

Betriebssysteme und Netzwerke

Vorlesung 6

Artur Andrzejak

Umfragen: <https://pingo.coactum.de/301541>

Klausur (Achtung – Änderungen Zeit/Ort)

- ▶ **Datum:** **22. Juli 2019** (Montag)
 - ▶ Letzte Woche in der Vorlesungszeit
- ▶ **Zeit:** **09.30** Uhr bis ca. **11.00** Uhr
- ▶ **Orte:**
 - ▶ Großen Hörsaal der Chemie (INF 252)
 - ▶ HS Ost der Chemie (INF 252)
- ▶ **Inhalt:** beide Bereiche, d.h. Betriebssysteme und Netzwerke
- ▶ Keine Hilfsmittel sind zugelassen
- ▶ Personalausweis / Pass mitnehmen
- ▶ Bitte anmelden, sonst verfällt die Klausurzulassung!
 - ▶ Siehe <http://www.informatik.uni-heidelberg.de/?id=335>

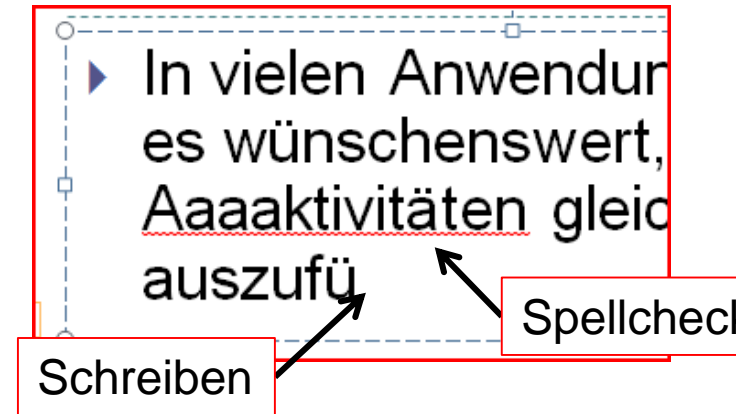
Pipes und Dateideskriptoren:
Siehe Folien der VL 5

A large display of colorful thread spools arranged in rows on shelves. The spools are organized by color, with various shades of yellow, orange, red, pink, purple, blue, and green visible. Each row of spools is labeled with a small white tag at the bottom. The background is a solid light blue.

Threads

Motivation

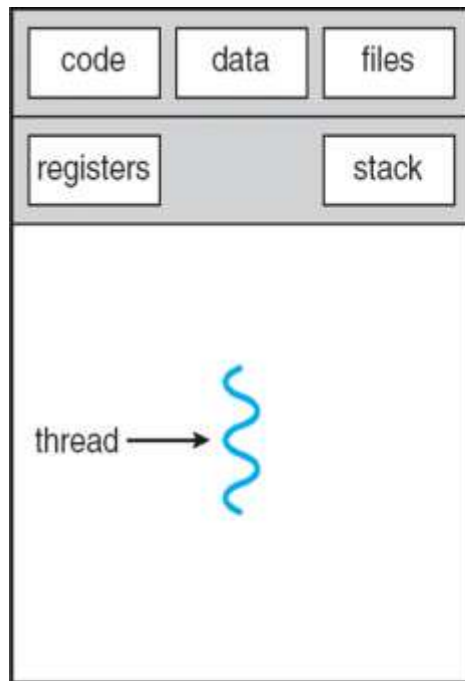
- ▶ Es ist oft wünschenswert, mehrere Aktivitäten gleichzeitig auszuführen
- ▶ Warum nicht mehrere Prozesse?



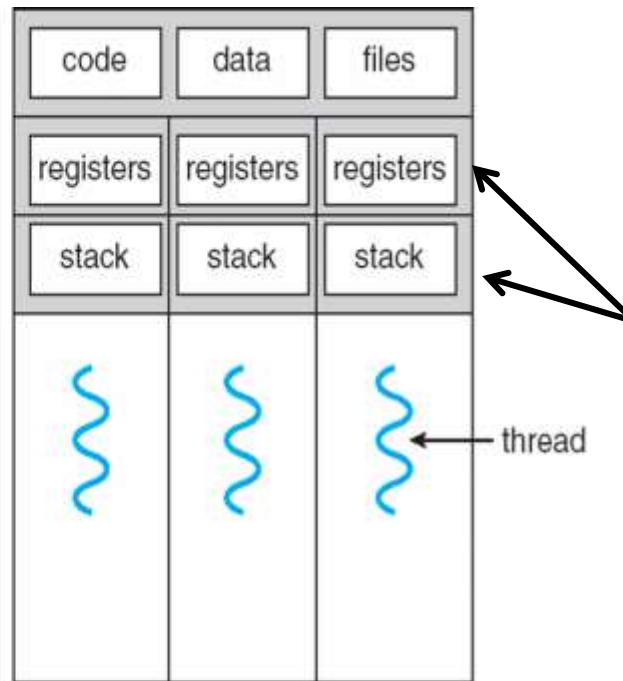
- ▶ Probleme
 - ▶ Man möchte die selben Daten nutzen: deren Austausch zwischen Prozessen ist i.A. aufwändig
 - ▶ Unnötige Replikation des Speichers: Mehrere PCBs, Text-Segmente, ...
 - ▶ Wechsel zwischen den Prozessen kostet i.A. mehr Zeit

