



Technische
Universität
Braunschweig

Institut für Betriebssysteme
und Rechnerverbund



Die POSIX Threads API und Erläuterungen zu Aufgaben 9R und 11R

Manuel Nieke

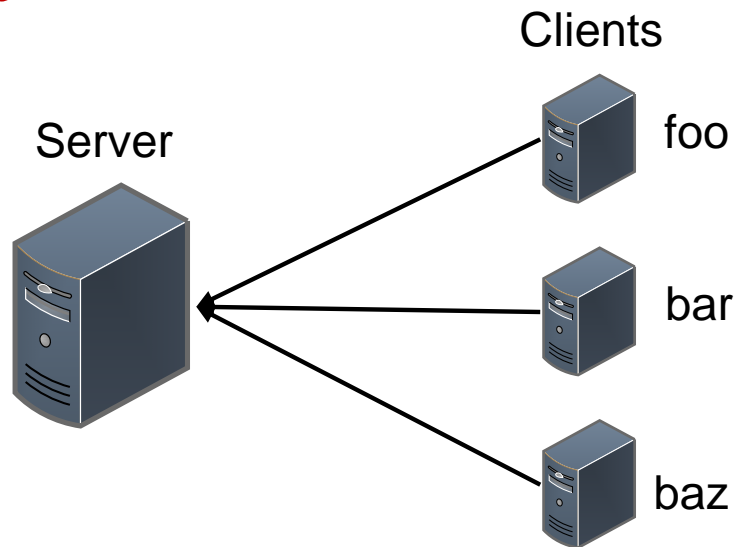
Übung: Betriebssysteme (WS 18/19)

Ausblick auf Aufgabe 9R und 11R

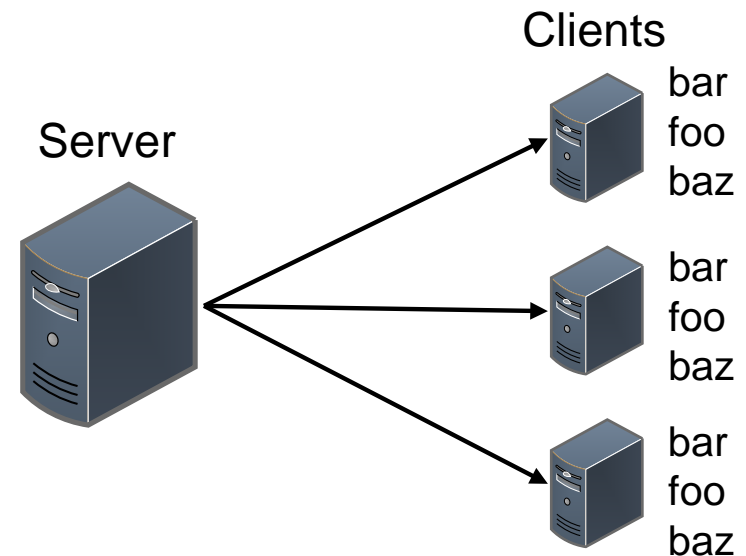
Gruppenkommunikations-Service MyGroup

- Clients kennen zwei Operationen: Get und Set
- Server stellt einen Ring-Buffer für Sortierung der Nachrichten bereit
➔ Alle Clients empfangen Nachrichten in gleicher Reihenfolge
- Lernziele: Multithreading, Thread-Synchronisation, IPC

Set



Get



Übersicht der Themen

- Die POSIX Threads API
- Aufbau von MyGroup
- Tool-Support für Mehrfädige Anwendungen



Portable Operating System Interface (POSIX)

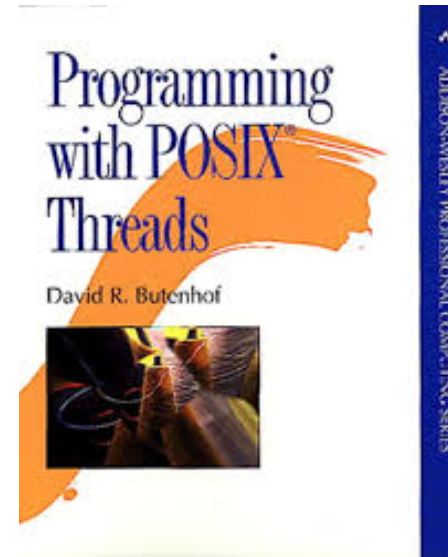
Einordnung

- Betriebssystem-unabhängige Schnittstelle
- Umfasst
 - Standard C Library
 - Prozesse (Erstellung und Steuerung)
 - Signale
 - Datei und Ordner Operationen
 - Timer
 - Pipes
 - I/O
 - **Threads**
 - ...

Literatur

Programming with POSIX Threads

- ISBN-10: 1565921151



Manpage

- PTHREADS(7)

Tutorials

- <https://computing.llnl.gov/tutorials/pthreads/>
- <http://www8.cs.umu.se/kurser/TDBC64/VT03/pthreads/pthread-primer.pdf>

Die POSIX Threads API (pthread)

Übersicht der wichtigsten Bestandteile (für diese Veranstaltung)

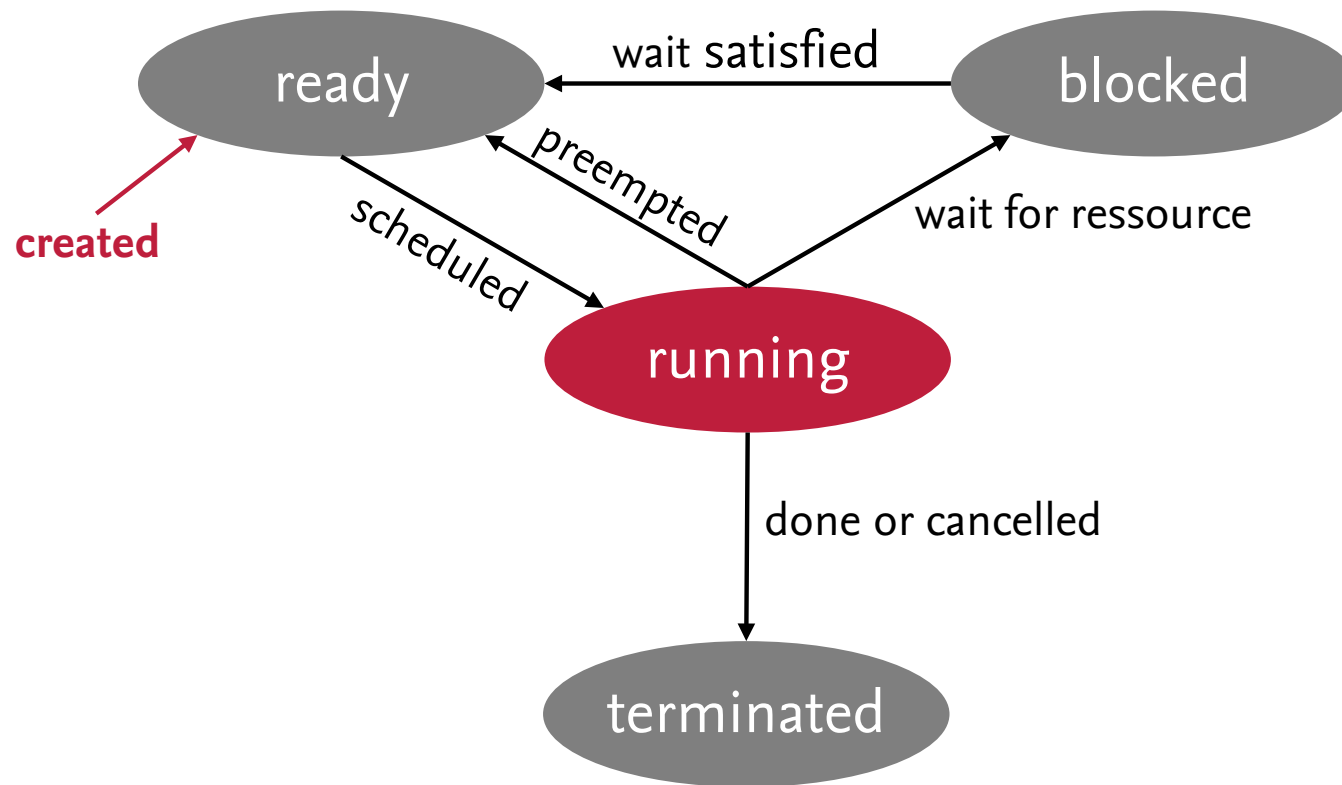
1. Thread-Management (erstellen, löschen, verwalten)
2. Thread-Synchronisation
 - Mutex
 - Read-Write-Lock
 - Semaphor
 - Condition Variable

