

LabSO 2023

Laboratorio Sistemi Operativi - A.A. 2022-2023

Michele Grisafi - michele.grisafi@unitn.it

Nota sugli “snippet” di codice

Alcuni esempi di codice possono essere semplificati, ad esempio omettendo il blocco principale con la funzione `main` (che andrebbe aggiunto) oppure elencando alcune o tutte le librerie da includere tutte su una riga o insieme (per cui invece occorre trascrivere correttamente le direttive `#include` secondo la sintassi corretta) o altre semplificazioni analoghe. In questi casi occorre sistemare il codice perché possa essere correttamente compilato e poi eseguito.

Threads

Threads

I thread sono singole sequenze di esecuzione all'interno di un processo, aventi alcune delle proprietà dei processi. I threads non sono indipendenti tra loro e condividono il codice, i dati e le risorse del sistema assegnate al processo di appartenenza. Come ogni singolo processo, i threads hanno alcuni elementi indipendenti, come lo stack, il PC ed i registri del sistema.

La creazione di threads consente un parallelismo delle operazioni in maniera rapida e semplificata. Context switch tra threads è rapido, così come la loro creazione e terminazione. Inoltre, la comunicazione tra threads è molto veloce.

Per la compilazione è necessario aggiungere il flag `-pthread`, ad esempio:

```
gcc -o program main.c -pthread
```

Threads in C

In C i thread corrispondono a delle funzioni eseguite in parallelo al codice principale. Ogni thread è identificato da un ID e può essere gestito come un processo figlio, con funzioni che attendono la sua terminazione.

Sebbene da un punto di vista l'esecuzione di diversi thread sia sempre parallela, a causa delle politiche di scheduling delle CPU, l'esecuzione può essere parallela solo se la CPU la supporta, ossia se dispone di più core.

Creare un thread

```
int pthread_create(  
    pthread_t *restrict thread, /* Thread ID */  
    const pthread_attr_t *restrict attr, /* Attributes */  
    void *(*start_routine)(void *), /* Function to be executed */  
    void *restrict arg /* Parameters to above function */  
);
```

Quando si crea un nuovo thread, è necessario fornire un puntatore **pthread_t**, che verrà riempito con il nuovo ID generato. **attr** consente di modificare il comportamento dei thread, mentre **start_routine** serve a definire quale funzione deve essere eseguita dal thread. **arg** è un puntatore void che può essere utilizzato per passare qualsiasi argomento sia richiesto. NB: **void*** è il tipo di variabile più grande e può quindi essere usato per puntare a qualsiasi struttura di dati.

Esempio creazione

```
#include <stdio.h> <pthread.h> <unistd.h> //threadCreate.c

void * my_fun(void * param){
    printf("This is a thread that received %d\n", *(int *)param);
    return (void *)3;
}

int main(void){
    pthread_t t_id;
    int arg=10;
    // We need to cast the argument to a void *. We are passing the
    address of the variable!
    pthread_create(&t_id, NULL, my_fun, (void *)&arg);
    printf("Executed thread with id %ld\n",t_id);
    sleep(3);
}
```

Attenzione al parametro

```
#include <stdio.h> <pthread.h> <unistd.h> //threadStack.c

void * my_fun(void * param){
    printf("This is a thread that received %d\n", *(int *)param);
    return (void *)3;
}

int main(void){
    pthread_t t_id;
    int arg=10;
    pthread_create(&t_id, NULL, my_fun, (void *)&arg);
    arg=20; //This changes the value also for the thread!
    sleep(3);
}
```


Nel kernel...

```
$ ./threadList.out & ps -elf
```

Light-Weight Process:

LWP: identificativo Thread

NLWP: numero di Threads nel processo

```
#include <pthread.h> //threadList.c

void * my_fun(void * param){
    while(1);
}

int main(void){
    pthread_t t_id;
    pthread_create(&t_id, NULL, my_fun, NULL);
    while(1);
}
```

Terminazione

Un nuovo thread termina in uno dei seguenti modi:

- Chiamando la funzione `void pthread_exit(void * retval);` dal thread, specificando un puntatore da restituire.
- Effettuando un `return` dalla funzione associata al thread, specificando un valore di ritorno.
- Cancellando il thread da un altro thread.
- Qualche thread chiama `exit()`, o il thread che esegue `main()` ritorna dallo stesso, terminando così tutti i threads.

