# System-Programmierung 6: Threads & Synchronisation

CC BY-SA, Thomas Amberg, FHNW (soweit nicht anders vermerkt)

## Ablauf heute

1/3 Vorlesung,

<sup>2</sup>/<sub>3</sub> Hands-on,

Feedback.

Slides, Code & Hands-on: tmb.gr/syspr-6

#### Threads

Threads, wie Prozesse, erlauben einer Anwendung mehrere Aufgaben gleichzeitig zu erledigen.

Ein einzelner Prozess kann mehrere Threads haben.

Wenn ein Thread blockiert, z.B. beim Warten auf I/O, können andere Threads unterdessen weiter laufen, auf Mehrprozessorsystemen sogar echt parallel.

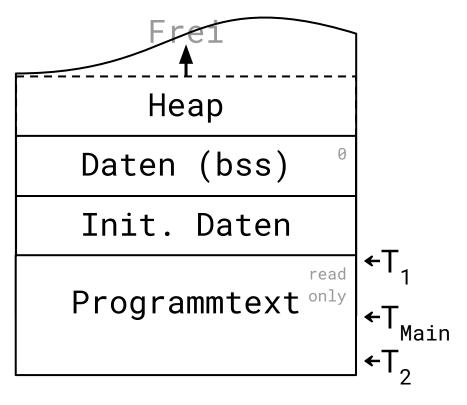
# Speicher Layout

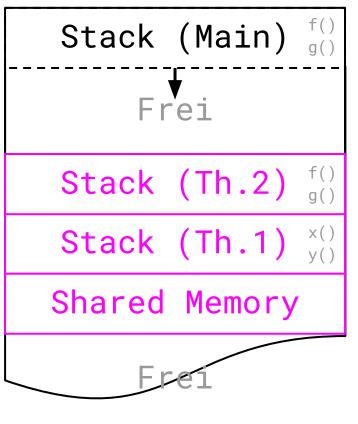
Jeder Thread führt dasselbe Programm aus, und teilt sich denselben globalen Speicher, mit initialisierten und uninitialisierten Daten-Segmenten und Heap.

Hingegen hat jeder Thread einen eigenen, "privaten" Stack für lokale Variablen und Funktionsaufrufe.

Jeder Thread führt dasselbe Programm aus, parallel zu und oft unabhängig von den anderen Threads.

# Speicher Layout





## Wieso Threads?

Informationen zwischen Prozessen auszutauschen ist schwierig, Parent und Child teilen keinen Speicher.

Prozesse mit *fork()* zu erzeugen ist relativ "teuer".

Threads tauschen Informationen einfach und schnell, in globalen Variablen oder auf dem Heap aus, dafür muss man auf korrekte Synchronisation achten.

Erzeugen von Threads ist relativ leichtgewichtig.

#### Thread Attribute

Threads teilen sich folgende Attribute per Prozess:

PID und Parent PID, Offene File Deskriptoren, Signal Handler, Terminal, Working Directory, CPU Zeit und konsumierte Ressourcen, Limiten für Ressourcen, ...

Folgende Attribute gibt es für jeden Thread separat:

Thread ID, Signal Maske, errno Variable, Stack, ...

#### Pthreads API

Die Pthreads API Schnittstelle definiert Datentypen: pthread\_t, pthread\_mutex\_t, pthread\_attr\_t, ...

Und Funktionen um Threads zu erzeugen / beenden.

Die *Pthreads* Funktionen geben nicht -1 zurück, der *return*-Wert ist 0 bei Erfolg, +*errno* bei Fehlern.

Programme, die *Pthreads* verwenden, werden mit dem *gcc* Compiler Flag *-pthread* kompiliert.

