

1. Поддержка многопоточности с плоской организацией планирования

1.1 В файле kern/env.c:

Добавлены функции `thread_create()`, `thread_destroy()`, `thread_free()`, `thread_join()`

`thread_create()` создаёт новый поток и возвращает его id

`thread_destroy()` уничтожает поток

`thread_free()` очищает и удаляет поток в конце функции

`thread_join()` синхронизация потоков

1.2 В файле lib/fork.c

Добавлены пользовательские функции `thread_create()`, `thread_destroy()`, `thread_free()`, `thread_join()` на основе ядерных функций с помощью вызова функции `syscall()`

2. Синхронизация потоков с помощью мьютексов

`mutex_init()`: Инициализация мьютекса: выделяется свободная страница и устанавливаются нулевые значения.

`mutex_destroy()`: Удаление мьютекса: все ожидающие потоки удаляются из очереди и устанавливаются в `RUNNABLE`.

`mutex_unlock()`: Разблокировка мьютекса - изменение заблокированного значения на 0. Если лист ожидания не пустой, `env` запускается по порядку, он устанавливается как владелец потока и этот поток устанавливается как исполняемый.

`mutex_lock()`: Функция блокирует мьютекс. Значение "Locked" изменяется атомарной операцией `xchg`. Если возвращается 0 и никто не ждет мьютекс, мы устанавливаем владельца в текущий `env`. Иначе, `env` добавляется в конец списка и устанавливается в `NOT RUNNABLE`.