

# Sistemi Operativi

Laurea in Ingegneria Informatica

Università di Roma Tor Vergata



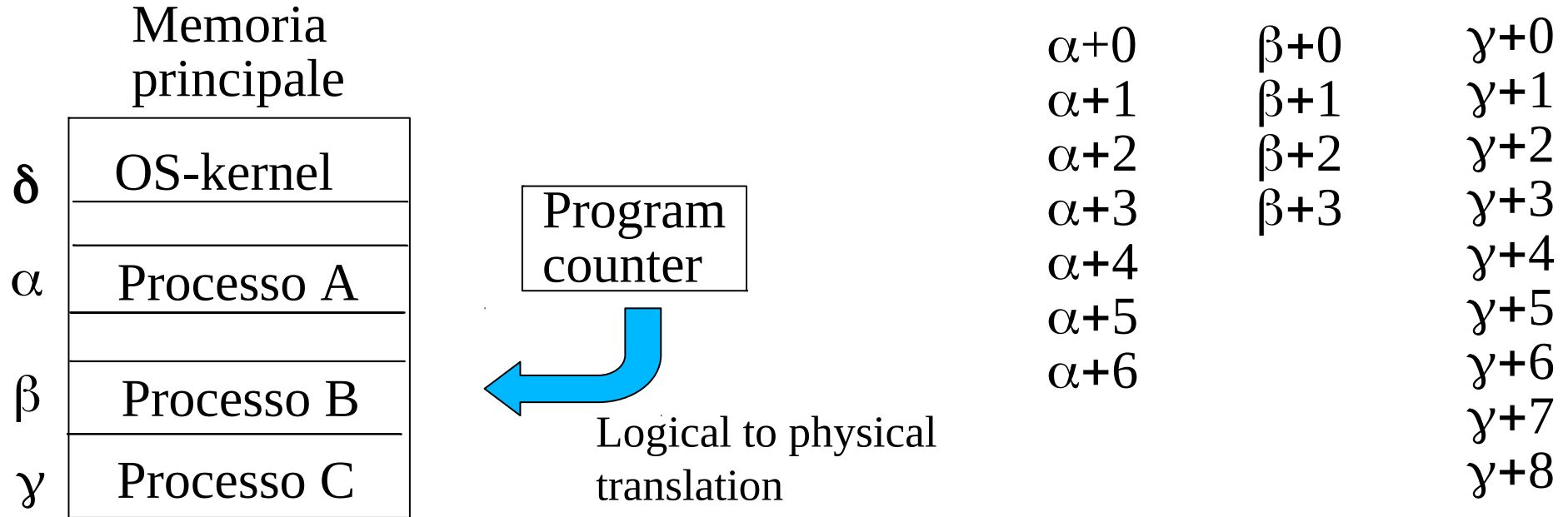
Docente: Francesco Quaglia

## Processi e thread

1. Modelli a stati
2. Rappresentazione di processi
3. Liste di processi
4. Processi in sistemi UNIX/Windows
5. Multi-threading
6. Thread in sistemi UNIX/Windows

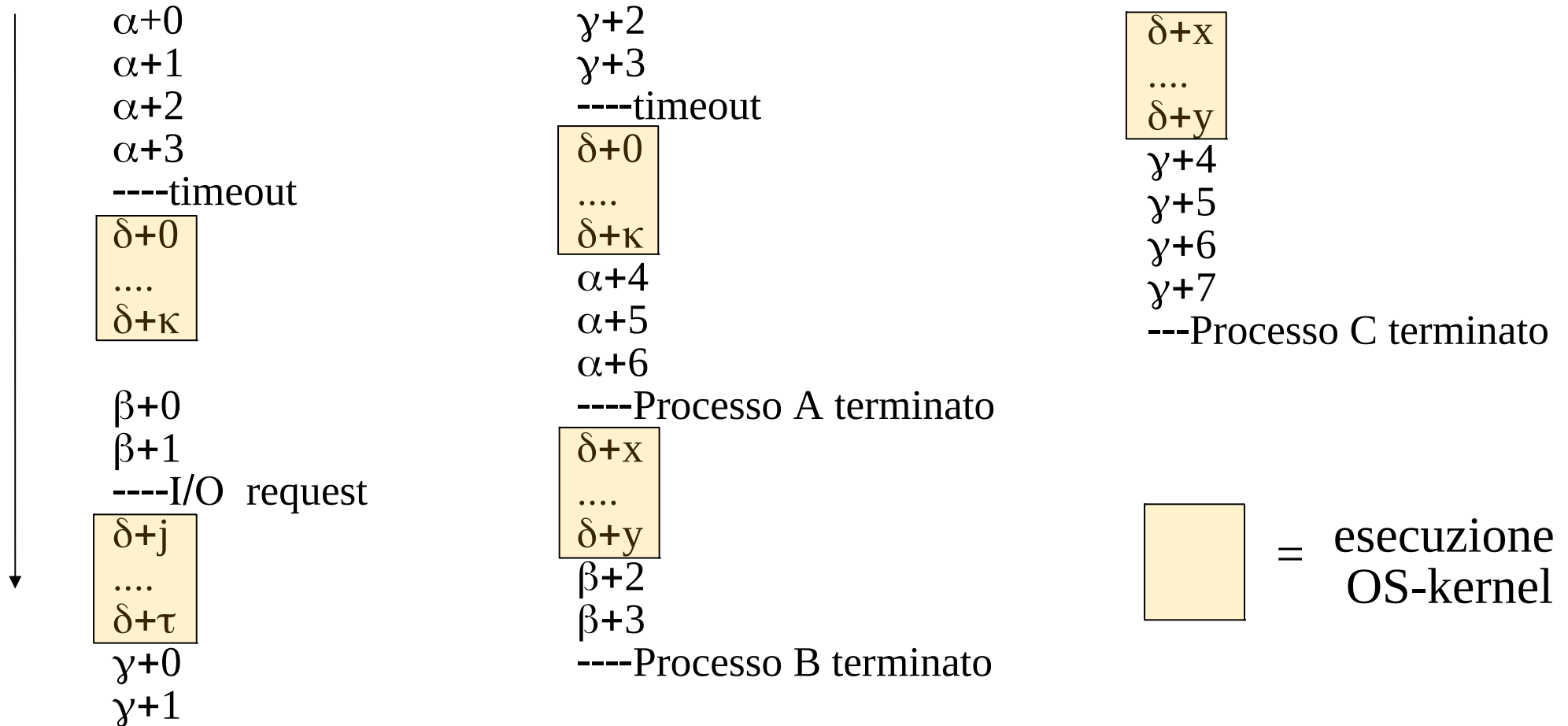
# Esecuzione di processi

L'esecuzione di ogni processo puo' essere caratterizzata tramite una sequenza di istruzioni denominata traccia

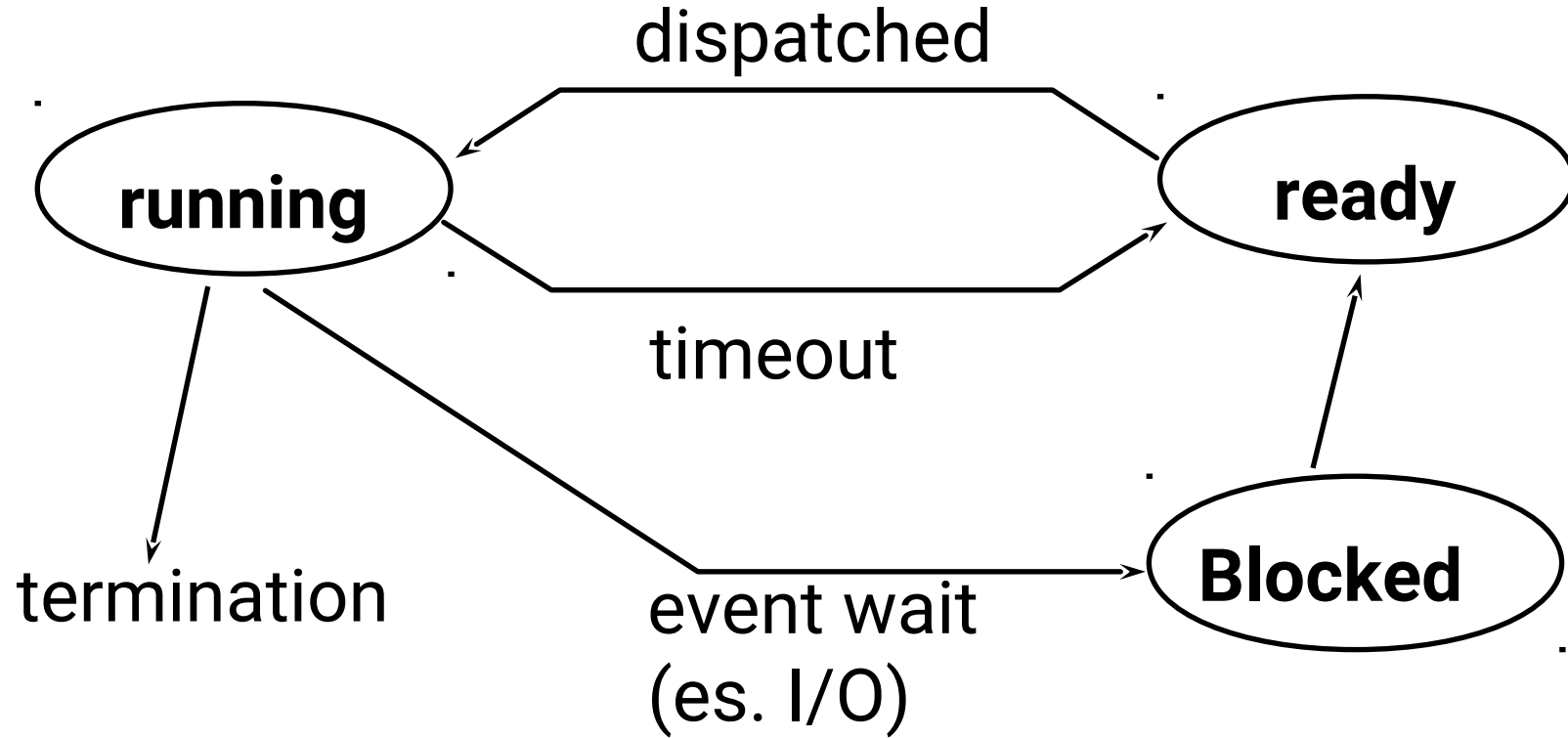


Un sistema operativo Time-Sharing garantisce una esecuzione interleaved delle tracce dei singoli processi

# Un esempio di esecuzione interleaved

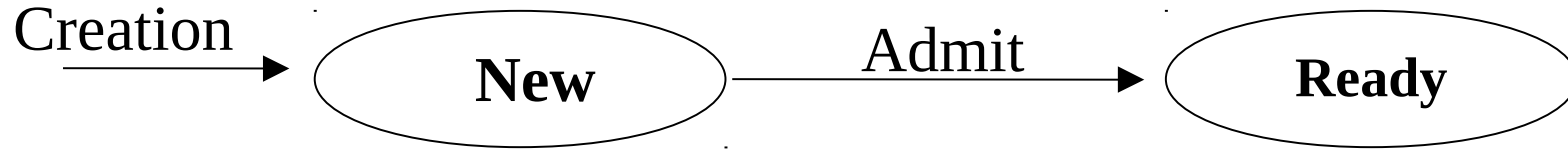


# Stati fondamentali dei processi



**Blocked = Wait = Sleep**

# Stati aggiionali



**New** stato in cui il sistema alloca ed inizializza strutture dati per la gestione dell'esecuzione del processo

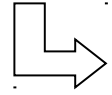
---



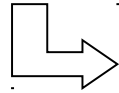
**Exit** stato di rilascio di strutture dati allocate all'atto della terminazione del processo e di gestione delle azioni necessarie ad una corretta terminazione di processo

# Il livello di multiprogrammazione

Il processore e' tipicamente molto piu' veloce dei sistemi di I/O

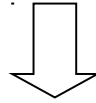


esiste la possibilita' che la maggior parte dei processi residenti in memoria siano simultaneamente nello stato **Blocked** in attesa di completamento di una richiesta di I/O



