

## 1.1 Systemprogrammierung unter UNIX

UNIX ist ein *Multi-User-/Multi-Tasking*-System, das als Mehrzweck-Betriebssystem für vielerlei Aufgaben eingesetzt wird und für seine Flexibilität, Modularität, leichte Wartbarkeit und vor allem höchste Stabilität bekannt ist.

Eine Domäne von UNIX ist traditionell – neben Kommunikation und Textverarbeitung – die Softwareentwicklung. Schon im Standardlieferungsumfang eines UNIX-Systems sind zahlreiche Werkzeuge zur Entwicklung und Pflege von Programmen in den unterschiedlichsten Programmiersprachen (C, C++, Pascal, FORTRAN, COBOL, ADA, Smalltalk etc.) enthalten. Entwicklungsumgebungen mit integrierter Source-Code-Verwaltung, graphischem Debugger und diversen Analysatoren wie z.B. SGI's *Developer Magic* lassen beim Entwickler von System- und Applikationssoftware für das UNIX-System selbst, aber auch für andere Zielsysteme keine Wünsche mehr offen.

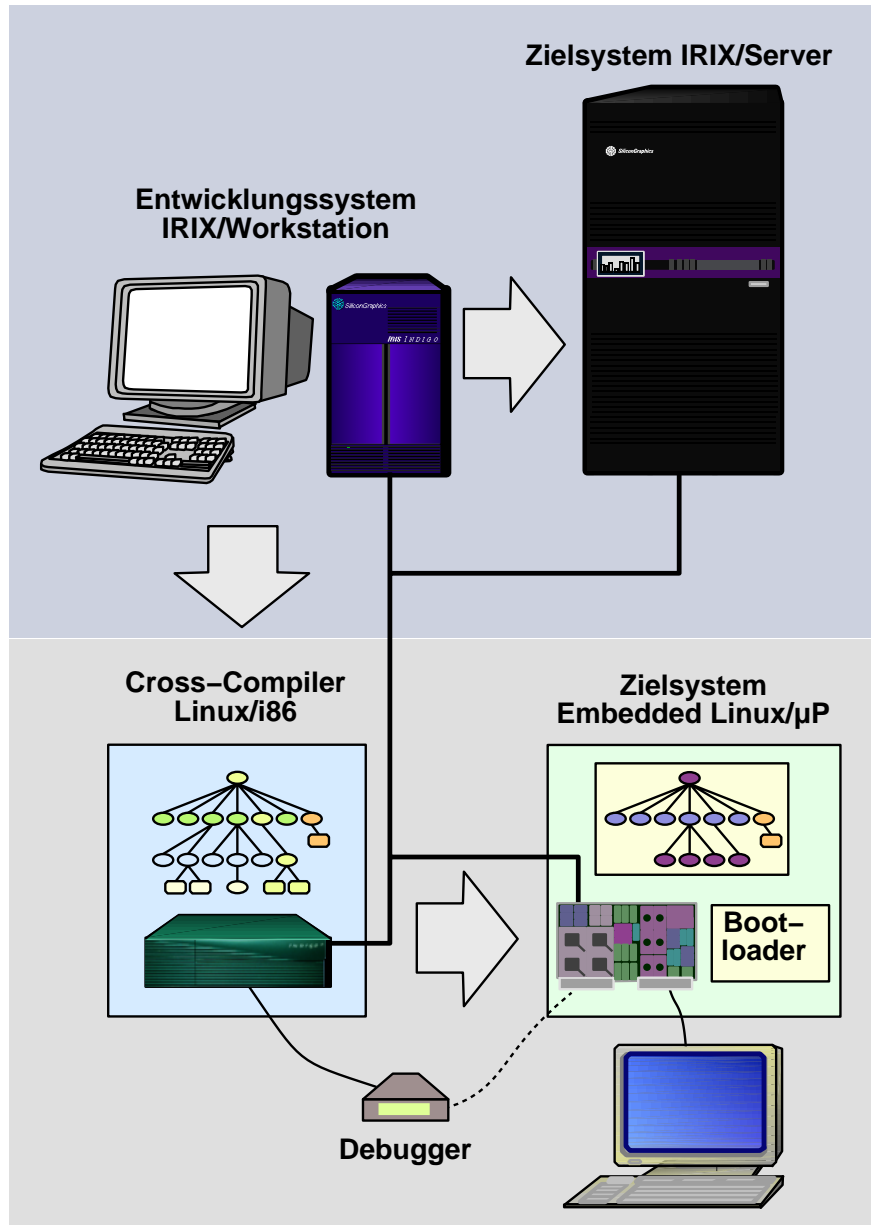
UNIX wird auch für viele andere Aufgaben eingesetzt, wo es auf Leistung bei günstigem Preis ankommt: GNU/Linux, das einem modernen PC die Leistungsfähigkeit einer ansonsten sehr teuren Workstation verleiht, erfreut sich zunehmender Beliebtheit – auch bei Herstellern von Servern (SGI, Sun) bis hin zu den Mainframes (IBM), aber auch im Bereich der Embedded Systems. NetBSD- und FreeBSD-Systeme werden wegen ihrer hohen Performanz und Sicherheit oft als Internet-Server eingesetzt.

Die Grenzen zwischen den diversen UNIX-Systemen verwischen dabei immer mehr: So können auf einer Workstation von SGI mit dem (proprietären) Betriebssystem IRIX z.B. der KDE-Desktop verwendet und andere Linux-Applikationen installiert werden oder umgekehrt auf Linux-Systemen diverse IRIX-Tools vorhanden sein wie *gr\_osview*, *top*, *OpenGL*, *GLUT*, *XFS-Dateisystem*, *Samba* usw.

