

```
#include <stdlib.h>
#include <string.h>
#include <ctype.h>
```

```
#define MAXPAROLA 30
#define MAXRIGA 80
```

```
int main(int argc, char *argv[])
```

```
{
    int freq[MAXPAROLA]; /* vettore di contatori
    delle frequenze delle lunghezze delle parole */
    char riga[MAXRIGA];
    int i, inizio, lunghezza;
    FILE *f;
```

```
for(i=0; i<MAXPAROLA; i++)
    freq[i]=0;
```

```
if(argc != 2)
```

```
{
    fprintf(stderr, "ERRORE, serve un parametro con il nome del file\n");
    exit(1);
}
```

```
f = fopen(argv[1], "r");
if(f==NULL)
```

```
{
    fprintf(stderr, "ERRORE, impossibile aprire il file %s\n", argv[1]);
    exit(1);
}
```

```
while( fgets( riga, MAXRIGA, f ) != NULL )
```



Threads

I thread

Stefano Quer

Dipartimento di Automatica e Informatica

Politecnico di Torino

Processi: Caratteristiche

- ❖ Un processo può eseguire altri processi attraverso
 - Clonazione (UNIX, **fork**)
 - Sostituzione del processo attuale con un altro programma (UNIX, **exec**)
 - Chiamata esplicita (Windows, **CreateProcess**)
- ❖ Ogni processo ha
 - Uno spazio di indirizzamento proprio
 - Una singola traccia di esecuzione (un unico program counter)

Processi: Limiti

❖ La clonazione implica

- Un aumento sensibile della memoria utilizzata
- Tempi di creazione relativamente elevati
- Sincronizzazione e trasferimento di dati
 - Costi nulli o minimi per processi indipendenti o quasi
 - Elevati per processi cooperanti
- La gestione di processi multipli richiede
 - Scheduling complesso
 - Operazioni di context-switching costose (con intervento del kernel)

Processo (standard) = processo **pesante**
(**heavyweight process**) = task con un solo thread

Dai processi ai thread

- ❖ Esistono diversi casi in cui sarebbe utile avere
 - Costi minori di creazione, gestione, etc.
 - Un unico spazio di indirizzamento
 - Tracce multiple di controllo/esecuzione (concorrenti) all'interno di tale spazio di indirizzamento
- ❖ Esempio
 - Applicazione WEB
 - Un server risponde a innumerevoli richieste di accesso
 - Le richieste sono contemporanee, simili, richiedono manipolazione degli stessi dati, etc.

Dai processi ai thread

- ❖ Lo standard IEEE/ANSI POSIX 1003.1c [1996] introduce il concetto di **thread**
 - Un thread è una sezione di un processo che viene **schedulata e eseguita indipendentemente** dal processo (thread) che l'ha generata
 - Un thread **condivide** il proprio **spazio di indirizzamento** con gli altri thread

Processo = unità che raggruppa risorse
Thread = unità di schedulazione della CPU

Thread = processo **leggero (lighthouse process)**

Dai processi ai thread

❖ Dati condivisi

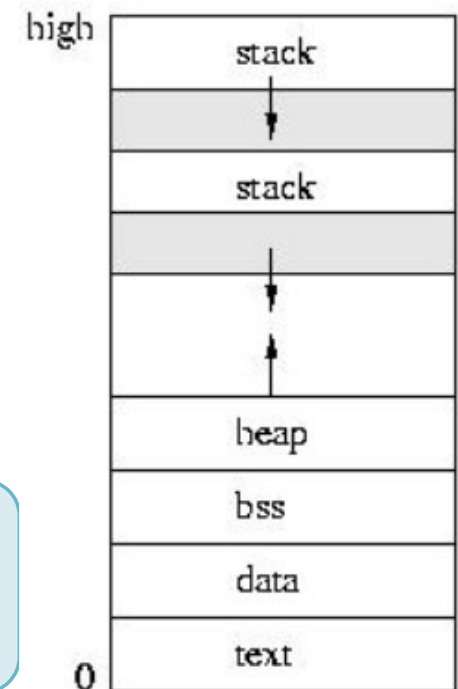
... con gli altri thread dello stesso processo ...