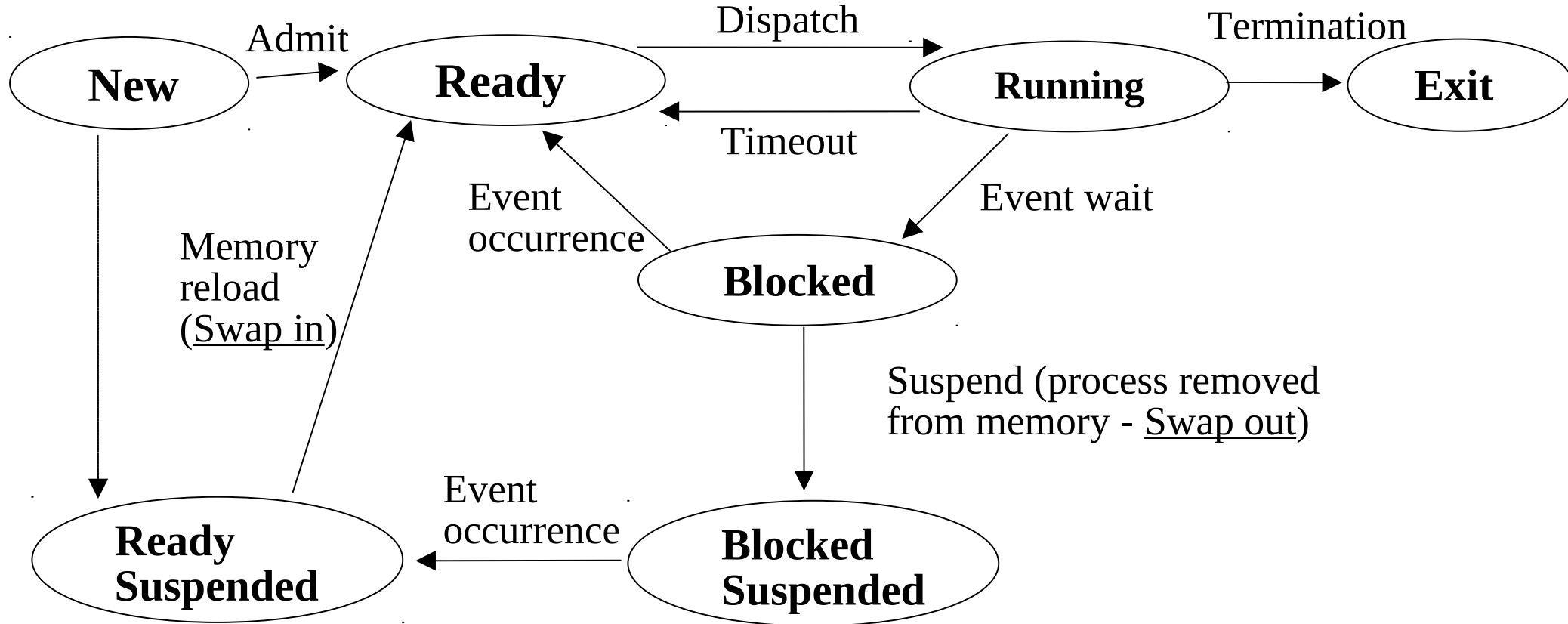
Rischio di sottoutilizzo del processore

Prevenire il problema implica la necessita' di poter mantenere attivi un numero di processi molto elevato, ovvero aumentare il livello di multiprogrammazione



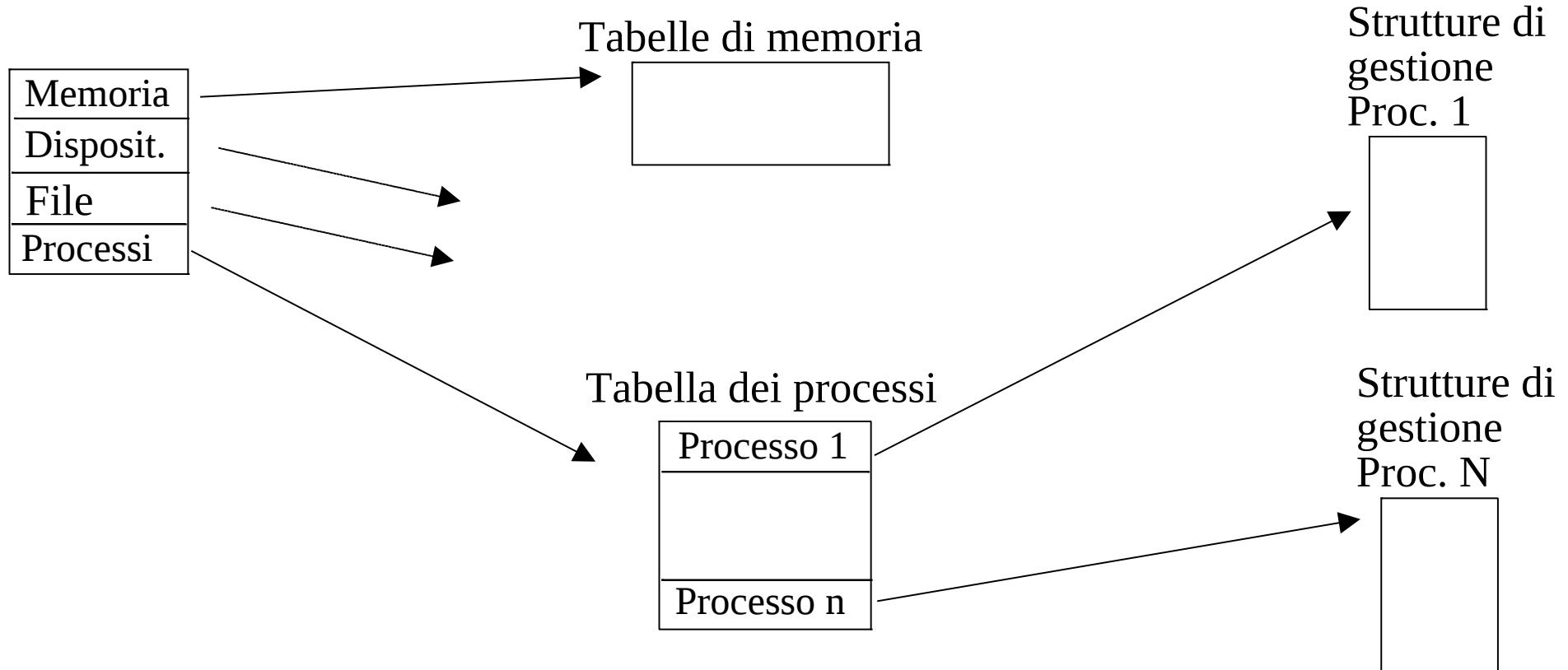
Per superare il limite imposto dal vincolo della quantita' di memoria fisica disponibile si utilizza la tecnica dello **Swapping**

# Stati di un processo e swapping



# Gestione dei processi - strutture di controllo

Per gestire l'esecuzione di processi il sistema operativo mantiene informazioni sui processi stessi e sulle risorse

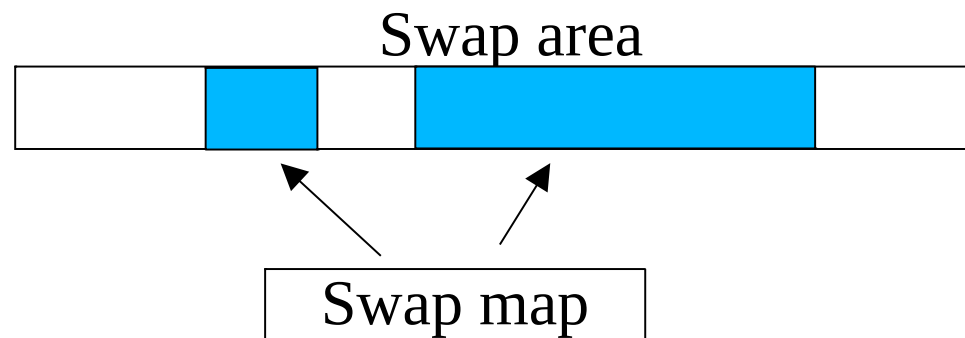
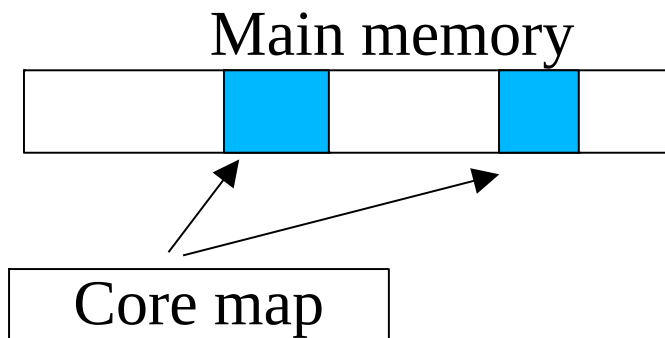




# Tabelle di memoria

Includono informazioni su

- ✓ l'allocazione della memoria principale ai processi
- ✓ l'allocazione della memoria secondaria ai processi
- ✓ la modalita' di protezione dei singoli segmenti di memoria (per esempio quali processi possono eventualmente accedere ad alcune regioni di memoria condivisibili)
- ✓ tutto cio' che e' necessario a gestire la memoria virtuale nei sistemi in cui essa e' supportata



# Immagine di un processo

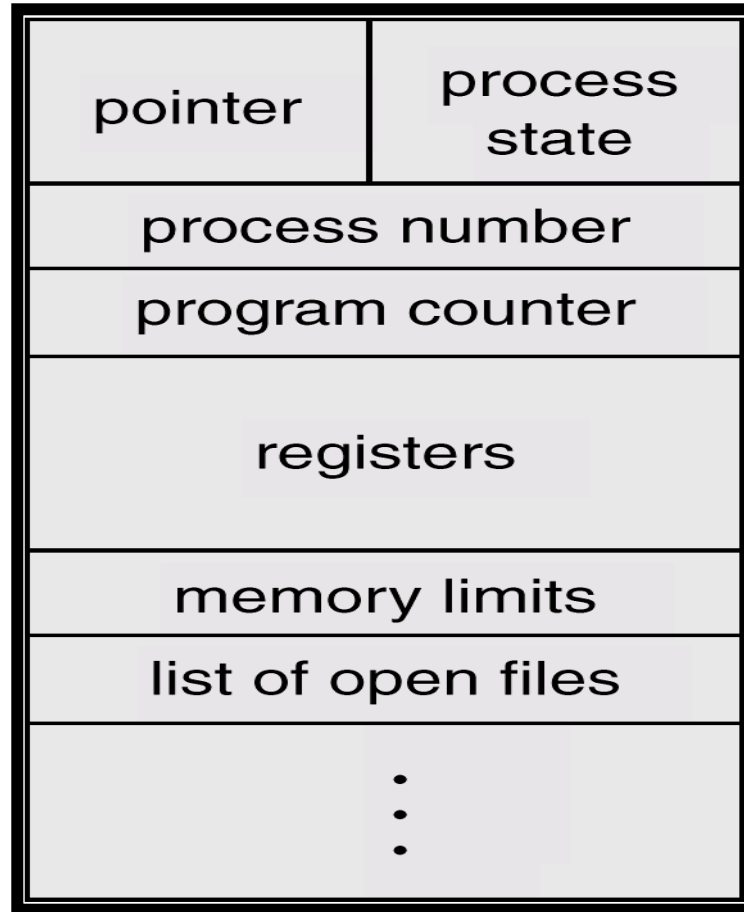
L'immagine di un processo e' formata dai seguenti oggetti

- ✓ programma di cui il processo risulta istanza
  - ✓ dati, inclusi nella parte modificabile dell'address space
  - ✓ uno stack, di supporto alla gestione di chiamate di funzione
  - ✓ uno stack di sistema, di supporto alla gestione di system-call o passaggi in modalita' kernel dovuti ad interrupt
  - ✓ una collezione di attributi necessari al sistema operativo per controllare l'esecuzione del processo stesso, la quale viene comunemente denominata Process Control Block (PCB)
- 
- Tale immagine viene tipicamente rappresentata in blocchi di memoria (contigui o non) che possono risiedere o in memoria principale o sull'area di Swap
  - Una porzione e' mantenuta in memoria principale per controllare efficientemente l'evoluzione di un processo anche quando esso risiede sull'area di Swap

# PCB - attributi basici

<b>Identificatori</b>	Del processo in oggetto e di processi relazionati (padre, eventuali figli)
<b>Stato del processo</b>	Posizione corrente nel precedente diagramma di rappresentazione
<b>Privilegi</b>	In termini di possibilita' di accesso a servizi e risorse
<b>Registri (contesto di esecuzione)</b>	Contenenti informazioni associate allo stato corrente di avanzamento dell'esecuzione (es. il valore del program counter, i puntatori allo stack, i registri del processore)
<b>Informazioni di scheduling</b>	Tutto cio' che il sistema necessita di sapere per poter arbitrare l'assegnazione del processore ai processi che si trovano nello stato <b>Ready</b> (problema dello <i>scheduling della CPU</i> )
<b>Informazioni di stato</b>	Evento atteso

