



# **Kap. 3: Prozesse und Threads**

3.1 Prozessmodell

3.2 Implementierung von Prozessen

3.3 Threads

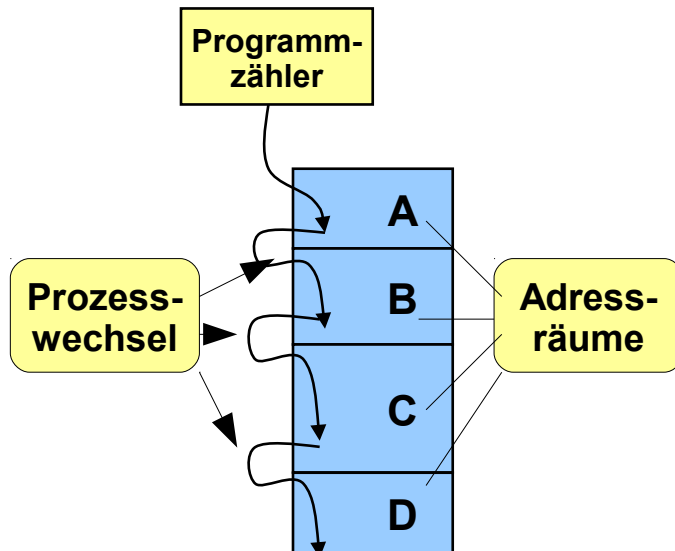
3.4 Zusammenfassung

# Konzept des sequentiellen Prozesses:

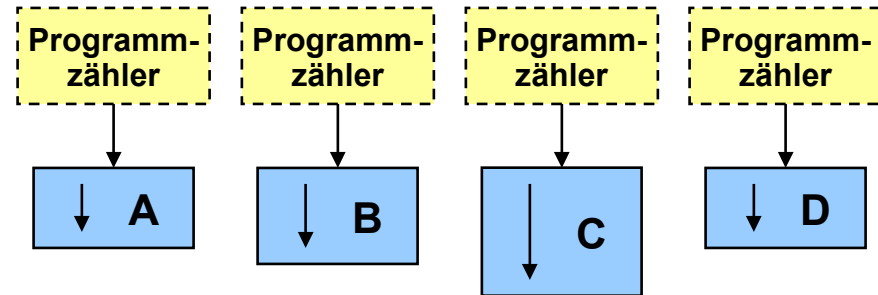
Def

- Def: Ein Prozess ist ein sich in Ausführung befindliches Programm (einschl. seiner aktuellen Werte des Programmzählers, der Register, Speichervariablen, Stack).
- Ein Prozess besitzt einen privaten Adressraum
  - Menge von (virtuellen) Adressen, von Prozess zugreifbar
  - Programm und Daten in Adressraum sichtbar.
- Verhältnis Prozess - Prozessor
  - Prozess besitzt konzeptionell einen eigenen virtuellen Prozessor
  - reale(r) Prozessor(en) zwischen den virtuellen Prozessoren umgeschaltet (Mehrprogrammbetrieb).
  - Umschaltungseinheit heißt Scheduler oder Dispatcher, Scheduling-Algorithmus legt Regeln fest.
  - Umschaltungsvorgang heißt Prozesswechsel oder Kontextwechsel (Context Switch).
  - Multicore-Prozessoren enthalten mehrere Prozessoren auf einem Chip

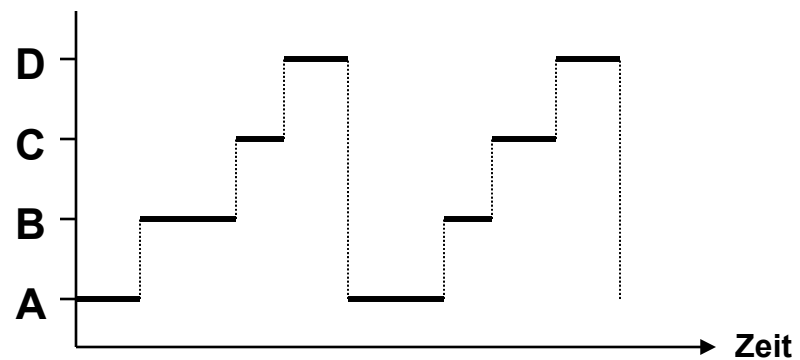
(a) Mehrprogrammbetrieb  
mit 4 Programmen



(b) Konzeptionelles Modell:  
4 unabhängige, sequenzielle Prozesse



(c) Gantt-Diagramm



nur ein Programm ist zu jedem Zeitpunkt aktiv



## Beachte:

- Programm:
  - statische Beschreibung eines sequentiellen Algorithmus
  - dasselbe Programm kann mehrmals (auch gleichzeitig!) innerhalb verschiedener Prozesse ausgeführt werden.
- Prozess:
  - Ausführungsgeschwindigkeit eines Prozesses ist nicht gleichmäßig und nicht reproduzierbar.
    - ⇒ Bei der Programmierung sind keine a-priori-Annahmen über den zeitlichen Verlauf zulässig.
    - ⇒ Bei zeitkritische Anforderungen, z.B. Realzeit-System, sind besondere Vorkehrungen im Scheduling-Algorithmus notwendig.



- In einfachen Systemen (z.B. Gerätesteuerung):
  - Menge der zur Laufzeit existierenden Prozesse häufig statisch
  - wird bei Systemstart erzeugt.
- Allg. Fall:
  - Mechanismus notwendig, um Prozesse dynamisch (zur Laufzeit) durch andere Prozesse erzeugen zu können.
- Erzeugender Prozess heißt Elternprozess (parent process), erzeugte Prozesse heißen Kindprozesse (child processes).
- Wiederholte Prozesserzeugung durch Kindprozesse  
⇒ baumartig strukturierte Prozessmenge.
- Prozess mit all seinen direkten und indirekten Nachfahren heißt Prozessfamilie.
- Jede baumartig strukturierte Menge von Prozessen heißt Prozesshierarchie (ohne notwendigerweise durch Prozesserzeugung aus der Wurzel entstanden zu sein).

Def



## Motivation:

- Prozesse, obwohl unabhängige Einheiten, können aufgrund des Algorithmus logisch voneinander abhängig sein:  
Beispiel  
UNIX shell: `cat datei1 datei2 datei3 | grep egon`
- In Abhängigkeit von den relativen Ausführungsgeschwindigkeiten kann ein Prozess warten müssen, bis eine Eingabe vorliegt.
- Allgemeiner sagt man:  
Er blockiert und wartet auf ein (für ihn externes) Ereignis.
- Einprozessor-System: Prozessor wird dann unmittelbar einem anderen Prozess zugeordnet. Entzug des Prozessors (Suspendierung) in diesem Fall problembegründet.
- Auch möglich: Scheduler entscheidet auf Prozesswechsel, obwohl der erste Prozess weiter ausgeführt werden könnte (Preemption).

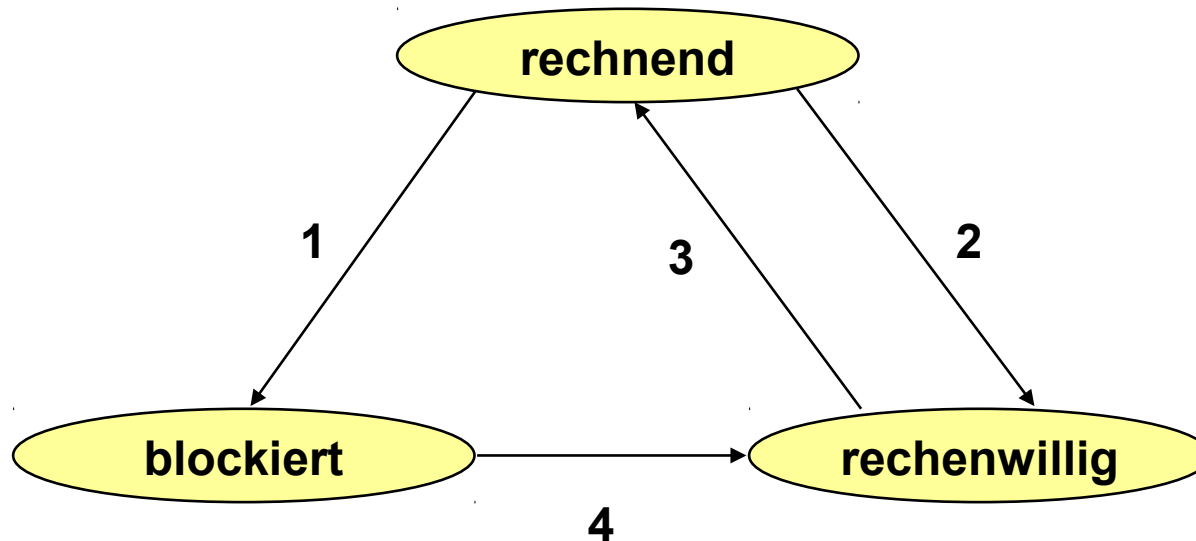


## Damit sinnvolle Prozesszustände:

- rechnend (oder aktiv): dem Prozess ist ein Prozessor zugeordnet, der das Programm vorantreibt.
- rechenwillig (oder bereit): Prozess ist ausführbar, aber Prozessor ist anderem Prozess zugeordnet (bzw. alle verfügbaren Prozessoren sind anderen Prozessen zugeordnet).
- blockiert (oder schlafend): Prozess wartet auf Ereignis. Er kann solange nicht ausgeführt werden, bis das Ereignis eintritt.