Cancellazione di un thread

```
int pthread_cancel(pthread_t thread);
```

Invia una **richiesta** di cancellazione al thread specificato, il quale reagirà (come e quando) a seconda di due suoi attributi: cancel **state** e cancel **type**.

Il cancel **state** di un thread definisce se il thread deve terminare o meno quando una richiesta di cancellazione viene ricevuta. Il cancel **type** di un thread definisce come il thread deve terminare.

Sia lo stato che il tipo possono essere definiti alla creazione del thread o durante la sua esecuzione, all'interno del thread stesso.

Cambiare il thread **cancel state**

```
int pthread_setcancelstate(int state, int *oldstate);
```

Modifica il **cancel state** del thread in esecuzione. Mentre **oldstate** viene riempito con lo stato precedente, **state** può contenere una delle seguenti macro:

- **PTHREAD_CANCEL_ENABLE**: ogni richiesta di cancellazione viene gestita a seconda del **type** del thread. Questa è la modalità default.
- **PTHREAD_CANCEL_DISABLE**: ogni richiesta di cancellazione aspetterà fino a che il cancel state del thread non diventa **PTHREAD_CANCEL_ENABLE**.

Cambiare il thread **cancel type**

```
int pthread_setcanceltype(int type, int *oldtype);
```

Modifica il **cancel type** del thread in esecuzione. Mentre **oldtype** viene riempito con il type precedente, **type** può contenere una delle seguenti macro:

- **PTHREAD_CANCEL_DEFERRED**: la terminazione aspetta l'esecuzione di un **cancellation point**. Questa è la modalità default.
- **PTHREAD_CANCEL_ASYNC**: la terminazione avviene appena la richiesta viene ricevuta.

Cancellation points sono delle specifiche funzioni definite nella libreria pthread.h ([list](#)). Di solito sono system calls.

Esempio cancellazione 1

```
#include <stdio.h> <pthread.h> <unistd.h> //thCancel.c
int i = 1;
void * my_fun(void * param){
    if(i--){
        pthread_setcancelstate(PTHREAD_CANCEL_DISABLE,NULL); //Change mode
        printf("Thread %ld started\n",*(pthread_t *)param); sleep(3);
        printf("Thread %ld finished\n",*(pthread_t *)param);
    }
}
int main(void){
    pthread_t t_id1, t_id2;
    pthread_create(&t_id1, NULL, my_fun, (void *)&t_id1); sleep(1); //Create
    pthread_cancel(t_id1); //Cancel
    printf("Sent cancellation request for thread %ld\n",t_id1);
    pthread_create(&t_id2, NULL, my_fun, (void *)&t_id2); sleep(1); //Create
    pthread_cancel(t_id2); //Cancel
    printf("Sent cancellation request for thread %ld\n",t_id2);
    sleep(5); printf("Terminating program\n");
}
```

Esempio cancellazione 2

```
#include <stdio.h> <pthread.h> <unistd.h> <string.h> //thCancel2.c
int tmp = 0;
void * my_fun(void * param){
    pthread_setcanceltype(*(int *)param,NULL); // Change type
    for (long unsigned i = 0; i < (0x9FFF0000); i++); //just wait
    tmp++;
    open("/tmp/tmp",O_RDONLY); //Cancellation point!
}
int main(int argc, char ** argv){ //call program with 'async' or 'defer'
    pthread_t t_id1; int arg;
    if(!strcmp(argv[1],"async")) arg = PTHREAD_CANCEL_ASYNCHRONOUS;
    else if(!strcmp(argv[1],"defer")) arg = PTHREAD_CANCEL_DEFERRED;
    pthread_create(&t_id1, NULL, my_fun, (void *)&arg); sleep(1); //Create
    pthread_cancel(t_id1); sleep(5); //Cancel
    printf("Tmp %d\n",tmp);
}
```

Aspettare un thread: join

Un processo (thread) che avvia un nuovo thread può aspettare la sua terminazione mediante la funzione:

```
int pthread_join(pthread_t thread, void ** retval);
```

Questa funzione ritorna quando il thread identificato da **thread** termina, o subito se il thread è già terminato. Se il valore di ritorno del thread non è nullo (parametro di **pthread_exit()** o di **return**), esso viene salvato nella variabile puntata da **retval**. Se il thread era stato cancellato, **retval** è riempito con **PTHREAD_CANCELED**.

Solo se il thread è **joinable** può essere aspettato! Un thread può essere aspettato da al massimo un thread!