Threads und Multithreading

- ▶ Deshalb hat man „Miniprozesse“, sog. **Threads** eingeführt (deutsch: **Ausführungsstrang**, **Faden**, **Aktivitätsträger**)
- ▶ Moderne BS erlauben viele Threads per Prozess: **Multithreading**



Single-threaded

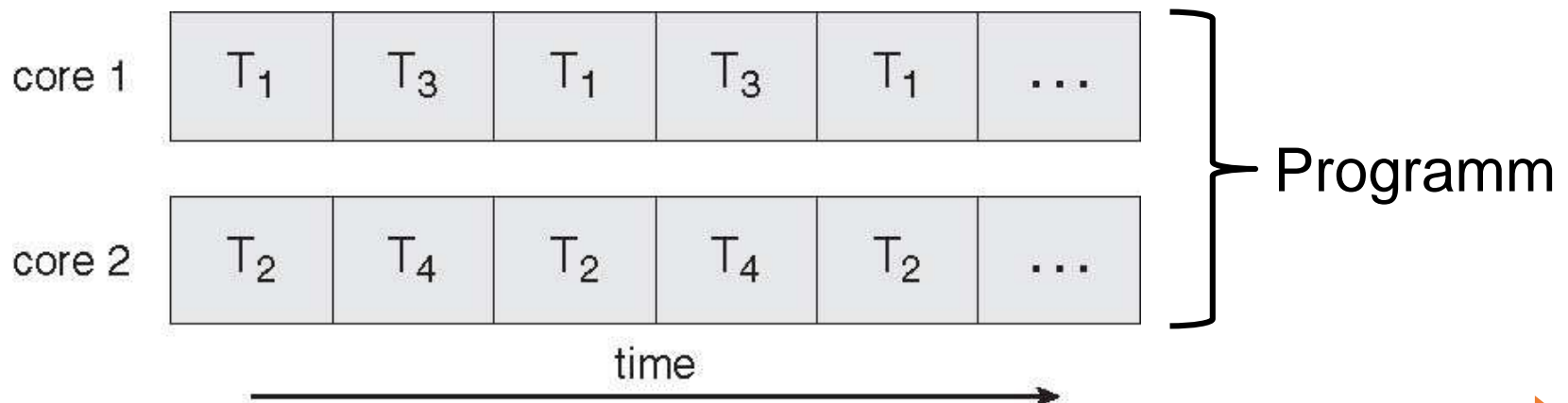


Multi-threaded

Jeder Thread (eines Prozesses) hat einen **eigenen Stack und Register(kopien)**, aber alle **teilen sich denselben Adressraum** (eines Prozesses)

Vorteile von Threads

- ▶ Höhere Reaktionsfreudigkeit (**responsiveness**)
 - ▶ Verschiedene Funktionen eines Programmes werden in verschiedenen Threads ausgeführt
- ▶ Einfache Kommunikation zwischen Threads
 - ▶ Gemeinsamer Speicher des Prozesses als Default
- ▶ Skalierbarkeit
 - ▶ Ermöglicht bessere Nutzung moderner Multicore-CPU's

