МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ НАЦІОНАЛЬНИЙ УНІВЕРСИТЕТ "ЛЬВІВСЬКА ПОЛІТЕХНІКА"

Інститут **КНІТ** Кафедра **ПЗ**

3BIT

До лабораторної роботи № 6 **На тему**: "Багатопоточність в операційній системі Linux. Створення, керування та синхронізація потоків"

З дисципліни: "Операційні системи"

Лектор: старший викладач кафедри ПЗ Грицай О.Д.

 $\begin{array}{c} \textbf{Виконав:} \\ \textbf{студент групи ПЗ-22} \\ \textbf{Коваленко Д.М.} \end{array}$

Прийняла: старший викладач кафедри ПЗ Грицай О.Д.

Тема. Багатопоточність в операційній системі Linux. Створення, керування та синхронізація потоків.

Мета. Навчитися створювати потоки та керувати ними в операційній системі Linux. Ознайомитися з методами синхронізації потоків в операційній системі Linux. Навчитися реалізовувати багатопоточний алгоритм розв'язку задачі з використанням синхронізації в операційній системі Linux.

Лабораторне завдання

- 1. Реалізувати заданий алгоритм в окремому потоці
- 2. Виконати розпаралелення заданого алгоритму на 2, 4, 8, 16 потоків
- 3. Реалізувати можливість зміни/встановлення пріоритету потоку (для планування потоків) або встановлення відповідності виконання на ядрі
- 4. Реалізувати можливість зробити потік від'єднаним
- 5. Реалізувати можливість відміни потоку
- 6. Реалізувати синхронізацію потоків за допомогою вказаних методів (згідно варіанту)
- 7. Порівняти час виконання задачі відповідно до кількості потоків і методу синхронізації (чи без синхронізації).
- 8. Результати виконання роботи оформити у звіт
 - 2. Обчислити суму елементів заданого масиву (кількість елементів >10000, елементи рандомні) (Синхронізація: семафор, спінблокувавння)

Хід роботи

```
#include "task.h"
#include <unistd.h>
#include "QDebug"
using namespace std;
int numCpus = sysconf( SC NPROCESSORS ONLN);
void* thread task(void* args) {
    {\tt pthread\_setcancelstate}({\tt PTHREAD}\ {\tt CANCEL}\ {\tt ENABLE},\ 0);
    pthread setcanceltype (PTHREAD CANCEL ASYNCHRONOUS, 0);
    ThreadArgs* targs = (ThreadArgs*)args;
    int start = targs->start;
    int end = targs \rightarrow end;
    int* sum = targs \rightarrow sum;
    int* arr = targs \rightarrow arr;
    sem t* sem = targs -> sem;
    pthread spinlock t* spin = targs->spin;
    Task* task = (Task*) targs \rightarrow task;
    task->setStatus(Running);
    int value;
    sem getvalue (sem, &value);
    if (value = 0) {
         task->setStatus (Waiting);
    sem wait (sem);
    task->setStatus (Running);
    std::srand(static cast<unsigned int>(std::time(nullptr)));
    for (int i = start; i < end; i++) {
```

```
arr[i] = rand() \% 5;
    }
    for (int i = start; i < end; i++) {
         pthread_spin_lock(spin);
         *sum += arr[i];
         pthread_spin_unlock(spin);
    sem post (sem);
    task->setStatus (Done);
    pthread exit(NULL);
}
Task::Task(int threadCount, int threadIndex, int arrLen, int* sum, int* arr, sem t* sem, p
    pthread_attr_t attr;
    pthread_attr_init(&attr);
    this \rightarrow attr = attr;
    pthread_attr_setschedpolicy(&this->attr, SCHED_FIFO);
    ThreadArgs* args = new ThreadArgs(threadCount, threadIndex, arrLen, sum, arr, sem, spin
    if (pthread create(&this->thread, &attr, &thread task, args)) {
         qDebug() << "pthread create error!";
         return;
    this->threadIndex = threadIndex;
    this->setAffinity(this->threadIndex % numCpus);
}
void Task::detach() {
    pthread detach(this->thread);
    if (this->status != Done) this->status = Detached;
}
void Task::cancel() {
    pthread cancel(this->thread);
    \textbf{if} \hspace{0.2cm} (\textbf{this} -\!\!>\! \text{status} \hspace{0.2cm} != \hspace{0.2cm} \textbf{Done}) \hspace{0.2cm} \textbf{this} -\!\!> \! \textbf{status} \hspace{0.2cm} = \hspace{0.2cm} \textbf{Canceled} \hspace{0.2cm} ;
void Task::setPriority(int n) {
    int policy;
    struct sched param param;
    pthread getschedparam(this->thread, &policy, &param);
    param.sched_priority = n;
    pthread setschedparam(this->thread, policy, &param);
}
int Task::getPriority() {
    int policy;
    struct sched_param param;
    pthread_getschedparam(this->thread, &policy, &param);
    return param. sched priority;
}
void Task::setAffinity(int cpu) {
    cpu set t cpuset;
    CPU ZERO(&cpuset);
    CPU_SET(cpu, &cpuset);
    if (pthread_setaffinity_np(this->thread, sizeof(cpuset), &cpuset)) {
         qDebug() << "pthread setaffinity np() error";</pre>
}
```

```
int Task::getAffinity() {
    cpu_set_t cpuset;
    CPU_ZERO(&cpuset);
    if (pthread_getaffinity_np(this->thread, sizeof(cpuset), &cpuset)) {
        qDebug() << "pthread_attr_getaffinity_np() error";
    }
    for (int i = 0; i < numCpus; i++) {
        if (CPU_ISSET(i, &cpuset)) return i;
    }
    return -1;
}</pre>
```

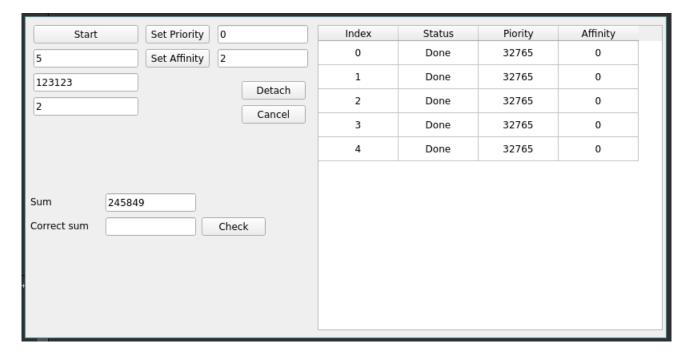


Рис. 1: Виконання програми

Висновок

Під час виконання лабораторної роботи я навчився створювати потоки та керувати ними в операційній системі Linux. Ознайомився з методами синхронізації потоків в операційній системі Linux. Навчився реалізовувати багатопоточний алгоритм розв'язку задачі з використанням синхронізації в операційній системі Linux