Allgemeine Benutzung

- `#include <pthread.h>`
- Kompilieren und linken mit `-pthread`

Thread Management

Thread Zustände



Quelle: Programming with POSIX Threads



Thread Erzeugen mit `pthread_create(3)`

```
int pthread_create(pthread_t *thread_id,  
                  const pthread_attr_t *attributes,  
                  void *(*start_routine) (void *),  
                  void *arguments);
```

- `thread_id`: Zeiger auf Buffer-Speicher für Thread-Identifikation
- `attributes`: Thread Attribute; steuern Verhalten des Threads
- `start_routine`: Eintrittsfunktion des Threads (vgl. `main()`)
- `arguments`: Argumente für die `start_routine`

Anmerkungen:

- Der erzeugte Thread startet **irgendwann**

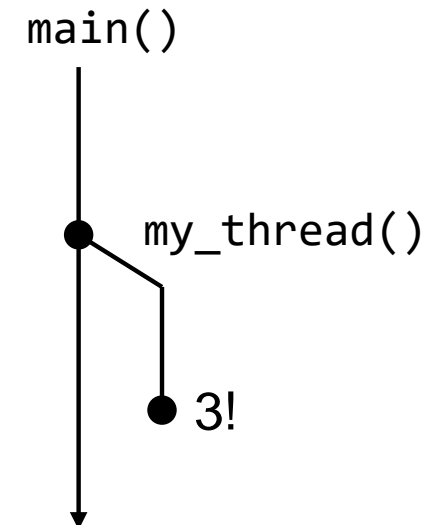
Thread Management

Beispiel erzeugen eines Threads zur Berechnung einer Fakultät

```
void *my_thread(void *factorial) {  
    int *my_return_value = malloc(sizeof(int));  
    *my_return_value = 1;  
    for(int i=1 i<=((int*)factorial); i++) {  
        *my_return_value *= i;  
    }  
    return my_return_value;  
}
```

main():

```
pthread_t my_thread_id;  
int argument = 3;  
int error_no = pthread_create(&my_thread_id,  
                             NULL,  
                             my_thread,  
                             &argument);
```



Thread Beenden

1. Die **start_routine** wird mit einem „return“ verlassen

- Beispiel: `return my_return_value;`

2. Thread terminiert sich selbst
durch den Aufruf von **pthread_exit(3)**

- Beispiel: `pthread_exit(my_return_value);`

3. Thread wird von einem anderen Thread terminiert
durch den Aufruf **pthread_cancel(3)**

- Beispiel: `int error_no = pthread_cancel(my_thread_id);`

Anmerkung:

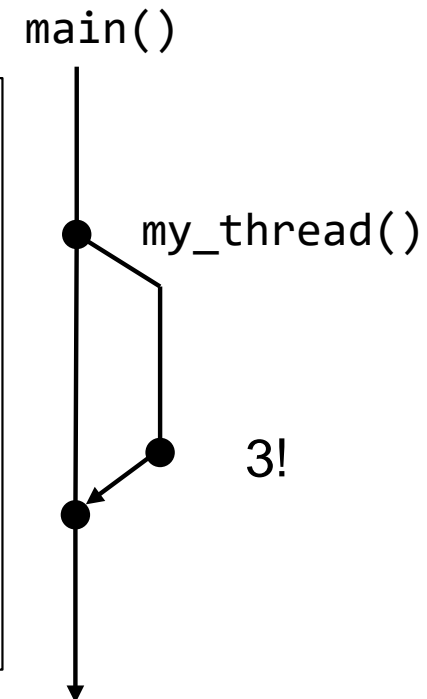
Sofern ein Thread nicht **detached** ist, verbleiben seine Ressourcen im Speicher (vgl. terminierte Prozesse)

Thread Management

Rückgabewert eines Threads einsammeln mit `pthread_join(3)`

- Deklaration: `int pthread_join(pthread_t thread, void **return_value);`
- Verhalten: Der Aufrufer wartet auf die Terminierung
- Beispiel (Fakultätsberechnung):

```
pthread_t my_thread_id;  
int argument = 3;  
int error_no = pthread_create(&my_thread_id,  
                             NULL,  
                             my_thread,  
                             &argument);  
  
int *result;  
int error_no = pthread_join(my_thread_id,  
                           (void**)&result);  
free(result);
```



Thread Management

Thread Attribute

```
int pthread_create(pthread_t *thread_id,  
                  const pthread_attr_t *attributes,  
                  void *(*start_routine) (void *),  
                  void *arguments);
```

- Attribute regeln: detachstate, scope, stack und scheduling
- Handhabung:
 1. Attribut-Objekt erzeugen
 2. Attribut-Objekt mit **pthread_attr_init(3)** initialisieren
 3. Attribut setzen, z.B. mit **pthread_attr_setdetachstate(3)**
 4. Adresse des Attribut-Objekt an pthread_create weitergeben

- Beispiel:

```
pthread_attr_t my_attributes;  
pthread_attr_init(&my_attributes);  
pthread_attr_setdetachstate(&my_attributes,  
                           PTHREAD_CREATE_DETACHED);  
pthread_create(&my_thread_id, &my_attributes,  
              my_thread, &argument);
```

Attribut Detachstate

- Bestimmt was nach Thread-Terminierung passiert
 - PTHREAD_CREATE_JOINABLE (default)
 - ➔ Thread verbleibt im Zustand terminiert bis er „gejoint“ wird
 - PTHREAD_CREATE_DETACHED
 - ➔ Thread wird nach der Terminierung sofort zerstört
- Alternativ lässt sich ein Thread auch mittels **pthread_detach(3)** zur Laufzeit als „detached“ markieren
 - Beispiel: `pthread_detach(my_thread_id);`

Thread Synchronisation

Mutex (`pthread_mutex_t`)

Mutex erzeugen:

```
pthread_mutex_t my_mutex;
```

Mutex initialisieren (s. `pthread_mutex_init(3)`)

```
int pthread_mutex_init(pthread_mutex_t *mutex,  
                        const pthread_mutexattr_t *attributes);
```

- Erlaubt Angabe von Attributen zur Steuerung von Verhalten
- Initialer Zustand des Mutex ist immer „unlocked“;
- Beispiel: `pthread_mutex_init(&my_mutex, NULL);`
- Alternative: `pthread_mutex_t my_mutex = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;`

Mutex zerstören:

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

→ Mutex wird uninitialisiert

Thread Synchronisation

Mutex-Operationen (s. `pthread_mutex_lock(3)`)

Lock: `int pthread_mutex_lock(pthread_mutex_t *mutex);`

- Fordert Besitz für das Mutex an
- Blockiert solange ein Thread das Mutex hält

Unlock: `int pthread_mutex_unlock(pthread_mutex_t *mutex);`

- Gibt das Mutex wieder frei
- **Muss aus dem gleichen Thread erfolgen, der das Mutex hält!**

Rückgabe: 0 oder Fehlercode

Trylock: `int pthread_mutex_trylock(pthread_mutex_t *mutex);`

- Fordert Besitz für das Mutex an, wenn das Mutex nicht besetzt ist
- Falls das Mutex bereits besetzt ist, kehrt diese Funktion sofort zurück mit dem Rückgabewert **EBUSY**

Thread Synchronisation

Read-Write-Lock (`pthread_rwlock_t`)

- Initialisierung: `pthread_rwlock_init(3)`
- Verhalten ähnlich dem Mutex, Lock wird jedoch aufgeteilt in
 - Read-Lock (`rdlock`): Lesender Zugriff auf geteilte Ressource
 - Write-Lock (`wrlock`): Schreibender Zugriff auf geteilte Ressource
- Read- und Write-Lock schließen sich gegenseitig aus
- Es kann immer nur ein Thread das Write-Lock halten
`pthread_rwlock_wrlock(3)`
- Beliebig viele Threads können zeitgleich Read-Lock halten
`pthread_rwlock_rdlock(3)`

Thread Synchronisation

Read-Write-Lock API

- Variable: `pthread_rwlock_t lock;`
- Initialisierung: `int pthread_rwlock_init(pthread_rwlock_t *lock, const pthread_rwlockattr_t *attributes);`
- Alternative: `pthread_rwlock_t lock = PTHREAD_RWLOCK_INITIALIZER;`
- Destroy: `int pthread_rwlock_destroy(pthread_rwlock_t *lock);`
- Read-Lock: `int pthread_rwlock_rdlock(pthread_rwlock_t *lock);`
- Write-Lock: `int pthread_rwlock_wrlock(pthread_rwlock_t *lock);`
- Unlock: `int pthread_rwlock_unlock(pthread_rwlock_t *lock);`
- Es gibt außerdem `timedwait` und `trylock` funktionen