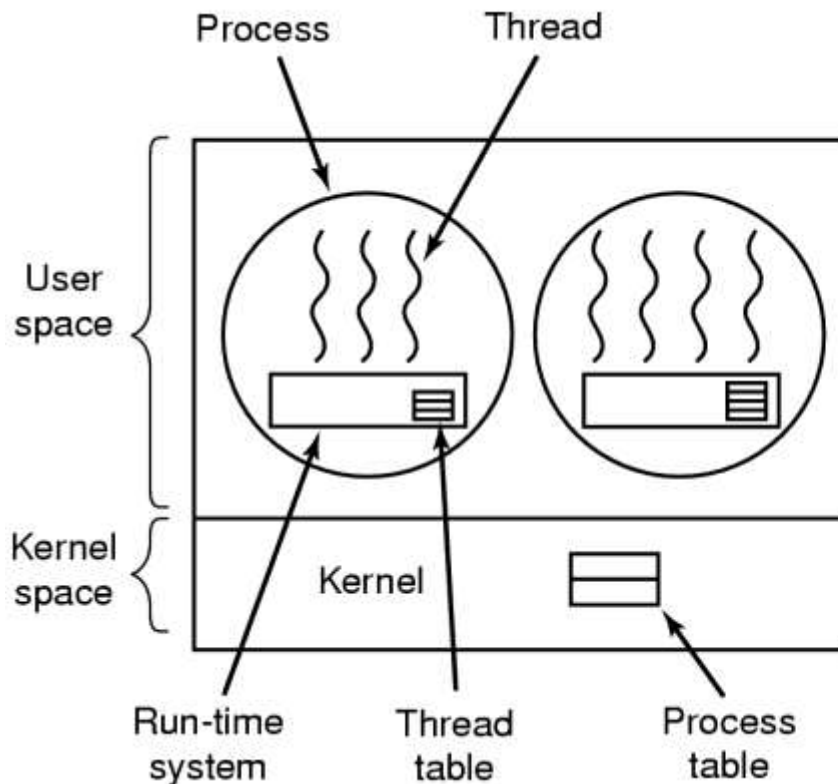


Leistung: Prozesse vs. Threads

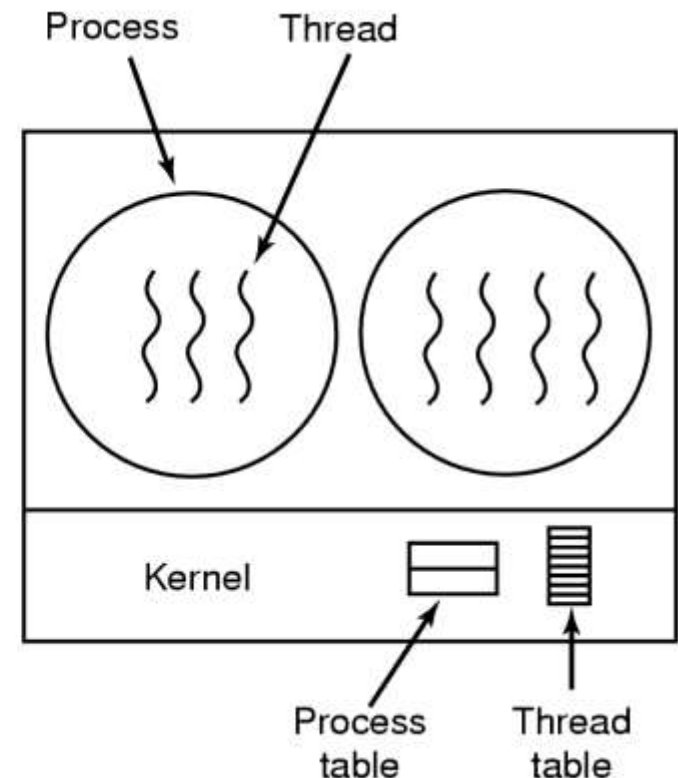
- ▶ Threadwechsel ist i.A. schneller als Prozesswechsel
- ▶ Betriebssysteme - Unterschiede
 - ▶ Auf **Solaris** dauerte ein Prozesswechsel ca. 30-mal so lange wie ein Threadwechsel
 - ▶ **Windows**: Prozesswechsel ist 10-100 langsamer
 - ▶ Unter **Linux** ist Prozesswechsel fast so schnell wie Threadwechsel (eines der Systemkonzepte)
 - ▶ Prozesswechsel nur langsamer, da die Caches (L1, L2, ...) invalidiert werden

Verwaltung von Threads

- Die Verwaltung der Threads kann entweder in dem **Benutzerraum (user space)** oder in dem Kern des BS (**kernel space**) stattfinden



