

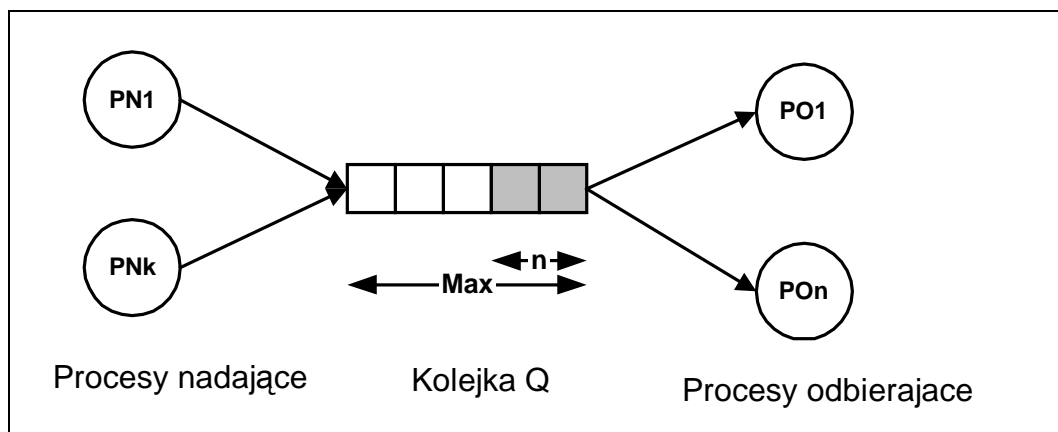
## 13. Kolejki komunikatów POSIX

### 13.1 Wstęp

Kolejki komunikatów (mailboxy, bufory) są bardzo popularnym mechanizmem komunikacji międzyprocesowej. Występują w prawie każdym systemie operacyjnym.

Kolejka komunikatów Q posiada następujące własności:

- Posiada określoną pojemność N komunikatów (długość bufora komunikatów).
- Posiada nazwę którą procesy mogą zidentyfikować.
- Więcej niż jeden proces może czytać lub pisać z/do kolejki.



Rys. 1 Procesy komunikują się za pomocą kolejki komunikatów

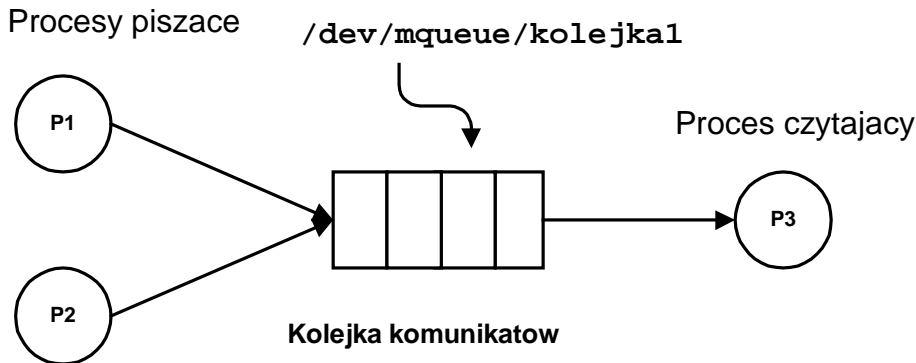
Blokowanie procesów podczas operacji zapisu i odczytu zależy od liczby  $n$  komunikatów w kolejce i od jej pojemności  $Max$ .

Liczba komunikatów $n$ w kolejce $Q$	Wysłanie komunikatu	Odbiór komunikatu
$n = Max$	Blokada lub sygnalizacja błędu	Bez blokady
$0 < n < Max$	Bez blokady	Bez blokady
$n = 0$	Bez blokady	Blokada lub sygnalizacja błędu

Tab. 13-1 Przebieg operacji na kolejce komunikatów w zależności od liczby komunikatów  $n$  w jej buforze

## 13.2 Kolejki komunikatów – POSIX

Istnieje wiele implementacji kolejek komunikatów. Tutaj omówione będą kolejki komunikatów POSIX.



