Programação em PThreads

Sistemas de Operação, 2004-2005

Compilação

\$ gcc —lpthread —D_REENTRANT —Wall program.c —o program

-lpthread: inclui biblioteca de threads

-D_REENTRANT: torna as bibliotecas *thread* safe

Operações básicas: Gestão de Threads

#include <pthread.h>
pthread_t id;

void pthread_exit(void* return_value);

int pthread_join(pthread_t id, void** returned_value);

pthread_t pthread_self(void);

Gestão de Threads

- Criação de threads (ex01.c)
 - Não deixar a thread principal morrer
 - A rotina retorna void* e leva como parâmetro void*
- Passagem de parâmetros (ex02.c)
 - Passar um ponteiro para o valor a enviar à thread
 - Utilizar sempre pthread_exit() ou equivalente
 - pthread_join() leva como parâmetro o id da thread, não um ponteiro
- <u>Identificadores de threads</u> (ex03.c)
 - Utilizar sempre ponteiros para valores diferentes

Access to Global Data

```
int main()
{
  int delay = 3;
  pthread_t thr;

  glob_data = 5;
  pthread_create(&thr, NULL, sleeper, &delay);
  pthread_join(thr, NULL);

  printf("Daughter thread has died

  (glob_data==%d)\n",glob_data);
  pthread_exit(NULL);
  return 0;
```

Sincronização simples Exclusão Mútua

```
#include <semaphore.h>
pthread_mutex_t lock = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
pthread_mutex_lock(&lock);
// ...
// zona crítica
// ...
pthread_mutex_unlock(&lock);
pthread_mutex_destroy(&lock);
```

Sincronização simples Semáforos

Produtor/Consumidor

put_value()

```
void put_value(synch_buffer* buf, int value)
{
   sem_wait(&buf->empty);

   pthread_mutex_lock(&buf->lock);

   buf->slots[buf->write_pos] = value;
   buf->write_pos = (buf->write_pos + 1)%BUF_SIZE;
   pthread_mutex_unlock(&buf->lock);

   sem_post(&buf->full);
}
```

get_value()

```
int get_value(synch_buffer* buf)
{
  int to_return;
  sem_wait(&buf->full);
  pthread_mutex_lock(&buf->lock);
  to_return = buf->slots[buf->read_pos];
  buf->read_pos = (buf->read_pos + 1)%BUF_SIZE;
  pthread_mutex_unlock(&buf->lock);
  sem_post(&buf->empty);
  return to_return;
}
```

init_buffer()

```
void init_buffer(synch_buffer* buf)
{
    pthread_mutex_init(&buf->lock, 0);
    sem_init(&buf->empty, 0, BUF_SIZE);
    sem_init(&buf->full, 0, 0);

    buf->read_pos = 0;
    buf->write_pos = 0;
}
```

Let's see it work: ex04.c

Sincronização "avançada" Variáveis de condição

- Generalização do conceito de semáforo (a condição associada a um semáforo é um teste >=0)
- Necessitam sempre de um mutex e de uma variável do tipo pthread_cond_t

Sincronização "avançada" Variáveis de Condição

Thread que espera uma condição

```
pthread_cond_t buf_alterado = PTHREAD_COND_INITIALIZER;
pthread_mutex_t buf_mutex = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
int total_valores = 0;

(...)

// Espera que o buffer encha
pthread_mutex_lock(&buf_mutex);
while (total_valores < MAX)
pthread_cond_wait(&buf_alterado, &buf_mutex);

// Zona crítica: BUFFER CHEIO!

pthread_mutex_unlock(&buf_mutex)
(...)
```

Thread que altera uma condição

```
(...)

pthread_mutex_lock(&buf_mutex);

// Zona crítica: A alterar o buffer
(...)
++total_valores;
pthread_cond_signal(&buf_alterado);

pthread_mutex_unlock(&buf_mutex)
(...)
```

Regras importantes

- Colocar sempre while() em torno da condição a testar
- Fazer sempre a notificação da variável e então libertar o mutex. Nunca ao contrário!

Exemplo: Barreira

Objectivo: escrever uma função que:

- a) Quando chamada bloqueia até que todas as threads a chamem.
- b) Quando a última thread a chama deixa todas as threads prosseguirem com a sua execução

Simplificação:

Não necessita de funcionar correctamente quando chamada múltiplas vezes

```
pthread_cond_t GO = PTHREAD_COND_INITIALIZER;
pthread_mutex_t LOCK = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
int global_data=0; // accessed by the threads before calling barrier()
pthread_mutex_lock(&LOCK);
                                       void *my_thread(void *id_ptr){
                                       int id= *((int *)id_ptr);
pthread_mutex_unlock(&LOCK);
                                       for(i=0; i<10; i++){
pthread_cond_wait(&GO,&LOCK);
                                               pthread_mutex_lock(&LOCK);
                                                global_data ++;
pthread_cond_signal(&GO);
                                               pthread_mutex_unlock(&LOCK);
                                               barrier();
pthread cond broadcast(&GO):
... // CREATE N THREADS int thr[N];
                                               }
                                       printf("done !");
int id[N];
for(i=0;i<N;i++){
   id[i] = i;
   pthread_create(&thr[i], NULL, my_thread, &id[i]);
```

Barrier (ex05.c)

```
pthread_cond_t can_go = PTHREAD_COND_INITIALIZER;
pthread_mutex_t lock = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
int entered = 0;

void barrier()
{
    pthread_mutex_lock(&lock);
    ++entered;
    if (entered != N){
        pthread_cond_wait(&can_go, &lock);
    }else{
        pthread_cond_broadcast(&can_go);
        entered=0;
        }
    pthread_mutex_unlock(&lock);
}
```

Para casa...

 Implementar um produtor/consumidor utilizando variáveis de condição.