- Sezione di codice
- Sezione di dati (variabili, descrittori di file, etc.)
- Risorse del sistema operativo (e.g., segnali)
 - Ovvero, dati condivisi: variabili statiche, esterne, dinamiche (heap)

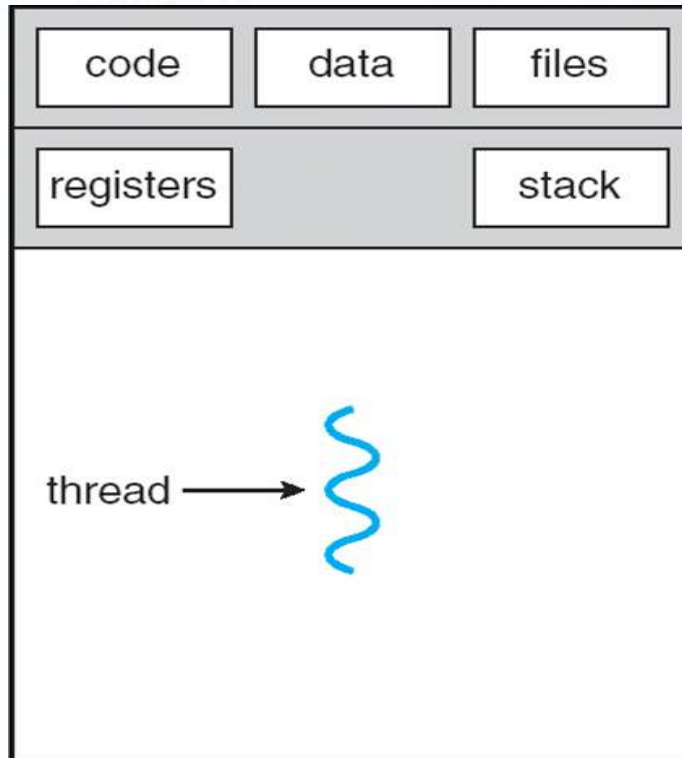
❖ Dati privati

- Program counter e registri hardware
- Stack, ovvero, variabili locali e storia dell'esecuzione

Un thread implica un flusso di esecuzione a se stante (all'interno dello stesso processo)

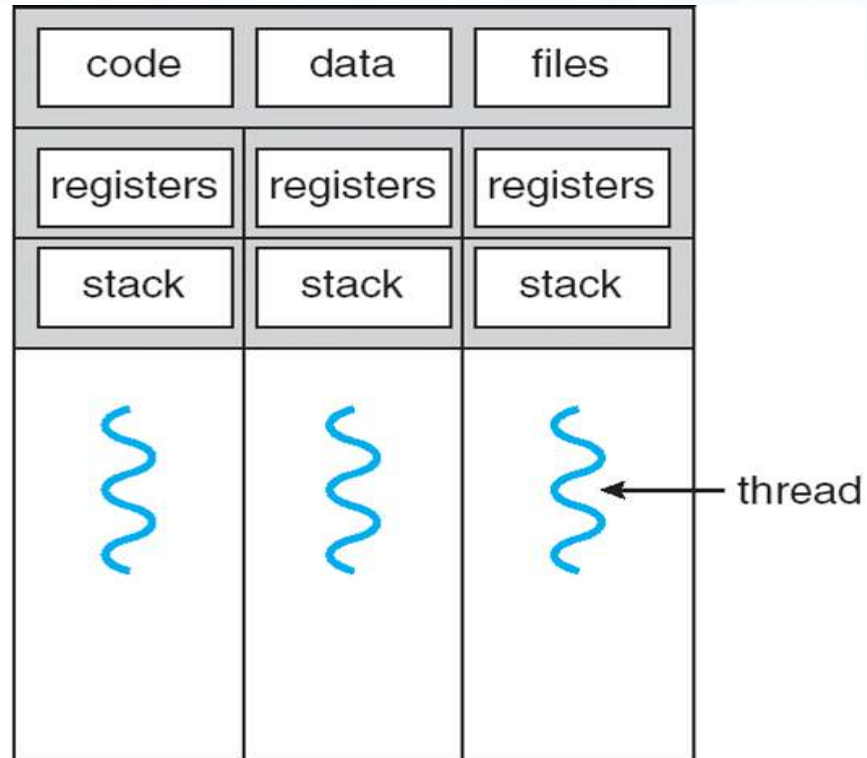


Dai processi ai thread



single-threaded process

Un processo con un
singolo thread



multithreaded process

Un processo con tre thread
Condivisione senza protezione !