Thread Synchronisation

Semaphor (s. **SEM_OVERVIEW(7)**)

Voraussetzung:

```
#include <semaphore.h>
```

Erzeugen:

```
sem_t my_semaphore;
```

Initialisieren (s. **sem_init(3)**)

```
int sem_init(sem_t *sem, int pshared, unsigned int value);
```

- **sem:** Semaphor zum initialisieren
- **pshared:**
 - 0 : Semaphor ist nur im aktuellen Prozess verwendbar
 - !0 : Semaphor wird zwischen Prozessen geteilt
- **value:** Initialwert für das Semaphor
- **Rückgabe:** 0 oder -1 und Fehlercode in errno

Semaphor zerstören:

```
int sem_destroy(sem_t *sem);
```

Thread Synchronisation

Semaphore Operationen (s. `sem_wait(3)` und `sem_post(3)`)

wait:

```
int sem_wait(sem_t *sem);
```

- Dekrementiert Semaphor
- Blockiert solange das Semaphor bei 0 steht

post:

```
int sem_post(sem_t *sem);
```

- Inkrementiert Semaphor

Rückgabe: 0 oder -1 und Fehlercode wird in `errno` gespeichert

Thread Synchronisation

Semaphor Operationen (Fortsetzung):

trywait:

```
int sem_trywait(sem_t *sem);
```

- Kehrt sofort mit der Rückgabe -1 und **EAGAIN** in errno zurück falls Semaphor nicht dekrementiert werden kann

timedwait:

```
int sem_timedwait(sem_t *sem,  
                  const struct timespec *abs_timeout);
```

- Kehrt zurück mit -1 und **ETIMEDOUT** in errno falls das Semaphor nicht vor Ablauf des Timeouts dekrementiert werden kann
- Achtung: der Timeout ist ein absoluter Zeitpunkt!
- Beispiel:

```
sem_t my_semaphore;           //Semaphor erzeugen  
sem_init(&my_semaphore, 0, 0); //Sem. mit 0 initialisieren  
struct timespec time;         //Variable für Zeit  
clock_gettime(CLOCK_REALTIME, &time); //Aktuelle Zeit holen  
time.tv_sec += 1;             //Timeout Zeitpunkt festlegen  
sem_timedwait(&my_semaphore, &time); //Blockiert 1 sek
```

Thread Synchronisation

Anwendungsbeispiel: Benachrichtigungen (falsch)

```
pthread_mutex_t mutex = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;  
sem_t condition;  
sem_init(&condition, 0, 0);
```

1 Consumer

```
while(1){  
    sem_wait(&condition);  
    pthread_mutex_lock(&mutex);  
    if(is_buffer_filled) {  
        transmit_batch(buffer);  
    }  
    pthread_mutex_unlock(&mutex);  
}
```

n Producer

```
while(1){  
    pthread_mutex_lock(&mutex);  
    write(buffer);  
    pthread_mutex_unlock(&mutex);  
    //notify  
    if(is_buffer_filled)  
        sem_post(&condition);  
}
```

- Problem: `condition` könnte den Wert >1 annehmen wodurch der Consumer mehrfach aktiv wird

Thread Synchronisation

Condition Variable (Bedingungsvariable): Zweck

- Signalisierungsmechanismus zum Benachrichtigen von Threads über das Eintreten von Bedingungen oder Ereignissen
- Beispiel: Neue Daten liegen im geteilten Speicher zum Lesen bereit

Operationen:

- **Wait:** Blockiert Thread und weist diesen an zu warten
- **Timedwait:** Blockiert Thread solange ein Timeout nicht abgelaufen ist
- **Signal:** Weckt einen wartenden Thread auf
- **Broadcast:** Weckt alle wartenden Threads auf

Thread Synchronisation

Condition Variable (`pthread_cond_t`)

Erzeugen: `pthread_cond_t condition;`

Initialisieren (s. `pthread_cond_init(3)`):

```
int pthread_cond_init(pthread_cond_t *condition,  
                      const pthread_condattr_t *attribute);
```

- Erlaubt die Angabe von Attributen zur Steuerung von Verhalten
- Beispiel: `int pthread_cond_init(&condition, NULL);`
- Alternative: `pthread_cond_t condition = PTHREAD_COND_INITIALIZER;`

Zerstören:

```
int pthread_cond_destroy(pthread_cond_t *condition);
```

Thread Synchronisation

Condition Variable: Warten (`pthread_cond_wait(3)`)

wait:

```
int pthread_cond_wait(pthread_cond_t *condition,  
                      pthread_mutex_t *mutex);
```

- Thread Blockiert und wartet auf die Signalisierung von condition
- „Gleichzeitig“ wird mutex freigegeben

timedwait:

```
int pthread_cond_timedwait(pthread_cond_t *condition,  
                           pthread_mutex_t *mutex,  
                           const struct timespec *timeout);
```

- Wie **wait** aber kehrt zurück mit der Rückgabe **ETIMEDOUT** falls condition nicht vor Ablauf der Zeit signalisiert wurde (s. Semaphor)
- Achtung: timeout ist ein absoluter Zeitpunkt!

Rückgabe: 0 oder Fehlercode

Thread Synchronisation

Condition Variable: Signalisieren (`pthread_cond_signal(3)`)

signal: `int pthread_cond_signal(pthread_cond_t *condition);`

- Signalisiert den Eintritt einer Bedingung auf die gewartet wird
- Deblockiert einen beliebigen auf `condition` wartenden Thread

broadcast: `int pthread_cond_broadcast(pthread_cond_t *condition);`

- Wie Signal aber deblockiert **alle** auf `condition` wartenden Threads
- Aufwendiger als **signal**

Rückgabe: 0 oder Fehlercode

Thread Synchronisation

Condition Variable: Beispiel

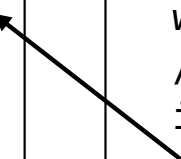
```
pthread_cond_t condition = PTHREAD_COND_INITIALIZER;  
pthread_mutex_t mutex    = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER
```

1 Consumer

```
while(1){  
    pthread_mutex_lock(&mutex)  
    pthread_cond_wait(&condition,&mutex);  
    if(is_buffer_filled) {  
        transmit_batch(buffer);  
    }  
    pthread_mutex_unlock(&mutex);  
}
```

n Producer

```
while(1){  
    pthread_mutex_lock(&mutex);  
    write(buffer);  
    //notify  
    if(is_buffer_filled)  
        pthread_cond_signal(&condition);  
    pthread_mutex_unlock(&mutex);  
}
```



Condition Variable Anmerkungen

- Zugriff auf die Condition Variable sollte immer nur aus einem Thread gleichzeitig erfolgen
➔ Nur innerhalb eines Mutex Lock verwenden
- Es ist sinnvoll, je Ereignis eine Condition Variable zu haben
- Oft ist es sinnvoll Condition Variable, Mutex und Bedingung zu einer gemeinsamen Struktur zusammen zu fassen
- Wartende Threads können sporadisch aufwachen
➔ die Bedingung muss nach dem Aufwachen immer kontrolliert werden!

Thread Synchronisation: Zusammenfassung

Welchen Synchronisationsmechanismus soll man nutzen

Mutex:

- Ausschluss von parallelem Zugriff auf eine Ressource

Read-Write-Lock:

- Nur den parallelen Lesezugriff auf eine Ressource erlauben

Semaphore:

- Koordination von Kapazitäten einer Ressource
- Producer / Consumer Situationen

Condition Variable:

- Signalisierung von Bedingungen oder Ereignissen
- Vermeidung von aktivem Warten

Übersicht der Themen

- Die POSIX Threads API
- Aufbau von MyGroup
- Tool-Support für mehrfädige Anwendungen