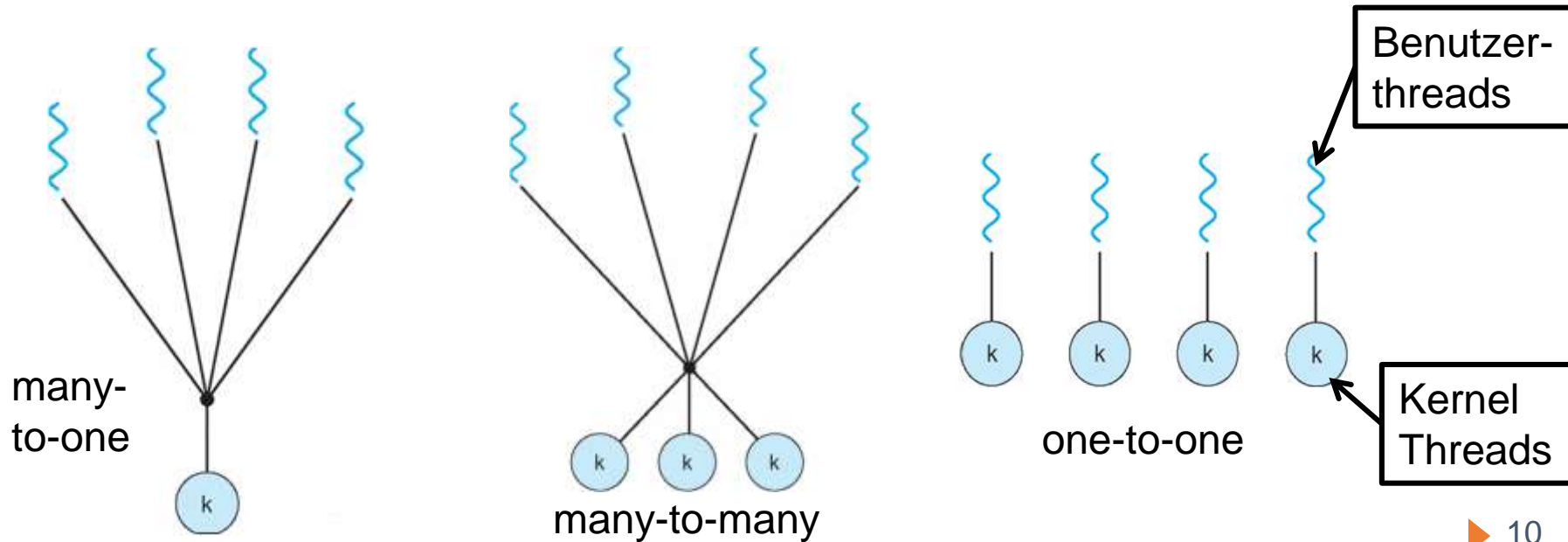
Im Benutzerraum



Im Kern des BS

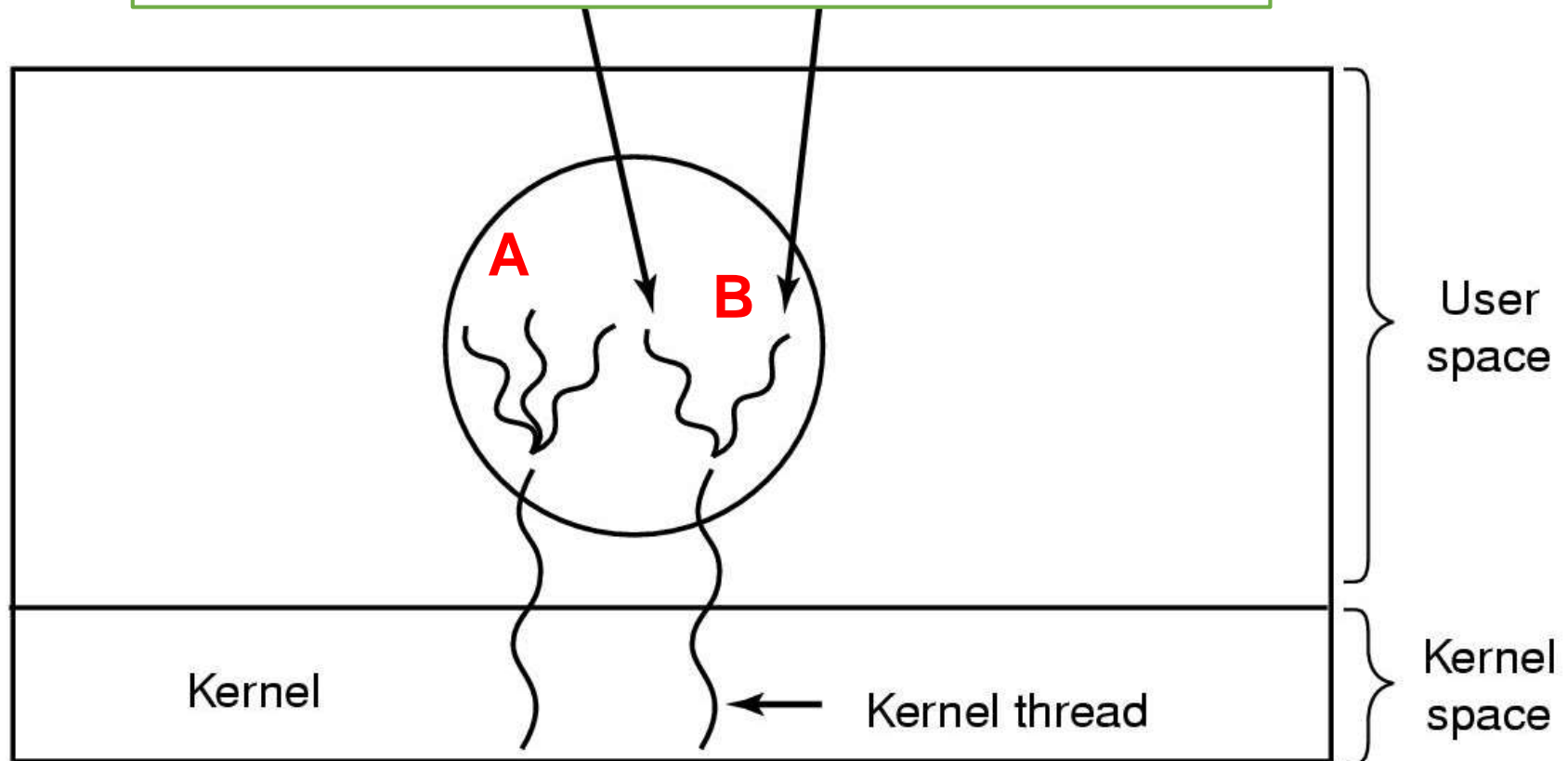
Gemischte Ausführungsmodelle

- ▶ Eine Bibliothek kann beide Implementierungen mischen
 - ▶ **one-to-one** Model: Jeder vom Benutzer erzeugter Thread entspricht einem (eigenen) Kernel Thread
 - ▶ **many-to-many**: Mehrere Benutzerthreads werden auf einige Kernel Threads abgebildet
 - ▶ **many-to-one**: Alle Benutzerthreads von einem Kernel Thread (oder einem Prozess) bedient



Many-To-Many Visualisierung

Threads in Gruppe A können sich bei I/O gegenseitig blockieren, aber blockieren nicht die Threads in der Gruppe B



Threads in Benutzermodus

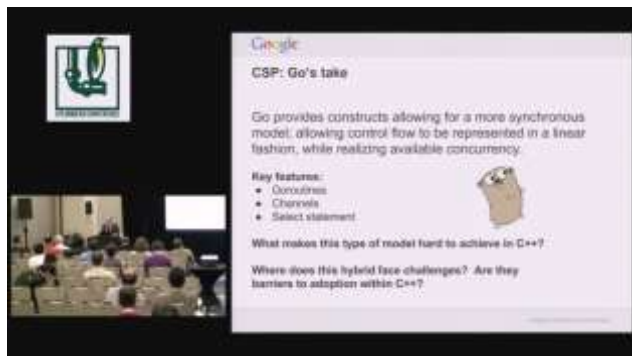
- ▶ **User-level Threads** bzw. **User Threads**: Verwaltung der Threads erfolgt in dem CPU-Benutzermodus
 - ▶ Nicht nötig, beim Wechsel in den Kernel zu springen =>
 - ▶ Der Wechsel ist sehr schnell!
- ▶ Aber es gibt auch (entscheidende) Nachteile – welche?
- ▶ Ein Thread kann durch einen Systemaufruf (z.B. mit Warten auf I/O) das ganze Programm blockieren
 - ▶ Da das BS nicht weiß, dass der Prozess viele Threads hat, blockiert es den gesamten Prozess
- ▶ Multi-Core CPUs werden nicht ausgenutzt – nur 1 Core auf einmal wird dem Prozess zugeordnet

Threads in Kernmodus

- ▶ **Kernel Threads**: Die gesamte Verwaltung der Threads und ihrer Daten erfolgt im Kernel des BS
 - ▶ Der BS-Kernel übernimmt die schwierigsten Aufgaben, und macht das Program dadurch einfacher
- ▶ Erlauben **preemptives Scheduling**, d.h. Threads können andere nicht blockieren, auch bei I/O
- ▶ Langsamer als User Threads, da bei jedem Wechsel der Sprung in den Kernel erfolgt
- ▶ Kernel Threads sind der de-facto Standard für die Implementierung von Threads
 - ▶ Verfügbar in allen wichtigen BS, und am häufigsten benutzt