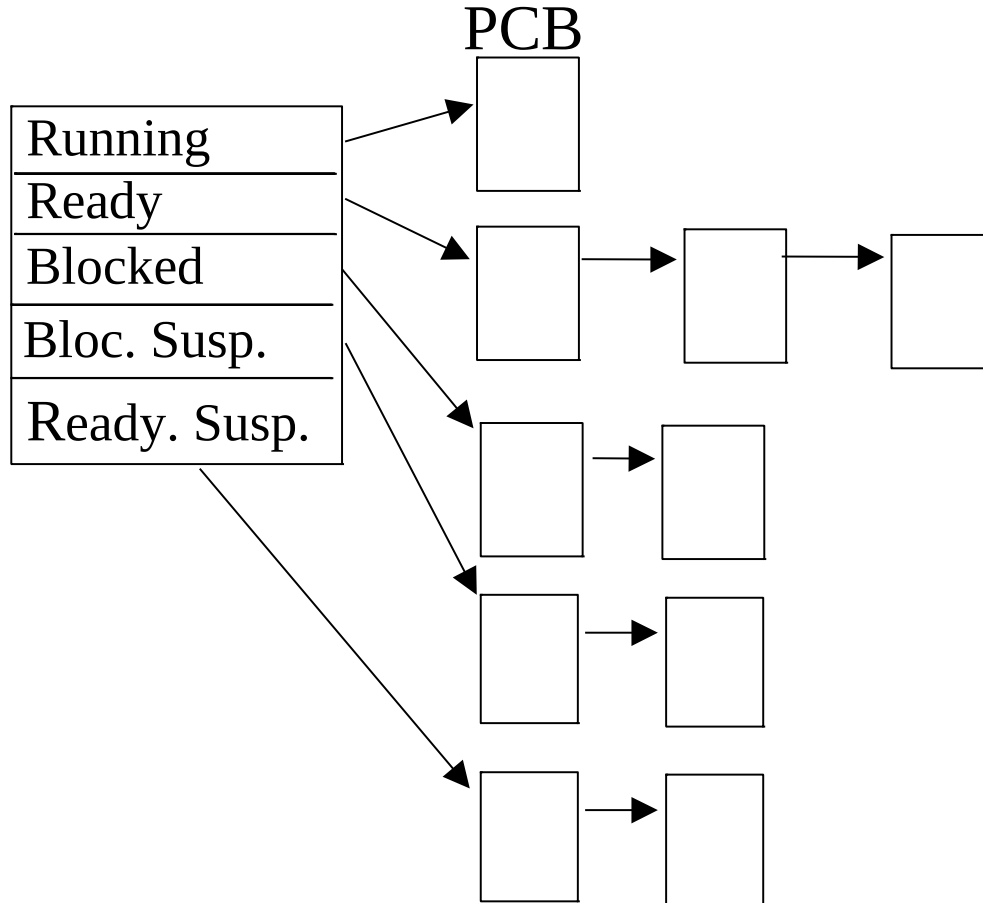
# Schema di un Process Control Block (PCB)



# Processi vs utenti

- In un sistema moderno ogni processo attivo è associato ad una specifica utenza
- Il PCB permette quindi anche di sapere quale sia l'utenza per conto di cui il processo sta eseguendo
- In genere tale utente è identificato con una “targa”, ovvero un codice (alfa) numerico
  - ✓ Un classico esempio di identificatore di utente in sistemi Posix → 0
  - ✓ Un classico esempio di identificatore di utente su sistemi Windows → S-1-5-domain-500
- Come vedremo più avanti, questo aspetto è fortemente legato
  - ✓ alle systemcall con capacità di setup di utenti per processi
  - ✓ al concetto di file che rappresenta il programma che stiamo eseguendo

# Liste di processi e scheduling



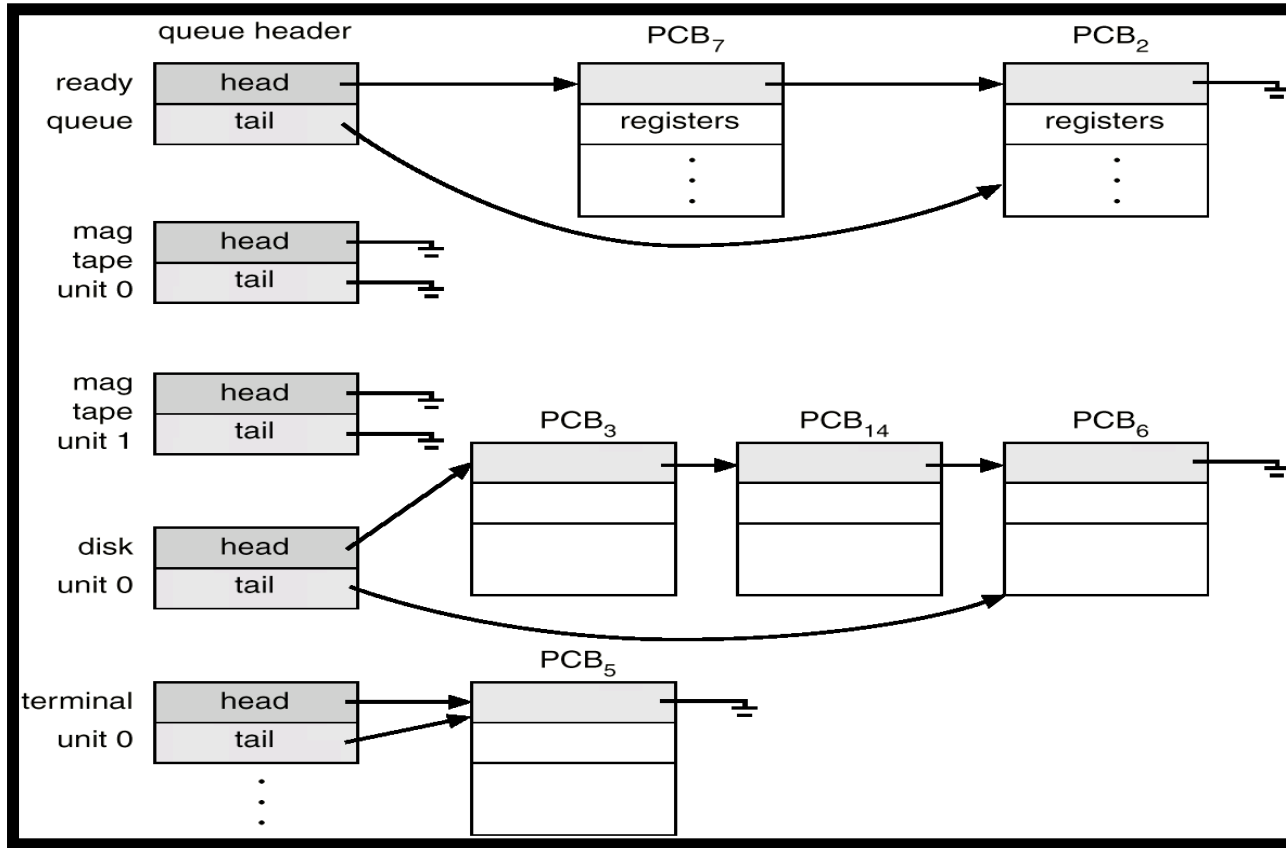
**Ready**  $\Rightarrow$  **Running**

Problema dello scheduling  
di basso livello (*scheduling della CPU*)

**Ready Susp.**  $\Rightarrow$  **Ready**

Problema dello scheduling  
di alto livello (*gestione dello swapping*)

# Esempi per la 'ready queue' e per alcune code di I/O



# Cambio di contesto

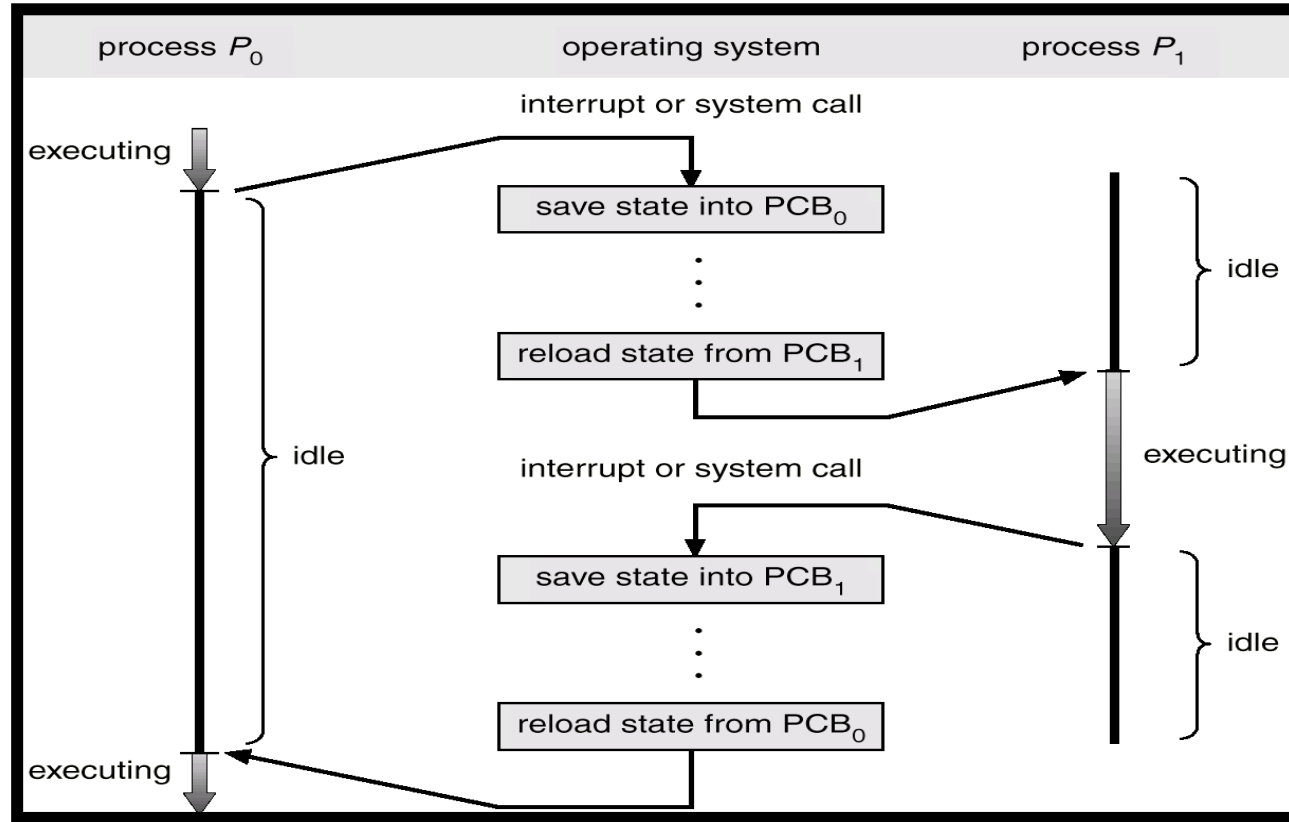
- salvataggio del contesto corrente
  - aggiornamento del PCB del processo corrente (definizione dello stato)
  - inserimento del PCB nella lista/coda adeguata
  - selezione del processo da schedulare
  - aggiornamento del PCB del processo schedulato (cambio di stato)
  - ripristino del contesto del processo schedulato
- 

## Cambio di modo di esecuzione

- accesso a modalita' operativa di livello superiore passando al modo kernel
- possibilita' di esecuzione di istruzioni non ammesse in modo utente
- modo kernel caratterizzato (e quindi riconoscibile) da settaggio di bit di stato del processore , e.g. CPL (Current Priviledge Level) bits in x86



# Esempio di cambio di contesto tra processi



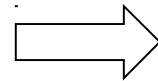
# Modi di esecuzione e contesto di processo

## Cause di cambio di contesto

- interruzione di clock (time-sharing), viene attivato lo scheduler per cedere il controllo ad un altro processo
- interruzione di I/O, con possibile riattivazione di un processo a piu' alta priorita'
- fault di memoria (per sistemi a memoria virtuale), con deattivazione del processo corrente

## Cause di cambio di modo di esecuzione

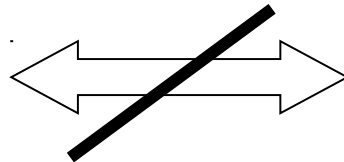
- attivazione di una funzione kernel
- gestione di una routine di interruzione



