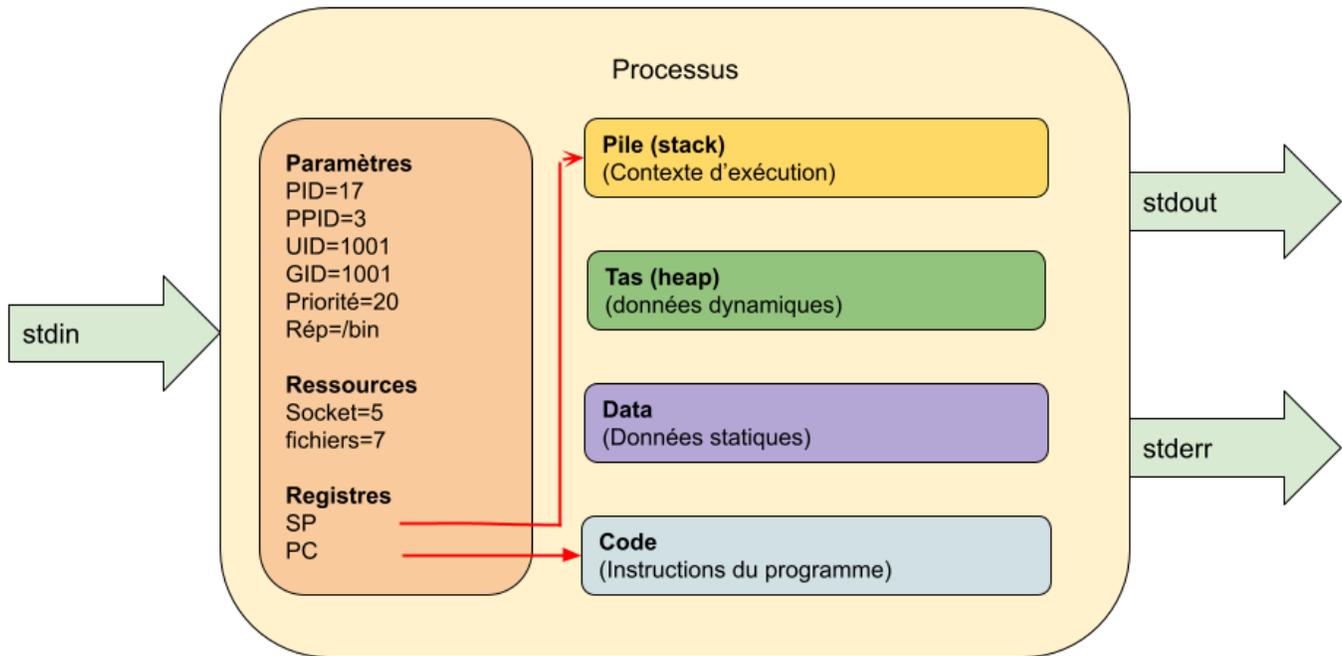


Figure 2: processus

Les détails d'un processus sont accessibles dans le dossier `/proc` où chaque processus se voit attribuer un dossier selon son PID durant son exécution.

par exemple :

```
$ sudo ln -l /proc/17
cmdline    (line de commande utilisée pour lancer le processus)
environ    (variables d'environnement)
maps       (zone de mémoire du processus)
fd         (fichiers ouverts et connexions)
net        (statistiques réseau)
status     (état et statistiques du processus)
syscall    (appels systèmes utilisés par le programme)
```

Pour afficher le contenu de ces fichiers on peut, par exemple :

```
$ sudo cat /proc/17/status
```

Arborescence des processus

Au lancement de l'OS, un premier processus est créé, il sera l'ancêtre de tous les autres. Il se nomme `init` et son PID est 1. Ensuite l'OS va créer des processus fils à partir du père `init` de deux types :

- **démon** (service sous windows) : processus qui tournent en continu,
- **utilisateurs** : lancés à partir du shell.

On peut consulter cette arborescence avec la commande `ps tree`.

Processus créés depuis Python

Python, comme tous les langages modernes, permet de manipuler les processus : d'en créer, de les tuer, de les synchroniser de récupérer leur sortie.

Lancement d'un processus simple

```
import os
os.system("/usr/bin/mousepad")
# le programme python est bloqué jusqu'à la terminaison du processus...
```

La bibliothèque `os` contient des fonctions permettant de réaliser des appels système.

Lancement d'un processus et manipulation des entrées sorties :

```
import subprocess

sortie = subprocess.run(["ln", "-l"], capture_output=True)
print(sortie)
```

Ce programme va créer un processus, l'exécuter, enregistrer sa sortie puis l'afficher.