Detach state di un thread

I thread sono creati per impostazione predefinita nello stato joinable, che consente a un altro thread di attendere la loro terminazione tramite il comando `pthread_join()`. I thread joinable non rilasciano le loro risorse alla terminazione, ma quando un thread li aspetta (salvando lo stato di uscita, come i sottoprocessi), o alla terminazione del processo stesso. Al contrario, i thread detached rilasciano le loro risorse immediatamente al termine, ma non permettono ad altri processi di aspettarli.

NB: un thread detached non può diventare joinable durante la sua esecuzione, mentre è possibile il contrario.

Cambiare il detach state

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

Questo comando può essere eseguito da un thread qualunque e cambia il detach state di **thread** da joinable a detached.

Ricorda che una volta cambiato lo stato non si può invertire.

Esempio join I

```
#include <stdio.h> <pthread.h> <unistd.h> //thJoin.c
void * my_fun(void * param){
    printf("Thread %ld started\n",*(pthread_t *)param); sleep(3);
    char * str = "Returned string";
    pthread_exit((void *)str); //or 'return (void *) str;'
}
int main(void){
    pthread_t t_id;
    void * retFromThread; //This must be a pointer to void!
    pthread_create(&t_id, NULL, my_fun, (void *)&t_id); //Create
    pthread_join(t_id,&retFromThread); // wait thread
    // We must cast the returned value!
    printf("Thread %ld returned '%s'\n",t_id,(char *)retFromThread);
}
```

Esempio join II

```
#include <stdio.h> <pthread.h> <unistd.h> //threadJoin2.c
void * my_fun(void *param){
    printf("This is a thread that received %d\n", *(int *)param);
    return (void *)3;
}
int main(void){
    pthread_t t_id;
    int arg=10, retval;
    pthread_create(&t_id, NULL, my_fun, (void *)&arg);
    printf("Executed thread with id %ld\n",t_id);
    sleep(3);
    pthread_join(t_id, (void **)&retval); //A pointer to a void pointer
    printf("retval=%d\n", retval);
}
```

Esempio join III

```
#include <stdio.h> <pthread.h> <unistd.h> //threadJoin3.c
void * my_fun(void *param){
    printf("This is a thread that received %d\n", *(int *)param);
    int i = *(int *)param * 2; //Local variable ceases to exist!
    return (void *)&i;
}
int main(void){
    pthread_t t_id;
    int arg=10, retval;
    pthread_create(&t_id, NULL, my_fun, (void *)&arg);
    printf("Executed thread with id %ld\n",t_id);
    sleep(3);
    pthread_join(t_id, (void **)&retval); //A pointer to a void pointer
    printf("retval=%d\n", retval);
}
```

Attributi di un thread

Ogni thread viene creato con gli attributi specificati nella struttura `pthread_attr_t`. Questa struttura, analogamente a quella utilizzata per gestire le maschere di segnale, è un oggetto utilizzato solo quando viene creato un thread ed è quindi indipendente da esso (se cambia, gli attributi del thread non cambiano).

La struttura deve essere inizializzata, il che imposta tutti gli attributi al loro valore predefinito. Una volta utilizzata e non più necessaria, la struct deve essere distrutta.

I vari attributi della struttura possono e devono essere modificati individualmente con alcune funzioni dedicate.

Attributi di un thread

```
int pthread_attr_init(pthread_attr_t *attr)
```

Inizializza la struttura con tutti gli attributi default.

```
int pthread_attr_destroy(pthread_attr_t *attr)
```

Distrugge la struttura.

```
int pthread_attr_setxxxx(pthread_attr_t *attr, params);
```

Imposta un certo attributo ad un certo valore.

```
int pthread_attr_getxxxx(const pthread_attr_t *attr,  
params);
```

Ottiene un certo attributo

XXXX Attributi di un thread

- `...detachstate(pthread_attr_t *attr, int detachstate)`
 - `PTHREAD_CREATE_DETACHED` → non può essere aspettato
 - `PTHREAD_CREATE_JOINABLE` → default, può essere aspettato
- `...sigmask_np(pthread_attr_t *attr, const sigset_t *sigmask);`
- `...affinity_np(...)`
- `...setguardsize(...)`
- `...inheritsched(...)`
- `...schedparam(...)`
- `...schedpolicy(...)`
- altri