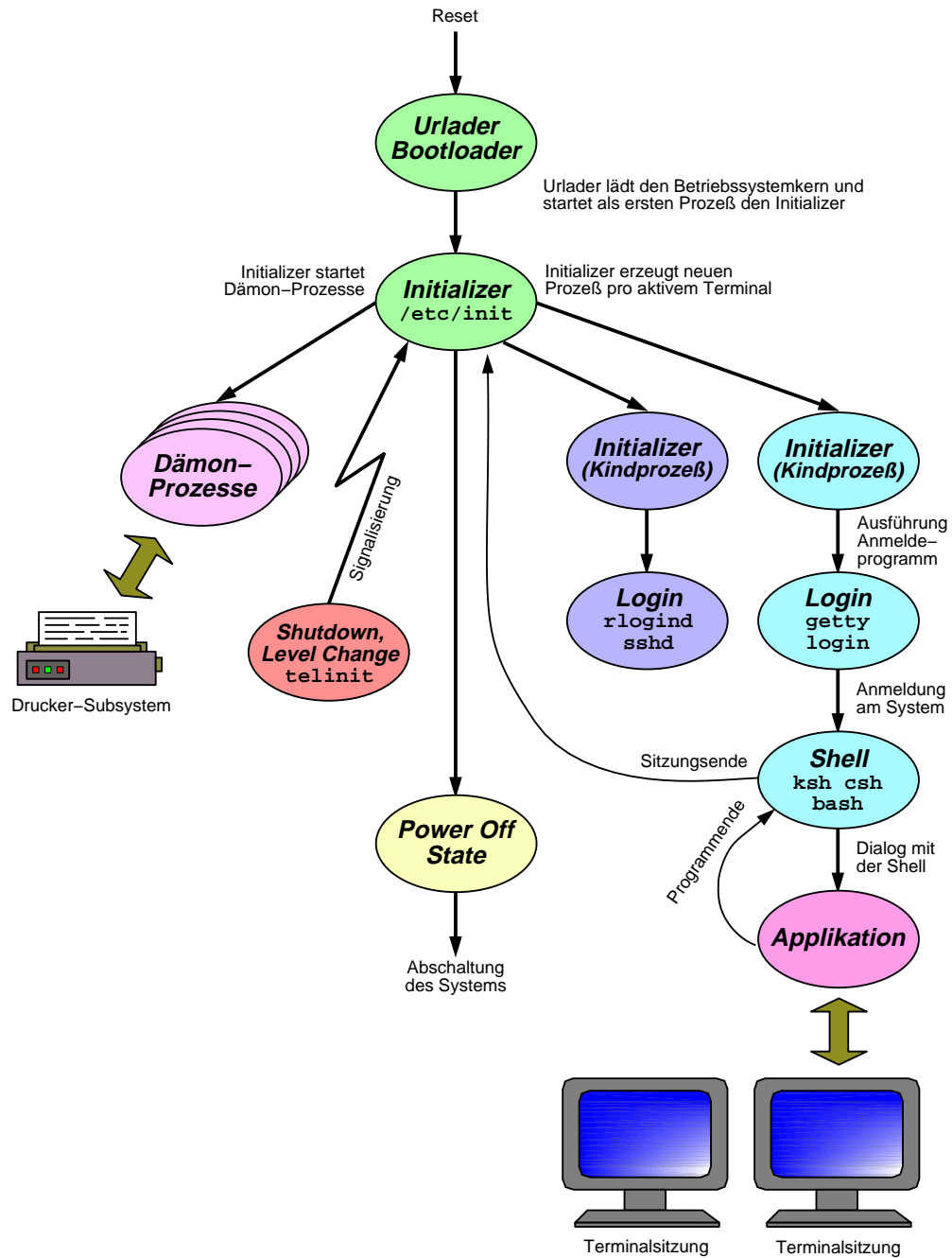
Als Programmiersprache für die Beispiele und Musterlösungen in diesem Kurs wird »ANSI-C« eingesetzt, obwohl die Funktionen des Betriebssystemkerns auch in jeder anderen Sprache verwendet werden können, sofern entsprechende Schnittstellenfunktionen vorhanden sind. Die Referenzplattformen, auf denen die Beispielprogramme dieses Kurses getestet wurden, sind eine SGI O2 mit IRIX 6.5, eine SGI 1400L mit RedHat Linux, ein PC/i86 mit SuSE Linux 8.2 sowie ein Starter-Kit STK8/PowerPC mit Embedded Linux aus dem ELDK 3.1.1.

Zwischen UNIX und der Programmiersprache »C« besteht eine sehr enge Verwandtschaft, denn »C« wurde ursprünglich dafür entwickelt, um UNIX auf verschiedene Rechnersysteme portieren zu können. Neben der »C«-Standardbibliothek, in der häufig benötigte Funktionen wie z.B. für Datei-Ein-/Ausgabe etc. auf einer höheren Abstraktionsebene gemäß dem ANSI-Standard zusammengefaßt sind, steht Programmen, die auf einem UNIX- (oder jedem anderem POSIX-kompatiblen) System ablaufen, der gesamte Leistungsumfang des Betriebssystemkerns über **Systemaufrufe** zur Verfügung.