Faire tourner une fonction dans un processus à part

```
from multiprocessing import Process

# cette fonction sera embarquée dans un processus fils
def saluer(nb_fois: int):
    """Affiche `nb_fois` la ligne 'bonjour' """
    for _ in range(nb_fois):
        print("bonjour")

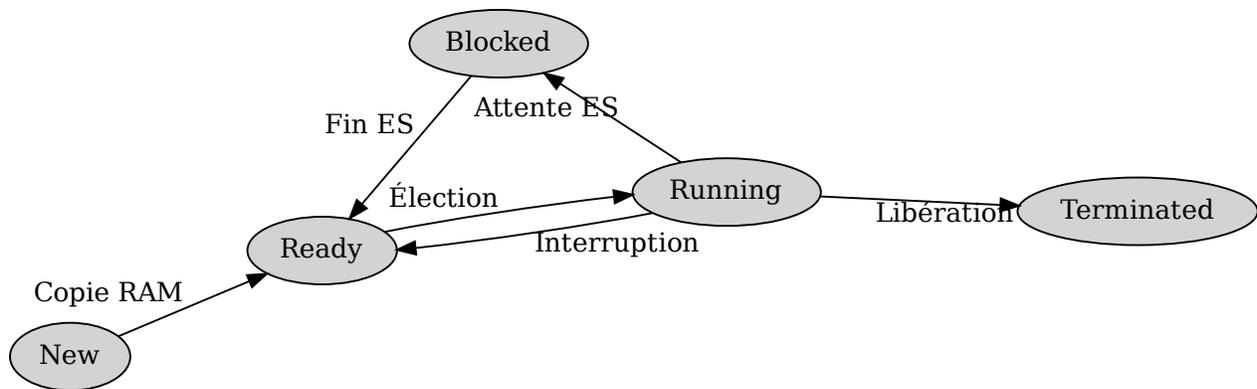
# création d'un processus embarquant la fonction saluer
p1 = Process(target=saluer, args=(5,))

# lancement du processus
p1.start()

# attente de la fin du processus (=synchronisation)
p1.join()
```

Cycle de vie d'un processus

Lors de l'exécution d'un programme, un processus change régulièrement d'état. C'est l'ordonnanceur qui est responsable de ces changements d'état.



- **new** : le processus vient d'être créé,
- **ready** : complètement copié en RAM, il attend que l'ordonnanceur lui donne la main sur le processeur,
- **running** : le processus est en cours d'exécution sur le processeur,
- **blocked** : le processus est bloqué par la lecture d'une entrée (clavier, lecture fichier)
- **terminated** : le processus s'est terminé normalement ou le système l'a arrêté et ses ressources ont été libérées,

Il existe d'autres états :

- **sleeping** : lors de l'exécution d'une fonction d'attente (`time.sleep(1)`)
- **swapped** : le processus est transféré de la RAM sur le *swap* (partition du disque dur servant à compléter la RAM)
- **zombie** : le père de ce processus s'est terminé avant lui. Le système utilise cet état pour récupérer les ressources.

Consulter les processus en cours d'exécution

On peut souhaiter consulter une liste statique plus ou moins riche d'informations ou un tableau dynamique.

	Windows	UNIX
Liste statique	<code>tasklist</code>	<code>ps</code>
Liste dynamique	Gestionnaire de tâches	<code>top</code>

- `top` va afficher la liste des processus en cours, on peut les trier selon des critères et les interrompre

```

top - 13:24:53 up 4 days, 18:42, 1 user, load average: 0,23, 0,57, 0,53
Tasks: 316 total, 1 running, 315 sleeping, 0 stopped, 0 zombie
%Cpu(s): 3,7 us, 1,7 sy, 0,0 ni, 94,1 id, 0,1 wa, 0,4 hi, 0,1 si, 0,0 st
MiB Mem : 15941,6 total, 3286,3 free, 9520,8 used, 3134,5 buff/cache
MiB Swap: 0,0 total, 0,0 free, 0,0 used. 5433,7 avail Mem

  PID USER      PR  NI  VIRT  RES  SHR S  %CPU  %MEM    TIME+  COMMAND
 727329 quentin  20   0 515024 57008 38592 S   3,0   0,3  14:22.76 alacrity
   5698 quentin  20   0 517296 42560 12592 S   2,3   0,3  99:56.19 alacrity
  12627 quentin  20   0 2307648 22096 1120 S   2,0   0,1 133:21.57 winedevice.exe
   1722 quentin  20   0 1520044 513336 147164 S   1,7   3,1 105:00.75 chrome
 728335 quentin  20   0 210100 98620 7992 S   1,7   0,6   8:33.93 nvim
   917 root      20   0 6729416 192076 65736 S   1,3   1,2 147:52.23 Xorg
  1505 quentin  20   0 585356 6544 2088 S   1,3   0,0  98:54.53 conky
  1760 quentin  20   0 398148 89088 28652 S   1,3   0,5  46:07.75 chrome
  