Rysunek 13-1 Dwa procesy piszą do jednej kolejki

### Podstawowe własności kolejek komunikatów POSIX:

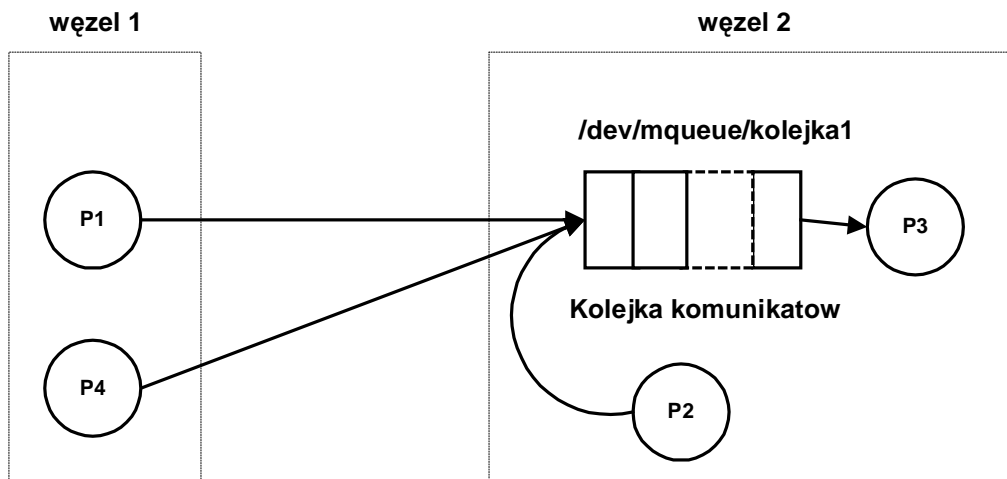
1. Kolejki komunikatów są pośrednim obiektem komunikacyjnym widzianym jako plik specjalny. Komunikujące się procesy nie muszą znać swoich identyfikatorów.
2. Komunikaty odczytywane z kolejki zachowują strukturę – są separowane. W kolejce mogą znajdować się komunikaty różnej długości. Własności tej nie mają kolejki FIFO.
3. Można zadać maksymalną długość kolejki komunikatów. Gdy zostanie ona przekroczona, proces piszący do kolejki komunikatów będzie zablokowany.
4. Kolejka widziana jest w systemie plików jako plik specjalny. Operacje zapisu / odczytu mogą być zabezpieczone prawami dostępu tak jak w przypadku plików regularnych.
5. Można testować status kolejki (np. liczbę komunikatów w kolejce). Nie jest to możliwe w przypadku kolejek FIFO.
6. Komunikatom można nadać priorytet. Komunikaty wyższym priorytecie będą umieszczane na początku kolejki.

Zastosowanie kolejki komunikatów jest wygodnym rozwiązaniem w następujących przypadkach:

1. Proces wysyłający komunikaty nie może być wstrzymany.
2. Proces wysyłający komunikaty nie potrzebuje szybkiej informacji zwrotnej o tym czy komunikat dotarł do adresata.
3. Zachodzi potrzeba przekazywania danych z procesu w którym one powstają (producent) do procesu w którym są one przetwarzane (konsument)

### Uwaga!

W systemie QNX6 Neutrino kolejki komunikatów działają przez sieć.



Rysunek 13-2 Kolejka komunikatów dostępna w sieci Qnet

## Podstawowe typy i plik nagłówkowy

Kolejka komunikatów jest typu `mqd_t`. Typ ten jest zdefiniowany w pliku nagłówkowym `<mqqueue.h>`. Modyfikowalne atrybuty kolejki komunikatów zdefiniowane są w strukturze `mq_attr`.

```
struct mq_attr {
    long mq_maxmsg;    // Maks. liczba komunikatów w kolejce
    long mq_msgsize;  // Maks. wielkość poj. komunikatu
    long mq_curmsg;   // Aktualna liczba kom. w kolejce
    long mq_flags;    // Flagi
    long mq_sendwait; // Liczba proc. zablok. na op. zapisu
    long mq_recvwait; // Liczba proc. zablok. na op. odczytu
}
```

## Utworzenie i otwarcie kolejki komunikatów

Kolejkę komunikatów tworzy się za pomocą funkcji:

```
mqd_t mq_open(char *name, int oflag, int
mode, mq_attr *attr)
```

