



Betriebssystem- Entwicklung

Koroutinen und Threads

Michael Schöttner

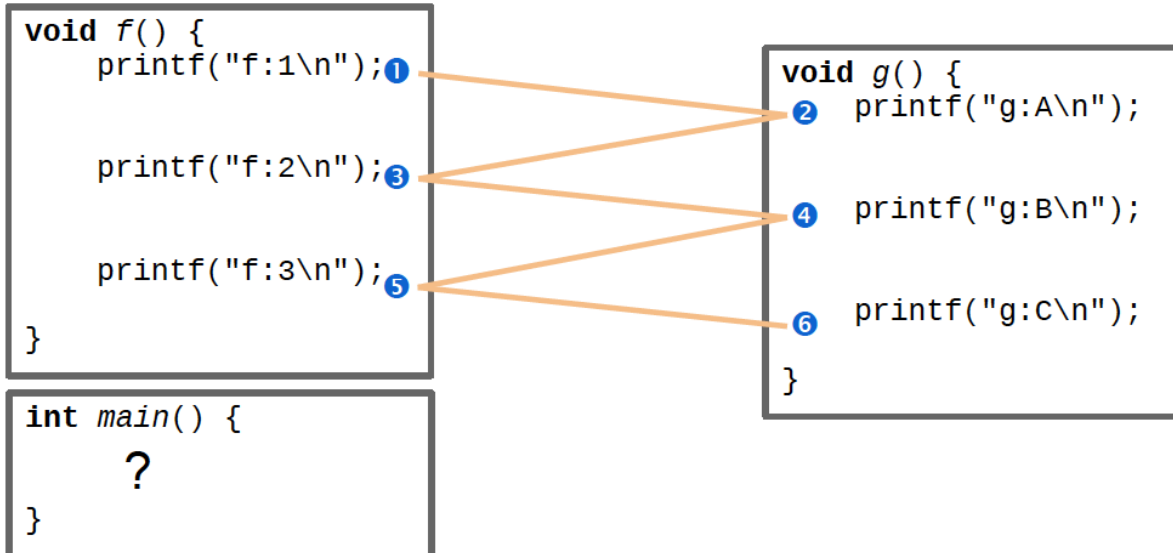
- Motivation
- Quasi-Parallelität
- Koroutinen
- Threads
- Zusammenfassung

- Wir möchten Funktionen nebenläufig / asynchron ausführen
- Beispielsweise Daten übers Netzwerk empfangen oder von der Festplatte laden

- Motivation
- Quasi-Parallelität
- Koroutinen
- Threads
- Zusammenfassung

5.1 Quasi-Parallelität

- Gegeben: Funktionen f und g
- Ziel: f und g sollen „versetzt“ ablaufen



Quasi-Parallelität: Versuch 1

```
void f() {  
    printf("f:1\n");  
  
    printf("f:2\n");  
  
    printf("f:3\n");  
}
```

```
int main() {  
    f();  
    g();  
}
```

```
void g() {  
    printf("g:A\n");  
  
    printf("g:B\n");  
  
    printf("g:C\n");  
}
```

```
os@ios>gcc routine.c -o routine  
os@ios>./routine  
f:1  
f:2  
f:3  
g:A  
g:B  
g:C
```

**Das funktioniert so
natürlich nicht...**

Quasi-Parallelität: Versuch 2

```
void f() {  
    printf("f:1\n");  
    g();  
  
    printf("f:2\n");  
    g();  
  
    printf("f:3\n");  
    g();  
}
```

```
int main() {  
    f();  
}
```

```
void g() {  
    printf("g:A\n");  
  
    printf("g:B\n");  
  
    printf("g:C\n");  
}
```

```
os@ios>gcc routine.c -o routine  
os@ios>./routine  
f:1  
g:A  
g:B  
g:C  
f:2  
...
```

So geht es wohl
auch nicht...

Quasi-Parallelität: Versuch 3

```
void f() {  
    printf("f:1\n");  
    g();  
  
    printf("f:2\n");  
    g();  
  
    printf("f:3\n");  
    g();  
}
```

```
int main() {  
    f();  
}
```

So schon
gar nicht!

```
void g() {  
    printf("g:A\n");  
    f();  
  
    printf("g:B\n");  
    f();  
  
    printf("g:C\n");  
    f();  
}
```

```
os@ios>gcc routine.c -o routine  
os@ios>./routine  
f:1  
g:A  
f:1  
g:A  
...  
Segmentation fault
```



```
void f_start() {  
    printf("f:1\n");  
    f = &l1; goto *g;  
  
l1: printf("f:2\n");  
    f = &l2; goto *g;  
  
l2: printf("f:3\n");  
    goto *g;  
}
```

Und so?

```
void g_start() {  
    printf("g:A\n");  
    g = &l1; goto *f;  
  
l1: printf("g:B\n");  
    g = &l2; goto *f;  
  
l2: printf("g:C\n");  
    exit(0);  
}
```

Klappt!

```
void (*volatile f)();  
void (*volatile g)();  
  
int main() {  
    f = f_start;  
    g = g_start;  
    f();  
}
```

```
os@ios>gcc-2.95 -o coroutine coroutine.c  
os@ios>./coroutine  
f:1  
g:A  
f:2  
g:B  
f:3  
g:C
```

