Threads

Jorge Silva

Objectivos

No final desta aula, os estudantes deverão ser capazes de:

- escrever programas que usem um ou múltiplos threads (multithreaded)
- transferir dados (entrada/saída) entre threads
- identificar os problemas que se colocam na manipulação de dados comuns e na passagem de dados entre threads e resolver alguns desses problemas
- usar um mecanismo básico de sincronização entre threads (pthread_join())

Threads

- A Pthreads API está definida na norma ANSI / IEEE POSIX 1003.1c
 - A Native POSIX Thread Library (NPTL), introduzida com a versão 2.6 do kernel do Linux kernel, é totalmente compatível com este standard POSIX.
- As funções desta API (cerca de 100) podem ser divididas em 3 grupos:
- GESTÃO DE THREADS
 - Permitem <u>criar</u> e <u>terminar</u> threads, <u>esperar</u> pela sua terminação, etc.
 Incluem funções para ler / alterar os <u>atributos</u> dos threads
 (de escalonamento e outros, ex: se é possível esperar que um thread termine).
- MUTEXES (ver cap. sobre sincronização)
 - Permitem proteger uma secção crítica.
 Incluem funções para criar, destruir, trancar (lock) e destrancar (unlock) mutexes e alterar os seus atributos.
- CONDITION VARIABLES (VARIÁVEIS DE CONDIÇÃO) (ver cap. sobre sincronização)
 - Permitem bloquear um thread até que se verifique uma certa condição e entrar protegido numa secção crítica.
 São usadas em conjunto com um mutex associado.

As principais funções destes 2 últimos grupos serão analisadas no capítulo sobre sincronização.

Compilação e execução

 Todos os programas que usem chamadas Posix relacionadas com threads, devem incluir a seguinte linha de controlo:

```
# include <pthread.h>
```

• Para compilar, por exemplo o programa prog1.c, dar o comando:

```
gcc prog1.c -o prog1 -pthread -Wall
gcc prog1.c -o prog1 -D_REENTRANT -lpthread -Wall
```

- -D_REENTRANT para incluir a versão reentrante das bibliotecas de sistema (em alguns compiladores pode não ser necessário)
- -lpthread para "link" com a biblioteca Posix de threads (libpthread)

 (-pthread ou -pthreads em alguns compiladores)
- Valor de retorno das chamadas relacionadas com threads:

```
Retorno:

0 se OK

ou um valor positivo (Exxx, definido em errno.h) se erro
```

NOTA: há algumas chamadas que não retornam a quem as invoca (ex: pthread_exit())

Criação de threads

função de início do thread



```
void *func (void *arg ) {
   /* CÓDIGO DO THREAD */ ... }
```

tid

- apontador para a identificação do thread, retornada pela chamada
- a tid é usada noutras chamadas da API de threads

attr

- usado para especificar os atributos do thread a criar, ex: política de escalonamento, tamanho da stack, ...; ver chamadas pthread attr xxx
- NULL = usar atributos por omissão; é a situação mais frequente

func

- função que o thread executará quando for criado
- esta função só admite 1 argumento, que lhe é passado através do parâmetro arg

arg

- apontador para o(s) argumento(s) do thread; pode ser NULL
- NOTA: para passar <u>vários argumentos</u>
 é necessário compactá-los numa estrutura de dados

Terminação de threads

Formas de um thread terminar:

- O thread retorna normalmente (na função inicial é executada a instrução return ou atinge-se a "}" final)
- O thread invoca pthread exit()
- O thread é "cancelado" por outro thread, através de pthread cancel ()
- O processo a que o thread pertence termina
- O processo a que o thread pertence substitui o seu código devido a uma chamada exec ()

Notas:

- Se main() terminar porque executou exit(), _exit(), return ou atingiu a última instrução os threads por si criados também terminarão automaticamente.
- No entanto, se main() terminar com a chamada pthread_exit()
 os outros threads continuarão em execução;
 as variáveis globais não serão destruídas e
 os ficheiros abertos não serão fechados.
- Um thread pode esperar que outros threads terminem usando a chamada pthread_join().