### Systemprogrammierung unter UNIX [3]



## Realisierung des Multi-User-Betriebsmodus [11]

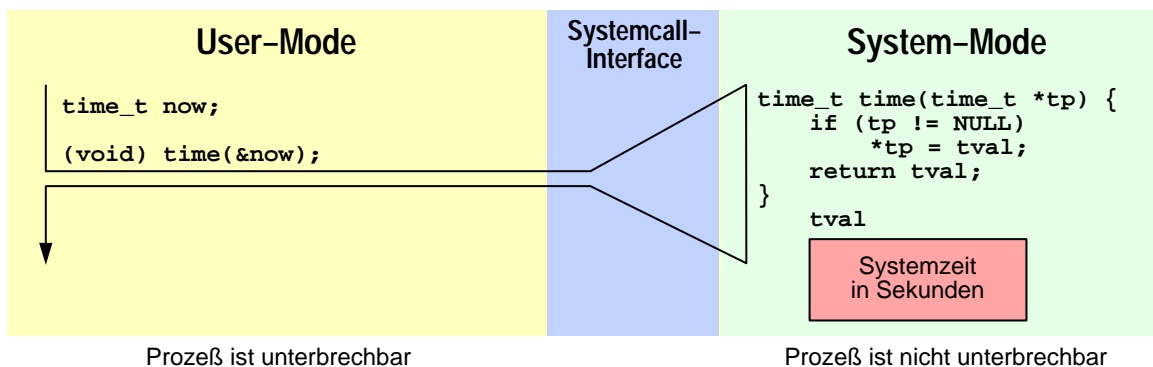


## Ausführung von Systemaufrufen [19]

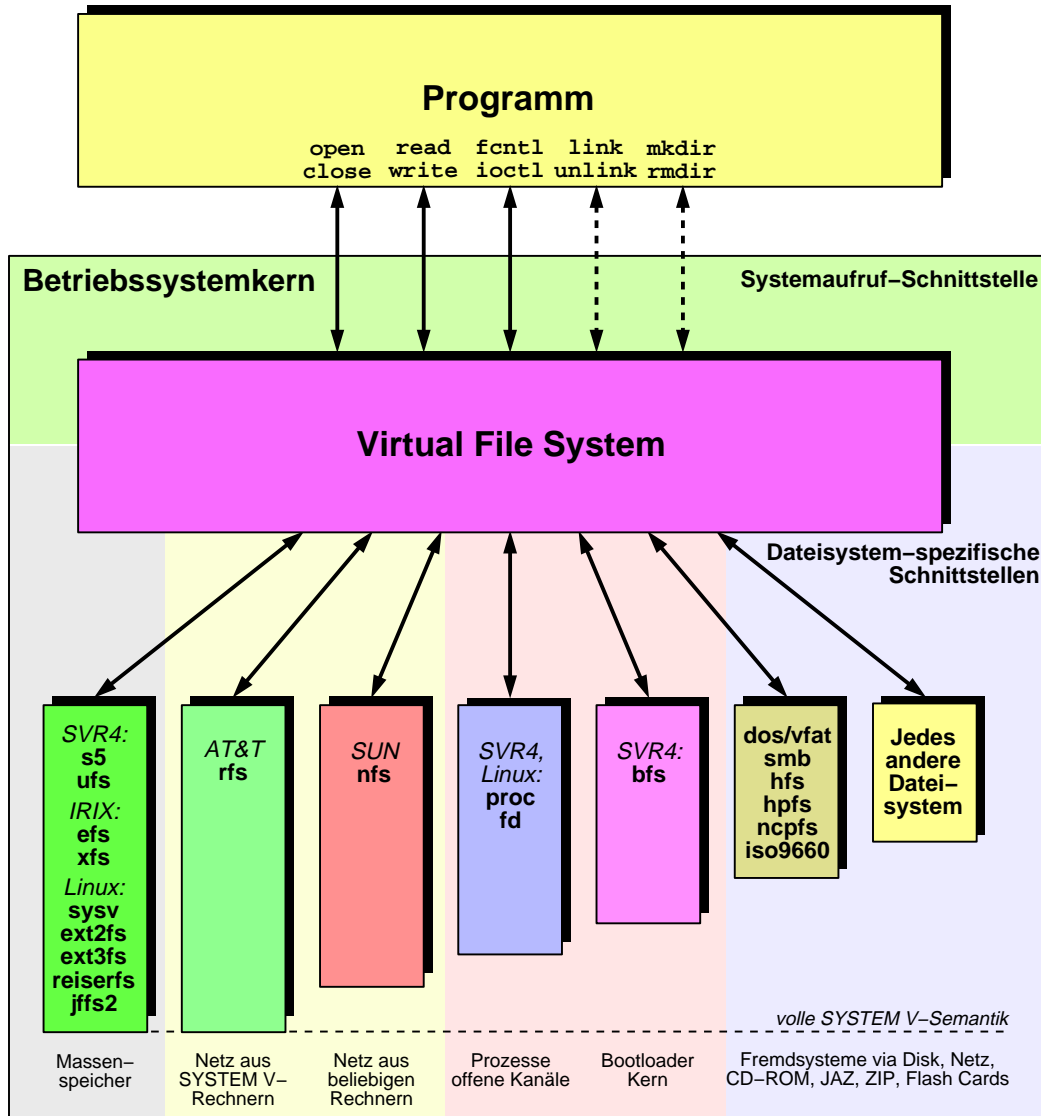
```

1= #include <stdio.h>                               /* fuer printf(3) */
2= #include <stdlib.h>                              /* fuer exit(2) */
3= #include <sys/types.h>                          /* fuer time_t */
4= #include <time.h>                               /* fuer ctime(3) und time(2) */
5=
6= int main(void) {
7=     time_t now;                                  /* Sekunden seit 1. Jan 1970 */
8=
9=     /*
10=    ** Kalenderzeit ermitteln, in ASCII-String
11=    ** konvertieren und ausgeben.
12=    */
13=     if (time(&now) != (time_t)-1)
14=         (void) printf("Today is: %s", ctime(&now));
15=
16=     return 0;
17= }

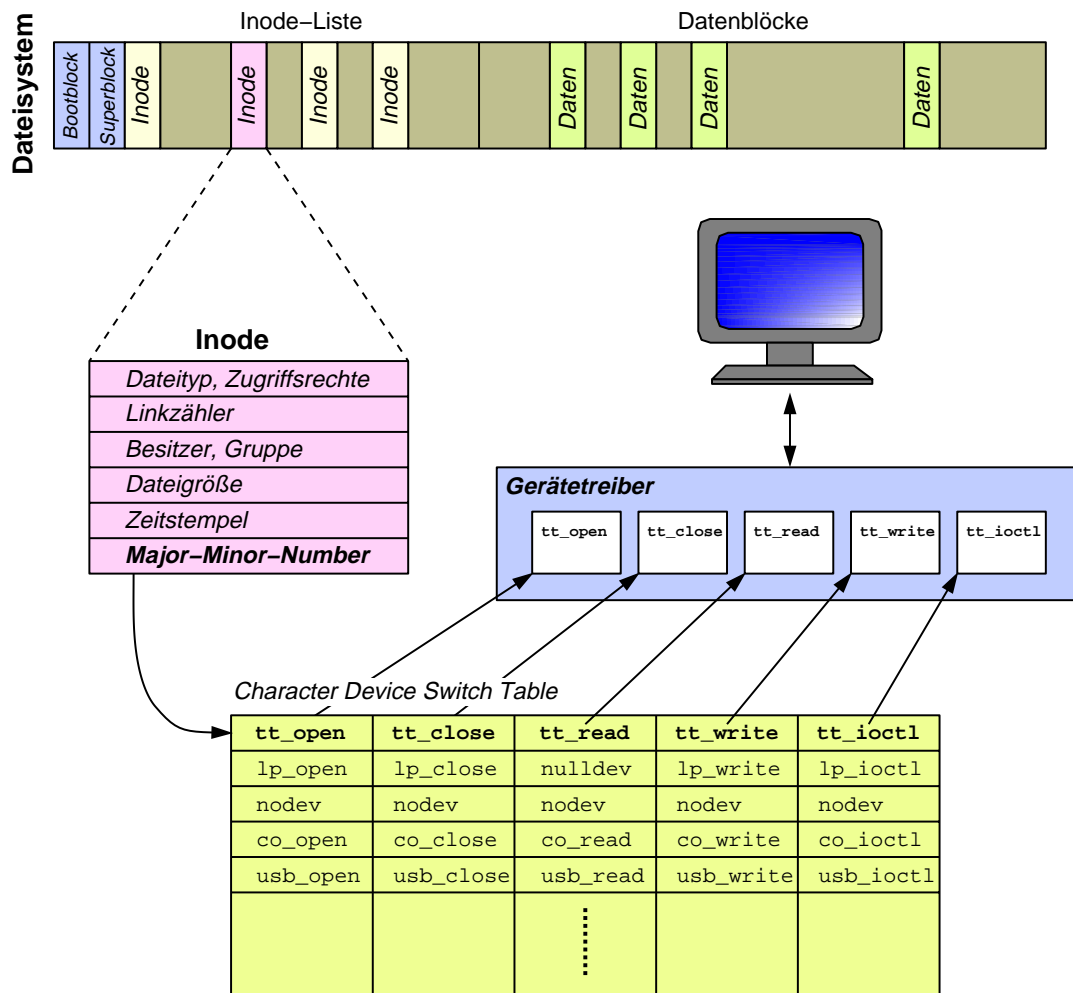
```