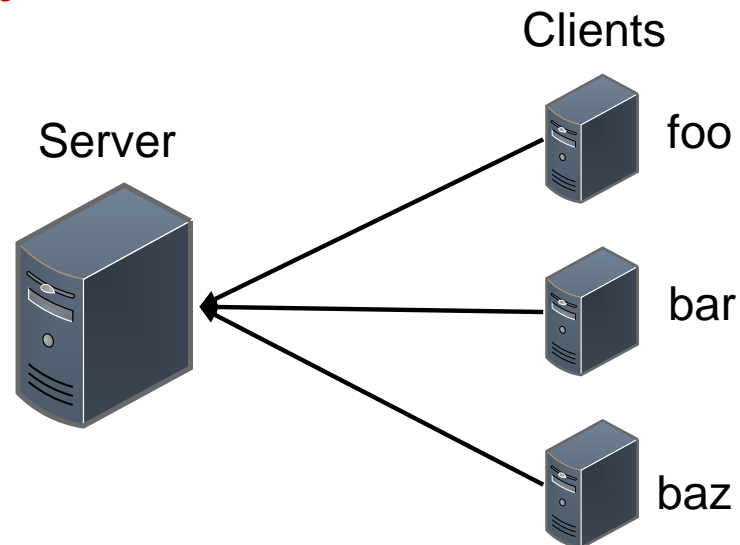


Gruppenkommunikations-Service MyGroup

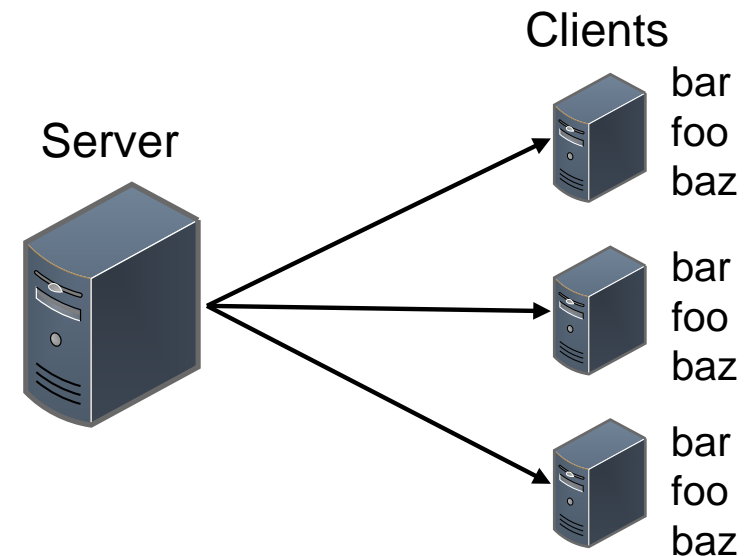
Aufbau

- Kommunikation über IPC mittels String-Nachrichten
- Clients kennen zwei Operationen: Get und Set
- Server stellt einen Ring-Buffer zur Sortierung der Nachrichten bereit
➔ Alle Clients empfangen Nachrichten in gleicher Reihenfolge

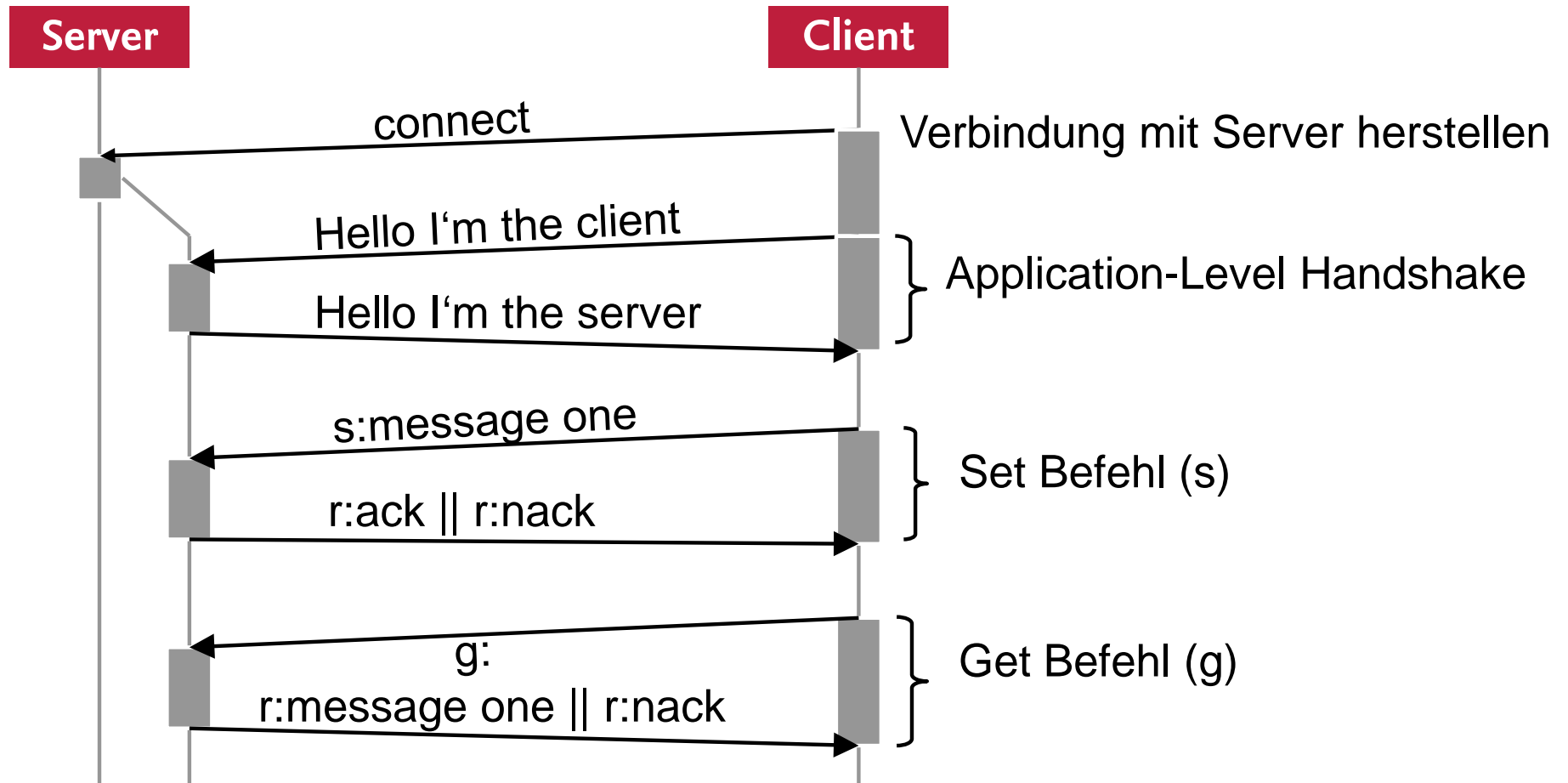
Set



Get



Client-Server Kommunikation



MyGroup Client (Aufgabe 9R)

Benutzerschnittstelle

```
Hello, I'm the server  
foo  
bar  
baz  
Send: █
```

Handshake Antwort vom Server



Empfangene Nachrichten

Eingabezeile

Bedienung

- Beliebiger Text → Set Anfrage
- Leere Zeile → Get Anfrage

Fehler (r:nack)

- Bei Get Anfrage: keine Änderung der Ausgabe
- Bei Set Anfrage: Eingabezeile zeigt Fehlermeldung

MyGroup Client (Aufgabe 9R)

Lernziele

- Aufbau einer Socket-Verbindung
- Kommunikation über Sockets
- Erste Übung mit Mehrfädigkeit
 - Durchführen periodischer Get-Anfragen

MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Verhalten

- Erlaubt mehrere gleichzeitig verbundene Clients
 - Hierzu wird für jeden Client ein eigener Thread erzeugt der die Kommunikation regelt
 - Clients können sich jederzeit an- und wieder abmelden
- Reagiert ausschließlich auf Client-Anfragen
- Nachrichten werden in einem Ring-Buffer gespeichert

MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Lernziele

- Umgang mit Server-Sockets
- Mehrfädigkeit
- Threadsynchronisation



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Thread Architektur

1 Main-Thread:

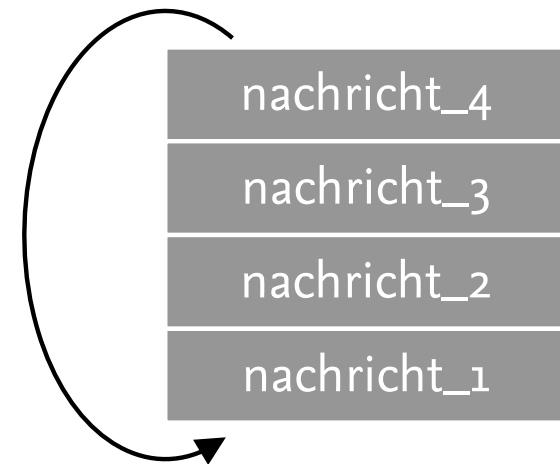
- Wartet auf neue Client-Verbindungen
- Erzeugt für jeden neuen Client einen Worker-Thread
- Wird nie beendet

n Worker-Threads:

- Regeln die Kommunikation mit einem Client (`read(3)/write(3)`)
- Schreiben und lesen vom Ring-Buffer
- Bei Verbindungsabbruch:
Durchführen von Cleanup-Operationen und Terminierung

Ring-Buffer

- Nachrichten werden in einem Array gespeichert
- Reader darf ungeschriebene Elemente nicht lesen
- Writer darf ungelesene Elemente nicht überschreiben
- Herausforderungen
 - Threads dürfen nicht ewig blockieren
 - n Clients wollen lesen und schreiben



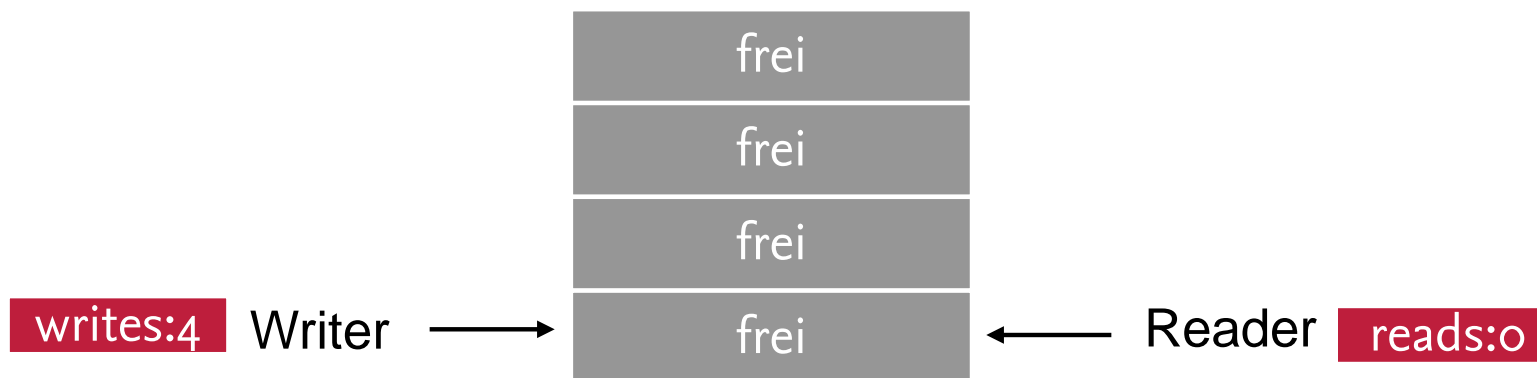
MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für 1 Client

- Synchronisation realisierbar mit 2 Zählern:
 - writes und reads
 - Thread muss blockieren bevor eine dieser Variablen < 0 wird

Beispiel:

- 1 Client ist angemeldet



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für 1 Client

- Synchronisation realisierbar mit 2 Zählern:
 - writes und reads
 - Thread muss blockieren bevor eine dieser Variablen < 0 wird

Beispiel:

- Client schreibt 1. Nachricht



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für 1 Client

- Synchronisation realisierbar mit 2 Zählern:
 - writes und reads
 - Thread muss blockieren bevor eine dieser Variablen < 0 wird

Beispiel:

- Client schreibt 2. Nachricht



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für 1 Client

- Synchronisation realisierbar mit 2 Zählern:
 - writes und reads
 - Thread muss blockieren bevor eine dieser Variablen < 0 wird

Beispiel:

- Client liest 1. Nachricht



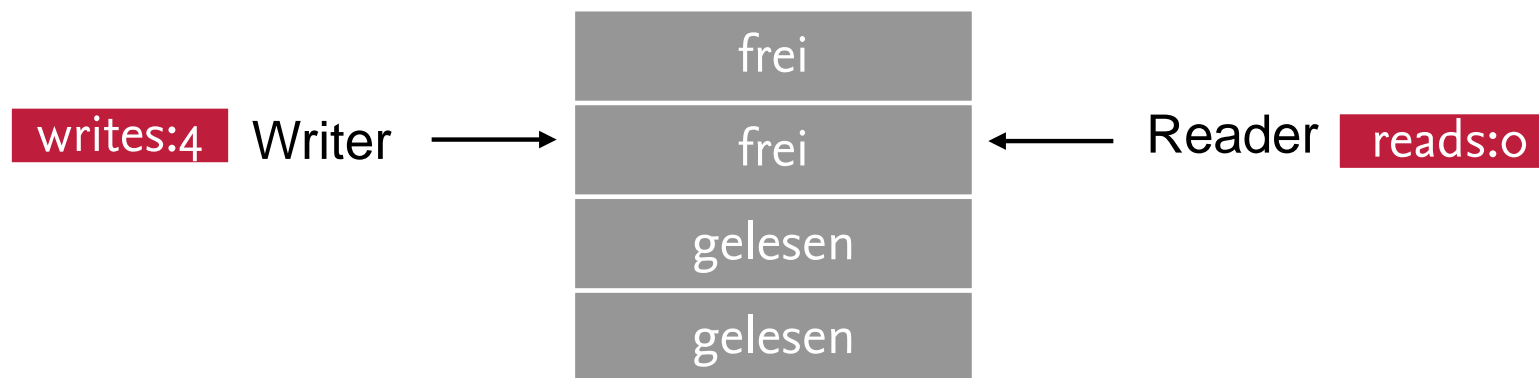
MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für 1 Client

- Synchronisation realisierbar mit 2 Zählern:
 - writes und reads
 - Thread muss blockieren bevor eine dieser Variablen < 0 wird

Beispiel:

- Client liest 2. Nachricht



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für 1 Client

- Synchronisation realisierbar mit 2 Zählern:
 - writes und reads
 - Thread muss blockieren bevor eine dieser Variablen < 0 wird

Beispiel:

- Client liest 2. Nachricht



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für 1 Client

- Synchronisation realisierbar mit 2 Zählern:
 - writes und reads
 - Thread muss blockieren bevor eine dieser Variablen < 0 wird
- Ideales Synchronisationsobjekt:
 - Semaphore



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für n Clients

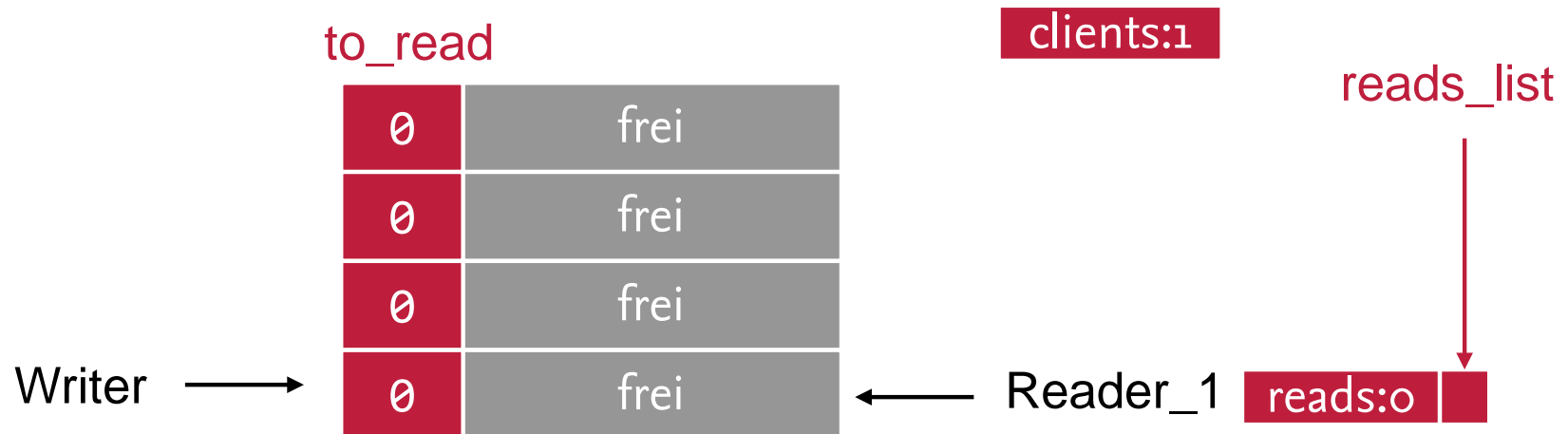
- Es darf immer nur ein Thread schreiben
- Paralleles Lesen erlauben
- Lesende Clients können unterschiedlich schnell sein
➔ Schreiber darf den langsamsten Leser nicht überholen
- Clients können sich jederzeit an- und abmelden