Jorge Silva

Terminação de threads

```
void pthread_exit (void *status);
Não retorna a quem fez a chamada.
```

status

- · valor de retorno, especificando o estado de terminação do thread
- NULL, quando não se pretende retornar nada

NOTAS:

- se a função inicial do thread terminar com return ptr, o valor de status será o apontado por ptr (ver exemplo adiante)
- o apontador status <u>não deve apontar para um objecto que seja local ao thread</u> pois esse objecto deixará de existir quando o thread terminar
- pthread_exit() não fecha os ficheiros que estiverem abertos

Esperando pela terminação de threads

```
int pthread_join (pthread_t tid, void **status);
```

 O thread que invocar esta função bloqueia até que o thread especificado por tid termine

tid

thread pelo qual se quer esperar
 (= valor obtido ao invocar pthread_create())

status

- apontador para apontador para o valor de retorno do thread
- Os *threads* podem ser *joinable* (por omissão) ou *detached.* É impossível esperar por um <u>detached thread</u>.
 - Quando um <u>joinable thread</u> termina, a sua *ID* e status são mantidos pelo S.O. até que outro thread invoque pthread join().
- NOTA: Não há forma de esperar por qualquer um dos threads como acontecia no caso dos processos com as chamadas wait() e waitpid(-1,...)

Outras chamadas

Um <u>detached thread</u> (thread separado) é um thread pelo qual não é possível esperar.

Quando termina, todos os recursos que lhe estão associados são libertados. Usando pthread_detach() é possível transformar um joinable thread em detached.

```
int pthread_detach (pthread_t tid);
```

Esta função é frequentemente invocada pelo *thread* que quer passar de *joinable* a *detached*, o que pode ser conseguido executando pthread_detach(pthread_self())

```
pthread_t pthread_self (void);
Retorna: thread ID do thread que fez a chamada
```

Para criar um thread no estado detached ao invocar pthread_create() é necessário preencher devidamente o atributo attr desta chamada.

Exemplo - criação e terminação

NOTA:

nos exemplos que se seguem não são feitos testes de erro nas chamadas para melhorar a legibilidade dos programas

```
#include <stdio.h>
#include <pthread.h>
#include <unistd.h>
int global;
void *thr func(void *arg);
int main(void)
  pthread t tid;
  printf("Hello from main thread\n");
  pthread create(&tid, NULL, thr func, NULL);
  pthread exit(NULL);
void *thr func(void *arg)
  sleep(3);
  printf("Hello from auxiliar thread\n");
  return NULL;
```

NÃO FAZER ISTO NOS TRABALHOS PRÁTICOS

NOTA:

desta forma, o thread auxiliar pode continuar a executar mesmo depois de main() terminar

Exemplo - criação de múltiplos threads

```
void * thrfunc(void * arg)
  int i;
  fprintf(stderr, "Starting thread %s\n", (char *) arg);
  for (i = 0; i < 10000; i++) write (1, (char *) arg, 1);
  return NULL;
int main()
  int retcode;
  pthread t ta, tb;
  void * retval:
  retcode = pthread create(&ta, NULL, thrfunc, "A");
  retcode = pthread create(&tb, NULL, thrfunc, "B");
  retcode = pthread join(ta, &retval);
  retcode = pthread join(tb, &retval);
  return 0;
```

SAÍDA:

Starting thread A AStarting thread B ...

. . .

Exemplo - passagem de valores usando variáveis globais

```
#include <stdio.h>
#include <pthread.h>
int global;
void *thr func(void *arg)
  global++;
  printf("Aux thread: %d\n", global);
  return NULL;
int main(void)
  pthread t tid;
  qlobal = 10;
  printf("Main thread: %d\n", global);
  pthread create(&tid, NULL, thr func, NULL);
  printf("Main thread: %d\n", global);
  return 0;
```

Qual é o problema?

Exemplo - passagem de valores usando variáveis globais

```
#include <stdio.h>
#include <pthread.h>
int global;
void *thr func(void *arg);
int main(void)
 pthread t tid;
  global = 10;
 printf("Main thread: %d\n", global);
 pthread create(&tid, NULL, thr func, NULL);
 pthread join(tid, NULL);
 printf("Main thread: %d\n", global);
  return 0:
void *thr func(void *arg)
  global++;
 printf("Aux thread: %d\n", global);
  return NULL;
```

o *thread* principal esperou que o *thread* auxiliar terminasse

o programa pode terminar sem problema

Exemplo - passagem de valores usando variáveis globais

```
#include <stdio.h>
#include <pthread.h>
int global;
void *thr func(void *arg)
  printf("Aux thread: %d\n", global);
  return NULL;
int main(void)
                                                         NOTAR
 pthread t tid;
  qlobal = 20;
 printf("Main thread: %d\n", global);
  pthread create(&tid, NULL, thr func, NULL);
  pthread exit(NULL);
```