Gelegentlich noch folgende Zustände:

- initiiert: in Vorbereitung (Anfangszustand).
- terminiert: Prozess ist beendet (Endzustand).



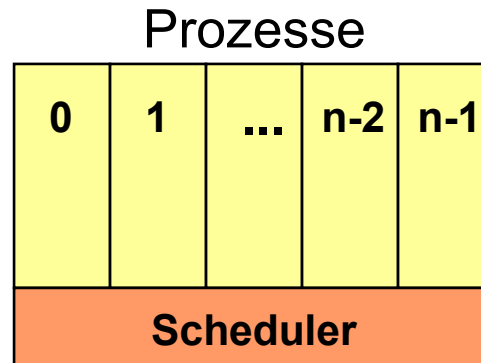
Zustandsübergänge:

- 1    rechnend → blockiert: Versetzung in den Wartezustand, (Warten auf Ereignis).
- 2    rechnend → rechenwillig: Scheduler entzieht den Prozessor.
- 3    rechenwillig → rechnend: Scheduler teilt Prozessor zu.
- 4    blockiert → rechenwillig: Ereignis tritt ein.





- Das Prozessmodell vereinfacht die Beschreibung der Aktivität des Rechensystems.
- Die ineinander verwobene Aktivität des Systems wird durch eine Menge von sequentiellen Prozessen beschrieben.
- Die unterste Schicht eines Betriebssystems behandelt die Unterbrechungen und ist für das Scheduling verantwortlich. Der Rest des Systems besteht aus sequentiellen Prozessen.





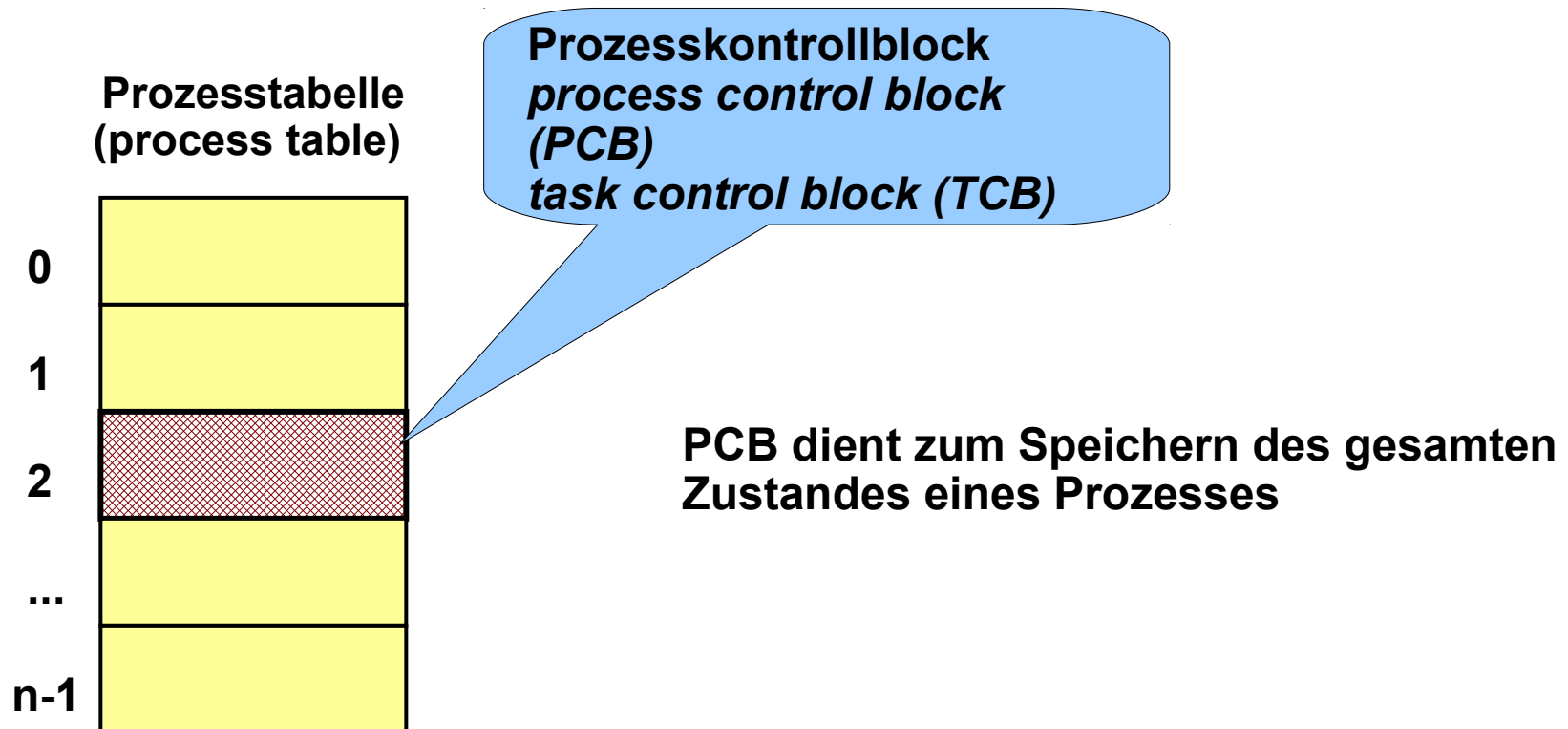
- Mechanismen zur Synchronisation und Kommunikation von Prozessen sind notwendig → Kap. 5
- Programmierung von Anwendungen aus mehreren nebenläufigen Prozessen heißt Concurrent Programming.
- Klass. Prozessmodell verfeinert durch Einführung sog. Leichtgewichtsprozesse (light weight processes, oder Threads = Fäden), die mehrere Aktivitätsträger in einem einzigen Adressraum darstellen → 3.3 .

## 3.2. Implementierung von Prozessen



Hochschule RheinMain  
University of Applied Sciences  
Wiesbaden Rüsselsheim

Datenstrukturen im BS-Kern zur Prozessverwaltung:





## Typische Felder in einem Prozesskontrollblock:

### Prozessverwaltung

Register  
Programmzähler  
Programmstatuswort  
Stack-Zeiger  
Prozesszustand  
Prozessnummer  
Elternprozessnummer  
Prozesserzeugungszeitpunkt  
Terminierungsstatus  
verbrauchte Prozessorzeit  
Prozessorzeit der Kinder  
Alarm-Zeitpunkt  
Signalstatus  
Signalmaske  
unbearbeitete Signale  
Zeiger auf Nachrichten  
verschiedene Flags