### Das Virtual File System (VFS) [41]



## Implementation von Spezialdateien [49]



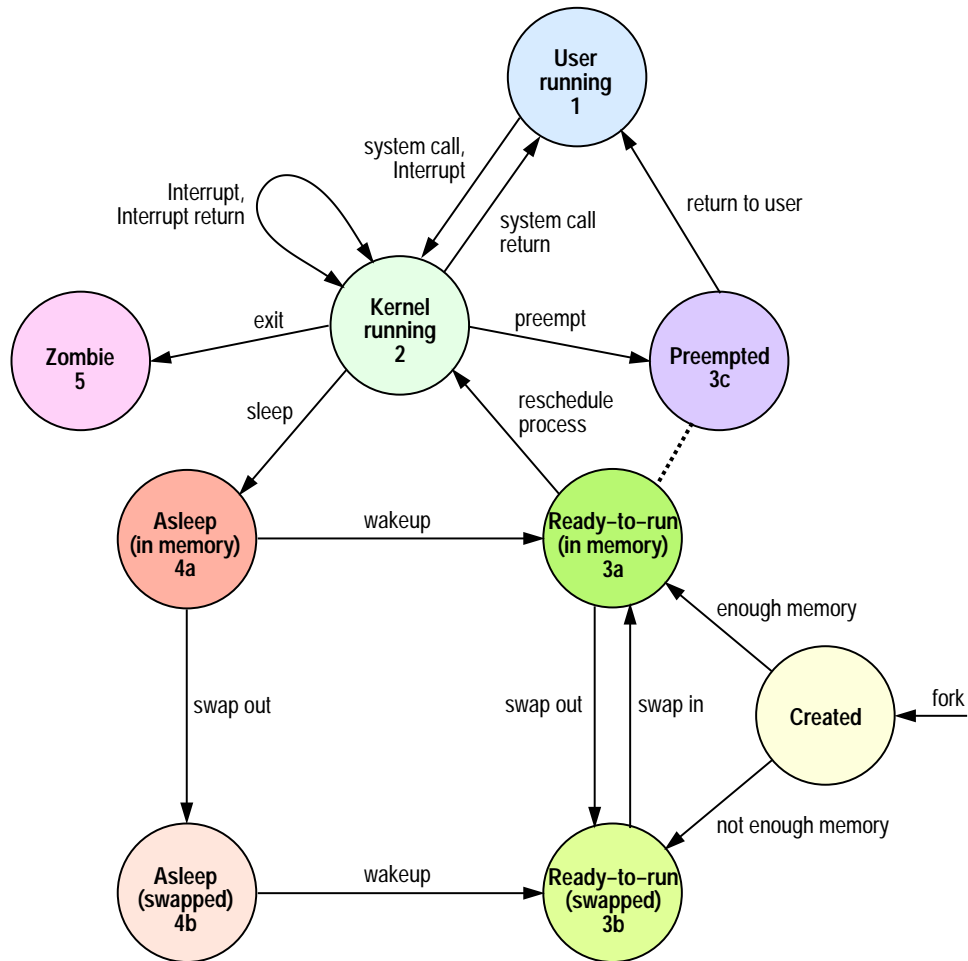
## Daten lesen mit read [55]

```

1= #include <stdio.h>                /* fuer printf(3)/perror(3) */
2= #include <stdlib.h>              /* fuer exit(2) */
3= #include <string.h>              /* fuer strcpy(3) */
4= #include <unistd.h>              /* fuer exit(2)/close(2) */
5= #include <sys/types.h>           /* fuer abstrakte Datentypen */
6= #include <sys/stat.h>            /* fuer open(2) */
7= #include <fcntl.h>               /* fuer open(2) */
8= #include <errno.h>               /* fuer strerror(3) */
9=
10= int main(int ac, char **av) {    /* Datei oeffnen und ausgeben */
11=     char lbuf[1024];              /* Zwischenspeicher */
12=     ssize_t nread;                /* Anzahl gelesener Zeichen */
13=     int fd, cnt = 0;              /* File-Deskriptor, Zaehler */
14=
15=     if (ac == 1) {                /* wenn keine Argumente angegeben, */
16=         fd = STDIN_FILENO;        /* ... dann 'stdin' verarbeiten */
17=         (void) printf("reading STDIN\n");
18=     } else if (ac == 2) {          /* ... andernfalls Datei eroeffnen */
19=         fd = open(++av, O_RDONLY);
20=         if (fd < 0)                /* Fehlerbehandlung */
21=             syserr("open failed");
22=         (void) printf("open returned %d\n", fd);
23=     } else {                       /* Fehlbedienung */
24=         (void) fprintf(stderr, "Usage: %s [file]\n", av[0]);
25=         exit(2);
26=     }
27=     do {                            /* Daten lesen */
28=         nread = read(fd, lbuf, sizeof(lbuf)-1);
29=         if (nread == 0)             /* EOF erkannt */
30=             (void) strcpy(lbuf, "EOF DETECTED");
31=         else if (nread < 0)         /* Fehler bei read() */
32=             (void) strcpy(lbuf, "READ FAILED");
33=             (void) strcat(lbuf, strerror(errno));
34=         } else                       /* Zeile terminieren */
35=             lbuf[(size_t)nread] = '\0'; /* fuer printf() */
36=         (void) printf("read %d returned %d: ", ++cnt, (int)nread);
37=         pr_buf(lbuf);               /* Zeichenkette anzeigen */
38=     } while (nread > 0);           /* solange Daten gelesen */
39=
40=     /* Nach EOF erneut lesen, um Rueckkehrwert von read() zu demonstrieren */
41=     nread = read(fd, lbuf, sizeof(lbuf)-1);
42=     (void) printf("read beyond EOF returned %d\n", (int)nread);
43=
44=     if ((cnt=close(fd)) < 0)        /* Datei schliessen */
45=         syserr("close failed");
46=     (void) printf("close returned %d\n", cnt);
47=     return 0;
48= }

```

### Zustände eines Prozesses [113]





## Asynchron Meldungen ausgeben [141]

```

19= int main(void) {
20=     char lbuf[1024], *ep;           /* Speicher fuer Eingabe */
21=     unsigned int delay;           /* Zeitverzoegerung in Sekunden */
22=     ssize_t nread;                /* Anzahl gelesener Zeichen */
23=     pid_t pid;                    /* PID des Kindprozesses */
24=
25=     (void) setbuf(stdout, NULL);   /* Pufferung ausschalten */
26=     (void) sigset(SIGCHLD, chexits); /* Zombies abfangen */
27=
28= #define EVER    ;;
29=     for (EVER) {                  /* Eingabe lesen, Kind starten */
30=         (void) printf("Enter delay and message: ");
31=         if ((nread=read(0, lbuf, sizeof(lbuf)-1)) <= 0) {
32=             if (nread < 0) {
33=                 if (errno == EINTR) /* Ignoriere Unterbrechungen */
34=                     continue;     /* durch sich beendende Kinder */
35=                 perror("read failed");
36=             }
37=             break;                /* Abbruch bei EOF/Fehler */
38=         }
39=         if (lbuf[nread-1] == '\n') /* abschliessendes NL entfernen */
40=             nread--;
41=         lbuf[nread] = '\0';       /* Zeichenkette terminieren */
42=
43=         delay = (unsigned int)strtol(lbuf, &ep, 10);
44=         if (ep > lbuf && (*ep == ' ' || *ep == '\t') && *++ep != '\0') {
45=             (void) sighold(SIGCHLD); /* Signale blockieren */
46=
47=             if ((pid=fork()) < 0) /* Kindprozess erzeugen */
48=                 syserr("fork failed");
49=
50=             if (!pid) {           /* SIGCHLD ignorieren, Prozess */
51=                 (void) sigset(SIGCHLD, SIG_DFL); /* SIGCHLD ignorieren */
52=                 sleep(delay);     /* Prozess suspendieren */
53=                 (void) printf("\n[%u sec] %s\a\n", delay, ep);
54=                 exit(0);         /* ... und terminieren */
55=             }
56=             (void) sigrelse(SIGCHLD); /* Erzeuger entsperrt Signale */
57=         } else
58=             (void) fprintf(stderr, "Invalid input, try again\n");
59=     }
60=     (void) putchar('\n');         /* abschliessendes Newline */
61=     return 0;
62= }