Exemplo - passagem / retorno de valores em argumentos

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <pthread.h>
void *thr func(void *arg);
int main(void)
                             int pthread join (pthread t tid, void **status);
  pthread t tid;
  int k = 10;
  void *r;
  pthread create(&tid, NULL, thr func, &k);
  pthread join(tid, &r);
  printf("Main thread: %d\n", *(int *)r);
  free(r);
                     void *thr func(void *arg)
  return 0;
                        void *ret;
                        int value;
                        value = *(int *) arg;
     NOTAR
                        printf("Aux thread: %d\n",value);
                        value++;
                        ret = malloc(sizeof(int));
                        *(int *)ret = value;
                        return ret;
```

Exemplo - passagem de argumentos

```
#include <pthread.h>
#include <stdio.h>
#define NUM THREADS 5
void *PrintHello(void *threadnum)
printf("Thread %d: Hello World!\n",
        *(int *)threadnum);
pthread exit(NULL);
int main()
 pthread t tid[NUM THREADS];
 int t;
 for(t=0; t<NUM THREADS; t++) {</pre>
   printf("Creating thread %d\n", t);
   pthread create(&tid[t], NULL, PrintHello, &t);
                           PASSAGEM INCORRECTA DE ARGUMENTOS:
```

Porquê?

Qual a solução?

Exemplo - passagem de argumentos

PASSAGEM CORRECTA DE ARGUMENTOS ?

... depende de quando terminar este código

PASSAGEM INCORRECTA DE ARGUMENTOS:

o ciclo que cria os *threads* modifica o conteúdo do endereço passado como argumento possivelmente antes de o *thread* criado conseguir aceder-lhe

Exemplo - passagem de argumentos

PASSAGEM CORRECTA DE ARGUMENTOS

```
SOLUÇÃO ALTERNATIVA
```

Quando se justifica que o espaço p/os argum.s seja reservado no "heap"?

Exemplo - criação e terminação

SAÍDAS:

```
#include <stdio.h>
#include <pthread.h>
#include <unistd.h>
int global=0;
void *thr func(void *arg)
  while (global++ < 20) {
    printf("t%d - %d\n",*(int *)arg,global); sleep(1);
  return NULL;
int main(void)
 pthread t tid1, tid2;
  int t1=1, t2=2; //thread number
 printf("Hello from main thread\n");
 pthread create(&tid1, NULL, thr func, (void *)&t1);
  pthread create(&tid2, NULL, thr func, (void *) &t2);
  \dots // wait for both threads
```

```
Hello from main thread
t2 - 18
t2 - 19
t1 - 20
```

Haverá aqui algum "perigo" na utilização da variável global?



Exemplo – resultados inesperados ...?

```
#include <stdio.h>
#include <pthread.h>
#include <unistd.h>
int global=0;
void *thr func(void *arg)
  while (global++ < 20) {
    printf("t%d - %d\n", *(int *)arg,global); sle o(1);
  return NULL;
int main(void)
 pthread t tid;
  int t1=1, t2=2; //thread number
 printf("Hello from main thread\n");
 pthread create(&tid, NULL, thr func, (void *)&t1);
  pthread create(&tid, NULL, thr func, (void *) &t2);
  \dots // wait for both threads
```

SAÍDAS:

```
num comput. dif. do ant.
com sleep() sem sleep()
```

```
Hello ...
t2 - 2
t1 - 1
t2 - 5
t1 - 6
t2 - 7
t1 - 8
t2 - 9
t.1 - 10
t2 - 11
t1 - 12
t2 - 13
t1 - 14
t2 - 15
t1 - 16
t2 - 17
t1 - 18
t2 - 19
t1 - 20
```

```
Hello ...
t2 - 7
+2 - 10
t2 - 11
t1 - 14
t1 - 15
t1 - 16
t1 - 17
t1 - 18
t1 - 19
t1 - 20
```

Jorge Silva

Exemplo - passagem de argumentos múltiplos