Salvataggio/ripristino di  
**porzione di contesto**

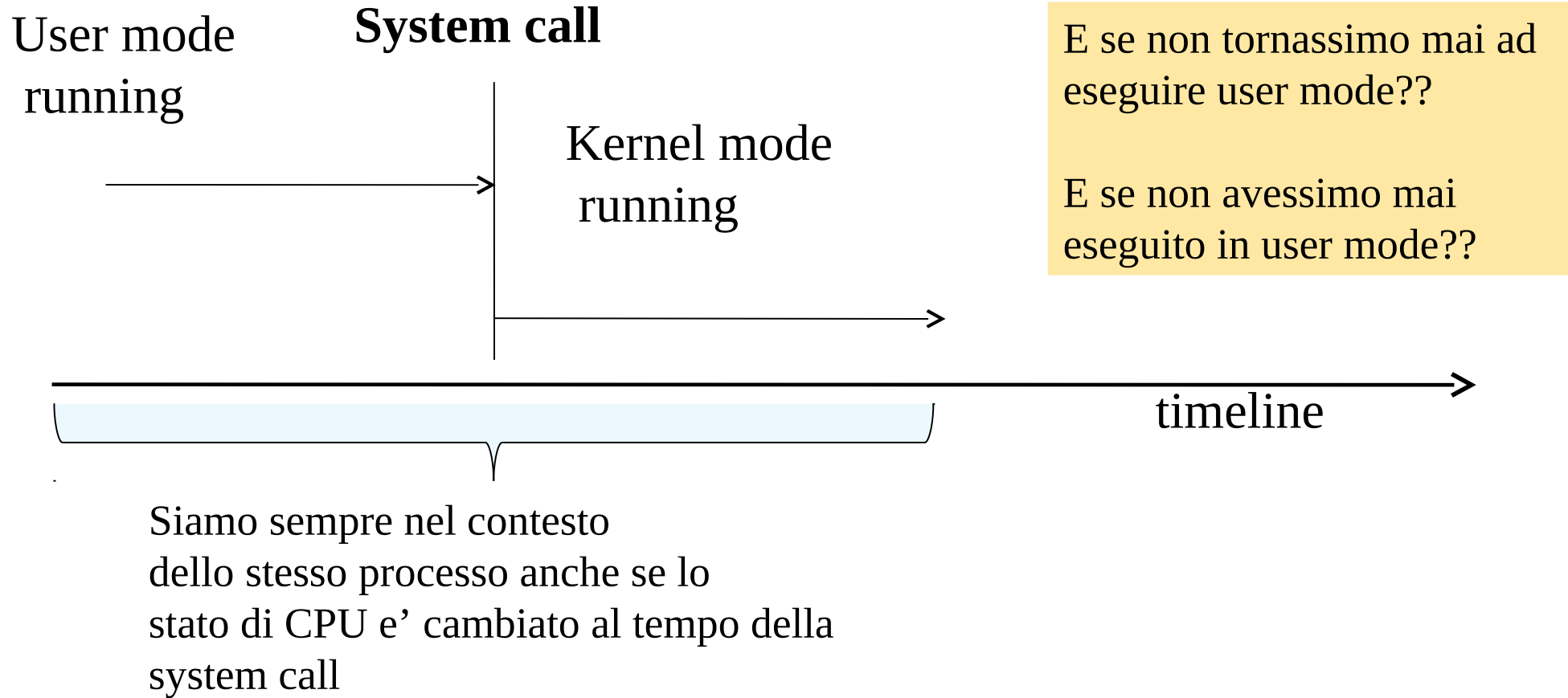
Nessuna implicazione diretta

**Cambio di modo**

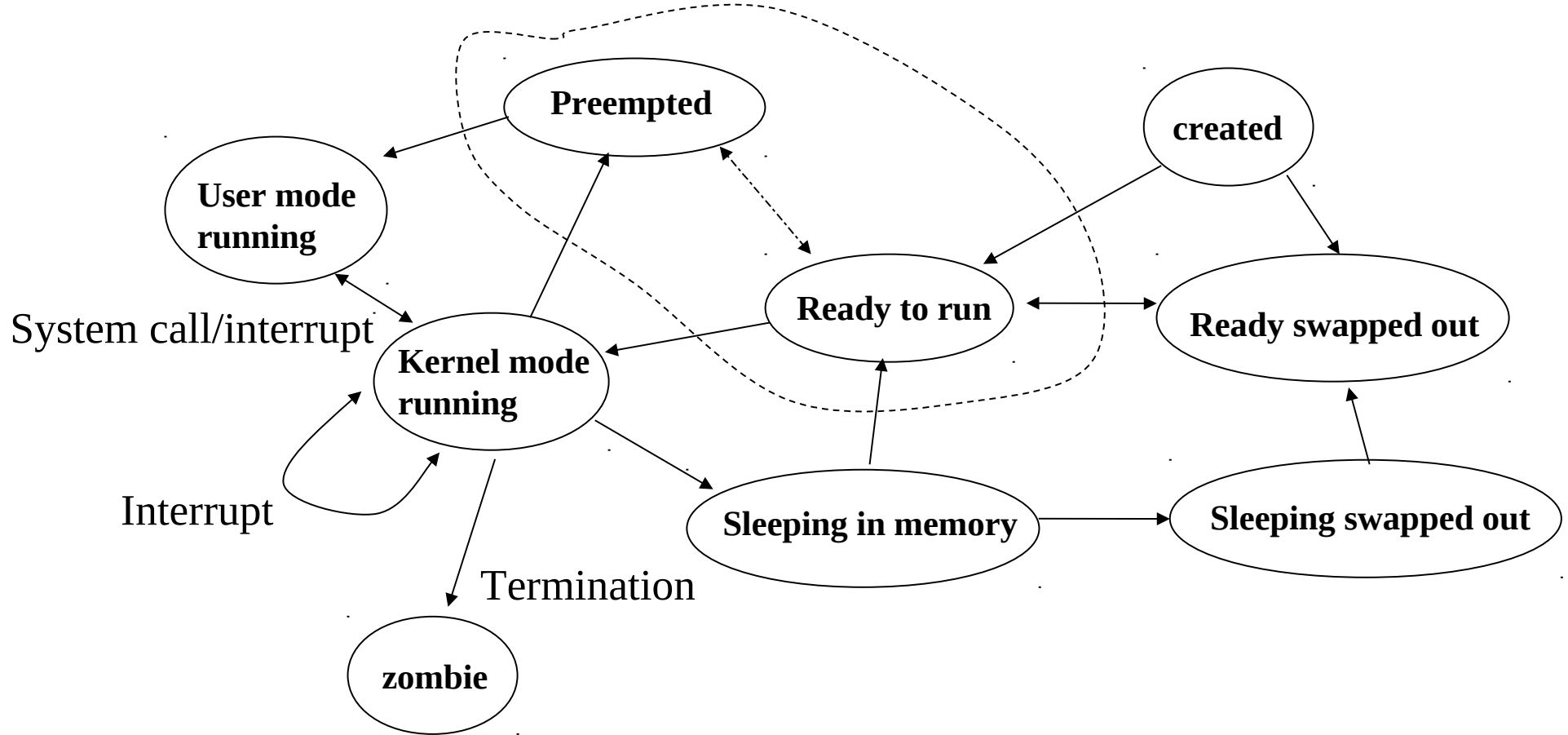


**Cambio di contesto**

# Una timeline ed alcune osservazioni



# Reference UNIX state diagram



# Classica immagine di processo in sistemi UNIX

Testo

Dati

Stack utente

Memoria condivisa

**Contesto utente**

---

Program counter

Registro di stato del processore

Stack pointer

Registri generali

**Contesto registri**

---

Entry nella tabella dei processi

U area (area utente)

Tabella indirizzamento (memoria virtuale)

Stack del modo kernel

**Contesto sistema**

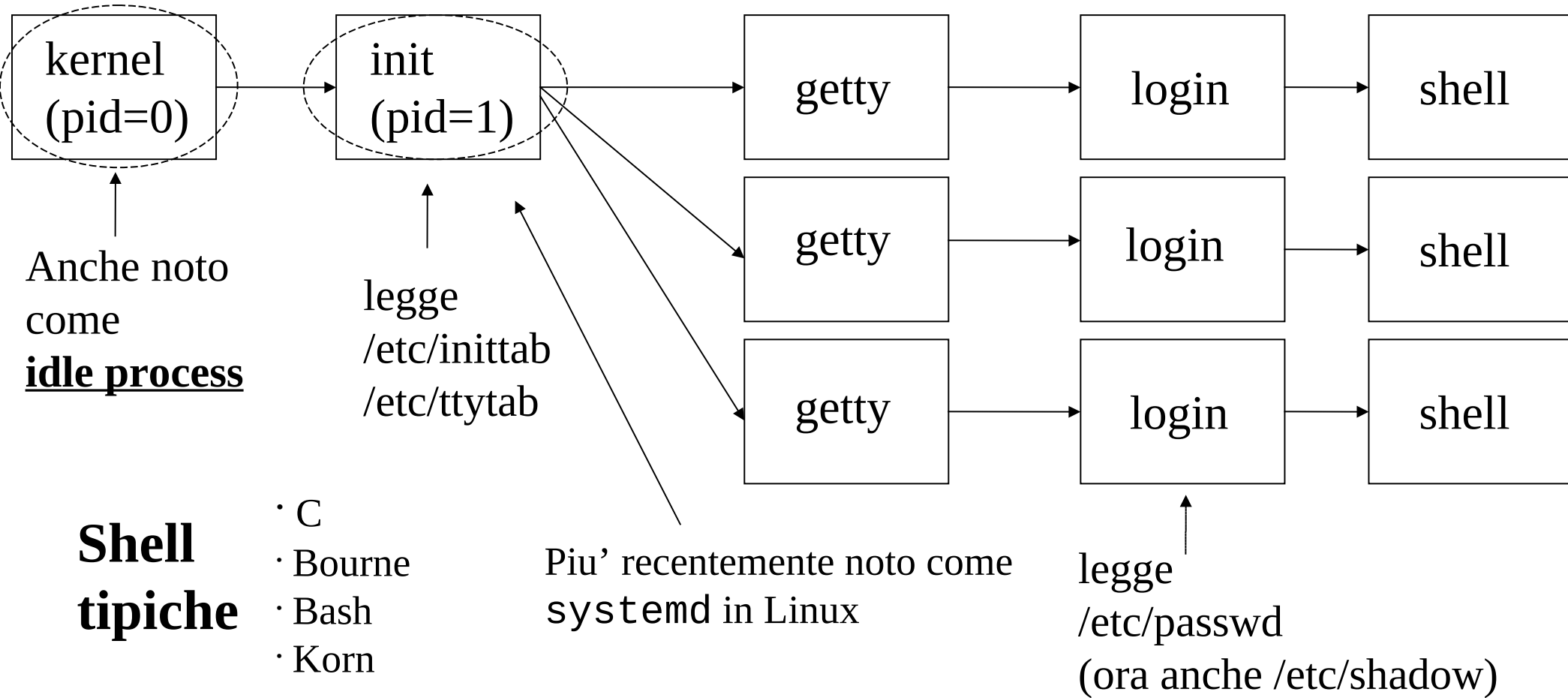
# Entry della tabella dei processi - campi principali

- Stato del processo
- Identificatori d'utente (reale ed effettivo)
- Identificatori di processi (pid, id del genitore)
- Descrittore degli eventi (valido in stato sleeping)
- Affinità di processore (insieme di processori utili per l'esecuzione)
- Priorità
- Segnali (mandati al processo ma non ancora gestiti)
- Timer (monitoring)
- Stato della memoria (swap in/out)

## U area - campi principali

- Identificatori d'utente (effettivo/reale)
- Array per i gestori di segnali
- Terminale
- Parametri di I/O (es. indirizzi dei buffer)
- Timer (monitoring in modalita' utente)
- Valore di ritorno di system calls
- Tabella dei descrittori di file

# Sistemi UNIX - avvio tradizionale



**Comandi di shell:** nome-comando [arg1, arg2, ..., argn]



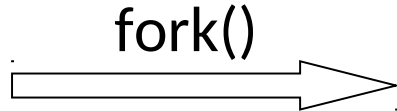
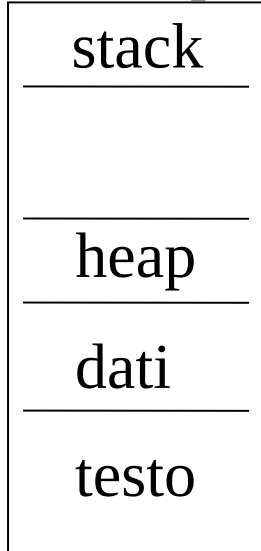
# Creazione di un processo

pid\_t fork(void)

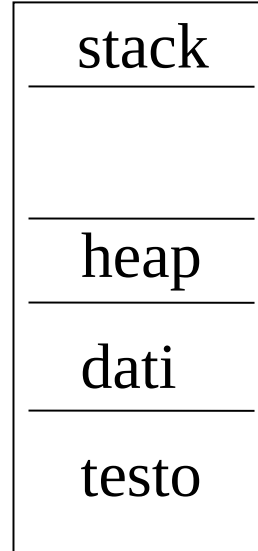
**Descrizione**      invoca la duplicazione del processo chiamante

**Restituzione**      1) nel chiamante: pid del figlio, -1 in caso di errore  
2) nel figlio: 0

## Processo padre



## Processo figlio



Entrambi i processi  
ripartono dall'istruzione  
successiva alla trap al  
kernel dovuta alla  
fork()

# Sincronizzazione parent/child

pid\_t wait(int \*status)

**Descrizione** invoca l'attesa di terminazione di un generico processo figlio

**Parametri** codice di uscita nei secondi 8 bit meno significativi puntata da status

**Restituzione** -1 in caso di fallimento

```
void main(int argc, char **argv){
```

```
    pid_t pid;    int status;
```

```
    pid = fork();
```

```
    if ( pid == 0 ){
```

```
        printf("processo figlio\n");
```

```
        exit(0);
```

```
    }
```

```
    else{
```

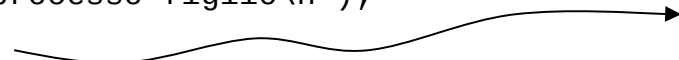
```
        printf("processo padre, attesa terminazione figlio\n");
```

```
        wait(&status);
```

```
    }
```

```
}
```

Terminazione su richiesta  
(definizione esplicita di un  
codice di uscita)



# Accesso al valore del PID e 'wait' selettivo

## SYNOPSIS

```
#include <sys/types.h>
```

```
#include <unistd.h>
```

```
pid_t getpid(void);
```

Proprio PID



```
pid_t getppid(void);
```

Parent PID



## SYNOPSIS

```
#include <sys/types.h>
```

```
#include <sys/wait.h>
```

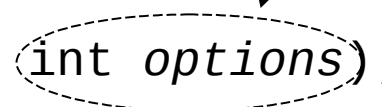
```
pid_t wait(int *status);
```

PID del processo da attendere



```
pid_t waitpid(pid_t pid, int *status, int options);
```