Thread: Vantaggi

❖ L'utilizzo di thread consente

➤ Tempi di risposta ridotti

- Creare un thread è 10-100 volte più veloce che generare un processo
- Esempio
 - Per creare 50000 processi (**fork**) occorrono 10 secondi (real time)
 - Per creare 50000 thread (**pthread_create**) occorrono 0.8 secondi (real time)

➤ Risorse condivise

- I processi possono condividere dati solo con tecniche particolari
- I thread condividono dati in maniera automatica

Thread: Vantaggi

- **Costi minori per la gestione delle risorse**
 - Assegnare la memoria a un processo è costoso
 - Con i thread una sezione di codice e/o dati può servire più clienti
- **Maggiore scalabilità**
 - I vantaggi della programmazione multi-thread aumentano nei sistemi multi-processore
 - Nei sistemi multi-core (diverse unità di calcolo per processore) i thread permettono più semplicemente paradigmi di programmazione concorrente basati su
 - Separazione dei compiti (Multiple Instruction SD/MD)
 - Suddivisione dei dati (SI/MI Multiple Data)

Thread: Svantaggi

- ❖ Non esiste protezione tra thread
 - Tutti sono eseguiti nello stesso spazio degli indirizzi e la protezione da parte del SO è impossibile oppure non necessaria
 - Se i thread **non** sono sincronizzati l'accesso a dati condivisi non è **thread safe**
- ❖ Tra thread non esiste relazione gerarchica padre-figlio
 - Al thread creante viene normalmente restituito l'identificatore del thread creato ma questo non implica una relazione gerarchica
 - Tutti i thread sono uguali

Concorrenza e thread

- ❖ Si voglia ottimizzare il seguente tratto di codice mediante l'utilizzo di processi o thread?

```
#define N 1000000000
...
for (i=0; i<N; i++) {
    v[i] = v1[i] * v2[i] + v3[i] * v4[i];
}
```

Prodotto di vettori (v1, v2, v3, v4)
di grandi dimensioni

Con i processi la condivisione dei dati sarebbe costosa e ne preverrebbe l'utilizzo

Con i thread la condivisione dei dati è automatica e la concorrenza immediata

Esempio

Pseudo-codice

```
mult (int l, int m) {  
    for (i=l; i<m; i++)  
        v[i] = v1[i] * v2[i] + v3[i] * v4[i];  
}  
...  
CreateThread (mult, 0, N/2);  
CreateThread (mult, N/2, N);
```

Suddividiamo la procedura utilizzando un strategia divide-and-conquer

Attenzione all'utilizzo di procedure non rientranti, all'accesso non in mutua esclusione a variabili comuni, alle funzioni di libreria, etc.

Su ciascuna partizione si esegue un thread

Modelli di programmazione multi-thread

- ❖ Esistono tre modelli di programmazione multi-thread
 - Kernel-level thread
 - Implementazione dei thread a livello kernel
 - User-level thread
 - Implementazione dei thread a livello utente (nello spazio utente)
 - Soluzione mista o ibrida
 - Implementazione dei thread a livello sia kernel sia user