<b>name</b>	Łańcuch identyfikujący kolejkę komunikatów. Kolejki tworzone są w katalogu <code>/dev/mqueue</code>
<b>oflag</b>	Tryb tworzenia kolejki. Tryby te są analogiczne jak w zwykłej funkcji <code>open</code> .
<b>mode</b>	Prawa dostępu do kolejki (r - odczyt, w - zapis) dla właściciela pliku, grupy i innych, analogicznie jak w przypadku plików regularnych. Atrybut x - wykonanie jest ignorowany.
<b>attr</b>	Atrybuty kolejki

Ważniejsze tryby tworzenia kolejki komunikatów:

Tryb	Znaczenie
<code>O_RDONLY</code>	Tylko odczyt z kolejki
<code>O_WRONLY</code>	Tylko zapis do kolejki
<code>O_RDWR</code>	Odczyt i zapis
<code>O_CREAT</code>	Utwórz kolejkę o ile nie istnieje
<code>O_NONBLOCK</code>	<ul style="list-style-type: none"> <li>Domyślnie flaga jest wyzerowana co powoduje że operacje odczytu (<code>mq_receive</code>) i zapisu (<code>mq_send</code>) mogą być blokujące.</li> <li>Gdy flaga jest ustawiona operacje te nie są blokujące i kończą się błędem.</li> </ul>

Tab. 13-2 Podstawowe flagi używane przy tworzeniu kolejek komunikatów

Domyślne atrybuty:

Atrybut	Wartość domyślna
<code>mq_maxmsg</code>	1024
<code>mq_msgsize</code>	4096
<code>mq_flags</code>	0

Gdy kolejka już istnieje parametry 3 i 4 funkcji `mq_open` są ignorowane.

Funkcja `mq_open` zwraca:

1. W przypadku pomyślnego wykonania wynik jest nieujemny – jest to identyfikator kolejki komunikatów
2. W przypadku błędu funkcja zwraca `-1`.

Uwaga!

- Gdy nazwa kolejki zaczyna się od „/” to kolejka tworzona jest w katalogu `/dev/mqueue`
- Gdy nazwa kolejki zaczyna się od znaku innego niż „/” to kolejka tworzona jest w katalogu bieżącym.

### Wysłanie komunikatu do kolejki

Wysłanie komunikatu do kolejki komunikatów odbywa się za pomocą funkcji:

```
int mq_send(mqd_t mq, char *msg, size_t len, unsigned int mprio)
```

Znaczenie parametrów:

<b>mq</b>	identyfikator kolejki komunikatów,
<b>*msg</b>	adres bufora wysyłanego komunikatu,
<b>len</b>	długość wysyłanego komunikatu,
<b>mprio</b>	priority komunikatu (od 0 do MQ_PRIORITY_MAX).

Wywołanie funkcji powoduje przekazanie komunikatu z bufora msg do kolejki mq. Można wyróżnić dwa zasadnicze przypadki:

- 1) W kolejce jest miejsce na komunikaty. Wtedy wykonanie funkcji nie spowoduje zablokowania procesu bieżącego.
- 2) W kolejce brak miejsca na komunikaty. Wtedy wykonanie funkcji spowoduje zablokowanie procesu bieżącego. Proces ulegnie odblokowaniu gdy zwolni się miejsce w kolejce.

Zachowanie się funkcji uzależnione jest od stanu flagi O\_NONBLOCK. Flaga ta jest domyślnie wyzerowana. W ogólności funkcja zwraca:

0	Sukces
-1	Błąd

### Wysłanie komunikatu do kolejki – czekanie z przeterminowaniem

W przypadku gdy na wysłanie komunikatu nie można czekać w nieskończoność istnieje wersja funkcji z przeterminowaniem.

```
int mq_timedsend(mqd_t mq, char *msg, size_t len, unsigned int mprio, struct timespec *timeout)
```

Znaczenie parametrów:

<b>mq</b>	Identyfikator kolejki komunikatów,
<b>*msg</b>	Adres bufora wysyłanego komunikatu,
<b>len</b>	Długość wysyłanego komunikatu,
<b>mprio</b>	Priority komunikatu (od 0 do MQ_PRIORITY_MAX).
<b>timeout</b>	Czas absolutny po którym wystąpi timeout

Gdy upłynie chwila `timeout` a komunikat nie zostanie umieszczony w kolejce funkcja odblokuje się, zwróci `-1` a zmienna `errno` zawierać będzie kod błędu `ETIMEDOUT`.