```

## Anzeige von Priorität und nice-Wert mit ps(1) [155]

IRIX auf SGI O2:

\$ ps -el

| F | S | UID | PID   | PPID | C | PRI | NI | P | SZ:RSS   | WCHAN    | TTY     | TIME  | CMD       |
|---|---|-----|-------|------|---|-----|----|---|----------|----------|---------|-------|-----------|
| 0 | S | 0   | 1     | 0    | 0 | 20  | 20 | * | 425:131  | 805310a0 | ?       | 0:45  | init      |
| 4 | S | 0   | 85    | 1    | 0 | 20  | 20 | * | 419:117  | 805900a0 | ?       | 0:04  | syslogd   |
| 4 | S | 0   | 551   | 1    | 0 | 88  | RT | * | 5547:436 | 805cd0a0 | ?       | 0:00  | soundsche |
| 4 | S | 0   | 565   | 1    | 0 | 30  | 10 | * | 1323:454 | 805e50a0 | ?       | 0:06  | xwsh      |
| 0 | S | 100 | 574   | 565  | 0 | 20  | 20 | * | 146:95   | 803f1d6c | pts/0   | 0:00  | sh        |
| 4 | S | 100 | 637   | 1    | 0 | 20  | 20 | * | 2467:983 | 805e36a0 | ?       | 71:52 | apanel    |
| 0 | S | 0   | 641   | 551  | 0 | 88  | RT | * | 5547:435 | c0762900 | ?       | 0:00  | soundsche |
| 0 | R | 100 | 53845 | 630  | 0 | 20  | 20 | 0 | 429:138  |          | - pts/4 | 0:00  | ps        |

...

SuSE Linux 8.2 auf i686 PC:

\$ PS\_PERSONALITY=sgi ps -el

| F | S | UID | PID  | PPID | C | PRI | NI  | P | SZ:RSS   | WCHAN  | TTY   | TIME | CMD       |
|---|---|-----|------|------|---|-----|-----|---|----------|--------|-------|------|-----------|
| 0 | S | 0   | 1    | 0    | 0 | 75  | 0   | * | 125:244  | schedu | ?     | 0:05 | init      |
| 0 | S | 0   | 4    | 1    | 0 | 94  | 19  | * | 0:0      | ksofti | ?     | 0:00 | ksoftirqd |
| 0 | S | 0   | 154  | 1    | 0 | 60  | -20 | * | 0:0      | down_i | ?     | 0:00 | lvm-mpd   |
| 0 | S | 0   | 750  | 1    | 0 | 75  | 0   | * | 364:600  | schedu | ?     | 0:00 | syslogd   |
| 0 | S | 0   | 753  | 1    | 0 | 75  | 0   | * | 577:1356 | syslog | ?     | 0:00 | klogd     |
| 0 | R | 500 | 2505 | 2431 | 0 | 81  | 0   | 0 | 903:1576 | -      | pts/3 | 0:00 | ps        |

...

Embedded Linux 2.4.25 auf TQM860L PowerPC:

\$ PS\_PERSONALITY=sgi ps -el

| F   | S | UID  | PID | PPID | C | PRI | NI | P | SZ:RSS   | WCHAN  | TTY   | TIME | CMD               |
|-----|---|------|-----|------|---|-----|----|---|----------|--------|-------|------|-------------------|
| 100 | S | root | 1   | 0    | 0 | 69  | 0  | * | 371:548  | do_sel | ?     | 0:02 | init [3]          |
| 040 | S | root | 2   | 1    | 0 | 69  | 0  | * | 0:0      | contex | ?     | 0:00 | [keventd]         |
| 040 | S | root | 3   | 1    | 0 | 79  | 19 | * | 0:0      | r_next | ?     | 0:00 | [ksoftirqd_CPU0]  |
| 040 | S | root | 4   | 1    | 0 | 69  | 0  | * | 0:0      | swap_o | ?     | 0:00 | [kswapd]          |
| 040 | S | root | 5   | 1    | 0 | 69  | 0  | * | 0:0      | kupdat | ?     | 0:00 | [bdflush]         |
| 040 | S | root | 6   | 1    | 0 | 69  | 0  | * | 0:0      | kupdat | ?     | 0:00 | [kupdated]        |
| 040 | S | root | 7   | 1    | 0 | 69  | 0  | * | 0:0      | neigh_ | ?     | 0:00 | [mtdblockd]       |
| 040 | S | root | 8   | 1    | 0 | 69  | 0  | * | 0:0      | unswap | ?     | 0:00 | [rpciod]          |
| 140 | S | root | 229 | 1    | 0 | 69  | 0  | * | 460:736  | do_sel | ?     | 0:00 | syslogd -m 0      |
| 140 | S | root | 233 | 1    | 0 | 69  | 0  | * | 370:496  | do_sys | ?     | 0:00 | klogd -x          |
| 140 | S | bin  | 280 | 1    | 0 | 69  | 0  | * | 443:688  | poll   | ?     | 0:00 | portmap           |
| 140 | S | root | 303 | 1    | 0 | 69  | 0  | * | 735:920  | do_sel | ?     | 0:00 | xinetd -stayalive |
| 100 | S | root | 309 | 1    | 0 | 69  | 0  | * | 882:1184 | wait4  | ?     | 0:00 | login -- root     |
| 100 | S | root | 310 | 309  | 0 | 69  | 0  | * | 655:1408 | wait4  | ttyS0 | 0:00 | -bash             |
| 100 | R | root | 384 | 310  | 0 | 77  | 0  | 0 | 774:1020 | -      | ttyS0 | 0:01 | ps -efl           |