Esempio attributi

```
#include <stdio.h> <pthread.h> <unistd.h> //threadAttr.c
void * my_fun(void *param){
    printf("This is a thread that received %d\n", *(int *)param);return (void*)3;
}
int main(void){
    pthread_t t_id; pthread_attr_t attr;
    int arg=10, detachState;
    pthread_attr_init(&attr);
    pthread_attr_setdetachstate(&attr,PTHREAD_CREATE_DETACHED); //Set detached
    pthread_attr_getdetachstate(&attr,&detachState); //Get detach state
    if(detachState == PTHREAD_CREATE_DETACHED) printf("Detached\n");
    pthread_create(&t_id, &attr, my_fun, (void *)&arg);
    printf("Executed thread with id %ld\n",t_id);
    pthread_attr_setdetachstate(&attr,PTHREAD_CREATE_JOINABLE); //Inneffective
    sleep(3); pthread_attr_destroy(&attr);
    int esito = pthread_join(t_id, (void **)&detachState);
    printf("Esito '%d' is different 0\n", esito);
}
```

Threads e segnali

Quando viene inviato un segnale ad un processo non si può sapere quale thread andrà a gestirlo. Per evitare problemi o comportamenti inattesi, è importante gestire correttamente le maschere dei segnali dei singoli thread con

`pthread_attr_setsigmask_np(pthread_attr_t *attr, const sigset_t *sigmask)` la quale usa `*sigmask` per impostare la maschera dei segnali nella struttura `*attr`.

È poi possibile usare funzioni come `sigwait()` e `sigwaitinfo()` per gestire l'attesa di un segnale. Infine, è possibile inviare un segnale ad un thread specifico usando `int pthread_kill(pthread_t thread, int sig);`

Mutex

Il problema della sincronizzazione

Quando eseguiamo un programma con più thread essi condividono alcune risorse, tra le quali le variabili globali. Se entrambi i thread accedono ad una sezione di codice condivisa ed hanno la necessità di accedervi in maniera esclusiva allora dobbiamo instaurare una sincronizzazione. I risultati, altrimenti, potrebbero essere inaspettati.

Esempio

```
#include <pthread.h> <stdlib.h> <unistd.h><stdio.h>          //syncProblem.c
pthread_t tid[2];
int counter = 0;
void *thr1(void *arg){
    counter = 1;
    printf("Thread 1 has started with counter %d\n",counter);
    for (long unsigned i = 0; i < (0x00FF0000); i++); //wait some cycles
    counter += 1;
    printf("Thread 1 expects 2 and has: %d\n", counter);
}
void *thr2(void *arg){
    counter = 10;
    printf("Thread 2 has started with counter %d\n",counter);
    for (long unsigned i = 0; i < (0xFFF0000); i++); //wait some cycles
    counter += 1;
    printf("Thread 2 expects 11 and has: %d\n", counter);
}
...
```

Esempio

```
...  
void main(void){  
    pthread_create(&(tid[0]), NULL, thr1, NULL);  
    pthread_create(&(tid[1]), NULL, thr2, NULL);  
    pthread_join(tid[0], NULL);  
    pthread_join(tid[1], NULL);  
}
```

Una possibile soluzione: mutex

I mutex sono dei semafori imposti ai thread. Essi possono proteggere una determinata sezione di codice, consentendo ad un thread di accedervi in maniera esclusiva fino allo sblocco del semaforo. Ogni thread che vorrà accedere alla stessa sezione di codice dovrà aspettare che il semaforo sia sbloccato, andando in sleep fino alla sua prossima schedulazione.

I mutex vanno inizializzati e poi assegnati ad una determinata sezione di codice. Il blocco e sblocco è manuale.

NB: i mutex non regolano l'accesso alla memoria o alle variabile, ma solo a porzioni di codice.

Creare e distruggere un mutex

```
int pthread_mutex_init(pthread_mutex_t *restrict mutex, const  
                        pthread_mutexattr_t *restrict attr)
```

```
int pthread_mutex_destroy(pthread_mutex_t *mutex)
```

```
#include <pthread.h>                                     //createMutex.c  
pthread_mutex_t lock;  
int main(void){  
    pthread_mutex_init(&lock, NULL); // Create mutex with default attrs  
    pthread_mutex_destroy(&lock); // Destroy mutex (it can be re-init)  
}
```


Bloccaggio e sbloccaggio di un mutex

```
int pthread_mutex_lock(pthread_mutex_t *mutex)
int pthread_mutex_unlock(pthread_mutex_t *mutex)
```

Dopo essere stato creato, un mutex deve essere bloccato per essere efficace. Non appena un thread lo blocca, un altro thread deve attendere che venga sbloccato prima di procedere al suo blocco.