#### Thread kreieren

Thread kreieren mit Aufruf von pthread\_create():
int pthread\_create(
 pthread\_t \*thread, // der neue Thread
 const pthread\_attr\_t \*attr, // Default NULL
 void \*(\*start) (void \*), // Start-Callback
 void \*arg); // Argument für Start-Callback

Der Aufruf startet direkt start(arg) in Thread thread: void \*start(void \*arg) { ... } // arg casten

#### Thread beenden

Threads enden mit einem Aufruf von pthread\_exit(): void pthread\_exit(void \*status); // siehe Join

Oder die start-Funktion des Threads ruft return auf.

Oder Thread wird abgebrochen mit *pthread\_cancel()*: int pthread\_cancel(pthread\_t thread);

Oder beliebiger Thread ruft *exit()* auf, bzw. *main()* ruft *return* auf, worauf alle Threads sofort enden.

#### Thread IDs

```
Jeder Thread hat eine Prozess-weit eindeutige ID:

pthread_t pthread_self(void); // geht immer

z.B. für pthread_join(), _detach(), _cancel(), _kill().

Thread IDs auf Gleichheit testen mit pthread_equal():
```

int pthread\_equal(pthread\_t t1, pthread\_t t2);

Der Typ *pthread\_t* ist je nach Plattform verschieden.

Thread IDs bilden keinen Baum, nicht wie PIDs.

#### Thread Join

Auf Exit eines Threads t warten mit pthread\_join(): int pthread\_join(pthread\_t t, void \*\*result);

Kommt sofort zurück, falls Thread bereits beendet.

Pro Thread ID *pthread\_join()* nur einmal aufrufen, sonst ist das Verhalten des Aufrufs undefiniert.

Falls es kein Join gibt für einen Thread, wird er zu einem Zombie-Thread, wie Prozesse ohne wait().

#### Thread Detach

Per Default sind Threads *joinable*, mit Detach sagt man dem System, dass kein Join passieren wird: int pthread\_detach(pthread\_t thread);

Nach Ablauf des Threads räumt das System alles weg.

Ein solcher Thread kann nicht mehr gejoint werden.

Bei exit() werden auch solche Threads weggeräumt.

## Hands-on, 20': Threads

pthreads.!c

Schreiben Sie ein Programm *my\_pthreads.c* welches einen Thread erzeugt, und mit *pthread\_exit()* endet.

Geben Sie Thread ID, Argument und Resultat aus.

Wie würde man mehrere Argumente übergeben?

## Pthreads und errno

## errno.sh, eintr.c

Als globale Variable wäre *errno* nicht *Thread-safe*, deshalb ist *errno* in *Pthreads* mit Makros definiert.

Pthreads definiert errno lokal zum laufenden Thread:
# define errno (\*\_\_errno\_location())

Die Zuweisung z.B. *errno* = *EINTR* sieht dann so aus: \*\_\_errno\_location() = 4; // nach Präprozessor

So hat jeder Thread eine eigene *errno* Variable.

## Threads und Prozesse im Vergleich

Austausch von Daten ist einfacher zwischen Threads.

Erzeugen & Kontext-Switch ist schneller bei Threads.

Aufgerufene Funktionen müssen Thread-safe sein.

Bugs, z.B. Seg. Fault, in einem Thread betrifft alle, Prozesse hingegen sind besser voneinander isoliert.

Threads müssen sich Prozess-Ressourcen teilen.

## Thread Synchronization

Zwei Mechanismen um Threads zu Synchronisieren:

Ein Mutex schützt den Zugriff auf geteilte Ressourcen.

Zustandsvariablen (condition variables) erlauben es Threads, sich gegenseitig über Zustandsänderungen einer gemeinsam genutzten Ressource zu informieren.

## **Mutex und Critical Section**

Threads teilen sich globale Variablen, das ist bequem, man muss aber auch aufpassen beim Zugriff darauf.

Critical Section nennt man einen Programmteil, der auf gemeinsam genutzte Variablen zugreift und nur atomar ausgeführt werden darf, ein Thread aufs Mal.

Ein *Mutex* garantiert den gegenseitigen Ausschluss, das ist wichtig, um Race Conditions zu verhindern.