Parametrizzazione  
dell'esecuzione



# Un esempio

```
#include <stdio.h>

#include <stdlib.h>

#include <wait.h>

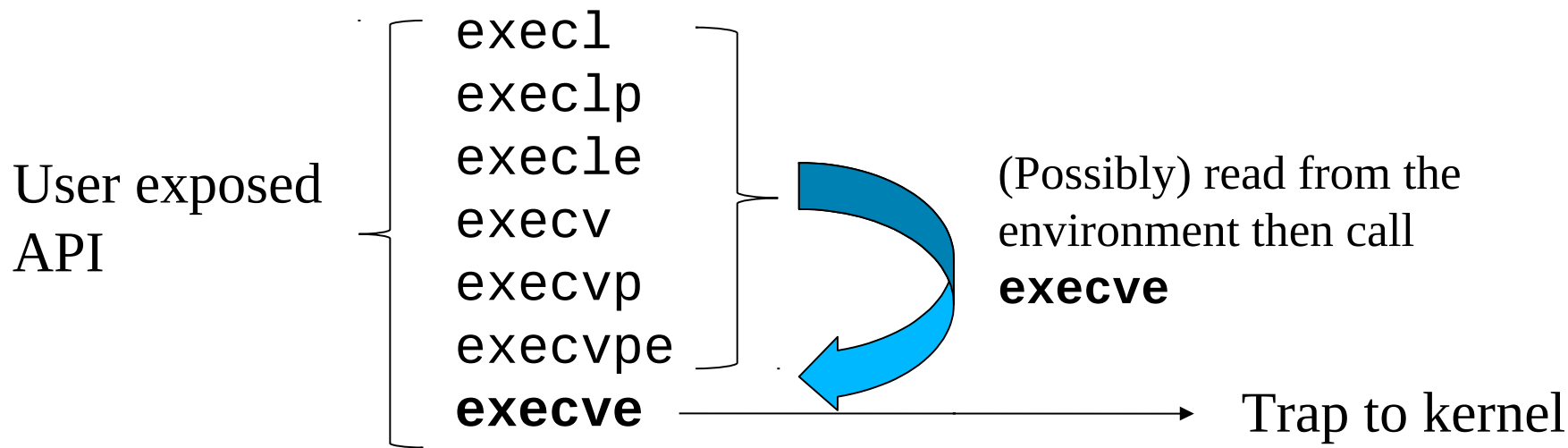

void main(int argc, char **argv){
    pid_t pid;    int status, result;


    pid = fork();
    if(pid == -1) ){
        printf("errore nella chiamata fork()\n");
        exit(EXIT_FAILURE);
    }


    if ( pid == 0 ){
        printf("processo figlio");
        exit(0);
    }
    else{
        printf("processo padre, attesa terminazione figlio\n");
        result = wait(&status);
        if(result == -1) printf("errore nella chiamata wait()\n");
    }
}
```

# Definizione di immagini di memoria - famiglia di chiamate exec

- L'attivazione di un programma eseguibile generico (non un clone del programma correntemente in esecuzione) avviene su sistemi Unix tramite la famiglia di chiamate exec
- Esse sono tutte specificate nello standard di sistema Posix
- Ma solo una di esse è una vera system call
- Le dipendenze nello standard di sistema Posix sono le seguenti:



## Synopsis

# Segnatura delle chiamate

```
#include <unistd.h>
```

```
extern char **environ;
```

```
int execl(const char *path, const char *arg, ...);
```

```
int execlp(const char *file, const char *arg, ...);
```

```
int execl_e(const char *path, const char *arg, ..., char * const envp[]);
```

```
int execv(const char *path, char *const argv[]);
```

```
int execvp(const char *file, char *const argv[]);
```

```
int execvpe(const char *file, char *const argv[], char *const envp[]);
```

# Esecuzione di una execve

Process A

call `execve` providing:

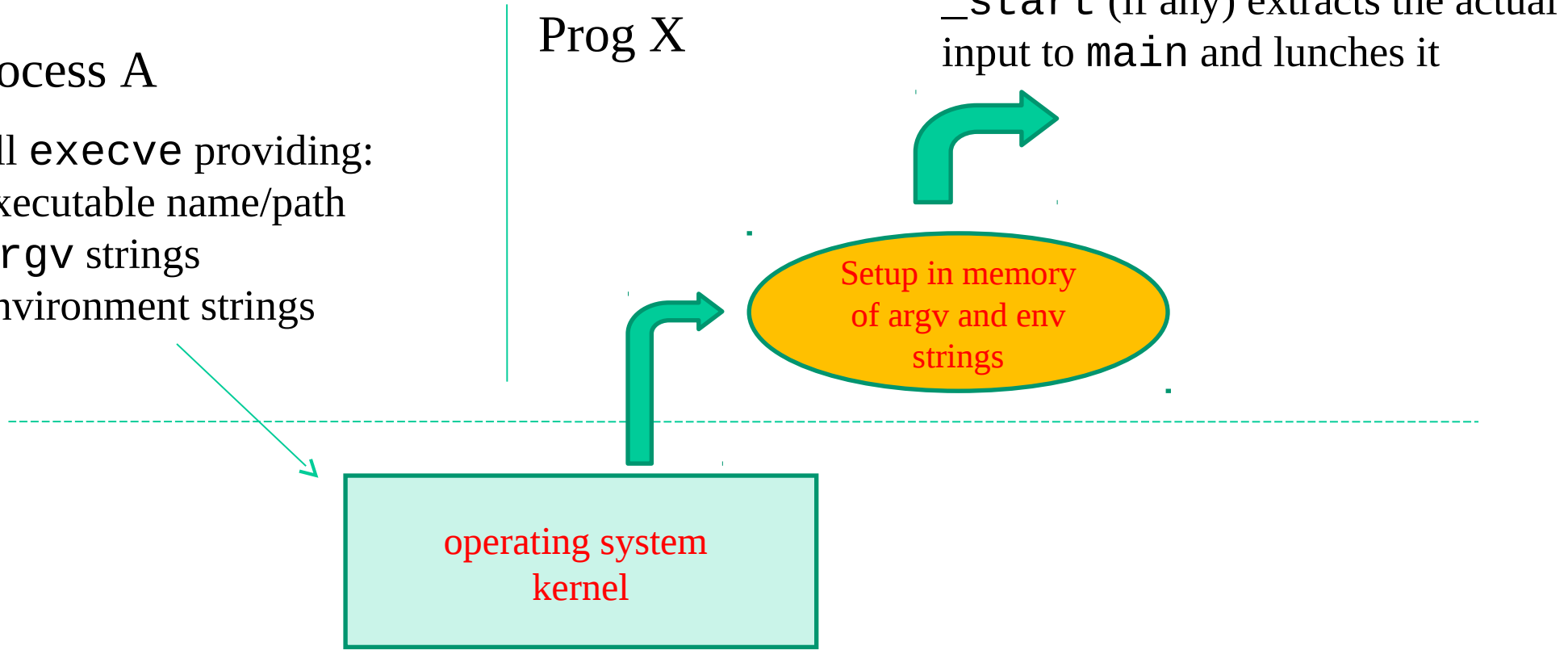
- ✓executable name/path
- ✓`argv` strings
- ✓environment strings

Prog X

`_start` (if any) extracts the actual input to `main` and lunches it

Setup in memory  
of `argv` and env  
strings

operating system  
kernel

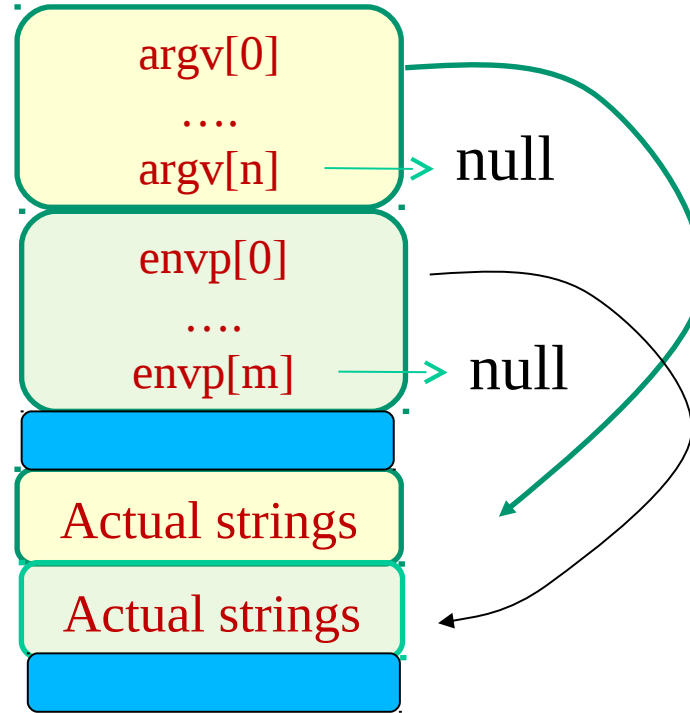


# Collocazione di argv[] ed env[]

setup of  
argv[] and  
env[] strings



Room in the  
address space



operating system  
kernel



# API per accedere ad argomenti ed ambiente

argv[] } main

envp[] } char \*\* environ; ← from  
unistd.h

getenv

putenv

setenv

unsetenv

# exec1

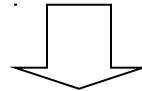
```
int execl(char *file_name, [char *arg0, ... ,char *argN,] 0)
```

**Descrizione**      invoca l'esecuzione di un programma

**Parametri**          1) \*file\_name: nome del programma  
2) [\*arg0, ... ,\*argN,] sono i parametri della funzione main()

**Restituzione**      -1 in caso di fallimento

- l'esecuzione avviene per sostituzione del codice (valido per tutte le chiamate della famiglia)
- 'cerca' il programma da eseguire solo nel direttorio corrente
- la funzione `execlp( )` cerca in tutto il path valido per l'applicazione che la invoca, secondo uno schema 'fail-retry'



**Mantenuto nella variabile d'ambiente PATH**

# Definizione dei parametri del main() a tempo di esecuzione - **execv**

```
int execv(char *file_name, char **argv)
```

**Descrizione**        invoca l'esecuzione di un programma

**Parametri**        1) \*file\_name: nome del programma  
                     2) \*\*argv: parametri della funzione main()

**Restituzione**     -1 in caso di fallimento

- ‘cerca’ il programma da eseguire solo nel direttorio corrente
- la variante `execvp( )` cerca in tutto il path valido per l'applicazione che la invoca, secondo uno schema ‘fail-retry’

# Un semplice esempio

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

int main(int argc, char *argv[]) {
    execlp("ls", "ls", 0);
    printf("La chiamata execlp() ha fallito\n")
}
```

---

## Nota

Il risultato dell'esecuzione dipende dalla composizione della variabile di ambiente PATH !!!!!

# Una semplice shell di comandi per sistemi UNIX

- Comandi **interni** hanno il codice cablato nel programma shell
  - Comandi **esterni** corrispondono a codice non cablato nel programma shell attivo
- 

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
void main() {
    char comando[256]; pid_t pid; int status;
    while(1) {
        printf("Digitare un comando: ");
        scanf("%s",comando);
        pid = fork();
        if ( pid == -1 ) {
            printf("Errore nella fork\n");
            exit(EXIT_FAILURE);
        }
        if ( pid == 0 ){
            execlp(comando,comando,0);
            exit(EXIT_FAILURE);
        }
        else wait(&status);
    }
}
```

Questo semplice esempio:

- Esegue comandi senza parametri
- Comandi **interni** (ovvero su variabili d'ambiente) non hanno effetto
- Di fatto esegue, con effetto, solo comandi **esterni**

# Variabili d'ambiente - alcuni dettagli

PWD	direttorio di lavoro corrente
HOME	directory principale d'utente
PATH	specifica di ricerca di eseguibili
DISPLAY	specifica di host dove reindirizzare l'output grafico
LOGNAME	login dell'utente

```
char *getenv(char *name)
```

<b>Descrizione</b>	preleva il valore di una variabile d'ambiente
<b>Parametri</b>	*name indica il nome della variabile d'ambiente
<b>Restituzione</b>	NULL oppure la stringa che definisce il valore della variabile

# Definizione di variabili d'ambiente

```
int putenv(char *string)
```

<b>Descrizione</b>	setta il valore di una variabile d'ambiente
<b>Parametri</b>	*string identifica il nome della variabile d'ambiente + valore da assegnare (nella forma “nome=valore”)
<b>Restituzione</b>	0 in caso di successo – valore diverso da zero in caso di fallimento

- 1) se la variabile d'ambiente non esiste viene anche creata
- 2) la congiunzione di valori avviene attraverso il carattere ':'

ES.  `PATH=/user/local/bin:/bin:/home/quaglia/bin`

# Settaggio/eliminazione di variabili d'ambiente

```
int setenv(char *name, char *value, int overwrite)
```

**Descrizione** crea una variabile d'ambiente e setta il suo valore

**Parametri**

- 1) \*name: nome della variabile d'ambiente
- 2) \*value: valore da assegnare
- 3) overwrite: flag di sovrascrittura in caso la variabile esista

**Restituzione** 0 in caso di successo, -1 in caso di fallimento

```
int unsetenv(char *name)
```

**Descrizione** elimina una variabile d'ambiente

**Parametri** \*name identifica il nome della variabile d'ambiente

**Restituzione** 0 in caso di successo, -1 in caso di fallimento



# Passaggio di variabili d'ambiente su `exec`

```
int execve(char *file_name, char **argv, char **envp)
```

**Descrizione**      invoca l'esecuzione di un programma

**Parametri**          1) `*file_name`: nome del programma  
                      2) `**argv`: parametri della funzione `main()`  
                      3) `**envp`: variabili d'ambiente

**Restituzione**      -1 in caso di fallimento

## NOTA

Quando si esegue una `fork()`, le variabili d'ambiente del processo padre vengono ereditate totalmente dal processo figlio