### Pobieranie komunikatu z kolejki

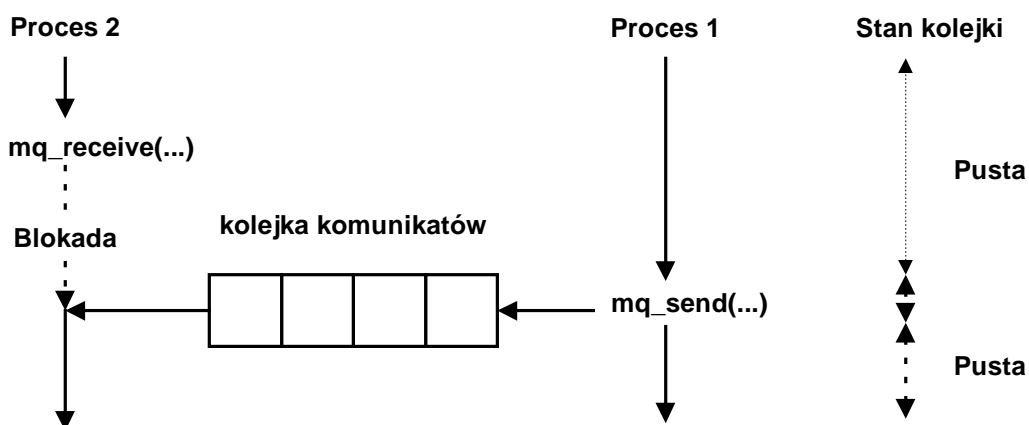
Pobieranie komunikatu z kolejki komunikatów odbywa się za pomocą funkcji `mq_receive`.

```
int mq_receive(mqd_t mq, char *msg, size_t len,
              unsigned int *mprio)
```

Znaczenie parametrów:

`mq` identyfikator kolejki komunikatów,  
`*msg` adres bufora na odbierany komunikat,  
`len` maksymalna długość odbieranego komunikatu,  
`mprio` priorytet odebranego komunikatu.

1. Gdy w kolejce znajduje się przynajmniej jeden komunikat wywołanie funkcji `mq_receive` nie spowoduje zablokowania procesu bieżącego.
2. Gdy w kolejce brak komunikatów wywołanie funkcji `mq_receive` spowoduje zablokowanie procesu bieżącego. Proces ulegnie odblokowaniu gdy w kolejce pojawi się jakiś komunikat.



Proces 2 blokuje się przy próbie odbioru komunikatu z kolejki.

W przypadku gdy więcej niż jeden proces czeka na komunikat – odblokowany będzie proces który najdłużej czekał. Zachowanie się

funkcji uzależnione jest także od stanu flagi `O_NONBLOCK`.

Funkcja `mq_receive` zwraca:

- >0 Rozmiar odebranego komunikatu gdy wynik jest większy od 0.
- 1 Gdy wystąpił błąd.

### Pobieranie komunikatu z kolejki – czekanie z przeterminowaniem

W przypadku gdy nie można czekać w nieskończoność istnieje wersja funkcji odbioru komunikatów z przeterminowaniem.

```
int mq_timedreceive(mqd_t mq, char *msg, size_t len, unsigned int *mprio, struct timespec *timeout)
```

Znaczenie parametrów:

- `mq` Identyfikator kolejki komunikatów,
- `*msg` Adres bufora na odbierany komunikat,
- `len` Maksymalna długość odbieranego komunikatu,
- `mprio` Priorytet odebranego komunikatu.
- `timeout` Czas absolutny po którym wystąpi timeout

Gdy po upływie czasu `timeout` nie zostanie odebrany żaden komunikat to funkcja zwróci `-1` a zmienna `errno` będzie zawierała kod błędu `ETIMEDOUT`