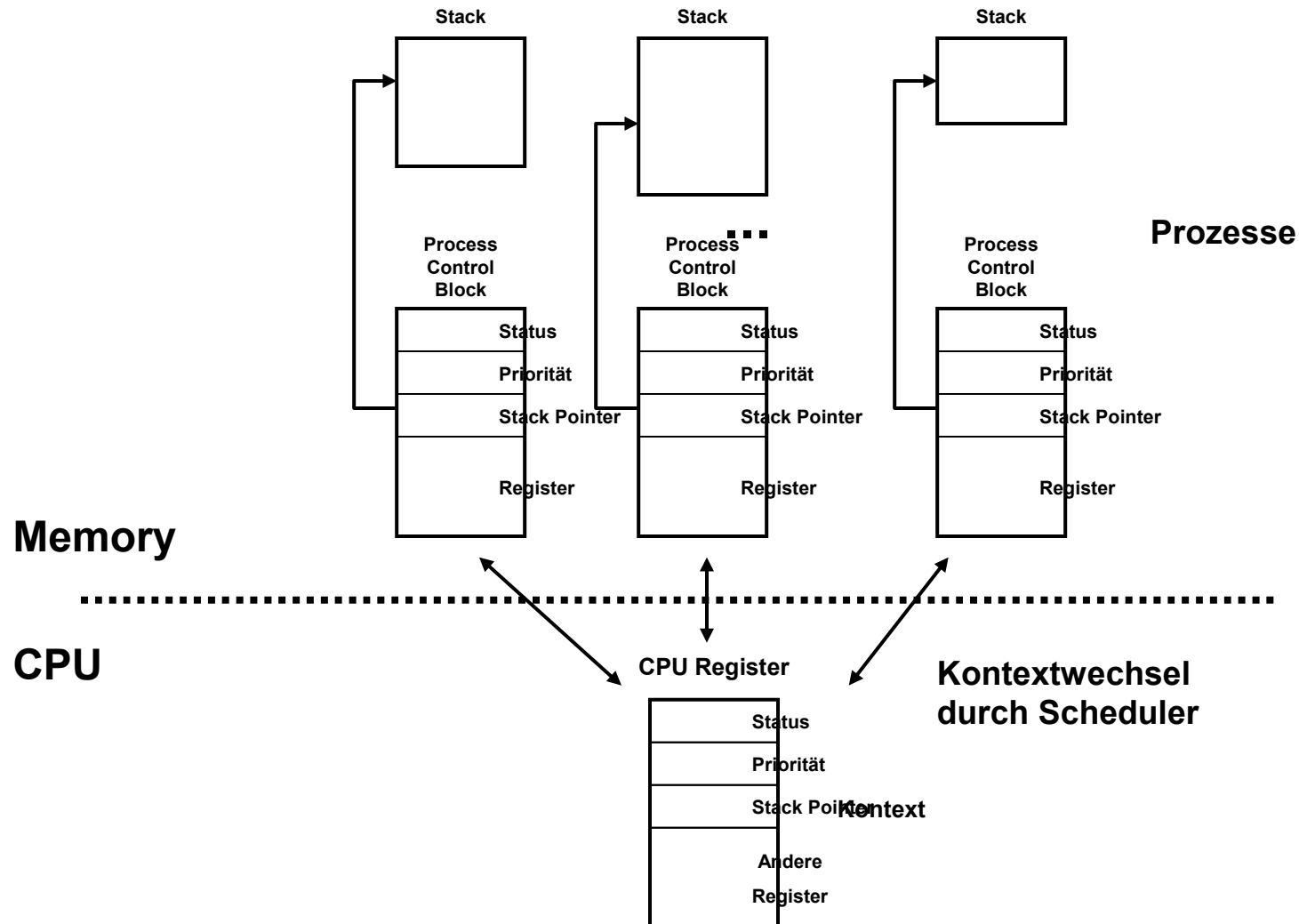
### Speicherverwaltung

Zeiger auf Textsegment  
Zeiger auf Datensegment  
Zeiger auf BSS-Segment  
Prozessgruppe  
reale UID  
effektive UID  
reale GID  
effektive GID  
verschiedene Flags

### Dateisystem

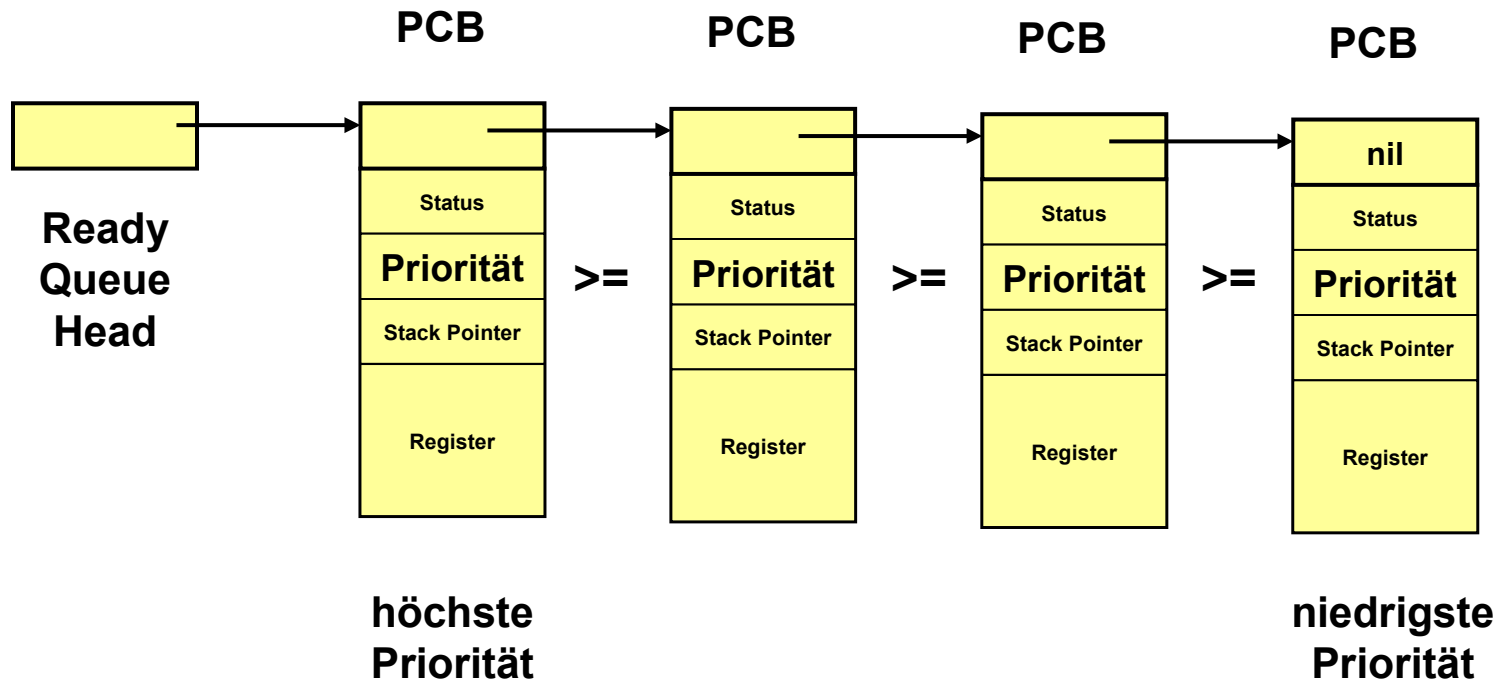
Wurzelverzeichnis  
aktuelles Verzeichnis  
UMASK-Maske  
offene Dateideskriptoren  
effektive UID  
effektive GID  
Aufrufparameter  
verschiedene Flags

**zusätzlich: Zeiger zur Verkettung des PCB in Warteschlangen**





Einfache Struktur der Liste der rechenwilligen Prozesse  
(Bereit-Liste oder Ready Queue):