# Gestione basica di variabili d'ambiente da shell

- **bash shell**

- ✓ `export NAME=VAL`
- ✓ `unset NAME`
- ✓ `$NAME` richiama il valore attuale

- **tcsh shell**

- ✓ `setenv NAME VAL`
- ✓ `unsetenv NAME`
- ✓ `$NAME` richiama il valore attuale

# User vs kernel environment

- Le variabili d'ambiente sono dati utilizzati solo in user space
- Il kernel di sistemi Unix (ma anche Windows) non utilizza tali valori per governare il comportamento delle system call
- Il kernel fa solo il setup in user-space di tali valori (iniziali)
- Il kernel mantiene invece variabili “di configurazione” (**pseudo ambiente**) per ogni processo attivo
- Queste servono a determinare il comportamento dell'esecuzione **modo kernel** di una system call
- Esempi sono
  - ✓ VFS (virtual file system) `pwd` (vedere la system call `chdir()`)
  - ✓ VFS (virtual file system) `root`
  - ✓ Kernel level user ID
- E' compito del software applicativo (e.g. di libreria) mantenere la consistenza tra ambiente e configurazione a livello kernel in caso vi siano dati omologhi

# Oggetti Windows

- In NT/2000/.../Windows 7/... ogni entita' e' un oggetto
- Gli oggetti si distinguono per
  - ✓ tipo
  - ✓ attributi dell'oggetto
  - ✓ servizi

---

I servizi definiscono cio' che e' possibile richiede al sistema operativo per quel che riguarda un oggetto di un determinato tipo

# Oggetti di tipo processo - attributi

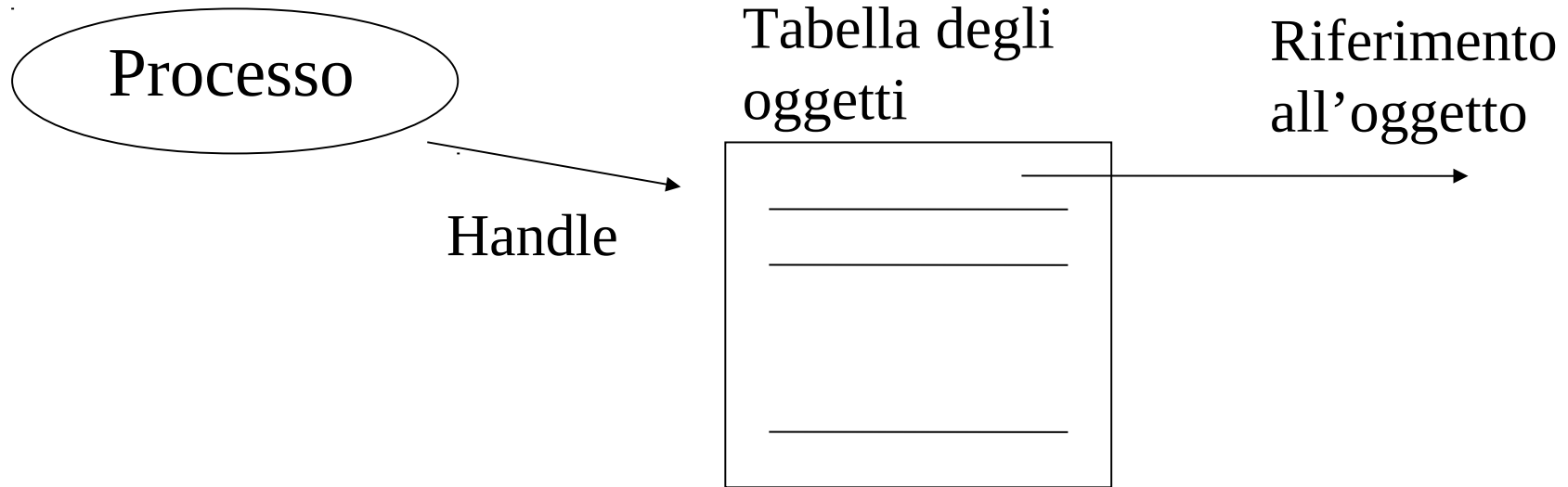
- ID del processo
- Descrittore della sicurezza
- Priorita' di base (dei thread del processo)
- Affinita' di processore (insieme di processori utili per l'esecuzione)
- Limiti di quota
- Tempo di esecuzione (totale di tutti i thread del processo)
- Contatori di I/O
- Contatori di memoria virtuale
- Porte per le eccezioni (canali verso il gestore dei processi)
- Stato di uscita

# Oggetti di tipo processo - servizi principali

- Creazione di processi
- Apertura di processi
- Richiesta/modifica di informazioni di gestione di processi
- Terminazione di processo

# Handle e tabella degli oggetti

- Ogni processo accede ad oggetti tramite un **handle** (maniglia)
- L'handle implementa un riferimento all'oggetto tramite una tabella degli oggetti propria del processo



# Attributi di sicurezza - ereditabilità degli handle

```
typedef struct _SECURITY_ATTRIBUTES {  
    DWORD    nLength;  
    LPVOID   lpSecurityDescriptor;  
    BOOL     bInheritHandle;  
} SECURITY_ATTRIBUTES
```

## Descrizione

- struttura dati che specifica permessi

## Campi

- nLength: va settato SEMPRE alla dimensione della struttura
- lpSecurityDescriptor: puntatore a una struttura SECURITY\_DESCRIPTOR
- bInheritHandle: se uguale a TRUE un nuovo processo puo' ereditare l'handle a cui fa riferimento questa struttura



# Creazione di un processo

```
BOOL CreateProcess(LPCTSTR lpApplicationName,  
                  LPTSTR lpCommandLine,  
                  LPSECURITY_ATTRIBUTES lpProcessAttributes,  
                  LPSECURITY_ATTRIBUTES lpThreadAttributes,  
                  BOOL bInheritHandles,  
                  DWORD dwCreationFlags,  
                  LPVOID lpEnvironment,  
                  LPCTSTR lpCurrentDirectory,  
                  LPSTARTUPINFO lpStartupInfo,  
                  LPPROCESS_INFORMATION lpProcessInformation)
```

## Descrizione

- invoca la creazione di un nuovo processo (creazione di un figlio)

## Restituzione

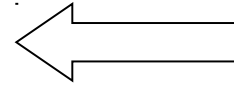
- nel chiamante: un valore diverso da zero in caso di successo, 0 in caso di fallimento

# Parametri

- lpApplicationName: stringa contenente il nome del file da eseguire
- lpCommandLine: stringa contenente l'intera riga di comando del programma
- lpProcessAttributes: puntatore a una struttura SECURITY\_ATTRIBUTES che specifica se l'handle del nuovo processo puo' essere ereditata da processi figli
- lpThreadAttributes: puntatore a una struttura SECURITY\_ATTRIBUTES che specifica se l'handle del primo thread del nuovo processo puo' essere ereditata da processi figli.
- bInheritHandles: se e' TRUE ogni handle ereditabile del processo padre viene automaticamente ereditato dal processo figlio
- dwCreationFlags: opzioni varie (per es. la priorita')
- lpEnvironment: Puntatore a una struttura contenente l'ambiente del processo. NULL eredita l'ambiente del processo padre
- lpCurrentDirectory: stringa contenente la directory corrente del processo
- lpStartupInfo: Puntatore a una struttura STARTUPINFO
- lpProcessInformation: puntatore a PROCESS\_INFORMATION che riceve informazioni sul processo creato.

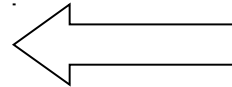
# Strutture dati

```
typedef struct _PROCESS_INFORMATION {  
    HANDLE hProcess;  
    HANDLE hThread;  
    DWORD dwProcessId;  
    DWORD dwThreadId;  
} PROCESS_INFORMATION;
```



windows.h

```
typedef struct _STARTUPINFO {  
    DWORD    cb;  
    .....  
    .....  
    .....  
} STARTUPINFO
```



windows.h

# Un esempio

```
#include <windows.h>

#include <stdio.h>

#include <stdlib.h>

int main(int argc, char *argv[]) {

    BOOL newprocess;  STARTUPINFO si; PROCESS_INFORMATION  pi;

    memset(&si, 0, sizeof(si));

    memset(&pi, 0, sizeof(pi));

    si.cb = sizeof(si);

    newprocess = CreateProcess(".\\figlio.exe", ".\\figlio.exe pippo pluto",

                               NULL, NULL,

                               FALSE,

                               NORMAL_PRIORITY_CLASS,

                               NULL, NULL,

                               &si,

                               &pi);

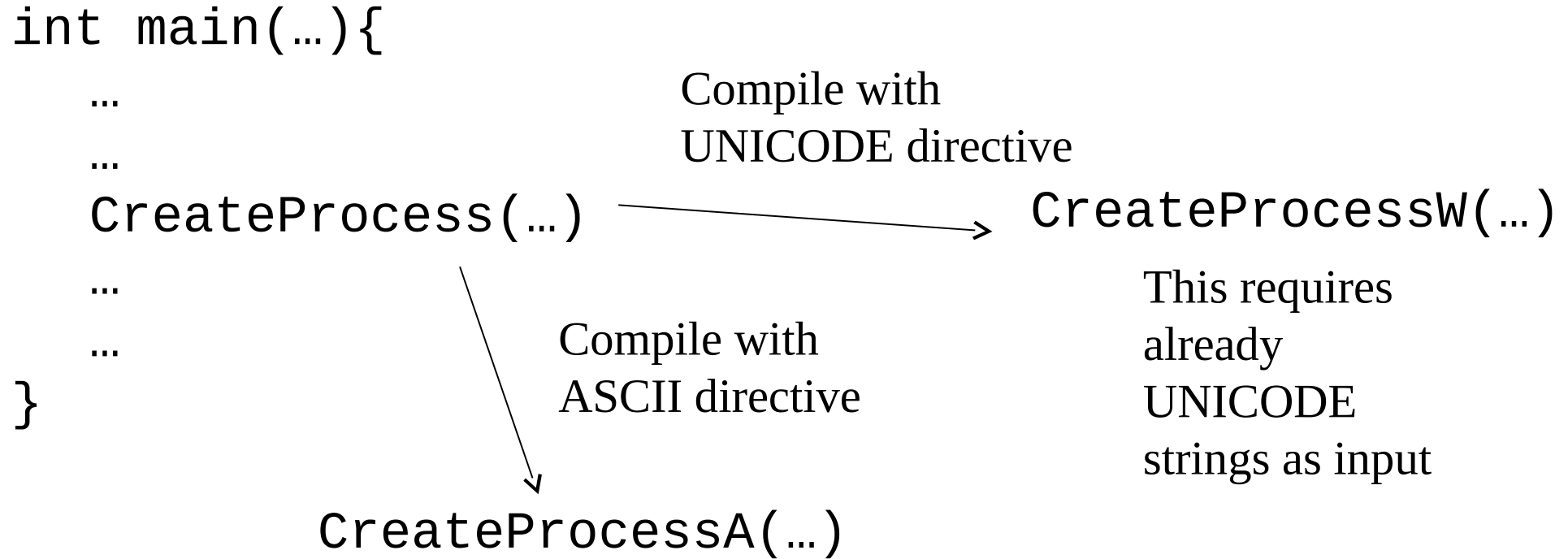
    if (newprocess == FALSE) { printf("Chiamata CreateProcess fallita\n") };

}
```

# ASCII vs UNICODE

- ANSI-C e standard successivi si basano su codifica ASCII
- Stessa cosa e' vera per sistemi operativi della famiglia Unix (seppur UTF-8 viene utilizzato sui terminali)
- Windows utilizza codifica UNICODE (2 byte per carattere – embeddata in UTF-16)
- E' compito del programmatore e/o dell'ambiente di compilazione risolvere la dicotomia
- Di fatto gli stub delle system call Windows che trattano di stringhe di caratteri hanno sempre versioni duali, una ASCII una UNICODE
- Ogni stub di system call ha quindi 3 forme, una anonima, in termini di codifica dei caratteri, e due non anonime
- E' compito del settaggio di compilazione determinare il mapping della forma anonima su quella non anonima

# Tornando a `CreateProcess()`



**Simple redirections via `#ifdef` directives**

# Modalità generale per la codifica dei caratteri

- Basata sull'uso di TCHAR e sulla macro \_UNICODE:

```
#ifndef _UNICODE
typedef wchar_t TCHAR;
#else
typedef char TCHAR;
#endif
```

- Ad esempio → **TCHAR** name[MAX\_SIZE]

typedef char TCHAR;

**char** name[MAX\_SIZE]

ASCII

typedef wchar\_t TCHAR;

**wchar\_t** name[MAX\_SIZE]

UNICODE

## Notazioni in espressioni i tipo carattere

```
char oneChar = 'x';
```

```
wchar_t oneChar = L'x'
```



# Esempi di API per la manipolazione di stringhe in ASCII e UNICODE a tempo di compilazione

C++

```
void TEXT(  
    LPTSTR string  
);
```

## Parameters

*string*

Pointer to the string to interpret as UTF-16 or ANSI.

TCHAR string



## Return value

This macro does not return a value.