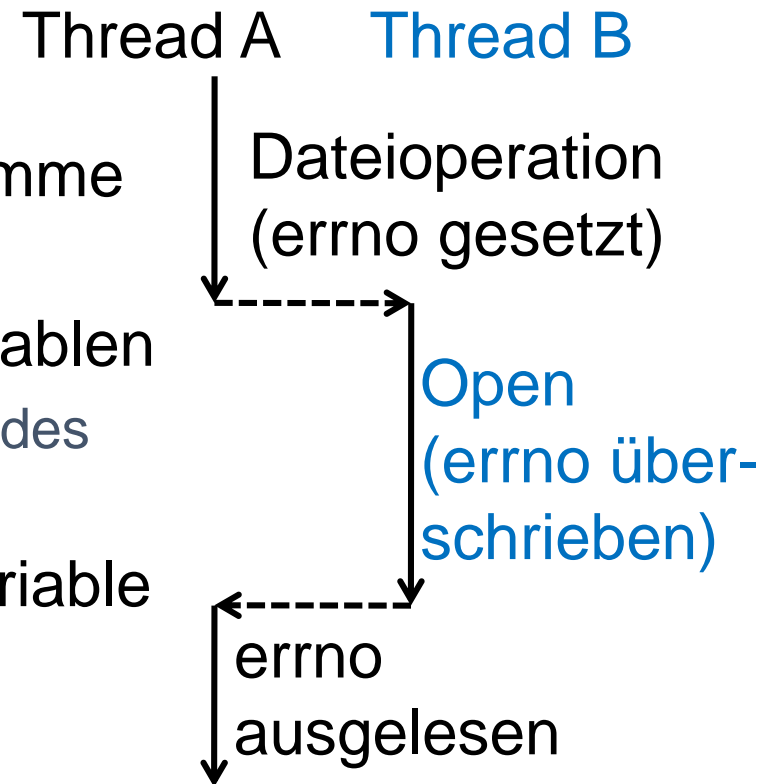
Dauer eines Threadwechsels

- ▶ Video “User-level threads..... with threads. - Paul Turner - Google”,
<https://www.youtube.com/watch?v=KXuZi9aeGTw>
 - ▶ Teil 1: Zeit des Wechsels (8:40 bis 9:33 min:sec)
 - ▶ Teil 2: Was sind die Gründe? (11:00 bis 14:20 min:sec)
- ▶ Erklärung: “**pin/pinned**” = thread oder Prozess wird nur auf einer festgelegten Core/CPU ausgeführt



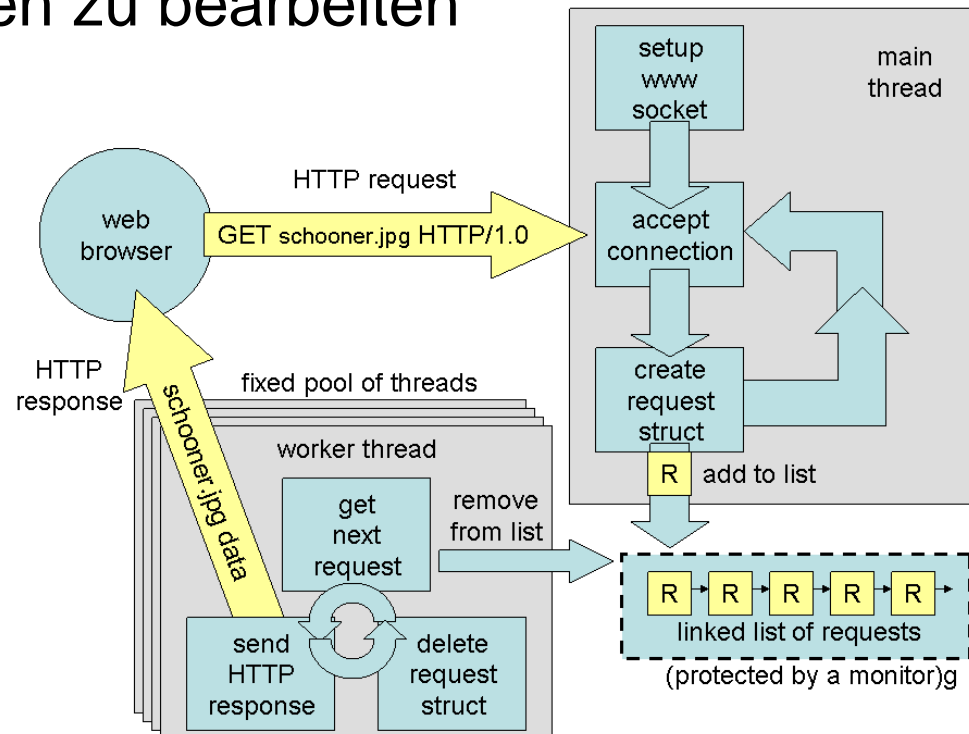
Probleme beim Umschreiben des Codes

- ▶ Eine Herausforderung ist es, existierende (Singlethread) Programme in Multithread Programme umzuschreiben
- ▶ Ein Problem sind z.B. globale Variablen
 - ▶ Z.B. **errno** in C: speichert den Code des letzten Fehlers
- ▶ Es kann passieren, dass diese Variable zwischen Dateioperation und dem Auslesen durch Ausführung eines anderen Threads überschrieben wird
- ▶ Mögliche Lösung: Führe Thread-private „globale“ Variablen ein



Thread Pools

- ▶ Man kann eine Anzahl von Threads in einem Pool (d.h. Menge) erstellen, wo sie auf Arbeit warten
- ▶ Es ist etwas schneller, ein Thread aus dem Pool zu holen, als ein neues zu erstellen
- ▶ Nützlich z.B. bei Webservern: Threads als „worker“, um die Anfragen zu bearbeiten