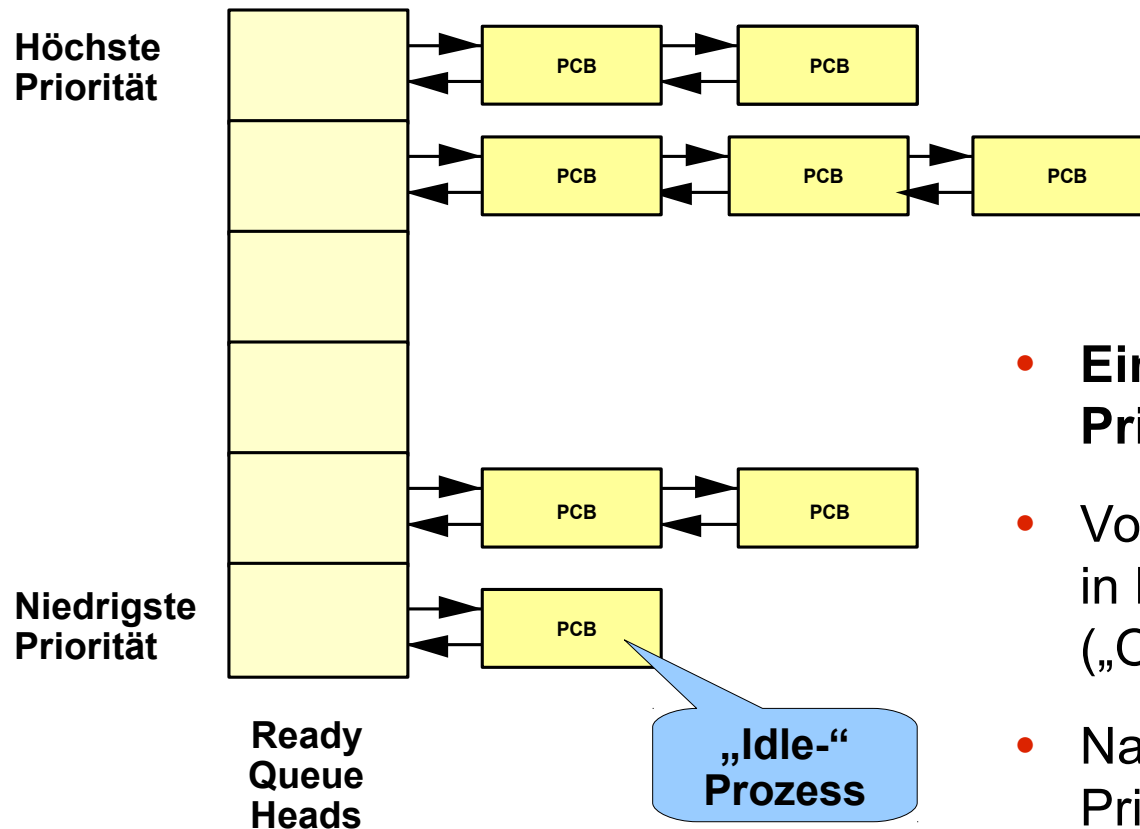


**Bei gleicher Priorität: Einreihen nach „first in / first out“**

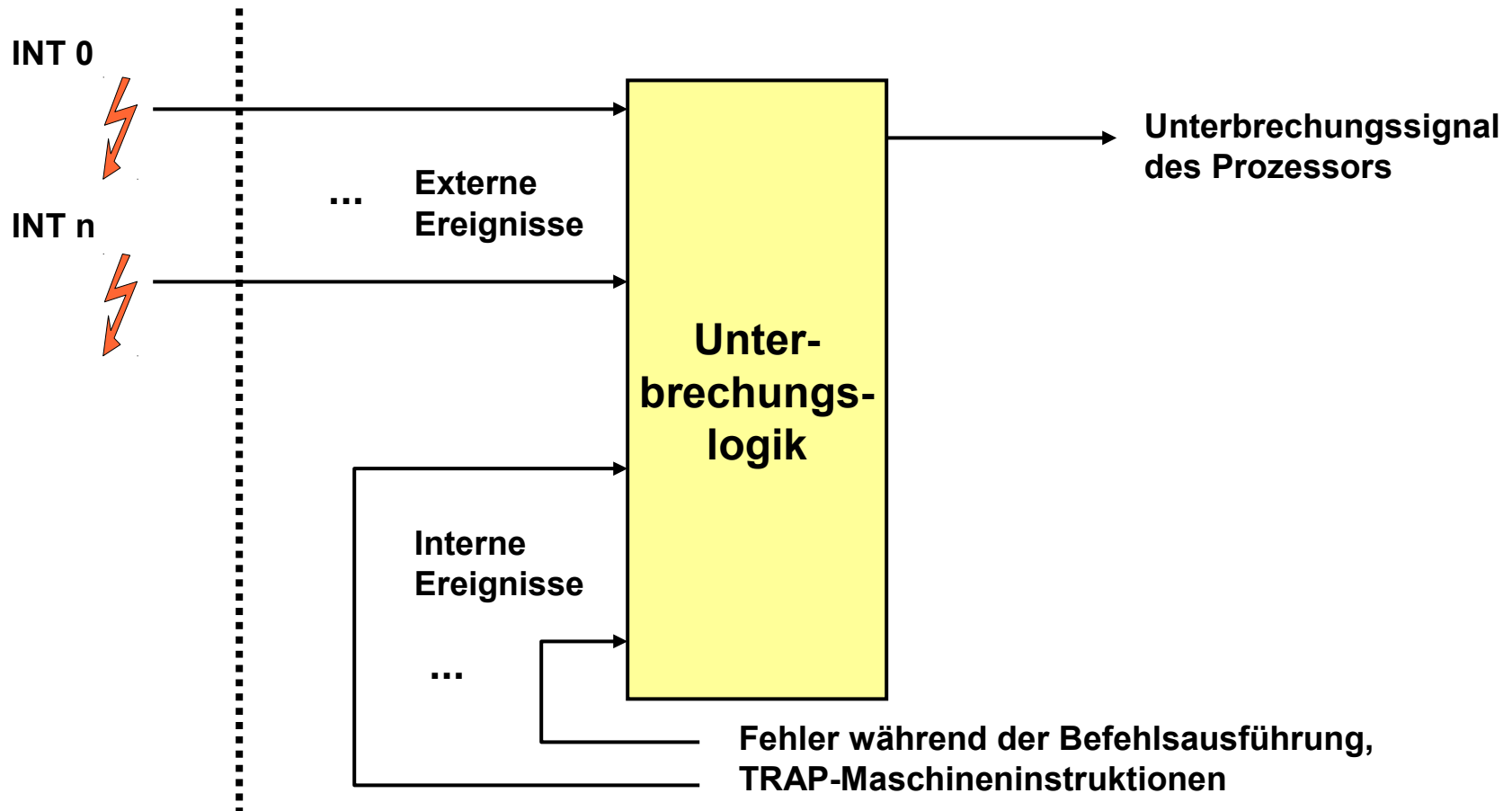
**=> Nachteil: Laufzeit abhängig von Prozessanzahl**



Typische Struktur der Liste der rechenwilligen Prozesse  
(Bereit-Liste oder Ready Queue):



- **Eine Ready-Queue pro Prioritätsstufe**
- Vorteil: Schnelles Einreihen in konstanter Laufzeit („O(1)-Scheduler“)
- Nachteil: Feste Anzahl an Prioritäten