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für n Clients

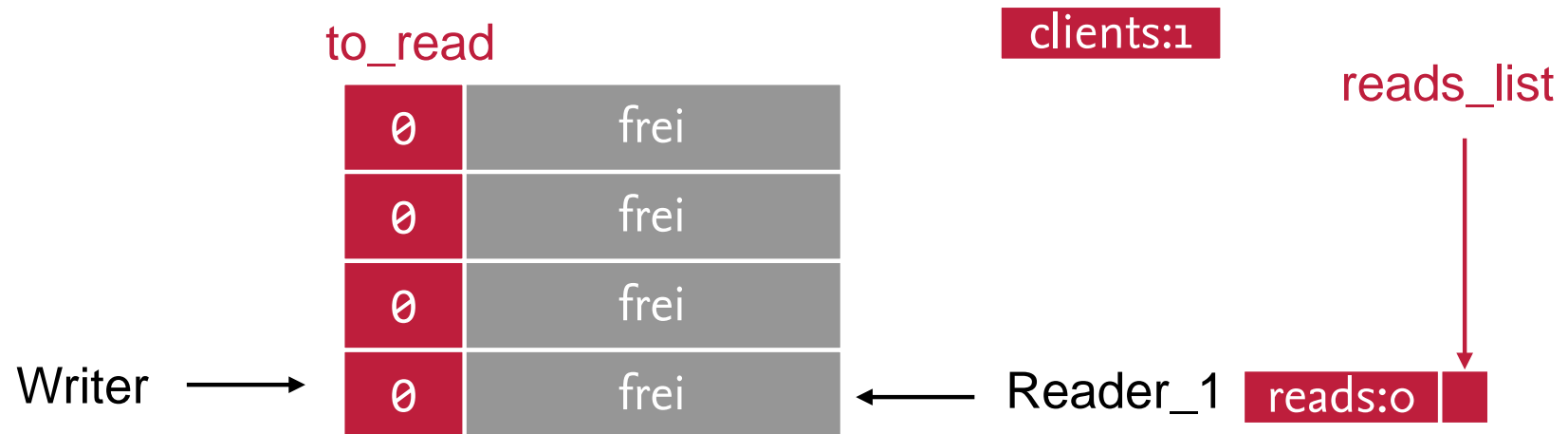
- reads: Wie viele Nachrichten vom Client noch zu lesen sind
- reads_list: Verkettete Liste, speichert reads der Clients
- clients: Anzahl an angemeldeten Clients im System
- to_read: Wie oft Nachricht noch gelesen werden muss