Threads: Implementierungen

POSIX Pthreads

- ▶ Ein **POSIX-Standard** (IEEE 1003.1c) **API** für das Erstellen von Threads und ihre Synchronisierung
 - ▶ API legt nur das Verhalten der Thread-Bibliothek fest
 - ▶ Die Implementierung ist die Sache der Entwickler
 - ▶ Es gibt diese als User Threads oder Kernel Threads
- ▶ Vorhanden in UNIX-Betriebssystemen FreeBSD, NetBSD, GNU/Linux, Mac OS X, Solaris
 - ▶ Es gibt auch eine Windows Version: pthreads-w32 (Teilmenge der API)
- ▶ Circa 100 Prozeduren, alle mit Prefix „**pthread_**“
 - ▶ Thread Management – erzeugen, löschen usw.
 - ▶ Dienste für Synchronisation

POSIX Pthreads – Erzeugen

- ▶ **pthread_create** (thread, attr, start_routine, arg)
- ▶ Argumente
 - ▶ **thread**: Ein eindeutiger Identifikator, der von der Routine zurückgegeben wird (Typ **pthread_t**)
 - ▶ **attr**: Ein Objekt zum Setzen der Attribute eines Threads, oder NULL für Standardwerte
 - ▶ **start_routine**: Zeiger zu der Funktion, die als der Thread-Code ausgeführt wird
 - ▶ **arg**: Das einzige Argument, das an *start_routine* übergeben werden kann; NULL, wenn sie keine Argumente braucht

```
rc = pthread_create( &threads [i], NULL, TaskCode,  
                    (void *) &thread_args[i]);
```

POSIX Pthreads – Terminieren

- ▶ Möglichkeiten der Terminierung
 - ▶ Thread kehrt aus *start_routine* (via return) zurück
 - ▶ Thread ruft **pthread_exit()** auf
 - ▶ Thread wird ausgeschaltet durch einen anderen Thread via **pthread_cancel()**
 - ▶ Der ganze Prozess terminiert durch Aufruf von **exec** oder **exit**
- ▶ **int pthread_join** (pthread_t *thread*, void ***value_ptr*)
 - ▶ Der aufrufende Thread wartet, bis *thread* terminiert
 - ▶ *value_ptr* zeigt auf Daten, die *thread* beim Terminieren übergeben hat

```
for (i=0; i<NUM_THREADS; ++i) {  
    rc = pthread_join (threads[i], NULL);
```


POSIX Pthreads - Beispiel

```
#include <pthread.h>, <stdio.h>, <stdlib.h>, <assert.h>
```

```
#define NUM_THREADS 5
```

```
void *TaskCode (void *argument) {  
    int tid; tid = *((int *) argument);  
    printf ("It's me, dude! I am number %d!\n", tid);  
    return NULL;  
}
```

```
int main (int argc, char *argv[]) {  
    pthread_t threads [NUM_THREADS];  
    int thread_args [NUM_THREADS]; int rc, i;
```

POSIX Pthreads– Beispiel /2

```
for (i=0; i<NUM_THREADS; ++i) { /* create all threads */
    thread_args[i] = i;
    printf("In main: creating thread %d\n", i);
    rc = pthread_create( &threads[i], NULL, TaskCode,
        (void *) &thread_args[i]);
    assert(0 == rc);
}
/* wait for all threads to complete */
for (i=0; i<NUM_THREADS; ++i) {
    rc = pthread_join (threads[i], NULL);
    assert (0 == rc); }
exit(EXIT_SUCCESS);
}
```

Threads in Linux

- ▶ Prozesse und Threads werden beide in Linux als **Tasks** bezeichnet
- ▶ Die erste Implementierung von POSIX Threads hieß **LinuxThreads**
- ▶ Die aktuelle (bessere) Implementierung heißt **Native POSIX Thread Library (NPTL)**
 - ▶ Sehr effizient, z.B. erzeugen von 100k Threads in 2 Sekunden – früher in 15 Minuten
 - ▶ Zuerst in Red Hat Linux 9, in Linux Kernel ab Version 2.6

Threads in Linux

- ▶ Falls man nicht die POSIX Threads nutzt (sollte man aber), werden in Linux neue Threads mit dem Systemaufruf **clone()** erzeugt
- ▶ **int clone** (**int** (***fn**) (), **void** ***stack**, **int** **flags**, **void** ***arg**)
 - ▶ **fn**: Zeiger auf die Funktion, mit der der Thread startet
 - ▶ **stack**: Zeiger auf das Ende eines Speicherbereichs für den Stack des Threads
 - ▶ **flags**: legen fest, was von dem Erzeuger vererbt wird
 - ▶ Dateisysteme; Speicherraum; Signal-Handler; offene Dateien
 - ▶ Damit kann man das Spektrum von “normalen” Thread bis zu einem neuen Prozess (fast wie bei fork()) abdecken
 - ▶ **arg**: Argumente von fn

Zusammenfassung

- ▶ Dateideskriptoren und Ein/Ausgabenumlenkung
- ▶ Threads:
 - ▶ Einführung
 - ▶ Implementierungen in Linux und Windows
- ▶ Quellen
 - ▶ Silberschatz et al., Kapitel 4 (Threads & Concurrency)
 - ▶ Tanenbaum et al., Kapitel 2 und 7 (Linux – case study)

Danke schön.