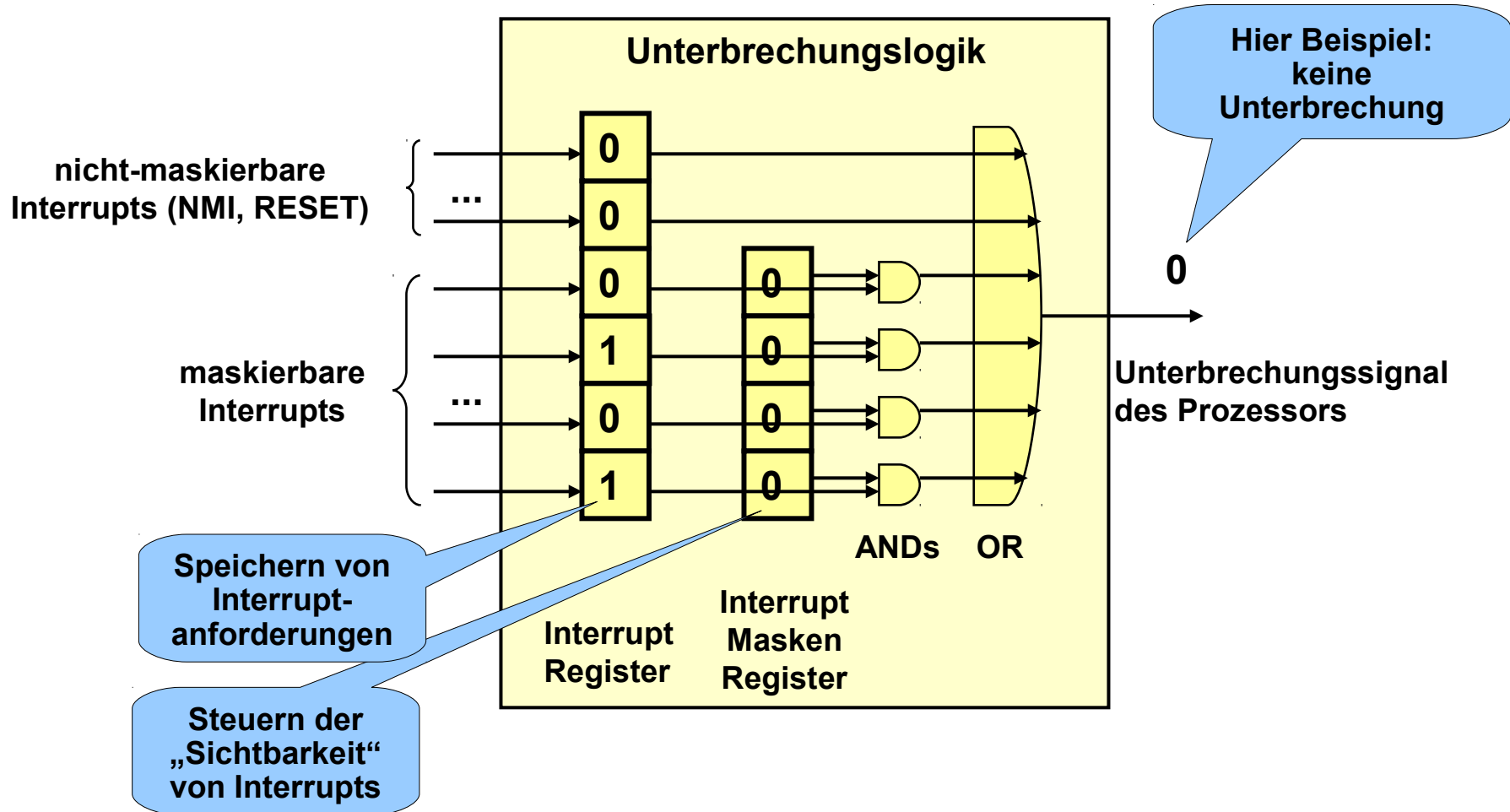


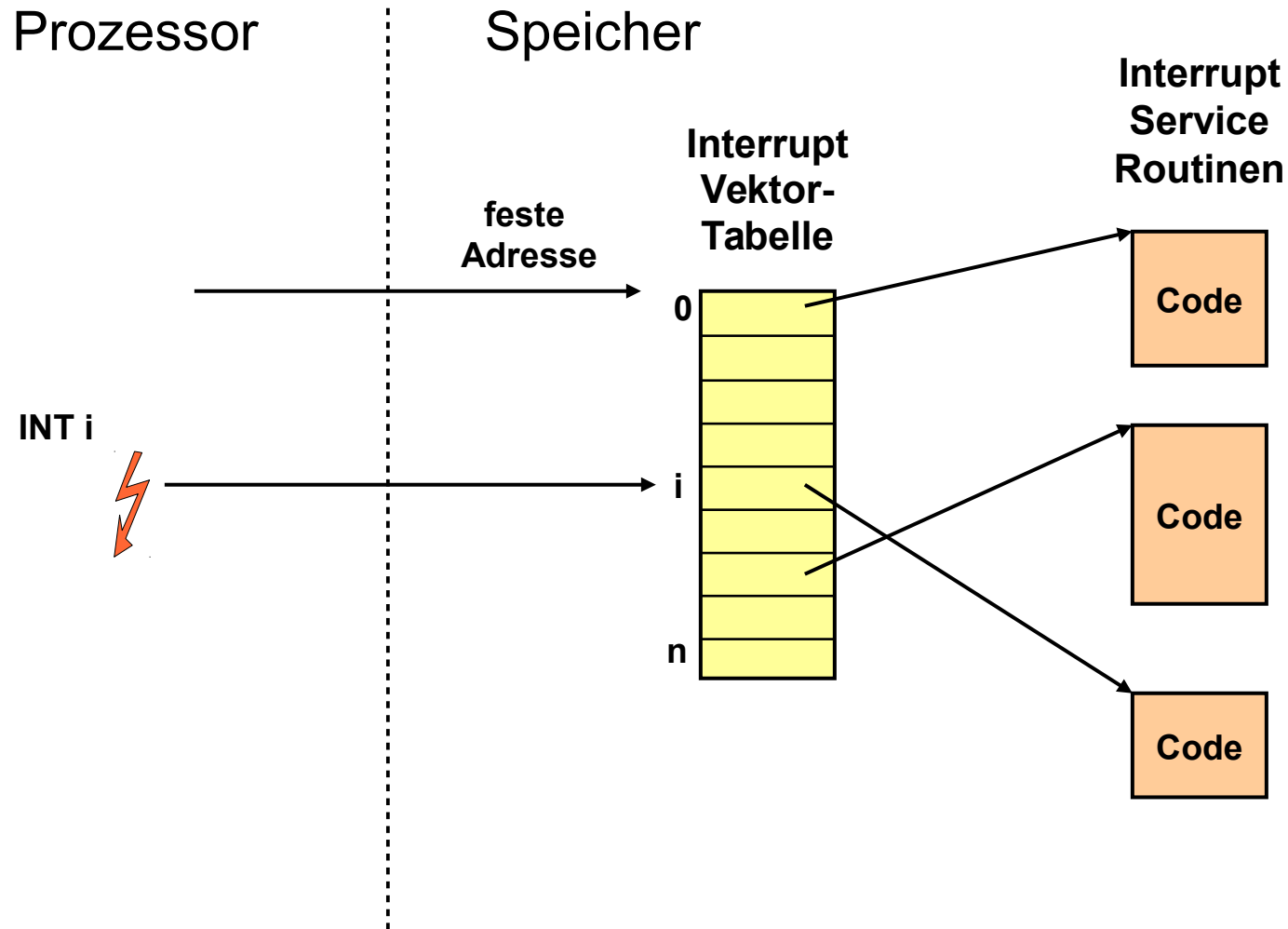
# Unterbrechungslogik (2)

3.2



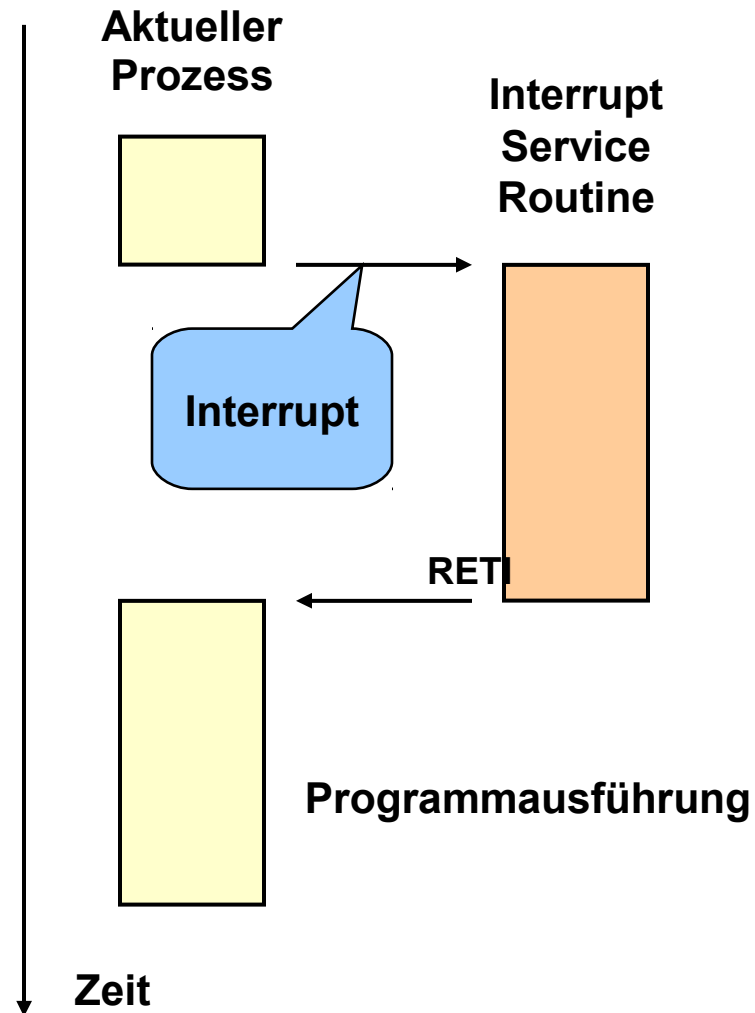
Hochschule RheinMain  
University of Applied Sciences  
Wiesbaden Rüsselsheim







## Prinzipieller Ablauf



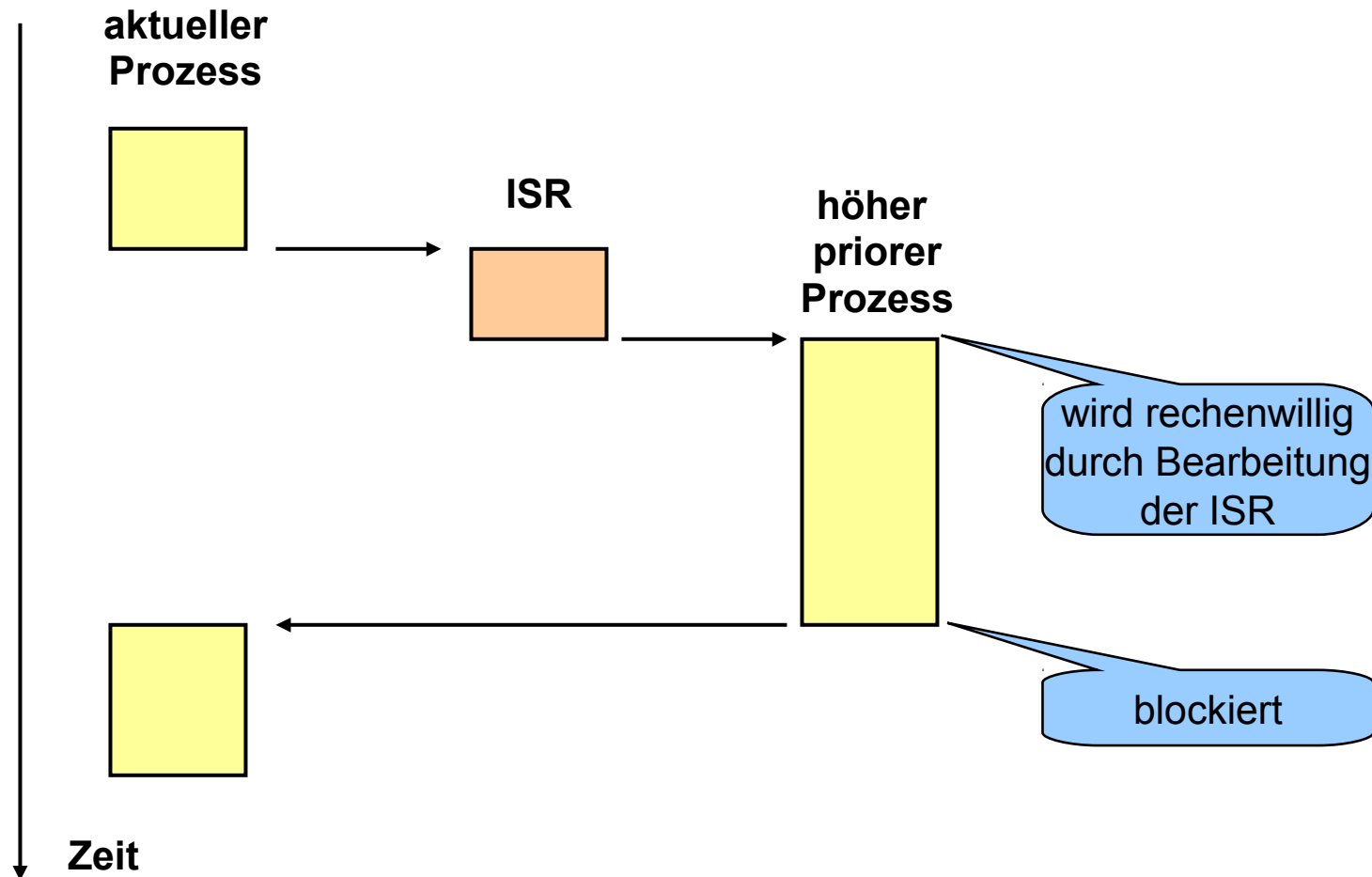


## Typische Ausführungsschritte:

1. Programmzähler (u.a.) wird durch Hardware auf dem Stack abgelegt.
2. Hardware lädt den neuen Programmzählerinhalt aus dem Unterbrechungsvektor.
3. Eine Assembler-Routine rettet die Registerinhalte.
4. Eine Assembler-Routine bereitet den neuen Stack vor.
5. Eine C-Prozedur markiert den unterbrochenen Prozess als rechenwillig.
6. Der Scheduler bestimmt den Prozess, der als nächster ausgeführt werden soll.
7. Die C-Prozedur gibt die Kontrolle an die Assembler-Routine zurück.
8. Die Assembler-Routine startet den ausgewählten Prozess.