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für n Clients – Beispiel

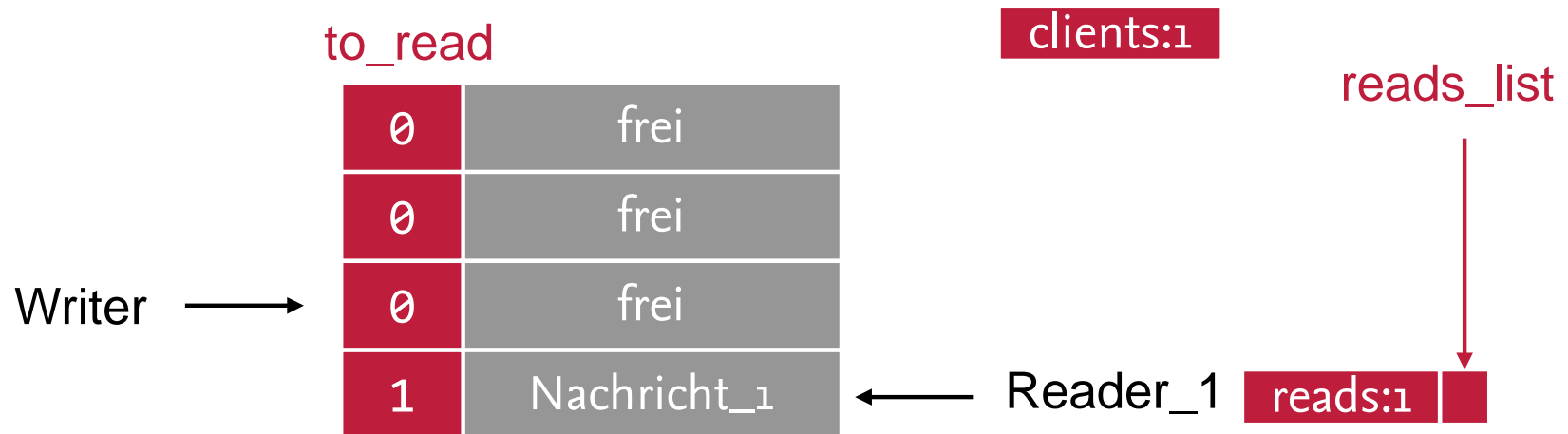
- 1 Client angemeldet



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für n Clients – Beispiel

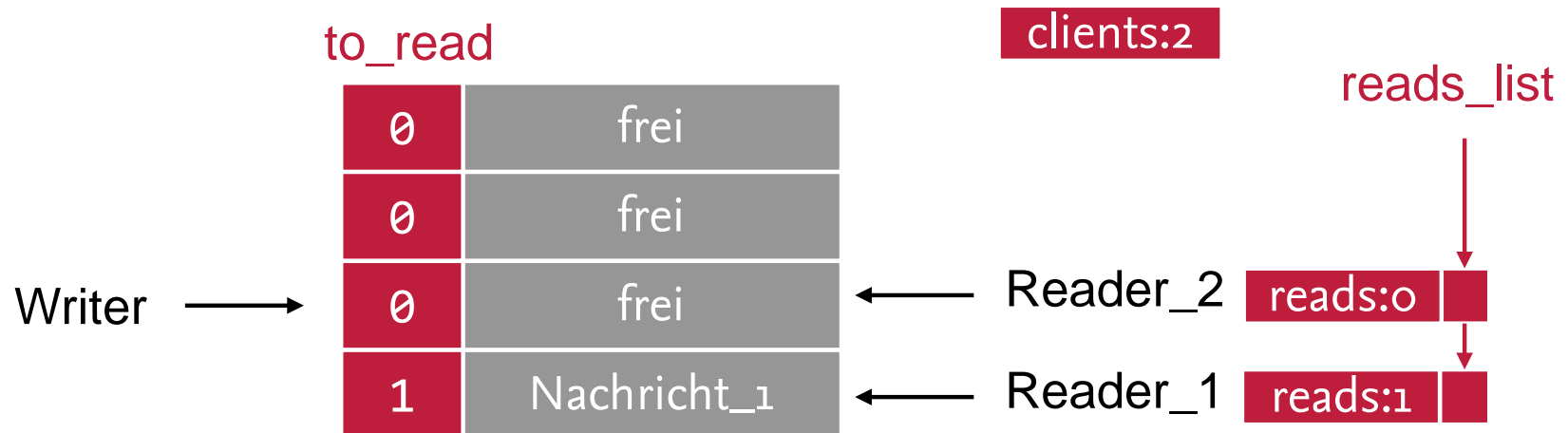
- Client 1 schreibt Nachricht_1



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für n Clients – Beispiel

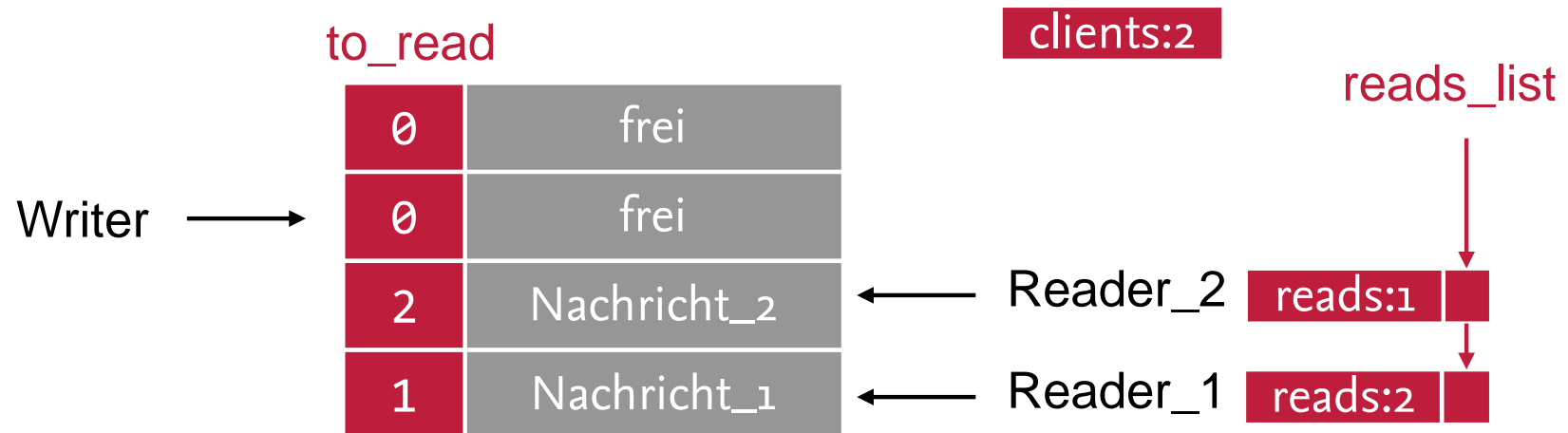
- Client 2 angemeldet



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für n Clients – Beispiel

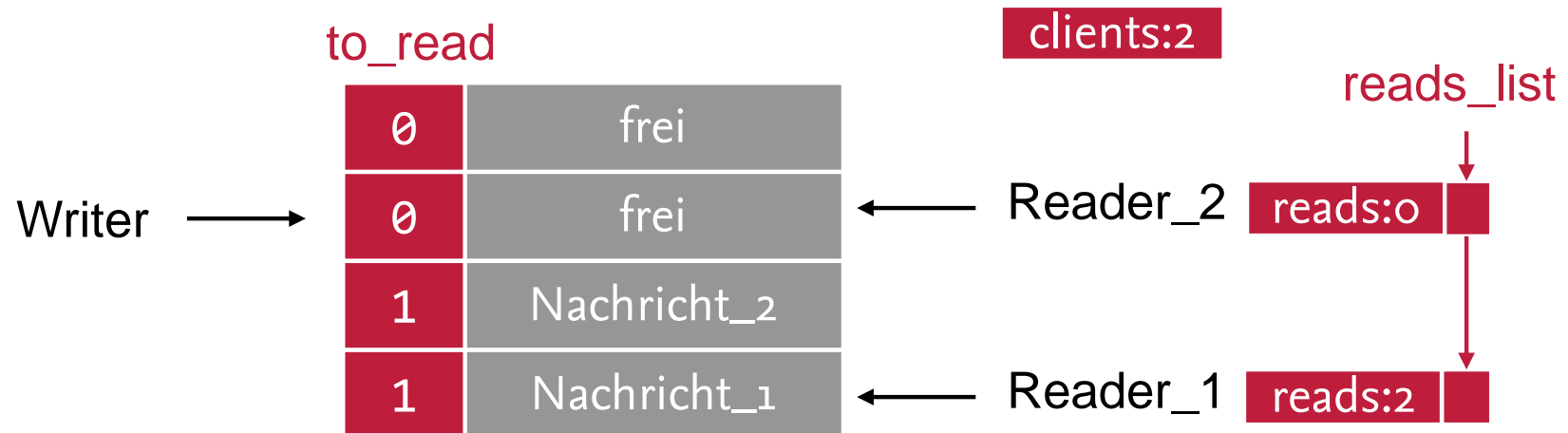
- Client 1 schreibt Nachricht_2



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für n Clients – Beispiel

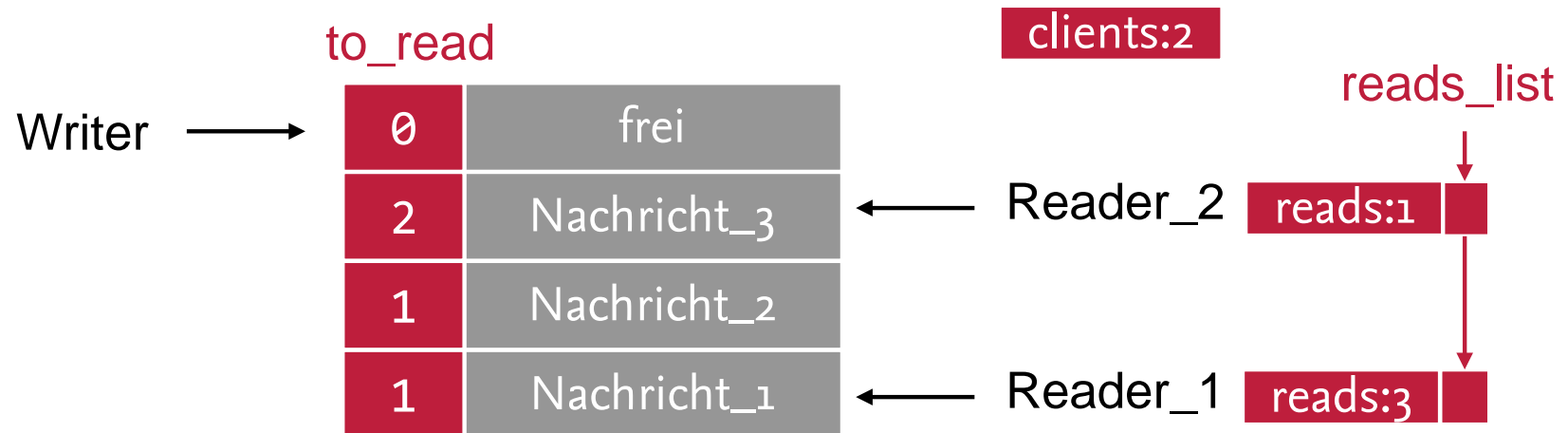
- Client 2 liest Nachricht_2



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für n Clients – Beispiel

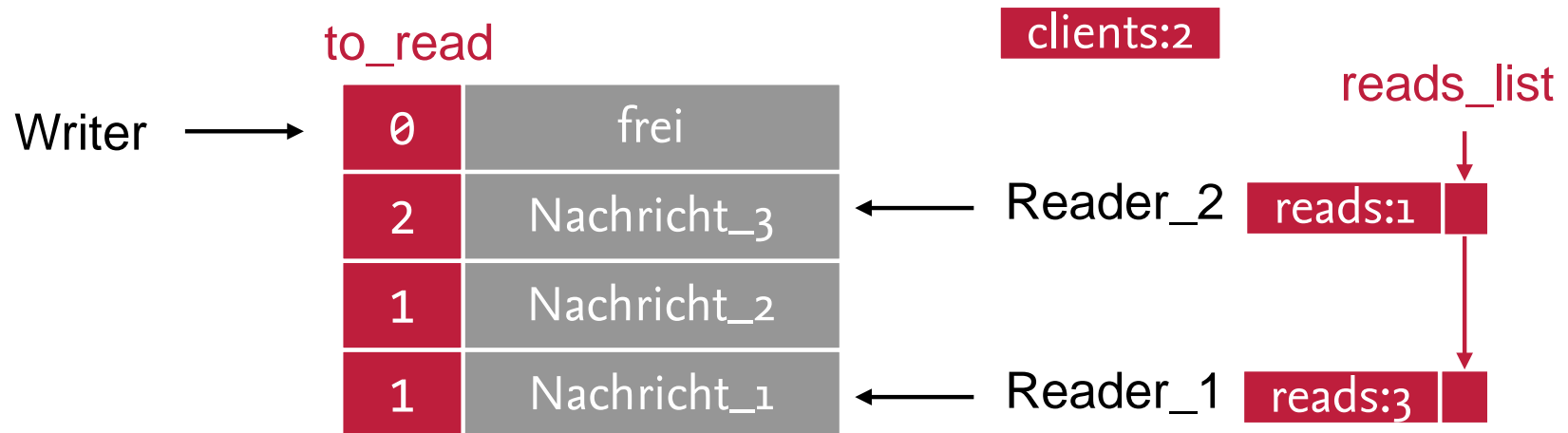
- Client 2 schreibt Nachricht_3



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Implementierung für n Clients