## Un esempio di uso

```
TCHAR message[] = TEXT ("Ciao a tutti!")
```



Puntatore riutilizzabile come input alle funzioni di gestione delle stringhe

# Esempi di API per la manipolazione di stringhe in ASCII e UNICODE a tempo di esecuzione

`_tcslen(TCHAR*)`

funzione per determinare la lunghezza di una stringa di TCHAR

`wprintf(wchar_t*)`

funzione per l'output con stringa di formato specificata tramite wchar\_t

`wscanf(wchar_t*, ...)`

funzione per l'input con stringa di formato specificata tramite wchar\_t

# Typedef per la gestione delle stringhe in WinAPI

Typedef	Definition
<b>CHAR</b>	<code>char</code>
<b>PSTR</b> or <b>LPSTR</b>	<code>char*</code>
<b>PCSTR</b> or <b>LPCSTR</b>	<code>const char*</code>
<b>PWSTR</b> or <b>LPWSTR</b>	<code>wchar_t*</code>
<b>PCWSTR</b> or <b>LPCWSTR</b>	<code>const wchar_t*</code>

# Un altro esempio di configurazione manuale - aspetti di sicurezza

- Definendo la macro `_CRT_SECURE_NO_WARNINGS` prima di includere header file permette di riconfigurare gli header stessi
- Ad esempio, `stdio.h` viene ad offrire realmente l'accesso a funzioni classiche quali `scanf` e `gets` che altrimenti sarebbero non accessibili

## **Accesso al valore del PID**

DWORD WINAPI GetCurrentProcessId(void);

DWORD WINAPI GetProcessId( \_In\_ HANDLE Process );

# Terminazione di un processo e relativa attesa

`VOID ExitProcess(UINT uExitCode)`

## **Descrizione**

- Richiede la terminazione del processo chiamante

## **Argomenti**

uExitCode: valore di uscita del processo

---

`DWORD WaitForSingleObject(HANDLE hHandle, DWORD dwMilliseconds)`

## **Descrizione**

- permette di entrare in attesa fino a che un oggetto sia disponibile

## **Parametri**

- hHandle: handle all'oggetto target
- dwMilliseconds: timeout

## **Restituzione**

- `WAIT_FAILED` in caso di fallimento

# Catturare il valore di ritorno di un processo

```
int GetExitCodeProcess(  
    HANDLE hProcess,  
    LPDWORD lpExitCode  
)
```

## Descrizione

- richiede lo stato di terminazione di un processo

## Parametri

- hProcess: handle al processo
- lpExitCode: puntatore all'area dove viene scritto il codice di uscita

Questa system call è **non bloccante**, e ritorna il valore **STILL\_ACTIVE** nel caso in cui il processo target sia ancora attivo



# Terminazione su richiesta

C++

```
BOOL WINAPI TerminateProcess(  
    _In_ HANDLE hProcess,  
    _In_ UINT   uExitCode  
);
```

## Parameters

*hProcess* [in]

A handle to the process to be terminated.

The handle must have the **PROCESS\_TERMINATE** access right. For more information, see [Process Security and Access Rights](#).

*uExitCode* [in]

The exit code to be used by the process and threads terminated as a result of this call. Use the **GetExitCodeProcess** function to retrieve a process's exit value. Use the **GetExitCodeThread** function to retrieve a thread's exit value.

# Variabili di ambiente in Windows

LPTCH WINAPI GetEnvironmentStrings(void)

## **Descrizione**

- acquisizione del valore delle variabili di ambiente

## **Parametri**

- nessuno

## **Ritorno**

- puntatore al blocco (sequenza di stringhe) di variabili d'ambiente
- 

DWORD WINAPI GetEnvironmentVariable( \_In\_opt\_ LPCTSTR lpName,  
\_Out\_opt\_ LPTSTR lpBuffer, \_In\_ DWORD nSize )

BOOL WINAPI SetEnvironmentVariable( \_In\_ LPCTSTR lpName,  
\_In\_opt\_ LPCTSTR lpValue )

BOOL WINAPI FreeEnvironmentStrings( \_In\_ LPTCH lpszEnvironmentBlock)

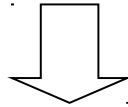
# Nozioni sui Thread

## La nozione di processo ingloba

- il concetto di spazio di indirizzamento proprietario del processo ed il concetto di risorse assegnate al processo stesso
- il concetto di traccia di istruzioni (relazionate al dispatching)

## Nei moderni sistemi operativi le due cose possono essere disaccoppiate

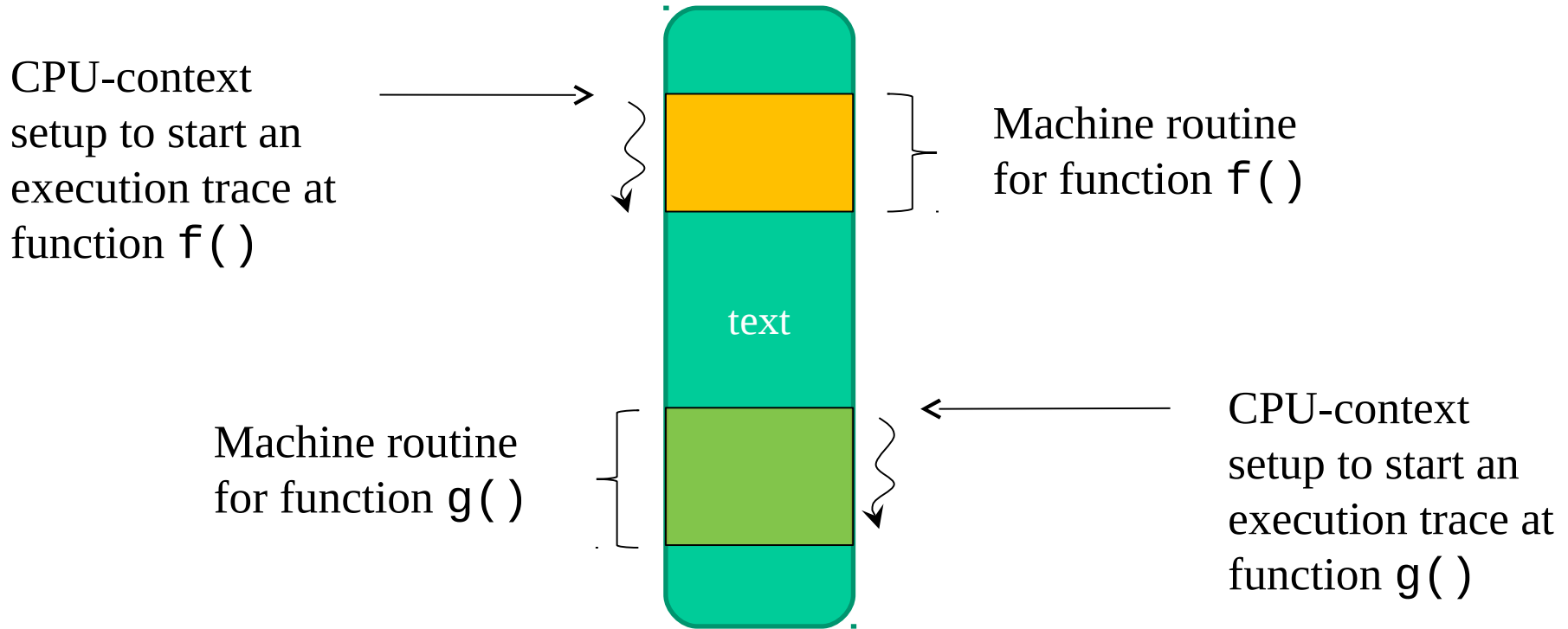
- l'unita' base per il dispatching viene denominata thread
- l'unita' base “proprietaria” di risorse resta il processo in senso classico



Ogni processo puo' essere strutturato come un insieme di thread, ciascuno caratterizzato da una propria traccia di esecuzione

**Esempi di sistemi Multithreading sono: NT/2000/....., Solaris/Linux MacOS....**

# Uno schema di base



The two execution traces are (programmer transparently) time-shared by the Operating System

# Ambienti multithreading

## Connotazione di un processo

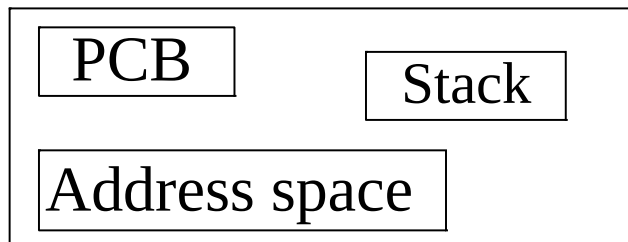
- spazio di indirizzamento virtuale (immagine del processo)
- protezione e permessi di accesso a risorse (files etc.)

## Connotazione di un thread

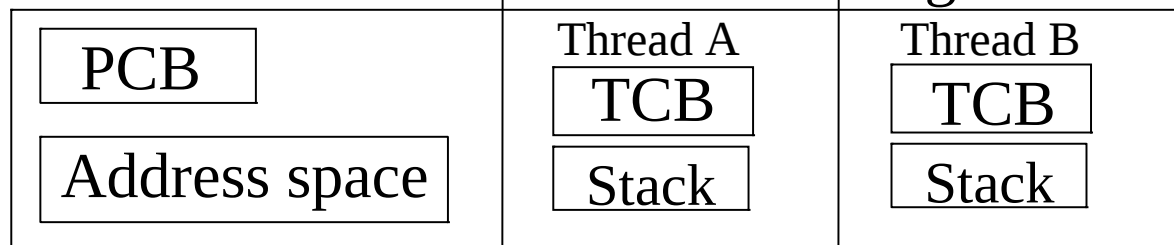
- stato corrente (Running, Ready, etc.)
- stack di esecuzione in modo kernel
- stack di esecuzione in modo user (embeddato nello spazio di indirizzamento)
- in caso il thread non sia nello stato Running, un contesto salvato (program counter etc.)

---

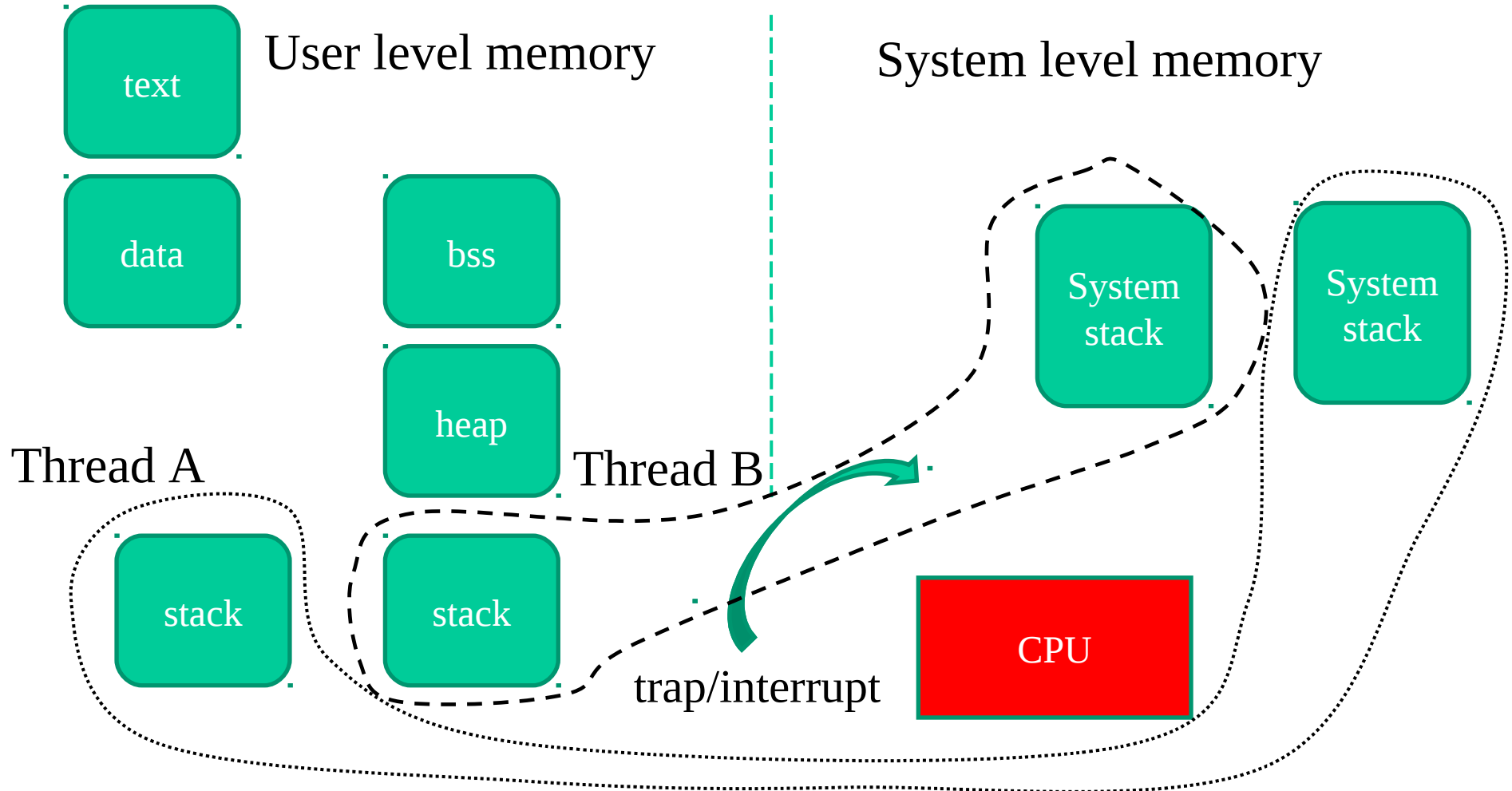
Modello classico



Modello multithreading



# Thread e stack di sistema



# Variabili per thread – Thread Local Storage (TLS)

- Sono variabili globali di cui esisterà a tempo di esecuzione una istanza per ogni thread che viene attivato
- Il singolo thread potrà accedere alla sua istanza semplicemente riferendo il nome della variabile (come una tradizionale variabile globale)
- L'accesso può avvenire anche tramite puntatore
- I costrutti per il TSL in ambienti di sviluppo comuni sono:

`__declspec(thread)` in Visual-Studio

`__thread` in gcc/ld

- L'address space del processo è comunque pienamente accessibile a tutti i thread di quel processo, ad esempio tramite puntatori
- Questo pone importanti problemi di consistenza delle informazioni e quindi di sincronizzazione delle attività dei thread

# Windows - attributi principali di oggetti thread

- ID del thread
- Contesto del thread
- Priorita' base del thread (legata a quella di processo)
- Priorita' dinamica del thread
- Affinita' di processore (insieme di processori utili per l'esecuzione)
- Tempo di esecuzione
- Stato di uscita



# Windows - servizi principali di oggetti thread

- Creazione di thread
- Apertura di thread
- Richiesta/modifica di informazioni di thread
- Terminazione di thread
- Lettura di contesto
- Modifica di contesto
- Blocco

---

Nessun servizio sulla memoria (virtuale)

# Creazione di un thread

```
HANDLE CreateThread(LPSECURITY_ATTRIBUTES  
                    lpThreadAttributes,  
                    SIZE_T dwStackSize,  
                    LPTHREAD_START_ROUTINE lpStartAddress,  
                    LPVOID lpParameter,  
                    DWORD dwCreationFlags,  
                    LPDWORD lpThreadId)
```

## Descrizione

- invoca l'attivazione di un nuovo thread

## Restituzione

- un handle al nuovo thread in caso di successo, NULL in caso di fallimento.