\$

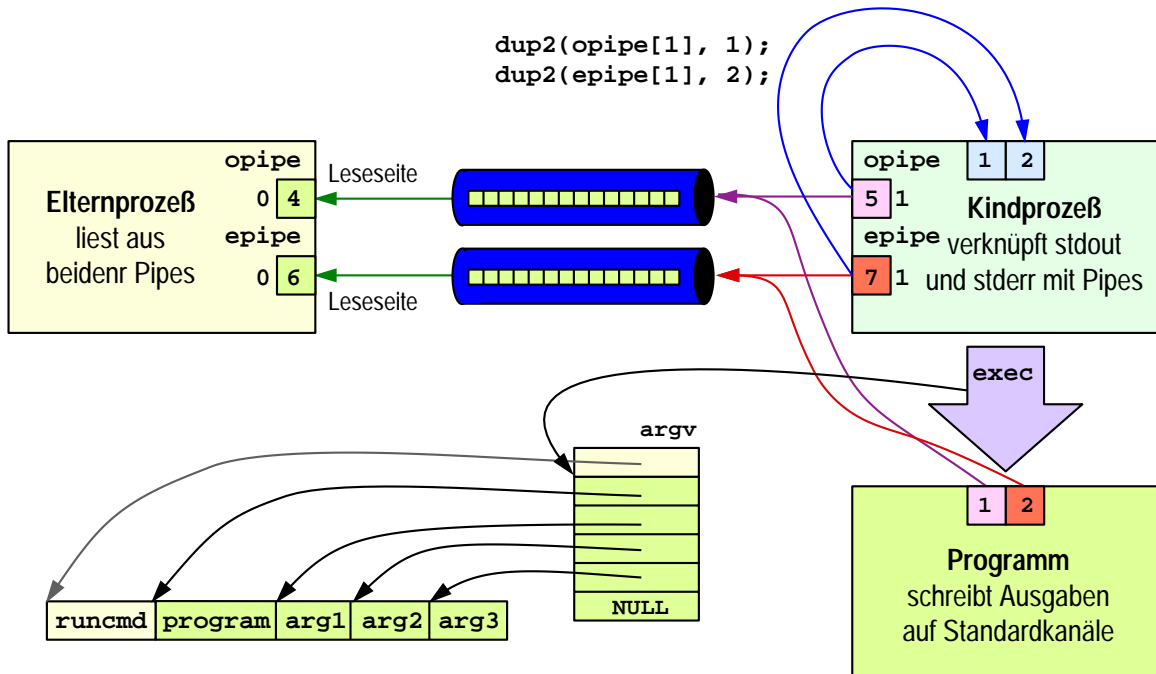
## Signalreaktion einrichten mit signal [165]

```

1= #include <stdio.h>                /* fuer printf(3)/perror(3) */
2= #include <unistd.h>              /* fuer sleep(3) */
3= #include <stdlib.h>              /* fuer exit(2) */
4= #include <signal.h>              /* fuer signal(2) */
5=
6= static int volatile maxloop = 15; /* Schleifendurchgaenge in main */
7=
8= static void onint(int sig) {      /* Signalbehandlungsfunktion */
9=     (void) signal(sig, onint);    /* Signal-Reaktion re-installieren */
10=
11=     clearerr(stdout);             /* Prophylaktisch Flag loeschen */
12=     if (sig == SIGQUIT) {         /* Bei QUIT-Signal terminieren */
13=         (void) printf("\n-> got SIGQUIT, bye!\n"); /* Kontrollmeldung */
14=         exit(0);
15=     }
16=     (void) printf("\n-> got SIGINT\n"); /* Kontrollmeldung */
17=     maxloop = 15;                 /* Zaehler zuruecksetzen */
18=     return;                       /* Rueckkehr an unterbrochene Stelle */
19= }
20=
21= int main(void) {
22=     char *str;                    /* Hilfsvariable */
23=     void (*oldint)(int);          /* Vorherige Einstellung von SIGINT */
24=
25=     setbuf(stdout, NULL);         /* Zeilenpufferung ausschalten */
26=     /* Signalreaktion einstellen */
27=     if ((oldint=signal(SIGINT, onint)) == SIG_ERR ||
28=         signal(SIGQUIT, onint) == SIG_ERR) {
29=         perror("signal failed");
30=         exit(1);
31=     }
32=     if (oldint == SIG_DFL)         /* Meldung vorbereiten und ausgeben */
33=         str = "SIG_DFL";          /* Default-Reaktion */
34=     else if (oldint == SIG_IGN)
35=         str = "SIG_IGN";          /* Ignore-Reaktion */
36=     else str = "function()";      /* Benutzerdefinierte Reaktion */
37=
38=     (void) printf("old SIGINT = %s, new SIGINT = onint()\n", str);
39=     (void) printf("start main loop ");
40=
41=     while (maxloop-- > 0) {       /* Solange kein "Time-Out" */
42=         (void) sleep(2);          /* Verzoeigerung und Kontrollmeldung */
43=         (void) printf("still running ... ");
44=     }
45=     (void) printf("\nmain loop timed out\n");
46=     return 0;
47= }