Quando si richiama il blocco, un thread attende che il mutex sia libero e poi lo blocca.

```
#include <pthread.h>

pthread_mutex_t lock;
void * thread(void *){
    pthread_mutex_lock(&lock);
    /* Protected section of code */
    pthread_mutex_unlock(&lock);
}
```

Example 1/2

```
#include <pthread.h> <stdlib.h> <unistd.h><stdio.h>           //mutex.c

pthread_mutex_t lock;
pthread_t tid[2];
int counter = 0;

void* thr1(void* arg){
    pthread_mutex_lock(&lock);
    counter = 1;
    printf("Thread 1 has started with counter %d\n",counter);
    for (long unsigned i = 0; i < (0x00FF0000); i++);
    counter += 1;
    pthread_mutex_unlock(&lock);
    printf("Thread 1 expects 2 and has: %d\n", counter);
}...
```

Example 2/2

```
...  
void * thr2(void* arg){  
    pthread_mutex_lock(&lock);  
    counter = 10;  
    printf("Thread 2 has started with counter %d\n",counter);  
    for (long unsigned i = 0; i < (0xFFF0000); i++);  
    counter += 1;  
    pthread_mutex_unlock(&lock);  
    printf("Thread 2 expects 11 and has: %d\n", counter);  
}  
int main(void){  
    pthread_mutex_init(&lock, NULL);  
    pthread_create(&(tid[0]), NULL, thr1,NULL);  
    pthread_create(&(tid[1]), NULL, thr2,NULL);  
    pthread_join(tid[0], NULL);  
    pthread_join(tid[1], NULL);  
    pthread_mutex_destroy(&lock);  
}
```

Tipi di mutex

	Blocca quando già bloccato	Sblocca quando bloccato da altri	Sblocca se già sbloccato
PTHREAD_MUTEX_NORMAL	deadlock	undefined	undefined
PTHREAD_MUTEX_ERRORCHECK	error	error	error
PTHREAD_MUTEX_RECURSIVE	Lock count++ so that it requires the same number of unlocks	error	error
PTHREAD_MUTEX_DEFAULT	undefined	undefined	undefined

Example 1/2

```
#include <pthread.h> <stdlib.h> <unistd.h><stdio.h>           //recursive.c

pthread_mutex_t lock;
pthread_t tid[2];
int counter = 0;

void* thr1(void* arg){
    pthread_mutex_lock(&lock);
    pthread_mutex_lock(&lock);
    counter = 1;
    printf("Thread 1 has started with counter %d\n",counter);
    for (long unsigned i = 0; i < (0x00FF0000); i++);
    counter += 1;
    pthread_mutex_unlock(&lock);
    printf("Thread 1 expects 2 and has: %d\n", counter);
    pthread_mutex_unlock(&lock);
}...
```

Example 2/2

```
...
void* thr2(void* arg){
    pthread_mutex_lock(&lock); pthread_mutex_lock(&lock);
    counter = 10;
    printf("Thread 2 has started with counter %d\n",counter);
    for (long unsigned i = 0; i < (0xFFF0000); i++);
    counter += 1;
    pthread_mutex_unlock(&lock);
    printf("Thread 2 expects 11 and has: %d\n", counter);
}

void main(){
    pthread_mutexattr_t attr;
    pthread_mutexattr_settype(&attr, PTHREAD_MUTEX_RECURSIVE);
    pthread_mutex_init(&lock, &attr);
    pthread_create(&(tid[0]), NULL, thr1, NULL);
    pthread_create(&(tid[1]), NULL, thr2, NULL);
    pthread_join(tid[0], NULL); pthread_join(tid[1], NULL);
    pthread_mutex_destroy(&lock);
}
```

CONCLUSIONI

I “thread” sono una sorta di “processi leggeri” che permettono di eseguire funzioni “in concorrenza” in modo più semplice rispetto alla generazioni di processi veri e propri (forking).

I “MUTEX” sono un metodo semplice ma efficace per eseguire sezioni critiche in processi multithread.

È importante limitare al massimo la sezione critica utilizzando lock/unlock per la porzione di codice più piccola possibile, e solo se assolutamente necessario (per esempio quando possono capitare accessi concorrenti).