Przykład:

```
struct timespec tm;
clock_gettime(CLOCK_REALTIME, &tm);
// Dodana sekunda
tm.tv_sec += 1;
res = mq_timedreceive(mq, &msg, sizeof(msg), NULL, &tm)
if((res == -1) && (errno == ETIMEDOUT)) {
    // Wystąpił timeout
}
```

Przykład:

Procesy P1 i P2 komunikują się przy pomocy kolejki komunikatów – problem producenta konsumenta.



```
// Proces P1 wysylajacy komunikaty do kolejki MQ1
#include <stdio.h>
#include <mqueue.h>
#define SIZE 80
typedef struct {
    int type; // Typ komunikatu
    char text[SIZE]; // Tekst komunikatu
} msg_tp;

main(int argc, char *argv[]) {
    int i;
    int res;
    mqd_t mq;
    msg_tp msg;
    struct mq_attr attr;
    // Ustalenie atrybutów kolejki -----
    attr.mq_msgsize = sizeof(msg);
    attr.mq_maxmsg = 8;
    // Utworzenie kolejki komunikatow -----
    mq=mq_open("MQ1",O_RDWR | O_CREAT, 0666,&attr);
    if(mq < 0) { // Bład
        perror("Kolejka MQ1");
        exit(-1);
    }
    for(i=0; i < 10 ;i++) {
        sprintf(msg.text,"Proces 1 komunikat %d",i);
        // Wysłanie komunikatu -----
        res = mq_send(mq,&msg,sizeof(msg),10);
        sleep(1);
    }
    mq_close(mq);
}
```

Przykład 13-1 Kod procesu wysyłającego komunikaty do kolejki MQ1 - producent

```
// Proces P2 odbierający komunikaty z kolejki MQ1
#include <stdio.h>
#include <mqueue.h>
#define SIZE 80
typedef struct {
    int type; // Typ komunikatu
    char text[SIZE]; // Tekst komunikatu
} msg_tp;

main(int argc, char *argv[]) {
    int i;
    int res;
    mqd_t mq;
    msg_tp msg;
    struct mq_attr attr;
    // Ustalenie atrybutów kolejki -----
    attr.mq_msgsize = sizeof(msg);
    attr.mq_maxmsg = 8;

    // Utworzenie kolejki komunikatow -----
    mq=mq_open("MQ1",O_RDWR | O_CREAT, 0666,&attr);
    if(mq < 0) { // Błąd
        perror("Kolejka MQ1");
        exit(-1);
    }
    for(i=0; i < 10 ;i++) {
        sprintf(msg.text,"Proces 1 komunikat %d",i);
        // Odbiór komunikatu -----
        res = mq_receive(mq,&msg,sizeof(msg),NULL);
        printf("%s\n",msg.text);
    }

    mq_close(mq);
}
```

Przykład 13-2 Kod procesu odbierającego komunikaty z kolejki MQ1 - konsument

## Testowanie statusu kolejki komunikatów

Testowanie statusu kolejki komunikatów odbywa się poprzez wykonanie funkcji:

```
int mq_getattr(mqd_t mq, struct mq_attr *attr)
```

Znaczenie parametrów:

**mq** identyfikator kolejki komunikatów,  
**\*attr** Adres bufora ze strukturą zawierającą atrybuty kolejki komunikatów

Użyteczne elementy struktury atrybutów:

**mq\_curmsg** Aktualna liczba komunikatów w kolejce

**mq\_sendwait** Liczba procesów zablokowanych na operacji zapisu

**mq\_rcvwait** Liczba procesów zablokowanych na operacji odczytu

## Zawiadamianie procesu o pojawieniu się komunikatu w kolejce

1. Można spowodować aby pojawienie się komunikatu w pustej kolejce (a więc zmiana stanu kolejki z „pusta” na „niepusta”) powodowało zawiadomienie procesu bieżącego.
2. Zawiadomienie może mieć postać sygnału lub impulsu (*ang. Pulse*).