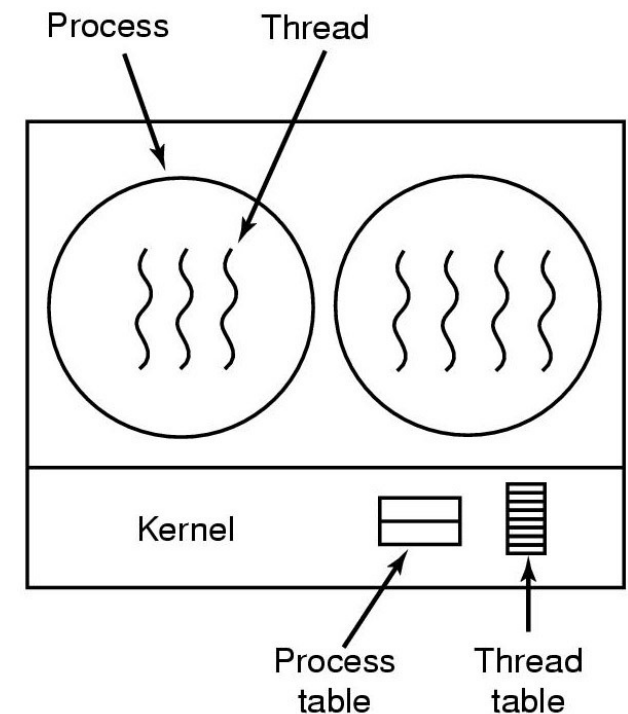
La scelta è moderatamente controversa

Kernel-level thread

- ❖ I thread sono gestiti dal kernel
- ❖ Il sistema operativo
 - Manipola tanto processi quanto thread
 - È a conoscenza dell'esistenza dei thread
 - Fornisce un supporto adeguato per la loro manipolazione
 - Tutte le operazioni sui thread (creazione, sincronizzazione, etc.) sono effettuate mediante **system call**

Kernel-level thread

- Il sistema operativo mantiene per ciascun thread informazioni simili a quelle che mantiene per ogni processo
 - Tabella dei thread
 - Thread Control Block (TCB) per ogni thread attivo
- Le informazioni gestite sono "globali" all'interno dell'intero sistema operativo



Kernel-level thread

❖ Vantaggi

- Dato che il sistema operativo è a conoscenza dei thread può decidere
 - Quale thread di quale processo schedare
 - Visione globale di tutti i thread di tutti i processi
 - Come suddividere il tempo tra i vari processi
 - Eventualmente allocare più tempo di CPU a processi con molti thread rispetto a processi con pochi thread

Kernel-level thread

- Efficace nelle applicazioni che si bloccano spesso (e.g., read bloccante)
 - I thread ready possono essere schedulati anche se appartengono allo stesso task di un thread che ha chiamato una system call bloccante
 - Ovvero se un thread si blocca è sempre possibile eseguirne un altro nello stesso processo o in un altro processo perchè il sistema operativo controlla tutti i thread di tutti i processi
- Permette un effettivo parallelismo
 - In un sistema multiprocessore si possono eseguire thread multipli

Kernel-level thread

Già affermato per i processi
(motivazione per la nascita dei thread)

❖ Svantaggi

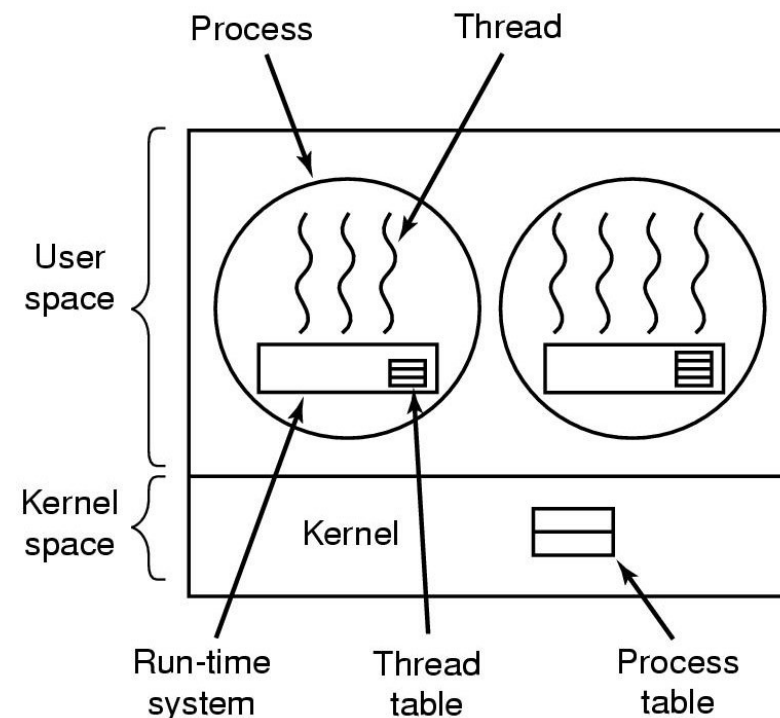
- A causa del passaggio al modo kernel la gestione è relativamente lenta e inefficiente
 - Context switch costoso
 - Tempi di manipolazione centinaia di volte più lenti del necessario
- Limitazione nel numero massimo di thread
 - Il sistema operativo deve controllare il numero di thread generati
- Il SO deve mantenere informazioni costose (tabella dei thread e TCB)