```

### Mehrere Pipes zu einem Programm (I) [197]



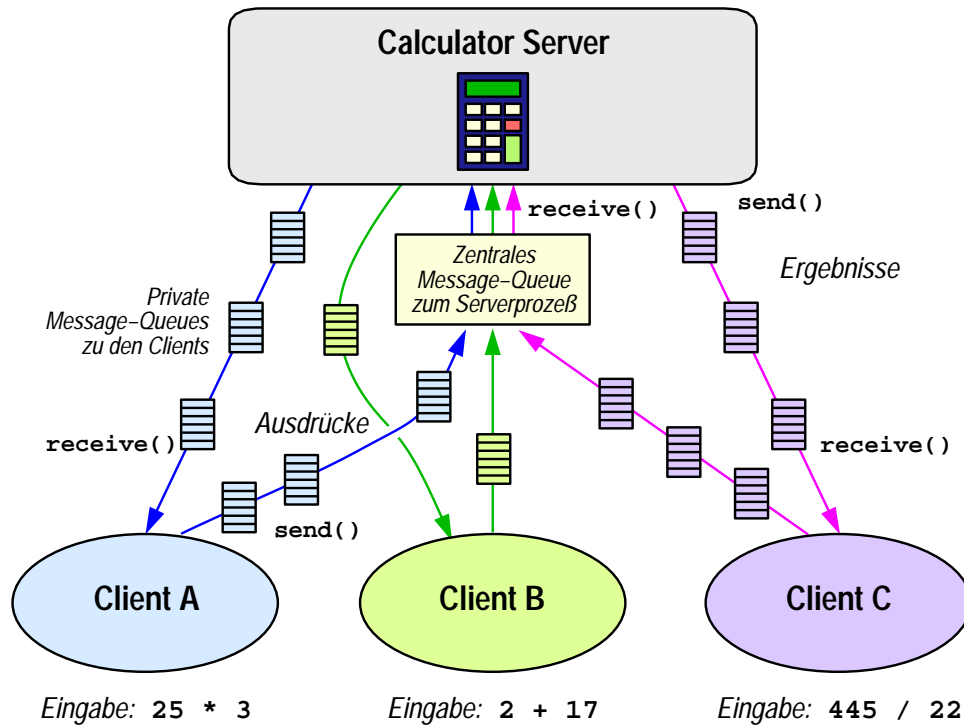
## Mehrere Pipes zu einem Programm (II) [199]

```

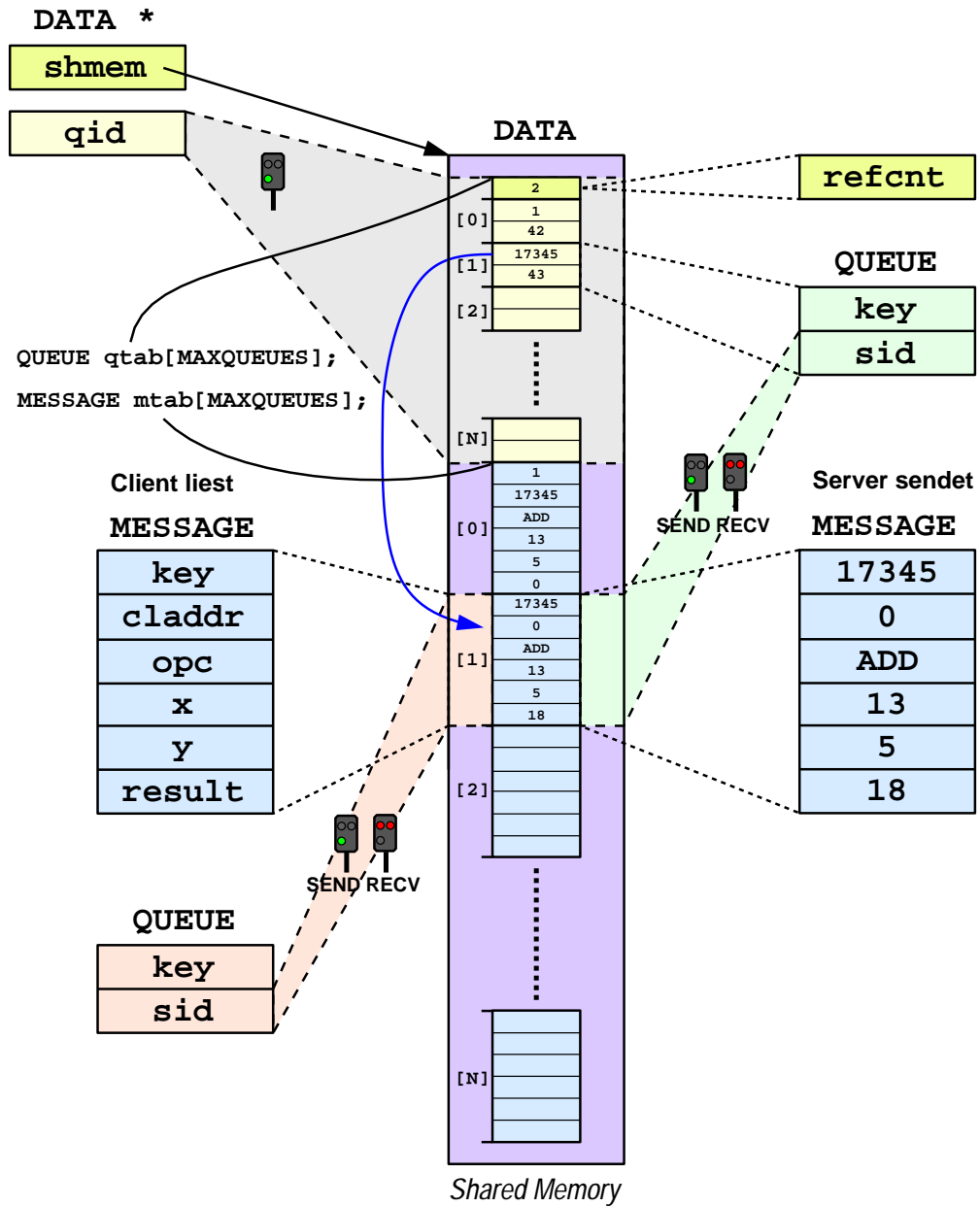
13= int main(int ac, char **av) {
14=     pid_t pid;                                /* Prozess-ID Kindprozess */
15=     int opipe[2];                             /* FDs der Pipe fuer stdout */
16=     int epipe[2];                             /* FDs der Pipe fuer stderr */
17=     char lbuf[1024];                          /* Speicher fuer Eingaben */
18=     ssize_t nread = 1;                       /* Anzahl gelesener Zeichen */
19=     struct pollfd fds[2];                    /* Struktur fuer zwei Kanale */
20=
21=     if (ac < 2) {                             /* Argumente pruefen */
22=         (void) fprintf(stderr, "Usage: %s command [arg1 arg2 ... argN]\n", *av);
23=         exit(2);
24=     }
25=     if (pipe(opipe) < 0 || pipe(epipe) < 0)
26=         syserr("pipe failed");
27=     if ((pid=fork()) < 0)                      /* Kindprozess erzeugen */
28=         syserr("fork failed");
29=     if (pid == 0) {                           /* Kind fuehrt Kommando aus */
30=         if (dup2(opipe[1], STDOUT_FILENO) < 0 || dup2(epipe[1], STDERR_FILENO) < 0)
31=             syserr("dup2 failed");
32=         /* Unbenoetigte Pipe-FDs schliessen */
33=         (void) close(opipe[0]); (void) close(opipe[1]);
34=         (void) close(epipe[0]); (void) close(epipe[1]);
35=         (void) execvp(av[1], &av[1]);      /* Programm ausfuehren */
36=         syserr("exec failed");
37=     }
38=     (void) close(epipe[1]);                   /* unbenoetigte FDs schliessen */
39=     (void) close(opipe[1]);
40=     fds[0].fd = opipe[0];                    /* stdout-Pipe vom Kind */
41=     fds[1].fd = epipe[0];                   /* stderr-Pipe vom Kind */
42=     fds[0].events = fds[1].events = POLLIN|POLLHUP; /* Eingabe oder EOF */
43=
44=     while (nread > 0) {                      /* Solange nicht Dateiende */
45=         if (poll(fds, 2, -1) <= 0)         /* blockierend ueberwachen */
46=             syserr("poll failed");         /* Fehlerbehandlung */
47=
48=         if ((fds[0].revents&POLLIN) == POLLIN && /* Eingabe von stdout */
49=             (nread=read(fds[0].fd, lbuf, sizeof(lbuf)-1)) > 0) {
50=             lbuf[nread] = '\0';           /* Endekennung fuer printf */
51=             (void) printf("-- read from stdout:\n%s", lbuf);
52=         }
53=         if ((fds[1].revents&POLLIN) == POLLIN && /* Eingabe von stderr */
54=             (nread=read(fds[1].fd, lbuf, sizeof(lbuf)-1)) > 0) {
55=             lbuf[nread] = '\0';           /* Endekennung fuer printf */
56=             (void) printf("-- read from stderr:\n%s", lbuf);
57=         }
58=         if ((fds[0].revents&POLLHUP) == POLLHUP || /* EOF bei Pipe */
59=             (fds[1].revents&POLLHUP) == POLLHUP)
60=             break;
61=     }
62=     (void) close(epipe[0]);                 /* FDs der Pipes schliessen */
63=     (void) close(opipe[0]);
64=     return 0;                               /* ... und terminieren */
65= }

```

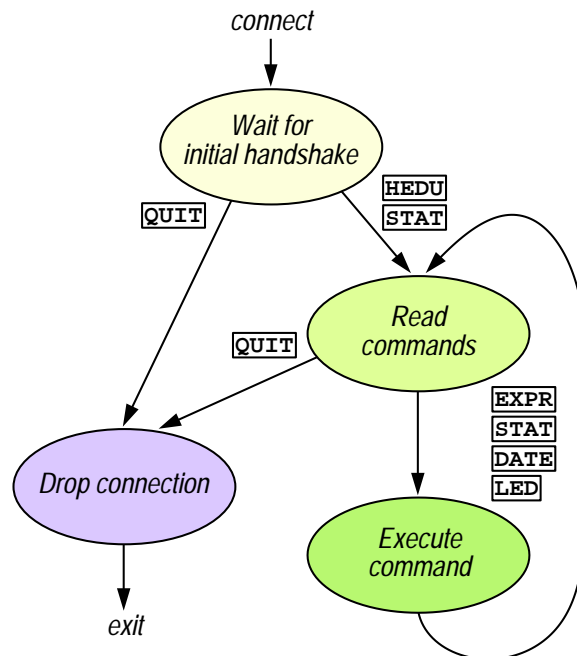
### Architektur des »Calculator Service« [223]