Threads: Zusätzliche Folien

Behandlung von Signalen

- ▶ **Signale** (**signals**) werden in UNIX-Systemen verwendet, um einem Prozess mitzuteilen, dass ein bestimmtes Ereignis eingetreten ist
 - ▶ z.B. INT Signal (**SIGINT**) - „terminiere“, erzeugt z.B. via „ctrl+c“
- ▶ Ein **Signal-Handler** ist eine spezielle Programmroutine, die Signale abarbeitet
- ▶ Was sind mögliche Alternativen in Bezug auf Threads?
 - ▶ Liefere das Signal an jeden Thread in dem Prozess
 - ▶ Liefere das Signal an bestimmte Threads im Prozess
 - ▶ Lege einen bestimmten Thread fest, der alle Signale für den Prozess verarbeitet

Alternativen bei Verhalten

- ▶ Soll das fork() alle Threads duplizieren, oder nur den aufrufenden Thread?
- ▶ Sollen Threads private Daten haben?
 - ▶ Nützlich, wenn man keine Kontrolle über die Erzeugung hat (Pools!)
- ▶ Terminierung, bevor der Thread fertig ist
 - ▶ **Asynchrone** Terminierung (**asynchronous cancellation**): beendet den Zielthread sofort
 - ▶ **Aufgeschobene** (latente) **Terminierung** (**deferred cancellation**): Erlaubt es dem Thread, periodisch zu prüfen, ob er „sich terminieren“ soll

Threads: Implementierungen Zusatzfolien

Implementierung

- ▶ Kernelthreads gibt es in:
 - ▶ Windows XP/ Vista, Solaris, Linux, Tru64 UNIX, Mac OS X
- ▶ Wichtigste Bibliotheken für die Benutzer sind
 - ▶ POSIX **Pthreads**, **Win32** threads, Java threads
- ▶ Implementierung in **one-to-one** Model
 - ▶ Windows NT/XP/Vista, Linux, Solaris 9 und später
- ▶ Implementierung in **many-to-many** Model
 - ▶ Solaris vor Version 9, Windows NT/2000 mit **ThreadFiber** Bibliothek
- ▶ Bibliotheken für **many-to-one** Model
 - ▶ Solaris Green Threads, GNU Portable Threads

Windows Threads

- ▶ Threads werden im one-to-one Modell implementiert, d.h. jeder Benutzerthread wird von einem Kernel Thread umgesetzt
- ▶ Jeder Thread enthält
 - ▶ Eine Thread-ID
 - ▶ Registersatz (Kopien der CPU Register)
 - ▶ Separate Benutzer und Kernel-Stacks
 - ▶ Privaten Datenspeicher
 - ▶ Der Registersatz, Stack, und private Daten werden als **Kontext (context)** bezeichnet

Windows Thread API

Sicherheits-Attribute

HANDLE **CreateThread** (
LPSECURITY_ATTRIBUTES **lpThreadAttributes**,
SIZE_T dwStackSize, // Stack-Größe (0 = default)
LPTHREAD_START_ROUTINE **lpStartAddress**,
LPVOID **lpParameter**,
DWORD dwCreationFlags, // z.B. CREATE_SUSPENDED
LPDWORD lpThreadId); // z.B. &_tid
DWORD WINAPI **ThreadProc** (LPVOID lpParameter);

Start-Adresse des Tasks

- ▶ **lpStartAddress**: Pointer auf Anfang des auszuführenden Codes
- ▶ **lpParameter**: Parameter der **ThreadProc**

Kontrolle des Threads via Handle

```
namespace Thread {  
    class Handle: public Sys::Handle {  
    public:  
        Handle (HANDLE h = Sys::Handle::NullValue ()): Sys::Handle (h){  
        void Resume () {  
            ::ResumeThread (_h); }  
        void Suspend () {  
            ::SuspendThread (_h); }  
        void WaitForDeath (unsigned timeoutMs = INFINITE) {  
            ::WaitForSingleObject (_h, timeoutMs); }  
        bool IsAlive () const {  
            unsigned long code;  
            ::GetExitCodeThread (_h, &code);  
            return code == STILL_ACTIVE;  
        }  
    }; }
```

Siehe auch: Windows API Tutorial - Using Threads
<http://www.relisoft.com/win32/active.html>