User-level thread

- ❖ Il pacchetto dei thread è inserito completamente nello spazio dell'utente
 - Il kernel **non** è a conoscenza dei thread e gestisce solo processi
 - I thread sono gestiti run-time tramite una **libreria**
 - Supporto mediante insieme di chiamate a funzioni, a livello utente
 - Creare un thread, sincronizzare thread, schedulerli, etc., non richiede l'intervento del kernel
 - Si utilizzano funzioni **non** system call

User-level thread

- ❖ Ogni processo ha bisogno di una tabella personale dei thread in esecuzione
 - Le informazioni necessarie sono minori che nel caso di gestione kernel-level
 - TCB di dimensioni ridotte
 - Visibilità locale delle informazioni all'interno del processo cioè visibilità limitata



User-level thread

❖ Vantaggi

- Si possono implementare in tutti i kernel, anche nei sistemi che non supportano thread in maniera nativa
- Non richiedono modifiche al sistema operativo
- Gestione efficiente
 - Context switch veloce
 - Manipolazione efficiente dei dati
 - Centinaia di volte più veloci dei thread kernel
- Al programmatore è consentito generare tutti i thread desiderati
 - Al limite potrebbe essere possibile pensare a scheduling/gestioni personalizzate dei thread all'interno di ciascun processo

User-level thread

❖ Svantaggi

- Il sistema operativo non sa esistono i thread
- Possono essere fatte scelte inopportune oppure poco efficienti
 - Il sistema operativo potrebbe schedulare un processo il cui thread in esecuzione potrebbe fare una operazione bloccante
 - In questo caso l'intero processo potrebbe rimanere bloccato anche se al suo interno diversi altri thread potrebbero essere eseguiti

User-level thread

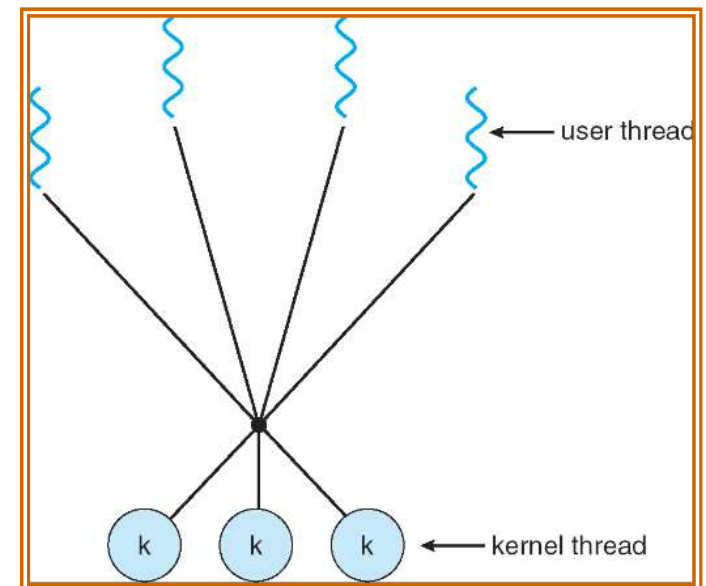
- Occorrer comunicare informazioni tra il kernel e il manager dell'utente run-time
- Senza questo meccanismo di comunicazione
 - Esiste solo un thread in run per task anche in un sistema multiprocessore
 - Non esiste scheduling all'interno di un processo singolo ovvero non esistono interrupt all'interno di un singolo processo
 - Se un thread in esecuzione non rilascia la CPU non è bloccabile