Działanie	Symbol
Wysłanie impulsu	<b>SIGEV_PULSE</b>
Wysłanie do procesu sygnału zwykłego	<b>SIGEV_SIGNAL</b>
Wysłanie do procesu sygnału z 8 bitowym kodem	<b>SIGEV_SIGNAL_CODE</b>
Wysłanie do wątku sygnału z 8 bitowym kodem do wyspecyfikowanego wątku.	<b>SIGEV_SIGNAL_THREAD</b>
Zdarzenie odpowiadające przerwaniu	<b>SIGEV_INTR</b>

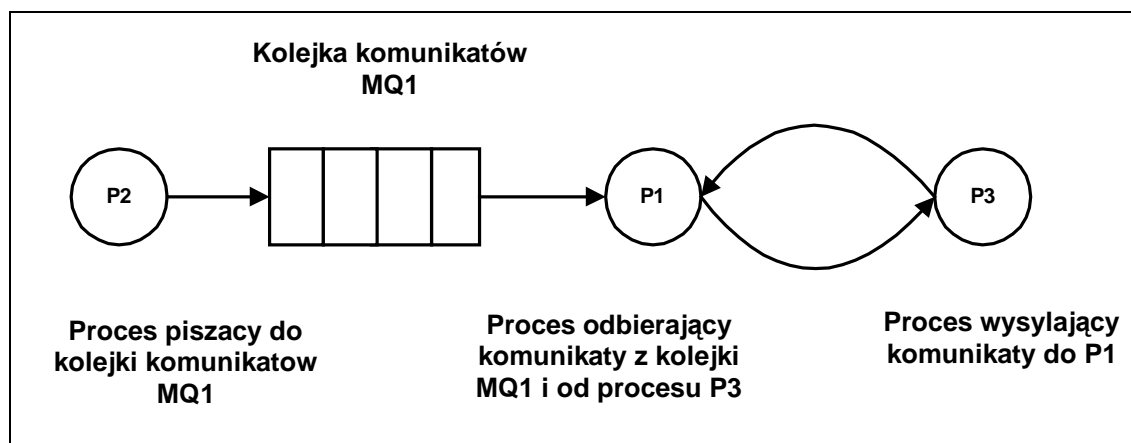
Tabela 13-1 Powiadomienia od kolejki komunikatów

Ustawienie zawiadamiania odbywa się poprzez wykonanie funkcji `mq_notify()`:

<code>mq_notify()</code> – ustawianie zawiadomienia kolejki	
<code>int mq_notify(mqd_t mq, struct sigevent *notif)</code>	
<code>mq</code>	Identyfikator kolejki komunikatów.
<code>*notif</code>	Adres struktury typu <code>sigevent</code> specyfikującego sposób zawiadomienia.

Użyta w funkcji struktura typu `sigevent` powinna być wcześniej zainicjowana przy pomocy odpowiedniego makra. Np makra `SIGEV_PULSE_INIT(&event, coid, priority, code, value)` które inicjuje zdarzenie `event`.

Parametr	Opis
coid	Identyfikator kanału w którym impuls ma się pojawić
priority	Priorytet impulsu
code	Kod impulsu
value	Wartość impulsu



Proces P1 odbiera komunikaty z dwóch źródeł – kolejki MQ1 i procesu P3

Testując kod powrotu `pid` można rozróżnić przypadki pojawienia się impulsu i zwykłego komunikatu.

```
// Proces P1 - odbiór komunikatów z dwóch źródeł
// 1. Kolejki komunikatów MQ1
// 2. Innych procesów
// Wykorzystano zawiadomienie o zmianie stanu
// kolejki za pomocą impulsu

main(void) {
    ...
    SIGEV_PULSE_INIT(&event,coid,priority,1,0);
    mq = mq_open(MQ_NAME , O_RDWR | O_CREAT , 0660, &attr );
    mq_notify(mq,&event);

    for(i=0; i<11; i++) {
        pid = MsgReceive(chid,&msg,sizeof(msg),NULL);
        if(pid == 0) {
            printf("Komunikat w kolejce \n");
            mq_receive(mq,&buf,sizeof(buf),&prior);
        } else {
            printf("Komunikat z kanału\n");
            res = MsgReply(pid,0,&msg,sizeof(msg));
        }
    }
}
```

Przykład 13-3 Proces odbiera komunikaty z kanału i kolejki komunikatów

Zamknięcie i skasowanie kolejki komunikatów

Gdy proces przestanie korzystać z kolejki komunikatów powinien ją zamknąć. Do tego celu służy funkcja:

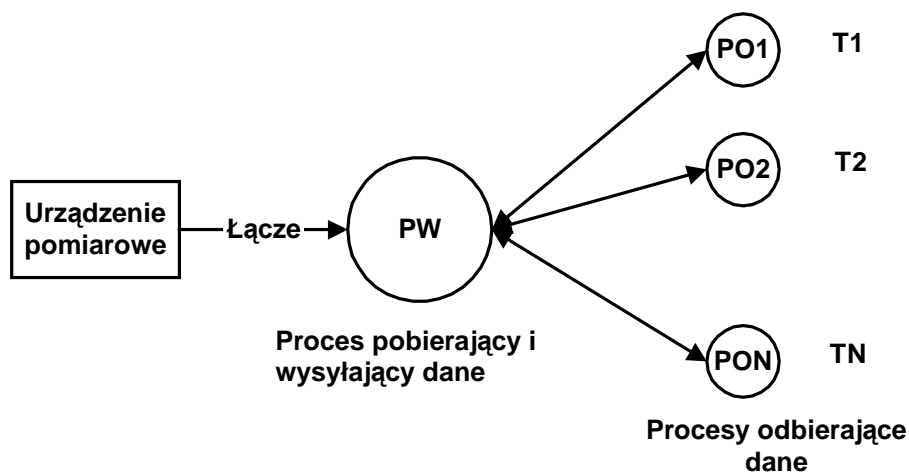
```
int mq_close(mqd_t mq)
```

Kolejkę kasuje się za pomocą polecenia:

```
int mq_unlink(char *name)
```

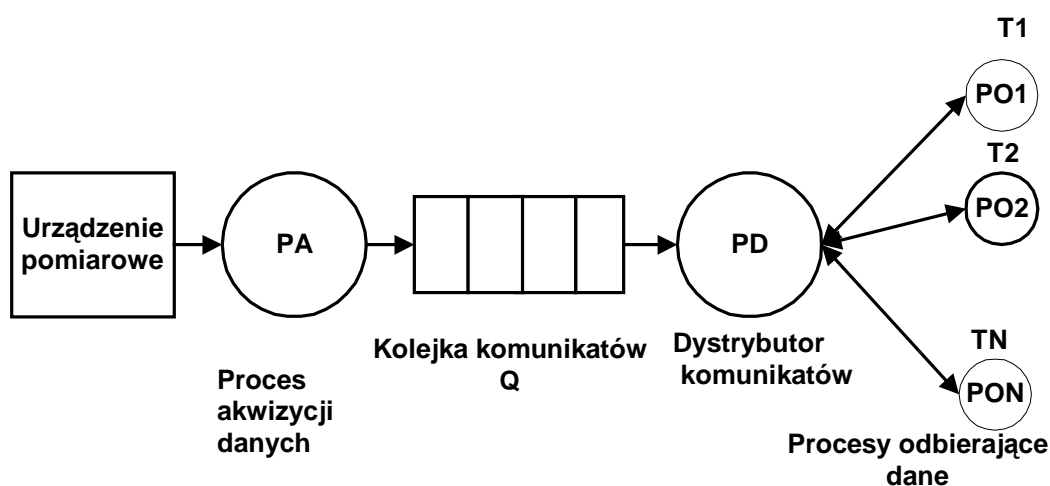
### 13.3 Przykład zastosowanie kolejki komunikatów w systemie akwizycji danych.

Urządzenie pomiarowe dostarcza komunikatów w nieregularnych odstępach czasu. Przesłanie komunikatów do procesów odbierających trwa pewien czas. Suma czasów  $T_1+T_2+\dots+T_N$  może być większa niż okres pojawiania się pomiarów co może prowadzić do ich zagubienia.



Rys. 2 Proces akwizycji danych PW przesyła wyniki do N procesów PO odbierających dane za pomocą komunikatów

Zastosowanie kolejki komunikatów pozwala na buforowanie pomiarów co zmniejsza możliwość ich utraty.



Rys. 3 Akwizycja i dystrybucja danych odbywa się poprzez dwa procesy PA i PD połączone kolejką komunikatów Q.