# Race Condition Beispiel thread\_incr.c<sup>TLPI</sup>

Hier ein einfaches Beispiel einer Race Condition:

```
$ ./thread_incr 1000 # glob = 2000 (erwartet)
$ ./thread_incr 1000000 # z.B. glob = 1254665
```

Sogar mit glob++ ist die Instruktion nicht atomar:

```
$ objdump -S --disassemble thread_incr
10894: e5933000 ldr r3, [r3]
10898: e2833001 add r3, r3, #1
```

Hier hilft ein *Mutex*: thread incr mutex.c<sup>TLPI</sup>

## Mutex Sperre

Die Mutex Sperre (Lock) garantiert mutual exclusion.

Eine Mutex Sperre hat zwei Zustände, zu und offen.

Zu jedem Zeitpunkt hat genau ein Thread die Sperre.

Diesen Thread nennt man auch Besitzer des Mutex.

Weitere Versuche, die Sperre zu bekommen, werden blockiert, oder es gibt eine Fehlermeldung.

## Mutex Ablauf

Pro geteilte Ressource braucht es eine Mutex Sperre:

```
Thread B
Thread A
lock mutex M
                          lock mutex M
      (granted)
                     (blocked) |
access resource R
unlock mutex M ---> (granted) |
                          access resource R
(Freiwillig, "fair play")
                          unlock mutex M
```

## Mutex Funktionen in *Pthread*

```
Mutex Variablen haben den Typ pthread_mutex_t,
und müssen vor dem Gebrauch initialisiert werden:
pthread_mutex_t m = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
Um eine Mutex Sperre (Lock) zu-/aufzuschliessen:
int pthread_mutex_lock(pthread_mutex_t *m);
int pthread_mutex_unlock(pthread_mutex_t *m);
Falls die Mutex Sperre zu ist, blockiert lock().
```

#### Verhalten von Mutex Funktionen

Wenn ein Thread versucht einen Mutex zu sperren, den er bereits gesperrt hat, gibt es einen *Deadlock*.

```
err = thread_mutex_lock(m); // 0, Success
err = thread_mutex_lock(m); // Deadlock (!)
```

\_unlock() eines offenen/fremden Mutex => Fehler.

Wenn mehrere Threads auf dieselbe Sperre warten, kommt ein beliebiger Thread als nächstes dran.

#### Nicht-blockierende Mutex Funktionen

Die \_tryock() und \_timedlock Calls blockieren nicht: int pthread\_mutex\_trylock(pthread\_mutex\_t \*m); gibt EBUSY zurück, falls Mutex m schon gesperrt ist.

```
Bei _timedlock() kommt nach Timeout ETIMEDOUT:
const struct timespec *t = {1, 0}; // 1s + 0ns
int pthread_mutex_timedlock(
   pthread_mutex_t *m,
   const struct timespec *t);
```

#### Zustandsvariablen

Eine Zustandsvariable (condition variable) erlaubt einem Thread, andere Threads über Änderungen des Zustands einer gemeinsam genutzten Ressource zu informieren, z.B. bei Verfügbarkeit eines Resultats.

Eine Zustandsvariable wird immer zusammen mit einem Mutex verwendet, der die Variable schützt.

#### Zustandsvariablen in *Pthread*

```
Zustandsvariablen haben den Typ pthread_cond_t,
und müssen vor dem Gebrauch initialisiert werden:
pthread_cond_t c = PTHREAD_COND_INITIALIZER;
Eine Zustandsänderung abwarten bzw. signalisieren:
int pthread_cond_wait(pthread_cond_t *c,
pthread_mutex_t *m); // m muss locked sein
int pthread_cond_broadcast(pthread_cond_t *c);
int pthread_cond_signal(pthread_cond_t *c);
```

## Zustandsänderung abwarten

Die\_wait() Funktion wartet auf Eintreten von cond:
int err = thread\_cond\_wait(cond, mutex);

Im \_wait() wird der Mutex entsperrt, der Aufrufende Thread danach bis zum Eintreten des Zustands *cond* suspendiert, und erst dann *mutex* wieder gesperrt.