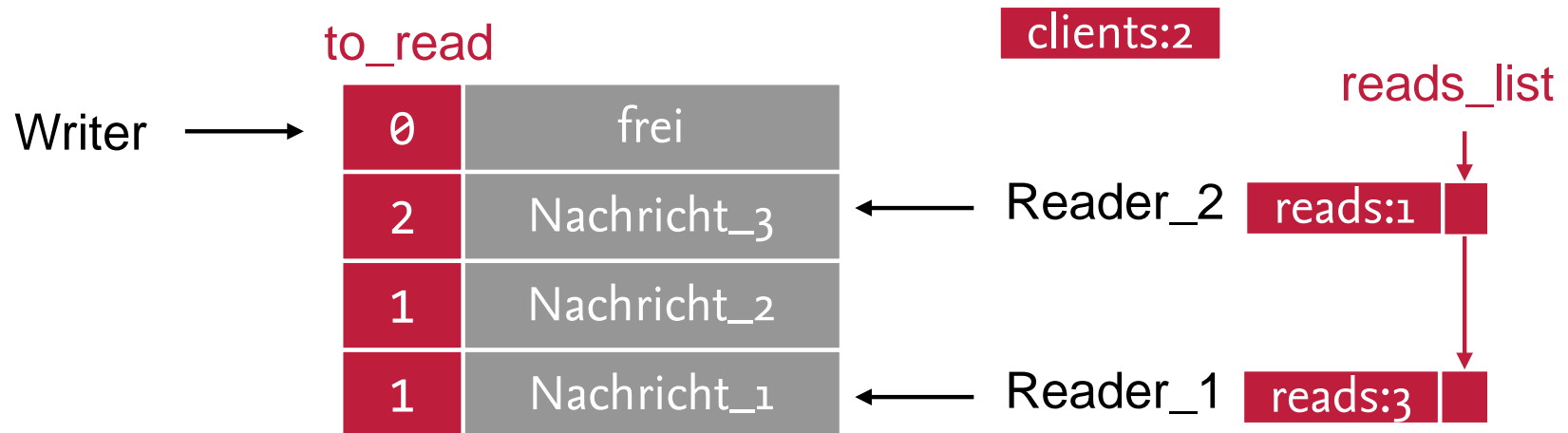
- reads: Wie viele Nachrichten von Client noch zu lesen sind
- reads_list: Verkettete Liste, speichert reads der Clients
- clients: Anzahl an angemeldeten Clients im System
- to_read: Wie oft Nachricht noch gelesen werden muss



MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Synchronisation

- reads: Exklusiver Zugriff
- reads_list: Parallel lesen, exklusiv schreiben
- clients: Exklusiver Zugriff
- to_read: Exklusiver Zugriff, Schreiber benachrichtigt wenn 0
- Writer: Exklusiver Zugriff

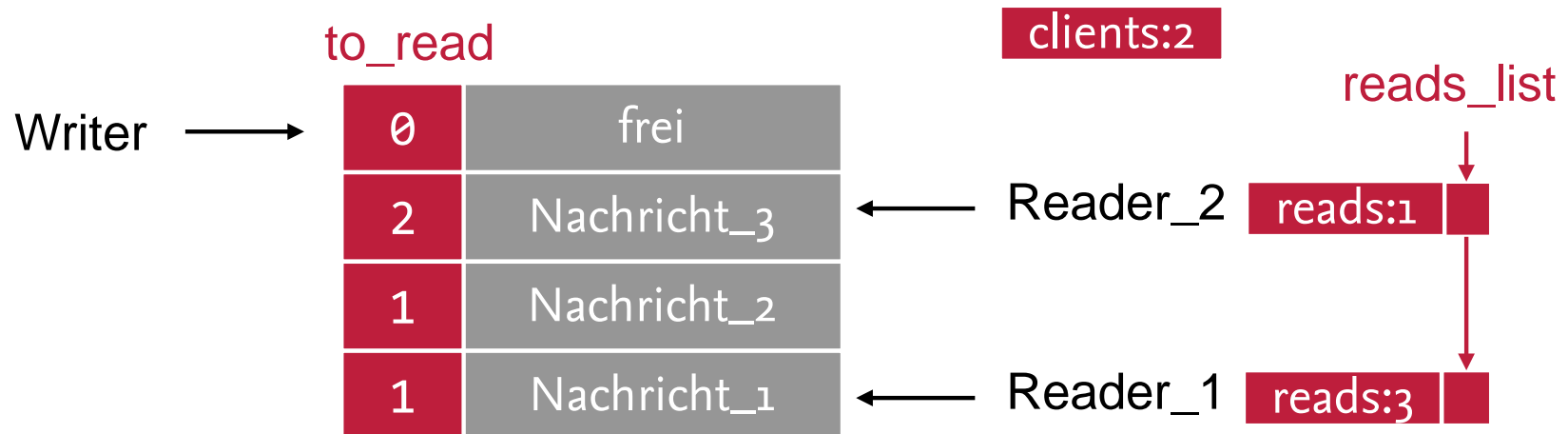


MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Abmelden eines Clients

- Um Deadlocks zu vermeiden muss man für alle Nachrichten die noch nicht vom abgemeldeten Client gelesen wurden den `to_read` Zähler dekrementieren

Beispiel: vor dem Abmelden

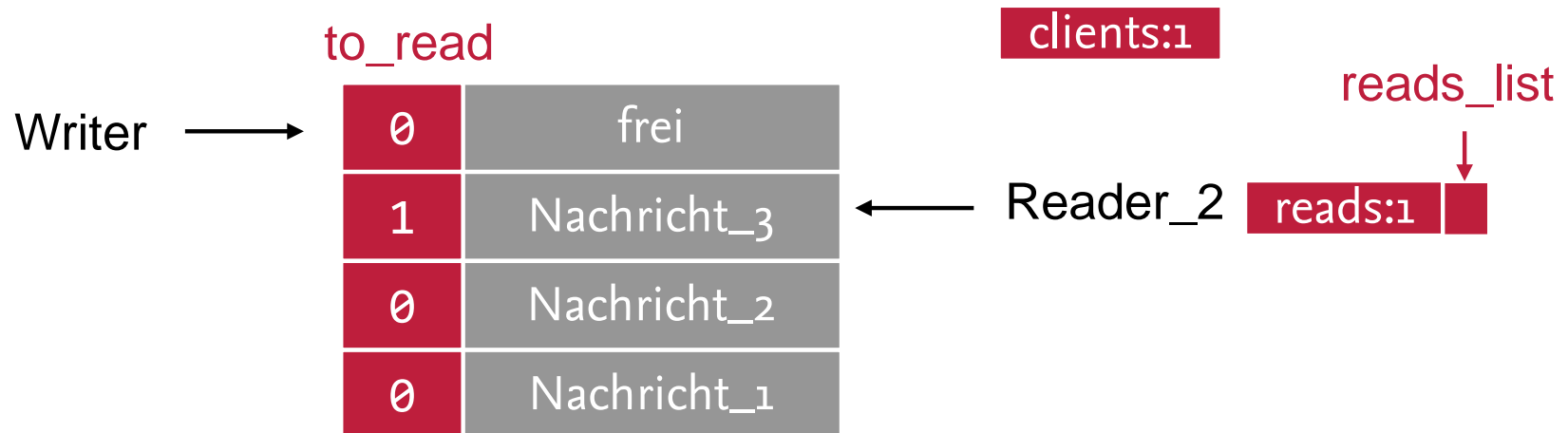


MyGroup Server (Aufgabe 11R)

Ring-Buffer: Abmelden eines Clients

- Um Deadlocks zu vermeiden muss man für alle Nachrichten die noch nicht vom abgemeldeten Client gelesen wurden den `to_read` Zähler dekrementieren

Beispiel: nach dem Abmelden



Ring-Buffer: Vermeidung von Deadlocks

- Zugriff auf den Ring-Buffer muss blockieren wenn...
 - Der Client in einen vollen Ring-Buffer schreiben will
 - Der Client aus einem leeren Ring-Buffer lesen möchte
 - Bei einem Client führt das zum Deadlock
- Blockieren bei vollem oder leeren Buffer zeitlich begrenzen

Tip: timedwait-Funktionen verwenden

Übersicht der Themen

- Die POSIX Threads API
- Aufbau von MyGroup
- Tool-support für Mehrfädige Anwendungen

Tool-support für Mehrfädige Anwendungen

Fehler in mehrfädigen Anwendungen

- Paralleler Zugriff auf geteilte Ressourcen
- Deadlocks
- Grobe Synchronisation (schlechte Skalierbarkeit)
- *Racing Conditions* durch unterbrochene atomare Blöcke

Herausforderungen

- Fehler treten erst zur Laufzeit auf
 - Fehler äußern sich im Fehlverhalten der Anwendung
 - Fehler sind zeitabhängig und nicht deterministisch
- ➔ Fehlersuche ist oft sehr schwer und zeitaufwändig

Tool-support für Mehrfädige Anwendungen

Valgrind

- Umfangreiches Werkzeugpaket
- Basierend auf Virtualisierung und Binärcodeinstrumentierung
- <http://valgrind.org/docs/manual/manual.html>
- Helgrind: <http://valgrind.org/docs/manual/hg-manual.html>
- DRD: <http://valgrind.org/docs/manual/drd-manual.html>

Clang Thread Sanitizer

- Clang-Compiler basiertes Werkzeug
- <https://github.com/google/sanitizers/wiki/ThreadSanitizerCppManual>

Vielen Dank für die Aufmerksamkeit