Architektur des »Calculator-Service« mit Shared-Memory [255]



## »Calculator-Service« mit BSD-Sockets [279]

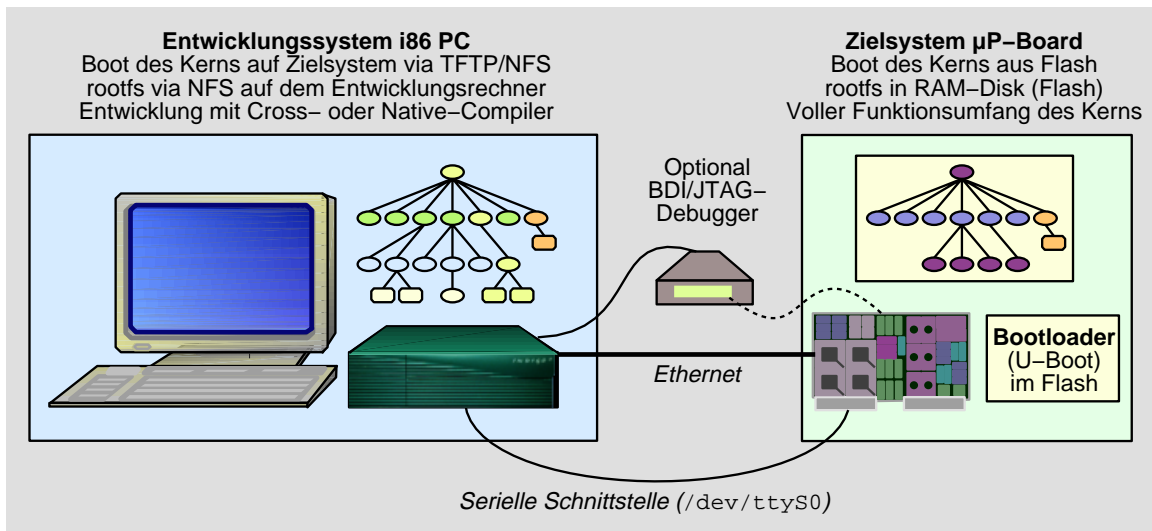


```

$ telnet kaputnik.rent-a-guru.de 9000
Trying 194.123.185.135...
Connected to kaputnik.rent-a-guru.de.
Escape character is '^]'.
hedu
200 HIBOSS!
stat
216 STATUS connected 11 sec., idle 11 sec.
expr 237 * 168
210 RESULT 237 * 168 = 39816
expr 312 / 0
410 DIVZERO division by zero
quit
280 BYE!
Connection closed by foreign host.
$
  
```



## Embedded Linux Development Kit (ELDK) [319]



```

$ cu stk8
Connected.
U-Boot 1.1.3 (Apr  7 2005 - 17:21:52)
CPU:   XPC86xxxZPnnD4 at 50 MHz: 16 kB I-Cache 8 kB D-Cache FEC present
Board: TQM860L-AB.205
DRAM:  16 MB
FLASH: 8 MB
In:    serial
Out:   serial
Err:   serial
Net:   SCC ETHERNET, FEC ETHERNET
PCMCIA: No Card found
Type "run flash_nfs" to mount root filesystem over NFS
Hit any key to stop autoboot: 0
=> sntp 192.168.1.75      Kalenderzeit einstellen
Date: 2005-04-14 Time: 10:56:29
=> run flash_nfs        Boot des Kerns aus Flash mit rootfs via NFS
oder
=> run flash_self       Boot des Kerns aus Flash mit rootfs aus RAM-Disk
    
```

# INHALTSVERZEICHNIS

|   |     |
|---|-----|
| 1. Einführung   | 1   |
| 1.1 Systemprogrammierung unter UNIX                                 | 2   |
| 1.2 Aufgabenverteilung bei UNIX                                     | 4   |
| 1.3 UNIX-Standards und -Implementationen                            | 12  |
| 1.4 Die UNIX-Systemschnittstelle                                    | 18  |
| 1.5 Überblick über die wichtigsten Systemaufrufe                    | 28  |
| 1.6 Zusammenfassung   | 30  |
| 2. Dateiverarbeitung  | 31  |
| 2.1 Das Konzept der geräteunabhängigen Ein-/Ausgabe                 | 32  |
| 2.2 Die Struktur des Dateisystems                                   | 34  |
| 2.3 Funktionen zur Dateiverarbeitung                                | 50  |
| 2.4 Funktionen zur Dateiverwaltung                                  | 68  |
| 2.5 Memory-mapped I/O   | 82  |
| 2.6 Überwachung von E/A-Kanälen                                     | 88  |
| 2.7 Parameterisierung von Schnittstellen                            | 92  |
| 2.8 Zusammenfassung   | 100 |
| 3. Prozeßverwaltung, E/A-Umlenkung und Pipes                        | 101 |
| 3.1 Programme, Prozesse und Threads                                 | 102 |
| 3.2 Funktionen zur Prozeßverwaltung                                 | 120 |
| 3.3 Zugriff auf die Prozeßattribute                                 | 144 |
| 3.4 Signale und Signalfunktionen                                    | 162 |
| 3.5 Pipes und Ein-/Ausgabe-Umlenkung                                | 178 |
| 3.6 Named Pipes (FIFOs)   | 200 |
| 3.7 Zusammenfassung   | 204 |
| 4. Interprozeßkommunikation   | 205 |
| 4.1 Übersicht über die Verfahren zur Interprozeßkommunikation (IPC) | 206 |
| 4.2 Klassische IPC mit Lock-Dateien und Named Pipes                 | 214 |
| 4.3 SYSTEM V IPC-Hilfsfunktionen                                    | 234 |
| 4.4 SYSTEM V Kernel-Messages  | 240 |
| 4.5 SYSTEM V Kernel-Semaphoren                                      | 248 |
| 4.6 SYSTEM V Shared-Memory  | 250 |
| 4.7 Shared-Memory mit mmap  | 262 |
| 4.8 Internetworking mit BSD-Sockets                                 | 264 |
| 4.9 Zusammenfassung   | 280 |
| A. Weiterführende Themen  | 281 |
| A.1 File- und Record-Locking  | 282 |
| A.2 Weitere E/A-Funktionen  | 288 |
| A.3 Beziehungen zwischen Prozessen                                  | 294 |
| A.4 REACT Real-Time-Erweiterungen                                   | 308 |
| A.5 Embedded Linux Development Kit (ELDK)                           | 318 |
| B. Literaturverzeichnis & Listings                                  | 329 |
| B.1 Fachbücher und URLs   | 331 |
| B.2 Listing ausgesuchter Beispielprogramme                          | 333 |
| C. Übungen  | 363 |
| C.1 Dateiverarbeitung   | 365 |
| C.2 Prozeßverwaltung und E/A-Umlenkung                              | 367 |
| C.3 Interprozeßkommunikation  | 369 |
| D. Musterlösungen   | 371 |
| D.1 Dateiverarbeitung   | 373 |
| D.2 Prozeßverwaltung und E/A-Umlenkung                              | 381 |
| D.3 Interprozeßkommunikation  | 387 |