Der Aufrufende Thread läuft so nur noch wenn nötig.

Von \_wait() gibt es eine \_timedwait() Variante.

## Zustandsänderung signalisieren

Wenn \_signal() auf eine Zustandsvariable aufgerufen wird, wird zufällig ein wartender Thread geweckt.

Der \_broadcast() Call weckt alle wartenden Threads.

Wenn alle Threads dieselbe Aufgabe haben, wird eher \_signal() verwendet, sonst ist \_broadcast() besser.

Der Name \_signal() hat nichts zu tun mit Signals.

## Hands-on, 20': Mutex

Lösen Sie die Aufgabe 2 aus Assessment II von 2018.

Implementieren Sie die fehlende main() Funktion.

Committen Sie die Lösung in my\_prod\_cons.c

## CPU schonen

# prod\_no\_condvar.c<sup>TLPI</sup>

Hier ein Beispiel ohne (bzw. mit) Zustandsvariable:
\$ time prod\_no\_condvar 3 3 3 # user time (!)

Das Programm ist korrekt, verschwendet aber CPU-Zyklen, indem es den Mutex immer wieder (un)lockt, obwohl die Bedingung *avail* > 0 noch nicht erfüllt ist.

Die Producer-Threads wissen genau, wann avail > 0. Hier hilft eine Zustandsvariable:  $prod\_condvar.c^{TLPI}$ 

## Hands-on, 10': Producer/Consumer

Das Producer/Consumer Problem ist ein Klassiker.

Studieren Sie diese Version mit zirkulärem Buffer:

http://www.cs.fsu.edu/~baker/realtime/restricted/notes/prodcons.html

# Selbststudium, 3h: Repetition

Repetieren Sie Slides & Hands-on der Lektionen 1-6.

Schauen Sie sich diese beiden alten Assessments an.

Lösen Sie mindestens vier Programmieraufgaben:

Syspro7Assessment\_4ibb1.pdf (FS19)

Syspro7Assessment\_3ia.pdf (HS19)

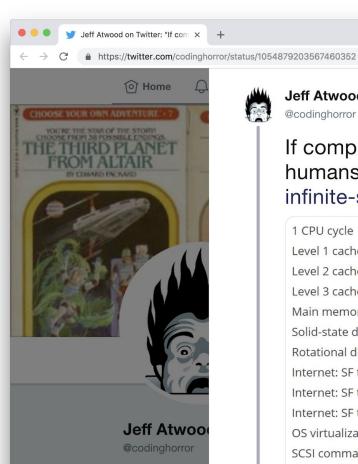
## Feedback oder Fragen?

Gerne auf https://fhnw-syspr-fs2o.slack.com/

Oder per Email an thomas.amberg@fhnw.ch

Slides, Code & Hands-on: tmb.gr/syspr-6





Indoor enthusiast stackoverflow.cor Abyss domain exp no idea what I'm





If computers experienced time the way humans do blog.codinghorror.com/theinfinite-s ...

1 CPU cycle	0.3 ns	1 s
Level 1 cache access	0.9 ns	3 s
Level 2 cache access	2.8 ns	9 s
Level 3 cache access	12.9 ns	43 s
Main memory access	120 ns	6 min
Solid-state disk I/O	50-150 μs	2-6 days
Rotational disk I/O	1-10 ms	1-12 months
Internet: SF to NYC	40 ms	4 years
Internet: SF to UK	81 ms	8 years
Internet: SF to Australia	183 ms	19 years
OS virtualization reboot	4 s	423 years
SCSI command time-out	30 s	3000 years
Hardware virtualization reboot	40 s	4000 years
Physical system reboot	5 m	32 millenia



1:36 AM - 24 Oct 2018



