4. Threads em Unix

Só recentemente a especificação POSIX da API do Unix estabeleceu uma interface standard para a criação e terminação de *threads*. Esta interface é geralmente implementada como uma biblioteca (libpthreads.a), podendo ou não ser directamente suportada pelo kernel do sistema operativo. Existem versões do Unix em que os *threads* são directamente implementados no kernel e escalonados independentemente (*kernel level threads*), enquanto que em outras versões o que o kernel vê são apenas processos, "existindo" os *threads* unicamente na biblioteca de suporte, e sendo escalonados para execução apenas na "fatia de tempo" dos respectivos processos (*user level threads*).

Quando um programa começa a executar na função main() constitui um novo processo e pode considerar-se que contém já um *thread*. Novos *threads* são criados através da chamada de um serviço e começam a executar numa função que faz parte do código do programa. O serviço de criação de novos *threads* é então:

No caso de erro o código retornado pode ser passado directamente a strerror() ou a variável global erro poderá ser preenchida com esse valor antes de se chamar perror().

Cada novo thread é representado por um identificador (thread identifier ou tid) de tipo pthread_t. É necessário passar o endereço de uma variável desse tipo, como primeiro parâmetro de pthread_create(), para receber o respectivo tid. O segundo parâmetro serve para indicar uma série de atributos e propriedades que o novo thread deverá ter. Se aqui se fornecer o valor NULL, o novo thread terá as propriedades por defeito, que são adequadas na maior parte dos casos. O terceiro parâmetro indica a função de início do thread. É uma função que deve existir com o seguinte protótipo:

```
void * nome_da_função(void *arg)
```

A função aceita um apontador genérico como parâmetro, que serve para passar qualquer informação, e retorna também um apontador genérico, em vez de um simples código de terminação. Se o valor de retorno for usado, é necessário que aponte para algo que não deixe de existir quando o *thread* termina. Finalmente o <u>quarto</u> parâmetro é o valor do apontador a ser passado à função de início, como seu parâmetro.

Uma vez criado o novo *thread* ele passa a executar concorrentemente com o principal e com outros que porventura sejam criados.

Um *thread* termina quando a função de início, indicada na chamada de criação, retornar, ou quando o próprio *thread* invocar o serviço de terminação:

```
#include <pthread.h>
void pthread_exit(void *value_ptr);
onde value_ptr é o apontador que o thread deve ter como resultado.
```

Quando um *thread* termina pode retornar um apontador para uma área de memória que contenha qualquer tipo de resultado. Essa área de memória deve sobreviver o *thread*, ou seja, não pode ser nenhuma variável local, porque essas deixam de existir quando o *thread* termina.

Qualquer *thread* pode esperar que um dado *thread* termine, e ao mesmo tempo obter o seu valor de retorno, que é um apontador genérico (void *). Basta para isso usar o servico:

```
#include <pthread.h>
int pthread_join(pthread_t thread, void **value_ptr);
```

onde thread é o identificador do *thread* (tid) que se pretende esperar, e value_ptr é o endereço de um apontador onde será colocado o resultado do *thread* que vai terminar. Se se passar para este parâmetro o valor NULL, o retorno do *thread* é ignorado.

O serviço retorna 0 no caso de sucesso e um código de erro no caso contrário.

Por defeito, quando um *thread* termina, o seu valor de retorno (o apontador genérico) não é destruído, ficando retido em memória até que algum outro *thread* execute um pthread_join() sobre ele. É possível criar *threads* que não são *joinable* e que por isso, quando terminam, libertam todos os seus recursos, incluindo o valor de retorno. No entanto não é possível esperar por esses *threads* com pthread_join(). Estes *threads* designam-se por *detached*, podendo ser já criados nessa situação (usando o parâmetro attr de pthread_create()), ou podendo ser colocados nessa situação após a criação, com o serviço:

```
#include <pthread.h>
int pthread_detach(pthread_t thread);
onde thread é o identificador do thread (tid) que se pretende tornar detached.
O serviço retorna 0 no caso de sucesso e um código de erro no caso contrário.
```

O normal será o próprio *thread* tornar-se ele próprio *detached*. Para isso necessita de conhecer o seu próprio tid. Um *thread* pode obter o seu tid com o serviço:

```
#include <pthread.h>
pthread_t pthread_self(void);

Retorna sempre o tid do thread que o invoca.
```

Segue-se um exemplo simples de demonstração do uso de *threads* em UNIX:

```
#include <stdio.h>
#include <pthread.h>
int global;

void *thr_func(void *arg);
int main(void)
{
```

```
pthread_t tid;

global = 20;
printf("Thread principal: %d\n", global);
pthread_create(&tid, NULL, thr_func, NULL);
pthread_join(tid, NULL);
printf("Thread principal: %d\n", global);
return 0;
}

void *thr_func(void *arg)
{
   global = 40;
   printf("Novo thread: %d\n", global);
   return NULL;
}
```

Quando se cria um novo *thread* é possível especificar uma série de atributos e propriedades passando-os a pthread_create() através de uma variável do tipo pthread_attr_t. Essa variável terá de ser previamente inicializada com o serviço pthread_attr_init() e depois modificada através da chamada de serviços específicos para cada atributo.

Algumas dessas funções de construção da variável pthread_attr_t estão listadas a seguir:

```
#include <pthread.h>
int pthread attr init(pthread attr t *attr);
int pthread_attr_destroy(pthread_attr_t *attr);
int pthread_attr_setstacksize(pthread_attr_t *attr, int size);
int pthread attr getstacksize(pthread attr t *attr, int *size);
int pthread attr setstackaddr(pthread attr t *attr, int addr);
int pthread attr getstackaddr(pthread attr t *attr, int *addr);
int pthread attr setdetachstate(pthread attr t *attr, int state);
int pthread attr getdetachstate(pthread attr t *attr, int *state);
int pthread attr setscope(pthread attr t *attr, int scope);
int pthread attr getscope(pthread attr t *attr, int *scope);
int pthread attr setinheritsched(pthread attr t *attr, int sched);
int pthread attr getinheritsched(pthread attr t *attr, int *sched);
int pthread attr setschedpolicy(pthread attr t *attr, int policy);
int pthread attr getschedpolicy(pthread attr t *attr, int *policy);
int pthread attr setschedparam(pthread attr t *attr,
                               struct sched param *param);
int pthread attr getschedparam(pthread attr t *attr,
                               struct sched param *param);
Retornam 0 no caso de sucesso e um código de erro no caso contrário.
```

Por exemplo, para criar um thread já no estado de detached deveria usar-se:

```
pthread_attr_t attr;
...
pthread_attr_init(&attr);
pthread_attr_setdetachstate(&attr, PTHREAD_CREATE_DETACHED);
pthread_create(&tid, &attr, ..., ...);
```

API do sistema operativo UNIX

```
pthread_attr_destroy(&attr);
```

Para outros atributos e propriedades suportadas, consultar o manual (man) do Unix.