```

`htop` est une version plus moderne et souvent utilisée :

```

 1[||||           3.9%]  Tasks: 187, 1094 thr; 1 running
 2[||||         4.6%]  Load average: 0.23 0.50 0.51
 3[||           2.6%]  Uptime: 4 days, 18:43:20
 4[||||         5.9%]
 Mem[|||||||||||||||||||||||||||||||||||||||||9.94G/15.6G]
 Swp[           OK/OK]

  PID USER      PRI  NI  VIRT   RES   SHR  S CPU% MEM%   TIME+  Command
 727329 quentin  20   0  502M 57008 38592 S  2.6  0.3 14:27.48 alacritty -e ranger
 785093 quentin  20   0 10588 6604  3536 R  2.0  0.0  0:00.30 http
   1505 quentin  20   0  571M 6544  2088 S  1.3  0.0 1h38:55 conky
   1536 quentin  20   0  571M 6544  2088 S  1.3  0.0 1h14:43 conky
  ...
 F1Help F2Setup F3SearchF4FilterF5Tree F6SortByF7Nice F8Nice F9Kill F10Quit

```

- ps va afficher différentes informations selon les paramètres donnés.

On utilise couramment ps aux et ps -ef

```

$ ps aux
USER          PID  %CPU  %MEM    VSZ   RSS TTY      STAT START   TIME COMMAND
root           1   0.0   0.0 171940 7988 ?        Ss   juin21   0:39 /sbin/init
root           2   0.0   0.0     0     0 ?        S    juin21   0:00 [kthreadd]
root           3   0.0   0.0     0     0 ?        I<   juin21   0:00 [rcu_gp]
root           4   0.0   0.0     0     0 ?        I<   juin21   0:00 [rcu_par_gp]
root           6   0.0   0.0     0     0 ?        I<   juin21   0:00 [kworker/0:0H-kblockd]
root           8   0.0   0.0     0     0 ?        I<   juin21   0:00 [mm_percpu_wq]
root           9   0.0   0.0     0     0 ?        S    juin21   0:53 [ksoftirqd/0]
root          10   0.0   0.0     0     0 ?        S    juin21   0:00 [rcuc/0]
root          11   0.0   0.0     0     0 ?        I    juin21   2:27 [rcu_preempt]
root          12   0.0   0.0     0     0 ?        S    juin21   0:00 [rcub/0]
...

```

```

$ ps -ef
UID          PID    PPID  C STIME TTY          TIME CMD
root           1      0  0 juin21 ?           00:00:39 /sbin/init
root           2      0  0 juin21 ?           00:00:00 [kthreadd]
root           3      2  0 juin21 ?           00:00:00 [rcu_gp]
root           4      2  0 juin21 ?           00:00:00 [rcu_par_gp]
root           6      2  0 juin21 ?           00:00:00 [kworker/0:0H-kblockd]
root           8      2  0 juin21 ?           00:00:00 [mm_percpu_wq]
root           9      2  0 juin21 ?           00:00:53 [ksoftirqd/0]
...

```

Ces listes étant souvent conséquentes (318 processus en cours d'exécution sur ma machine...) on filtre souvent avec grep :

```

$ ps -ef | grep python
root          1097      1  0 juin21 ?           00:03:15 /usr/bin/python3 /home/qmonit_client.py
quentin      1367      1  0 juin21 ?           00:00:01 /usr/bin/python /usr/bin/blueman-applet
quentin      1602      1  0 juin21 ?           00:00:01 /usr/bin/python /usr/bin/blueman-tray
quentin      6214     5699  0 juin21 pts/6       00:09:11 /usr/bin/python3 ./iot.py
quentin      727330   727329  0 08:07 pts/1       00:00:01 /usr/bin/python -O /usr/bin/ranger

```

Envoyer un signal au processus

Avec ps -ef | grep mon_binaire on peut accéder au PID d'un processus, ensuite on peut lui envoyer un signal.

Par exemple, dans la dernière liste ci-dessus, si je veux tuer `iot.py`, son PID est 6214, je peux exécuter :

```
kill 6214
```

qui va lui envoyer un signal `TERM` lui demandant de s'interrompre de lui même.

Si le processus est planté et ne répond pas à ce signal, on peut forcer son interruption avec :

```
kill -9 6214
```

C'est à réserver aux situations critiques, le processus n'ayant pas la possibilité d'enregistrer quoi que ce soit de son exécution...

Il existe d'autres signaux, `kill`, comme `-1` (`HUP`) qui relance le programme en question.

On peut aussi tuer les processus par leur nom avec `killall nom`. C'est pratique lorsqu'on est certain qu'un programme n'est lancé qu'une seule fois.

On peut, enfin, récupérer les PID des programmes avec `pidof`

```
$ pidof alacritty  
727329 5698 5366
```

Et enchaîner :

```
$ kill -9 $(pidof alacritty)
```

Va tuer toutes les instances d'alacritty...

Ordonnancement