Damit Umschaltung zwischen Benutzerprogrammen:



## Systemaufrufe zur Prozessverwaltung:

`pid_t fork(void)`

Erzeugen einer Kopie des Prozesses (Child), Parent erhält pid des Kindes zurück oder -1 bei Fehler, Kind erhält 0 als Ergebnis.

`int execve(char* name, char* argv[], char* envp[])`

Überlagern des ausgeführten Programms eines Prozesses (Code, Daten, Stack) durch neues Programm. Andere Varianten:  
`execl, execl, execlp, execv, execvp.`

`pid_t getpid(void)`

Rückgabe der eigenen Process Id.

`pid_t getppid(void)`

Rückgabe der Process Id des Elternprozesses.



## Systemaufrufe zur Prozessverwaltung (2):

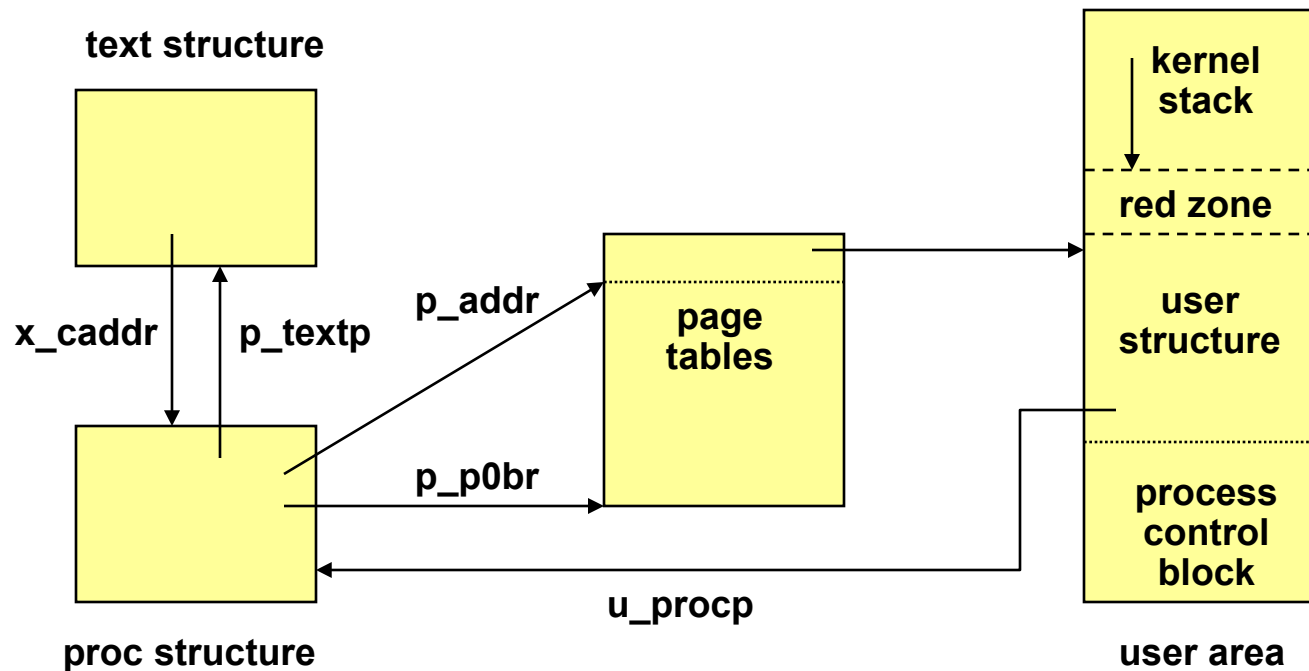
`exit(status)`      Beende den laufenden Prozess und stelle dem Parent den Exit-Status zur Verfügung.

`pid_t wait(int* status)`  
Warten auf die Beendigung eines Kindprozesses.  
Dessen Id wird über den Rückgabewert, sein Status über `status` zurückgegeben.

`pid_t waitpid(pid_t pid, int* status, int opts)`  
Warten auf das Ende eines bestimmten Kindprozesses, dessen Id über den Parameter `pid` übergeben wird.

(wird im Praktikum vertieft)

## Kerndatenstrukturen zur Repräsentierung eines Prozesses in 4.3BSD UNIX (Überblick):



aus Leffler et al: Design and Implementation of the 4.3BSD UNIX Operating System





### proc structure (residential Teil der Prozessbeschreibung):

Kategorie	Name	Bedeutung
scheduling	p_pri	current priority
	p_userpri	user priority based on p_cpu and p_nice
	p_nice	user-requested scheduling priority
	p_cpu	recent CPU usage
	p_slptime	amount of time sleeping
identifiers	p_pid	unique process identifier
	p_ppid	parent process identifier
	p_uid	user identifier
memory management	p_textp	pointer to description of executable file
	p_P0br	pointer to process page tables
	p_szpt	size of process page tables
	p_addr	location of user area
	p_swaddr	location of user area when swapped out
synchronisation signals	p_wchan	event process is awaiting
	p_sig	mask of signals pending delivery
	p_sigignore	mask of signals being ignored
	p_sigcatch	mask of signals being caught
resource accounting	p_pgrp	process-group identifier
	p_rusage	pointer to rusage structure
	p_quota	pointer to disk quota structure
timer management	p_time	amount of real-time until timer expires

aus Leffler et al: Design and Implementation of the 4.3BSD UNIX Operating System



## Prozesszustände (process states):

<b>SSLEEP</b>	<b>schlafend = blockiert, wartend auf ein Ereignis</b>
<b>SRUN</b>	<b>runnable = rechenwillig und rechnend</b>
<b>SIDL</b>	<b>initiiert, transienter Zustand während Erzeugung</b>
<b>SZOMB</b>	<b>terminiert, transienter Zustand nach Beendigung</b>
<b>SSTOP</b>	<b>angehalten oder in trace mode</b>