User-level thread

- Lo scheduler deve mappare i thread utente sull'unico thread kernel
 - Se il thread kernel si blocca, tutti i thread utente si bloccano
 - Non esiste parallelismo vero a livello di thread senza la gestione di thread multipli a livello di kernel

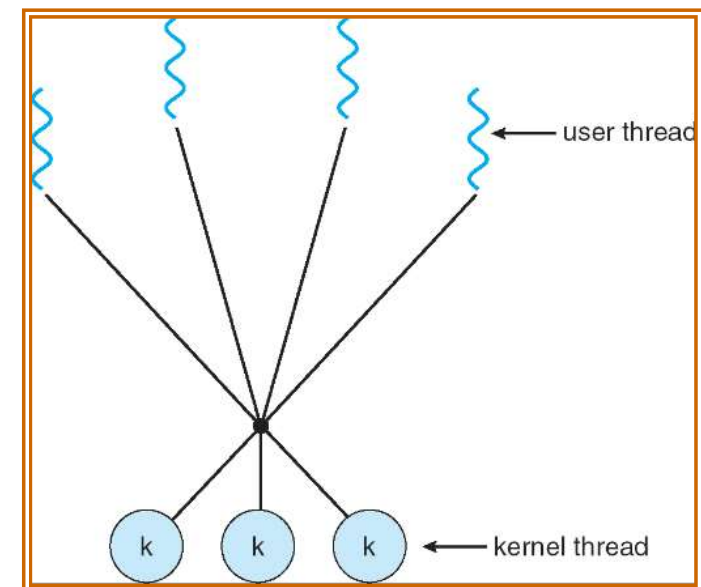
Implementazione ibrida

- ❖ Uno dei problemi della programmazione multi-thread è quella di definire il rapporto tra thread utente e thread kernel
- ❖ Praticamente tutti i sistemi operativi moderni dispongono di kernel thread
 - Windows, UNIX, Linux, MAC OS X, Solaris
 - L'idea base è di avere m thread utente e di accoppiarli a n thread kernel
 - In generale $n < m$



Implementazione ibrida

- ❖ L'implementazione mista tenta di combinare i vantaggi di entrambi gli approcci
 - L'utente decide quanti thread utente eseguire e su quanti thread kernel mapparli
 - Il kernel è a conoscenza solo dei thread kernel e gestisce solo tali thread
 - Ogni thread kernel può essere utilizzato a turno da diversi thread utente



Coesistenza di processi e thread

- ❖ La coesistenza di processi e thread provoca problematiche di vario genere legate alla
 - **Gestione dei segnali**
 - Quale T definisce il comportamento alla ricezione di un segnale e quale T riceve i segnali?
 - **Alla clonazione (fork) di un processo**
 - Una fork effettua la duplicazione di tutti i thread (forkall) oppure duplica solo il thread che la invoca (fork1)?
 - **Alla sostituzione del programma con un altro (exec)**
 - Una exec sostituisce solo il thread che effettua la exec oppure duplica tutti i thread del processo?

Coesistenza di processi e thread

❖ Gestione dei segnali

- Il comportamento di un processo alla ricezione di un segnale specifico è **condiviso** tra tutti i thread
 - Ogni thread può definire il comportamento del processo alla ricezione di un segnale
 - Thread diversi possono definire azioni contrastanti
- Ogni segnale è consegnato a un thread singolo all'interno del processo
 - Se un segnale è specificatamente associato a un thread, esso è consegnato a tale thread
 - Segnali generici sono consegnati a un thread arbitrario

Coesistenza di processi e thread

❖ Utilizzo della system call fork

- In un processo multi-thread, una fork duplica solo il thread che richiama la fork
- I dati privati posseduti dai thread non duplicati dalla fork, possono **non** essere "gestibili" dall'unico thread duplicato
 - Per gestire correttamente lo stato del processo dopo una fork, UNIX mette a disposizione system call specifiche, e.g., **pthread_atfork**

Coesistenza di processi e thread

❖ Utilizzo della system call exec

- Una **exec** effettuata da un thread sostituisce con il nuovo programma l'intero processo (non solo il thread che effettua la exec)
 - Se il thread duplicato esegue una exec subito dopo aver eseguito una fork, lo stato degli altri thread presenti prima della fork non ha più importanza