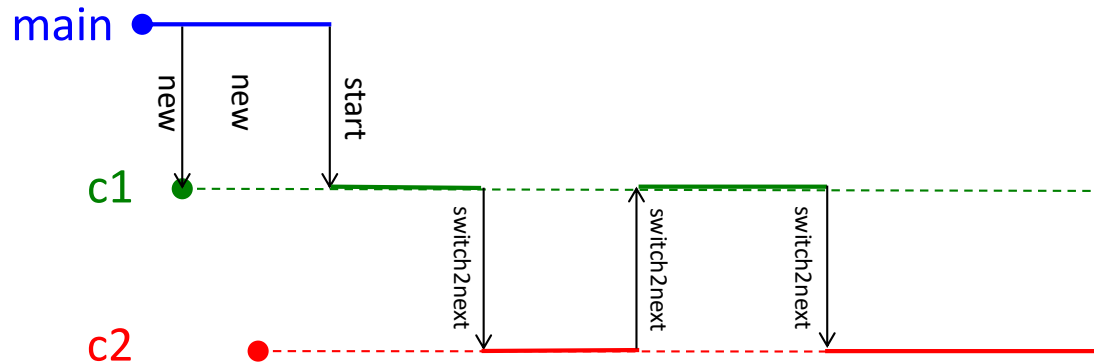
- Quasi-Parallelität zwischen zwei Funktions-Ausführungen kann nicht durch Funktionsaufrufe erreicht werden
 - einfache Funktionsaufrufe (Versuche 1 und 2) → laufen immer komplett durch
 - rekursive Funktionsaufrufe (Versuch 3) → dito, deshalb Endlosrekursion und Stacküberlauf
- Wir brauchen Funktionen, die „während der Ausführung“ verlassen und wieder betreten werden können
 - also ungefähr so wie in Versuch 4
 - Instruktions-Pointer der Ausführungen wird gespeichert, mit goto wieder aufgenommen
 - aber bitte ohne die damit einhergehenden Probleme
 - direkte Sprünge aus und in Funktionen sind in C undefiniert! (goto über Zeiger ist ein gcc-„Feature“)
 - Zustand besteht aus mehr als dem Instruktions-Pointer – Was ist mit Registern, Stapel?

- Motivation
- Quasi-Parallelität
- Koroutinen
- Threads
- Zusammenfassung

- **Koroutine (engl. coroutine):** Funktion deren Ausführung unterbrochen und später fortgesetzt werden kann.
- Koroutinen haben einen eigenen Registersatz + Stack
- Im Prinzip wie ein eigenständiger Thread, der aber dem Scheduler nicht bekannt ist
- Das Konzept stammt aus dem Bereich der Programmiersprachen
 - z.B. Kotlin, Rust, Python, Simula-67, ...

- Koroutinen-Ausführungen bilden eine Fortsetzungsfolge
 - Zustand der Koroutine bleibt über Ein-/Austritte hinweg erhalten
- Alle Koroutinen sind gleichberechtigt
 - Ausführungsreihenfolge wird durch Koroutinen selbst bestimmt
 - Entweder statisch festgelegt (wie in hhuTOS)
 - Oder dynamisch bestimmt, durch die jeweils aktive Koroutine
 - Die Fortsetzungsfolge ist also programmiert, im Gegensatz zu einer dynamischen Ablaufplanung durch einen Scheduler

- Wir programmieren einen festen Ablaufplan für die Koroutinen, indem wir diese vor ihrer Erzeugung zyklisch verketteten.
- Jede Koroutine ruft dann einfach `switch2next` auf und schaltet immer auf die nachfolgende Koroutine um



- Wir implementieren Koroutinen als Ergänzung bzw. als Vorstufe für unsere kooperativen und preemptiven Threads

- Motivation
- Quasi-Parallelität
- Koroutinen
- Threads
- Zusammenfassung

- „Ein Thread ist eine Koroutine die dem Scheduler bekannt ist“
- Scheduler verwaltet Threads und entscheidet, wann welcher Thread rechnen darf (siehe nächstes Kapitel)
- Ein Thread gehört immer zu einem Prozess(-adressraum)
 - In hhuTOS haben wir nur einen Prozess und damit nur einen Adressraum
- Ursprung der Konzepte:
 - Multi-Threading ist historisch (eher) ein Betriebssystemmerkmal
 - Koroutinen-Unterstützung ist historisch (eher) ein Sprachmerkmal

- Einige Programmiersprachen unterstützen Koroutinen durch den Compiler, kombiniert mit Laufzeitfunktionen, um asynchrone Programmierung zu unterstützen
- Primär für blockierenden I/O genutzt
 - Wenn ein Aufruf blockiert wird implizit die CPU abgegeben
 - Ein Executor schaltet dann auf die nächste Koroutine um
 - Hier sind die Koroutinen nicht fest nacheinander verdrahtet
- Rust: `async & await`
- Java: Project Loom

- Motivation
- Quasi-Parallelität
- Koroutinen
- Threads
- Zusammenfassung

- Koroutinen sind Funktion deren Ausführung unterbrochen werden kann.
 - Im Prinzip wie ein Thread, der jedoch dem Betriebssystem nicht bekannt ist
- Threads sind Koroutinen die durch den Scheduler im Betriebssystem verwaltet werden
- Wir implementieren Koroutinen als Ergänzung bzw. als Vorstufe für unsere kooperativen und preemptiven Threads