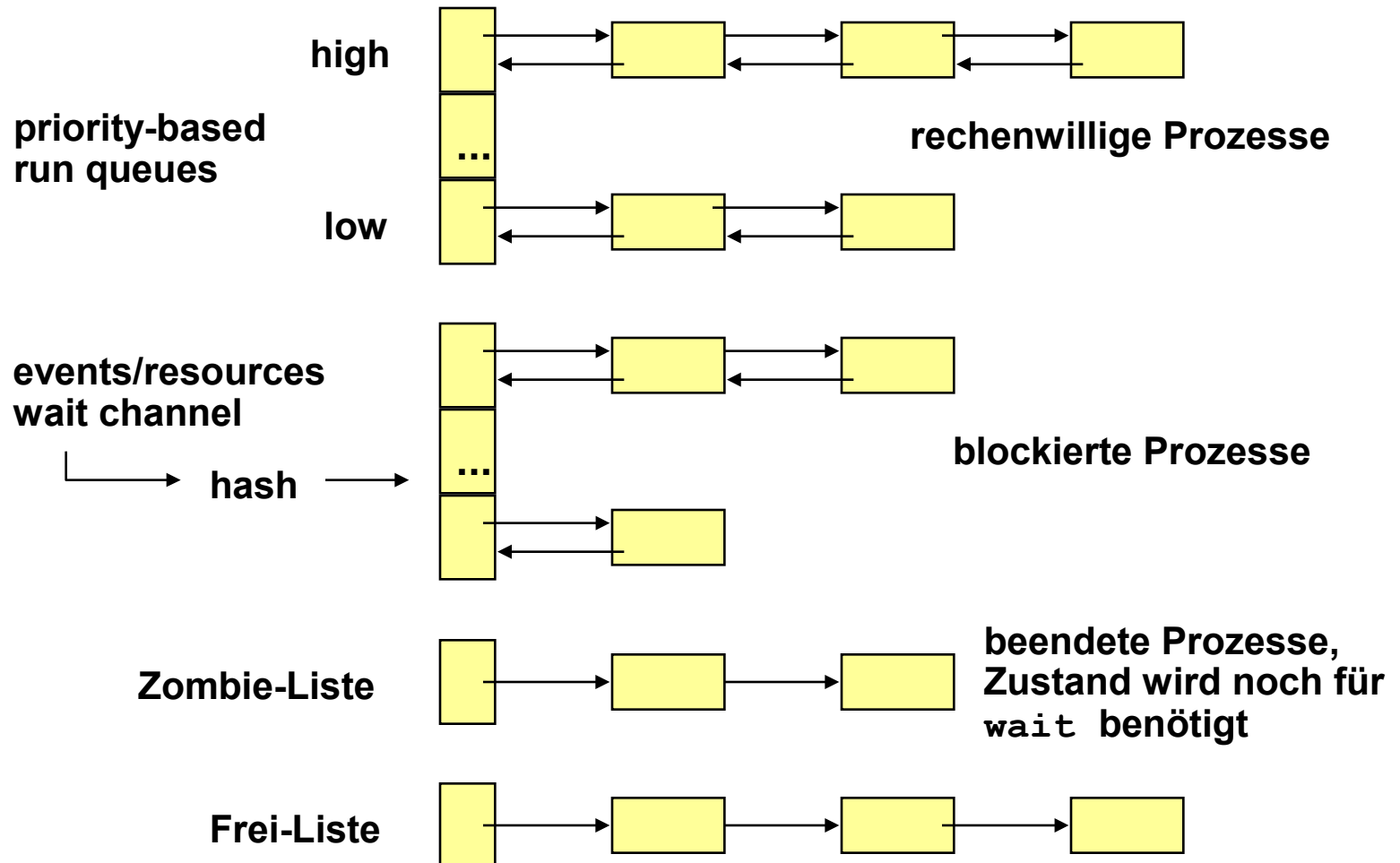
## **user structure**

**(auslagerbarer Teil der Prozessbeschreibung):**

- **Prozessorzustand (Registerinhalte usw. = eigentlicher PCB, getrennt für user mode und kernel mode).**
- **Zustand bzgl. aktueller Systemaufrufe.**
- **Descriptor-Tabelle**  
**(Liste der geöffneten Objekte des Prozesses).**
- **Accounting-Information.**
- **Kernel Stack des Prozesses**  
**(Stack für user mode ist im Prozessadressraum).**



## Organisation der Warteschlangen:





## Wesentliche interne Kern-Routinen zur Prozessumschaltung:

**`swtch()`** Aufruf des Schedulers zur Auswahl des rechenwilligen Prozesses mit der höchsten Priorität und darin Aufruf von **`resume()`**.

**`resume(...)`**  
Lade Prozessor-Register mit ausgewähltem Prozesskontrollblock und führe diesen Prozess fort.

**`sleep(wait channel, priority)`**  
Freiwillige Abgabe des Prozessors bei Übergang nach blockiert und Zielpriorität bei Erwachen.

**`wakeup(wait channel)`**  
Setze alle Prozesse rechenwillig, die auf das Ereignis blockiert warten.

# Motivation

- Prozesserzeugung, Prozessumschaltung und Prozesskommunikation sind teuer
  - = rechenzeitaufwendig zur Laufzeit
  - Verluste auch durch Cache-Misses
- Wie nutzt man mehrere Prozessoren eines Multiprozessors für eine Applikation?
  - Z.B. mehrere kooperierende Prozesse auf verschiedenen Prozessoren
  - Muss vom Applikationsprogrammierer ausprogrammiert werden !
- Wie strukturiert man einen Server-Prozess, der Anforderungen von mehreren Klienten bedienen kann?
  - Ein Server-Prozess = keine Parallelität
  - Multiplexing für verschiedene Klienten von Hand  
= komplexe Programmierung

# Lösung

- Einführung von billiger Nebenläufigkeit in einem Prozessadressraum durch „Leichtgewichtsprozesse“, sogenannte Threads.



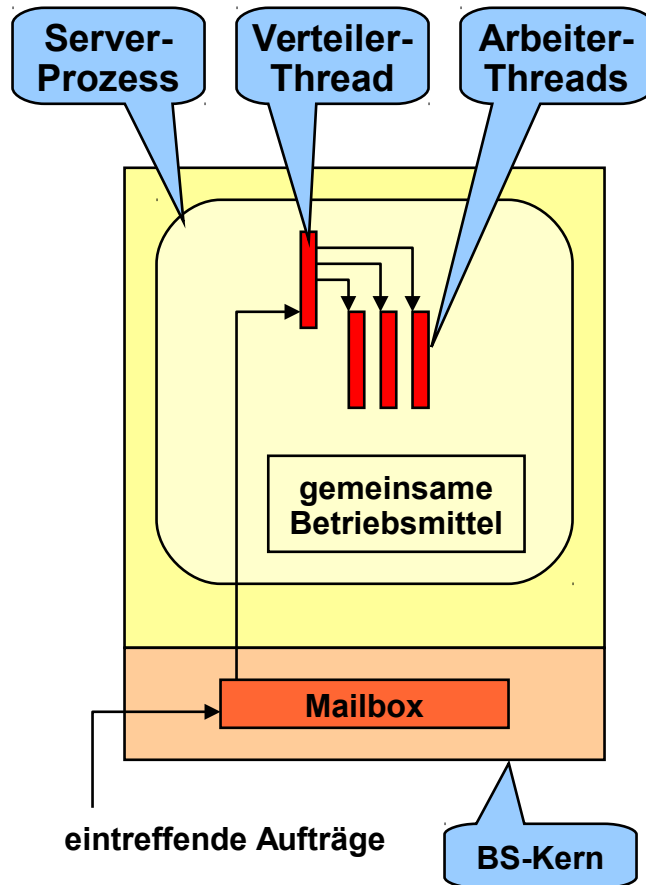
- **Prozess (Einheit der BM-Verwaltung)**

- ausführbares Programm, das Code und globale Daten definiert.
- privater Adressraum.  
Code und Daten über Adressraum zugreifbar.
- Menge von Betriebsmitteln
  - ➔ geöffnete Objekte, Betriebssystem-Objekte wie z.B. Timer, Signale, Semaphore
  - ➔ dem Prozess durch das BS als Folge der Programmausführung zugeordnet.
- Menge von Threads.

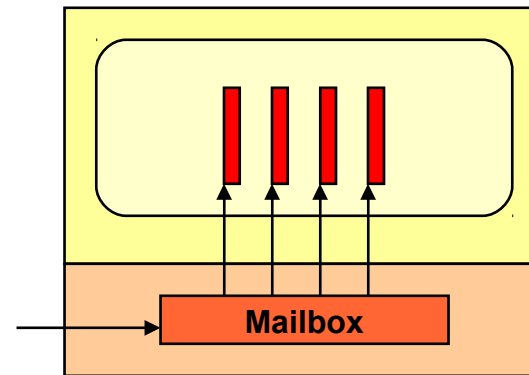
- **Threads (Aktivitätsträger)**

- Idee einer „parallel ausgeführten Programmfunktion“
- Eigener Prozessor-Context (Registerinhalte usw.)
- Eigener Stack (i.d.R. zwei, getrennt für user und kernel mode)
- Eigener kleiner privater Datenbereich (Thread Local Storage)
- Threads eines Prozesses nutzen gemeinsam Programm, Adressraum und alle Betriebsmittel.

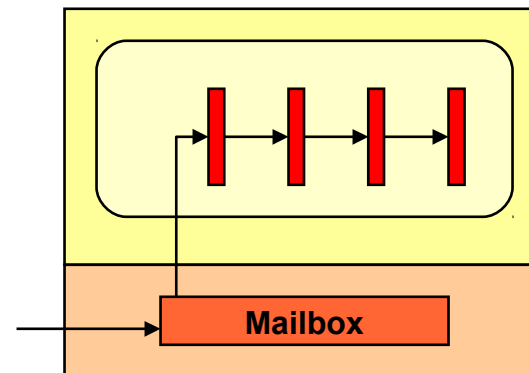
(a) Verteiler/Arbeiter-Modell



(b) Team-Modell



(c) Fließband-Modell



aus Tanenbaum: Moderne Betriebssysteme





- Nicht einheitlich
- Bsp: Java: Klasse Thread in java.lang
  - Z.B. Implementierung der Schnittstelle java.lang.Runnable und Implementierung von Methode run().
  - Thread-Modell in JVM implementiert
- Bsp: C++: Boost Threads verbreitet
- Bsp: Windows
  - C-Schnittstelle für Windows API, u.a. CreateThread(...)
- Bsp: LinuxThreads (veraltet)
  - clone() system call
    - ➔ Erzeugung eines Prozesses mit Angabe detaillierter Flags, was gemeinsam mit erzeugendem Prozess genutzt werden soll
  - Gehört nicht zum Unix Standard
    - ⇒ Programme nicht portierbar



- POSIX Threads (Pthreads)
  - Verbreitete Standard-Programmierschnittstelle für Threading und entsprechende Synchronisation
  - Standardisiert in IEEE POSIX 1003.1c (1995)
  - Pthreads: Implementierungen dieses Standards
  - Auf vielen Systemen, insbesondere auch Multiprozessorsystemen, z.B. Linux, Solaris, MacOS X, FreeBSD
  - Neben C / C++ auch für andere Programmiersprachen: z.B. Fortran
  - Teilweise Bestandteil der libc
  - Ca. 50 Funktionen



- **API-Aufrufe zum Thread-Management**

(wird fortgesetzt für andere Funktionsbereiche wie datenbezogene Synchronisation)

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

```
int pthread_create(pthread_t * thread,  
                  const pthread_attr_t * attr,  
                  void * (*start_routine)(void *),  
                  void *arg);
```