```
struct thread data {
   int thread num;
   int value;
   char message[50]; };
struct thread data thr data array[NUM THREADS];
void *PrintHello(void *thread arg)
   struct thread data *my data;
  my data = (struct thread data *) thread arg;
   tasknum = my data->thread num;
  value = my data - > value;
   hello msg = my data->message;
int main()
   thread data array[t].thread num = t;
   thread data array[t].value = ...;
   strcpy(thread data array[t].message, ...);
  pthread create(&threads[t], NULL, PrintHello, (void *) &thr data array[t]);
   . . .
```

Notas finais

- As funções invocadas num thread têm de ser thread-safe.
- As funções thread-unsafe podem ser classificadas em 4 classes:
 - » Classe 1 não protegem variáveis partilhadas
 - » Classe 2 baseiam-se na persistência de estado entre invocações
 - » Classe 3 retornam um apontador para uma variável estática
 - » Classe 4 invocam funções thread-unsafe
- Uma <u>função</u> diz-se <u>reentrante</u> se puder ser parcialmente executada por uma tarefa, "reentrada" por outra tarefa e depois continuada pela tarefa original. Isto requer que a informação de estado seja guardada na stack, não em variáveis globais ou static.
 As funções reentrantes são um sub-conjunto das funções thread-safe
- A maior parte das chamadas de sistema em Unix/Linux são thread-safe com poucas excepções
 - » ex: asctime, ctime, gethostbyaddr, gethostbyname, inet_ntoa, localtime, rand Destas, todas pertencem à Classe 3 (acima) com excepção de rand que pertence a Classe 2. Para estas funções existe normalmente uma função reentrante com o mesmo nome acrescido de r (ex:ctime_r).

Threads & Signals

- Dealing with signals can be complicated even with a process-based paradigm.
 Introducing threads into the picture makes things even more complicated.
- Each thread has its own signal mask (see phread_sigmask()), but the signal disposition is shared by all threads in the process.
 - This means that individual threads can block signals, but when a thread modifies the action associated with a given signal, all threads share the action.
 - Thus, if one thread chooses to ignore a given signal, another thread can undo that choice by restoring the default disposition or installing a signal handler for the signal.
- Signals are delivered to a single thread in the process.
 - If the signal is related to a <u>hardware fault</u> or <u>expiring timer</u>, the signal is <u>sent to the thread</u> whose action <u>caused the event</u>.
 - Other signals, on the other hand, are delivered to an arbitrary thread.
- To send a signal to a thread, we call pthread_kill(tid,signo).

C++11 Threads

- C++ includes built-in support for
 - threads
 - mutual exclusion
 - condition variables and
 - futures

```
#include <iostream>
#include <thread>
using namespace std;

void thrFunc()
{
   cout << "In aux thread" << endl;
}

int main()
{
   thread t(thrFunc);
   cout << "In main thread ..." << endl;
   t.join();
   cout << "...back to main thread" << endl;
   return 0;
}</pre>
```

TO COMPILE: g++ prog.cpp -pthread -std=c++11 -Wall -o prog

```
#include <iostream>
#include <thread>
using namespace std;
void func(int x)
  cout << "Inside thread: received</pre>
             parameter = " << x << endl;</pre>
int main()
  int i = 10;
  cout << "Launching thread ... parameter</pre>
=" << i << endl;
  thread t(func, i);
  t.join();
  cout << "Thread ended" << endl;</pre>
  return 0;
```

C++11 Threads - parameters

```
#include <iostream>
#include <thread>
#include <string>
using namespace std;
// The thread function can have multiple parameters
// ... but all them are passed "by value"
// string parameter may be "const string &s"
void func(int i, double d, string s)
  cout << i << ", " << d << ", " << s << endl;
int main()
  thread t(func, 10, 1.75, "hello");
  t.join();
  return 0:
```

```
#include <iostream>
#include <thread>
#include <string>
using namespace std;
// To pass a parameter by reference
// it must be wrapped in a std::ref object
// (see the call below)
void func(int &i, double &d,string &s)
  cout << i << ", " << d << ", " << s << endl;
  i++:
  d--;
  s = s + " world";
int main()
  int a = 10; double b = 1.75; string c = "hello";
  thread t(func, ref(a), ref(b), ref(c));
  t.join();
  cout << a << ", " << b << ", " << c << endl;
  return 0;
```