# Parametri

- `lpThreadAttributes`: puntatore a una struttura `SECURITY_ATTRIBUTES` che specifica se l'handle del nuovo thread puo' essere ereditata
- `dwStackSize`: dimensione dello stack. 0 e' il valore di default (1 MB)
- `lpStartAddress`: puntatore della funzione (di tipo `LPTHREAD_START_ROUTINE`) che deve essere eseguita dal nuovo thread
- `lpParameter`: parametro da passare alla funzione relativa al thread  
`dwCreationFlags`: opzioni varie
- `lpThreadId`: puntatore a una variabile che conterra' l'identificatore del thread

# Terminazione di un thread

```
VOID ExitThread(DWORD dwExitCode)
```

## **Descrizione**

- invoca la terminazione di un thread

## **Parametri**

- dwExitCode specifica il valore di uscita del thread terminato

## **Restituzione**

- non ritorna in caso di successo

# Catturare il valore di uscita di un thread

```
int GetExitCodeThread(  
    HANDLE hThread,  
    LPDWORD lpExitCode  
)
```

## **Descrizione**

- richiede lo stato di terminazione di un thread

## **Parametri**

- hThread: handle al processo
- lpExitCode: puntatore all'area dove viene scritto il codice di uscita

## **Restituzione**

- 0 in caso di fallimento

# Un esempio

```
#include <windows.h>

#include <stdio.h>

void ThreadFiglio(){

    int x;

    printf("thread figlio, digita un intero per farmi terminare:");

    scanf("%d",&x);

    ExitThread(x);

}

int main(int argc, char *argv[]) {

    HANDLE hThread; DWORD hid; DWORD exit_code;

    hThread = CreateThread(NULL,0,(LPTHREAD_START_ROUTINE)ThreadFiglio,NULL, NORMAL_PRIORITY_CLASS, &hid);

    if (hThread == NULL) printf("Chiamata CreateThread fallita!\n");

    else {    WaitForSingleObject(hThread,INFINITE);

        GetExitCodeThread(hThread,&exit_code);

        printf("thread figlio terminato con codice %d\n",exit_code);

    }

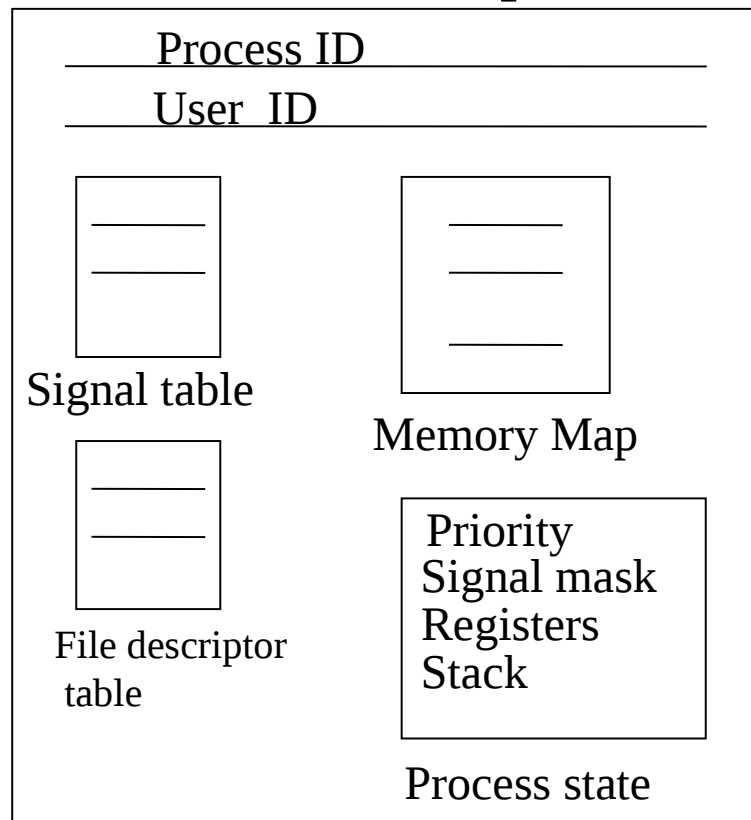
    printf("thread padre, digita un intero per farmi terminare:");

    scanf("%d",&exit_code);

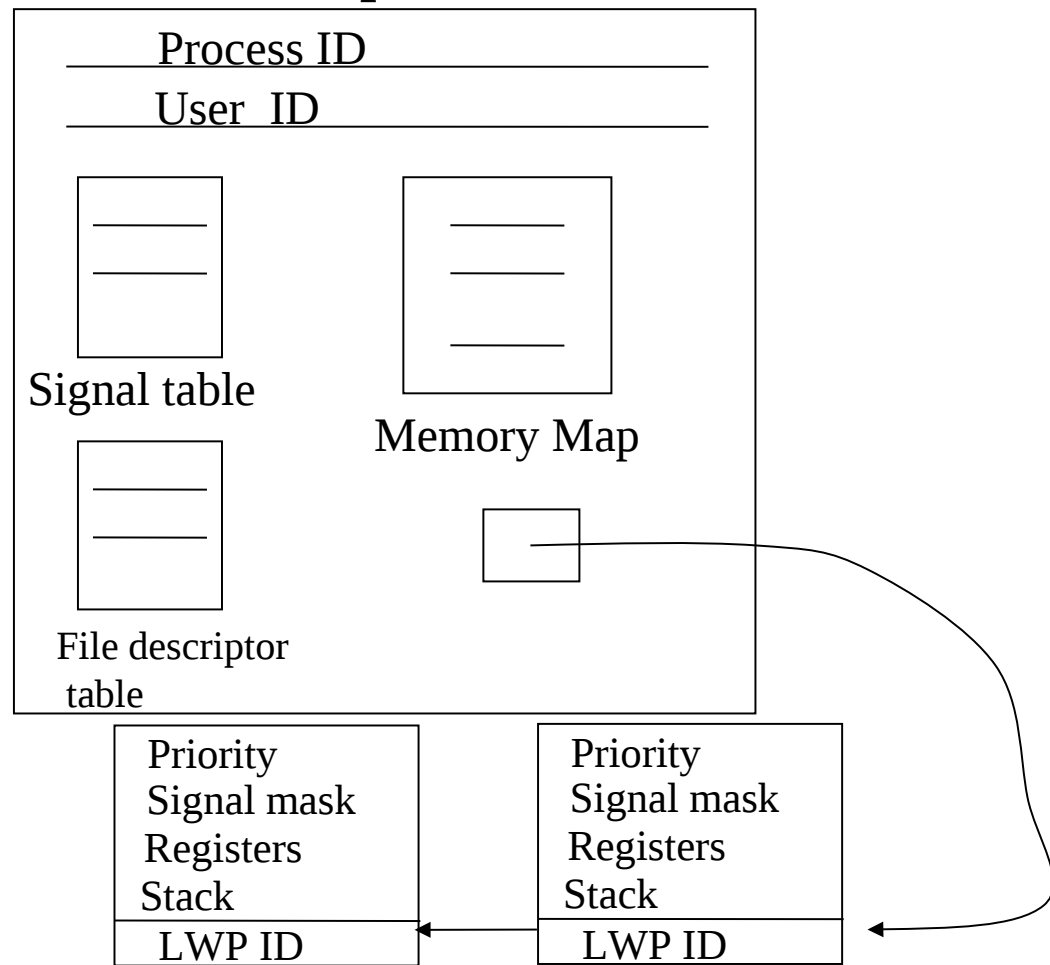
}
```

# Thread in sistemi UNIX - l'esempio Solaris

## Classical UNIX process



## Solaris 2.x process



# Gestione basica dei thread con Posix

```
int pthread_create(pthread_t *tid, pthread_attr_t *attr, void *(*funct)(void*), void *arg)
```

**Descrizione**      invoca l'attivazione di un thread

**Parametri**      1) \*tid: buffer di informazioni sul thread  
2) \*attr: buffer di attributi (NULL identifica il default)  
3) (\*funct): puntatore a funzione per il thread  
4) \*arg: puntatore al buffer degli argomenti

**Restituzione**      un valore diverso da zero in caso di fallimento

pthread\_t e' un **unsigned int**

```
void pthread_exit(void *status)
```

**Descrizione**      invoca la terminazione del thread chiamante

**Parametri**      \*status: puntatore che definisce il codice di uscita

**Restituzione**      non ritorna in caso di successo



# Sincronizzazione ed identità

```
int pthread_join(pthread_t tid, void **status)
```

**Descrizione**      invoca l'attesa di terminazione di un thread

**Parametri**      1) tid: identificatore del thread (indicativo)  
2) \*\*status: puntatore al puntatore al buffer contenente il  
codice di uscita

**Restituzione**      -1 in caso di fallimento, altrimenti l'identificatore del thread terminato

```
pthread_t pthread_self(void)
```

**Descrizione**      chiede l'identificatore del thread chiamante

**Restituzione**      -1 in caso di fallimento, altrimenti l'identificatore del thread

# Thread detach

---

## SYNOPSIS

[top](#)

```
#include <pthread.h>
```

```
int pthread_detach(pthread_t thread);
```

Compile and link with *-pthread*.

## DESCRIPTION

[top](#)

The **pthread\_detach()** function marks the thread identified by *thread* as detached. When a detached thread terminates, its resources are automatically released back to the system without the need for another thread to join with the terminated thread.

Attempting to detach an already detached thread results in unspecified behavior.

## RETURN VALUE

[top](#)

On success, **pthread\_detach()** returns 0; on error, it returns an error number.

# Terminazione in applicazioni multi-thread su UNIX

## Ambienti a processi

`void exit(int)`  Terminazione dell' unico thread attivo, e quindi dell'intero processo

---

## Ambienti multi-thread

`void exit(int)`  Terminazione del thread corente, non necessariamente dell'intero processo

`void exit_group(int)`  Terminazione dell'intero processo

---

`exit()` e' mappata su `exit_group()` in `stdlib`  
per conformita' a sistemi legacy

# Chiamata esplicita e selettiva delle system call UNIX

Supportata tramite il costrutto `syscall(...)`

**Output:**  
**Syscall return-value**

**Input:**  
**Syscall num, Arg 0, Arg 1 ....**

Codice numerico che identifica  
la specifica system call da chiamare

# Il kernel - un ambiente nativamente multi-thread

- Tecnologie multi-thread facevano parte della strutturazione di kernel dei sistemi operativi ben prima di renderle disponibile agli sviluppatori applicativi
- Esistevano infatti già percorsi di esecuzione concorrenti privi di immagine user-level (ovvero ‘processi’ concorrenti senza user space code/data/stack, detti kernel threads)
- Un esempio su tutti è l’idle-process
- Altri esempi includono demoni kernel level di natura disparata (e.g. kswapd in sistemi Linux)
- Tutti i kernel threads vivono nello stesso spazio di indirizzamento logico (il kernel stesso, inclusi testo e dati)

# Librerie rientranti e non

- Un libreria si definisce rientrante se offre servizi **“thread safe”**
- Questo implica la possibilità di usare la libreria in ambiente multi-thread senza problemi di consistenza sullo stato della libreria stessa (dovuti alla concorrenza)
- Consultare sempre il manuale per verificare se la funzione di libreria che si intende utilizzare è rientrante o non
- Molte librerie comunemente usate sono implementate come rientranti per default (e.g. `printf`, `scanf`, `malloc` ...)
- In taluni casi per motivi di performance (o di sicurezza) esistono versioni duali delle librerie, una non rientrante ed una rientrante
- Le funzioni della versione rientrante sono in genere identiche in specifica di interfaccia a quelle non rientranti, ma hanno il suffisso `_r` nella segnatura)