**Erzeugen eines Threads**

```
void pthread_exit(void *retval);
```

**Sich selbst beenden**

```
pthread_t pthread_self(void);
```

**Thread-Identifizierer des aktuellen Threads ermitteln**

```
int pthread_join(pthread_t th, void **thread_return);
```

**Warten auf Beendigung eines Threads**

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

**Beenden eines anderen Threads**



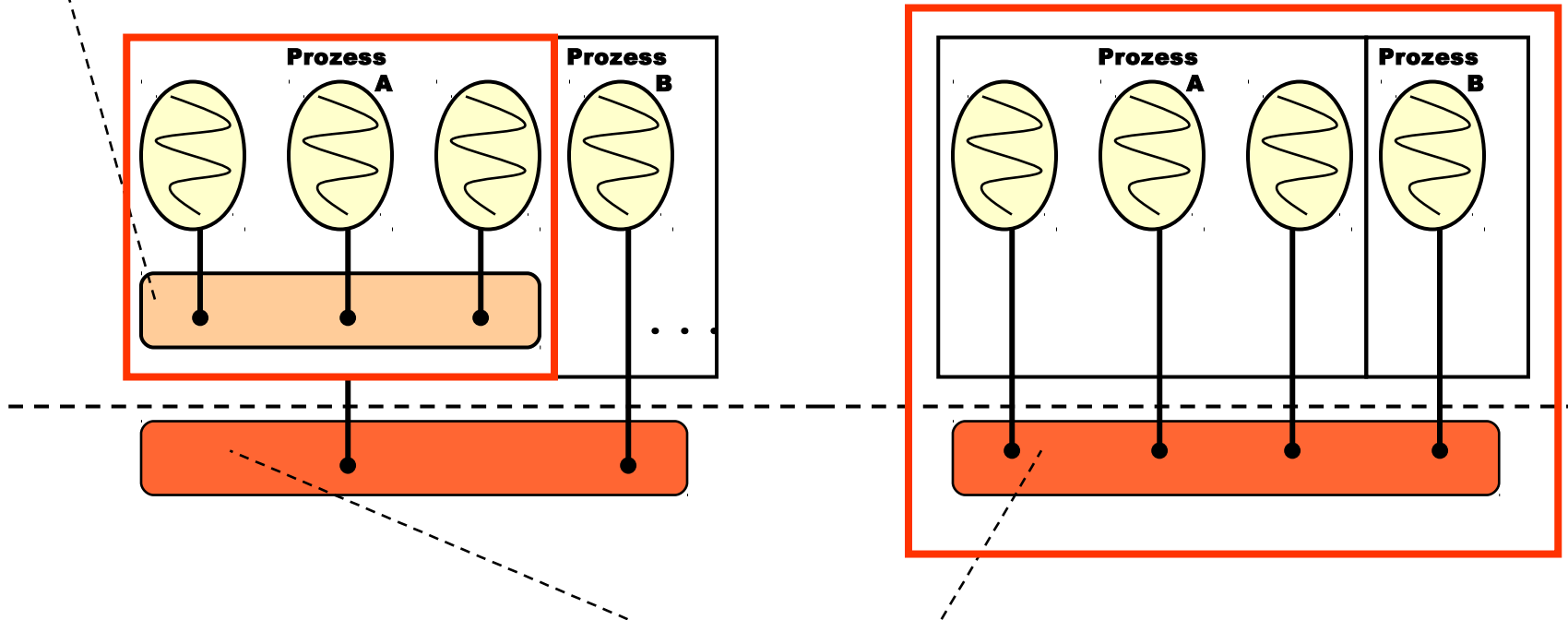
- Im BS-Kern:  
genannt Kernel Threads:
  - Betriebssystem unterstützt Threads
  - Threads sind die Einheiten, denen Prozessoren zugeordnet werden (Schedulable Entities).
  - 1:1-Zuordnung
  - Beispiele: Windows NT, Mach, Chorus, Amoeba
- Nur in Thread Library:  
genannt User-Level Threads
  - Programmierung mit Threads, aber BS-Scheduler kennt nur übliche Prozesse.
  - 1:n-Zuordnung (allg. m:n)
  - Beispiel:  
POSIX Pthreads in OSF/DCE

# Kernel Thread vs. User level Thread



Hochschule RheinMain  
University of Applied Sciences  
Wiesbaden Rüsselsheim

Thread-Bibliothek

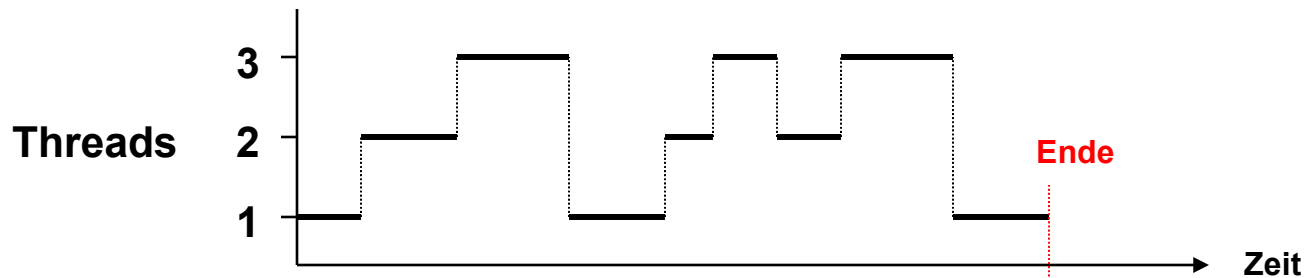


**Prozess-Scheduler des Betriebssystems**

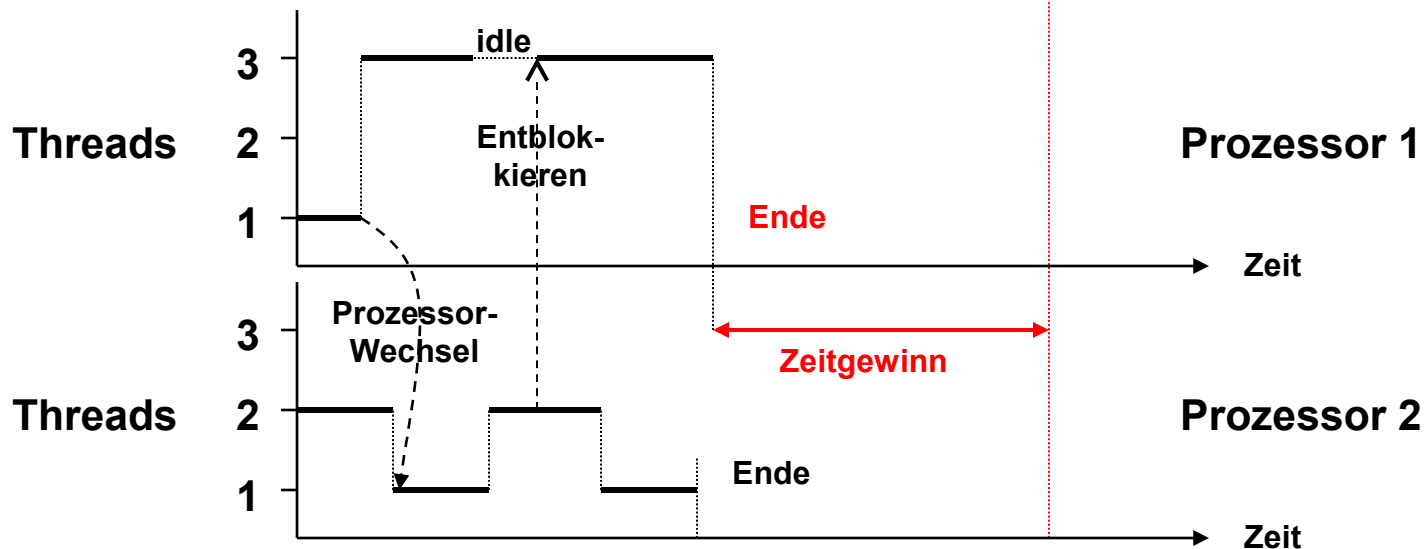
„Process Scope“

„System Scope“

Ein-Prozessor-System:



Zwei-Prozessor-System:





- Native POSIX Thread Library (NPTL)
- Federführung Red Hat
- Ziele:
  - Konformität zu POSIX Pthreads
  - Gute Multiprozessor-Performance
  - Niedrige Erzeugungskosten
  - Kompatibilität zu LinuxThreads
- 1:1-Implementierung
  - Kernel verwaltet Prozesse
  - `pthread_create` führt zu neuem Prozess unter Nutzung von `clone()`
  - Spezielle Kernel-Unterstützung und viel Optimierung im Kernel (z.B. sog. Futexes)
- Nutzung zusammen mit GNU libc (glibc)

### Was haben wir in Kap. 3 gemacht?

- Konzept des sequentiellen Prozesses (Wichtig!).
- Strukturierung von Aktivität durch eine Menge von sequentiellen Prozessen, die zueinander nebenläufig ausgeführt werden.
- Betriebssystem bietet Anwendungsprogrammierern ein solches Prozesskonzept an der Dienstschnittstelle zur Strukturierung von Anwendungen.
- Das Betriebssystem kann Prozesse auch intern zur Strukturierung höherer Funktionalität nutzen.
- Ansätze besprochen, wie Betriebssystem das Prozesskonzept implementiert (prinzipiell und speziell am Beispiel UNIX).
- Thread-Konzept als performante „Leichtgewichtsprozesse“ vorgestellt.