

Überblick: Teil D Betriebssystemabstraktionen

15 Nebenläufigkeit

16 Ergänzungen zur Einführung in C

17 Betriebssysteme

18 Dateisysteme

19 Programme und Prozesse

20 Speicherorganisation

21 Nebenläufige Prozesse



- Mehrere Prozesse zur Strukturierung von Problemlösungen
 - Aufgaben einer Anwendung leichter modellierbar, wenn sie in mehrere kooperierende Prozesse unterteilt wird
 - z. B. Anwendungen mit mehreren Fenstern (ein Prozess pro Fenster)
 - z. B. Anwendungen mit vielen gleichzeitigen Aufgaben (Webbrowser)
 - Multiprozessorsysteme werden erst mit mehreren parallel laufenden Prozessen ausgenutzt
 - früher nur bei Hochleistungsrechnern (Aerodynamik, Wettervorhers.)
 - durch Multicoresysteme jetzt massive Verbreitung
 - Client-Server-Anwendungen unter UNIX:
 - pro Anfrage wird ein neuer Prozess gestartet
 - z. B. Webserver



Prozesse mit gemeinsamem Speicher

- Gemeinsame Nutzung von Speicherbereichen durch mehrere Prozesse

- ▲ Nachteile

- viele Betriebsmittel zur Verwaltung eines Prozesses notwendig
 - Dateideskriptoren
 - Speicherabbildung
 - Prozesskontrollblock
- Prozessumschaltungen sind aufwändig

- ★ Vorteil

- in Multiprozessorsystemen sind echt parallele Abläufe möglich



Threads in einem Prozess



Lösungsansatz:

Kontrollfäden / Aktivitätsträger (*Threads*) oder **leichtgewichtige Prozesse** (*Lightweight Processes, LWPs*)

- Jeder Thread repräsentiert einen eigenen aktiven Ablauf:
 - eigener Programmzähler
 - eigener Registersatz
 - eigener Stack
- eine Gruppe von Threads nutzt gemeinsam eine Menge von Betriebsmitteln (gemeinsame Ausführungsumgebung)
 - Instruktionen
 - Datenbereiche (Speicher)
 - Dateien, etc.
- ➡ letztlich wird das Konzept des Prozesses aufgespalten:
eine Ausführungsumgebung für mehrere (parallele oder nebenläufige) Abläufe



Threads (2)

- Umschalten zwischen zwei Threads einer Gruppe ist erheblich billiger als eine normale Prozessumschaltung.
 - es müssen nur die Register und der Programmzähler gewechselt werden (entspricht dem Aufwand für einen Funktionsaufruf).
 - Speicherabbildung muss nicht gewechselt werden.
 - alle Systemressourcen bleiben verfügbar.
- ein klassischer UNIX-Prozess ist ein Adressraum mit einem Thread
- Implementierungen von Threads
 - User-level Threads
 - Kernel-level Threads



User-Level-Threads

- Implementierung
 - Instruktionen im Anwendungsprogramm schalten zwischen den Threads hin- und her (ähnlich wie der Scheduler im Betriebssystem)
 - Realisierung durch Bibliotheksfunktionen
 - Betriebssystem sieht nur einen Kontrollfaden
- ★ Vorteile
 - keine Systemaufrufe zum Umschalten erforderlich
 - effiziente Umschaltung (einige wenige Maschinenbefehle)
 - Schedulingstrategie in der Hand des Anwendungsprogrammierers
- ▲ Nachteile
 - bei blockierenden Systemaufrufen bleibt die ganze Anwendung (und damit alle User-Level-Threads) stehen
 - kein Ausnutzen eines Multiprozessors möglich



Kernel-Level-Threads

■ Implementierung

- Betriebssystem kennt Kernel-Level-Threads
- Betriebssystem schaltet zwischen Threads um

★ Vorteile

- kein Blockieren unbeteiligter Threads bei blockierenden Systemaufrufen
- Betriebssystem kann mehrere Threads einer Anwendung gleichzeitig auf verschiedenen Prozessoren laufen lassen

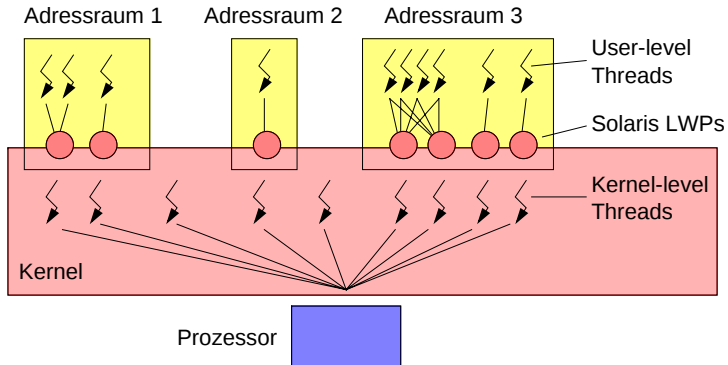
▲ Nachteile

- weniger effizientes Umschalten zwischen Threads (Umschaltung in den Systemkern notwendig)
- Schedulingstrategie meist durch Betriebssystem vorgegeben



Mischform: LWPs und Threads (Bsp. Solaris)

- Solaris kennt Kernel-, User-Level-Threads und LWPs



Nach Silberschatz, 1994

- wenige Kernel-level-Threads um Parallelität zu erreichen, viele User-level-Threads, um die unabhängigen Abläufe in der Anwendung zu strukturieren



- Threads arbeiten nebenläufig oder parallel auf Multiprozessor
- Threads haben gemeinsamen Speicher
- ➔ alle von Interrupts und Signalen bekannten Probleme beim Zugriff auf gemeinsame Daten treten auch bei Threads auf
- ★ Unterschied zwischen Threads und Interrupt-Service-Routinen bzw. Signal-Handler-Funktionen:
 - "Haupt-Kontrollfaden" der Anwendung und eine ISR bzw. ein Signal-Handler sind nicht gleichberechtigt
 - ISR bzw. Signal-Handler unterbricht den Haupt-Kontrollfaden aber ISR bzw. Signal-Handler werden nicht unterbrochen
 - zwei Threads sind gleichberechtigt
 - ein Thread kann jederzeit zugunsten eines anderen unterbrochen werden (Scheduler) oder parallel zu einem anderen arbeiten (MPS)
- ➡ Interrupts sperren oder Signale blockieren hilft nicht!



■ Grundlegende Probleme

■ gegenseitiger Ausschluss (Koordinierung)

- ein Thread möchte auf einen kritischen Datenbereich zugreifen und verhindern, dass andere Threads gleichzeitig zugreifen

■ gegenseitiges Warten (Synchronisation)

- ein Thread will darauf warten, dass ein anderer einen bestimmten Bearbeitungsstand erreicht hat

■ Komplexere Koordinierungsprobleme (Beispiele)

■ Bounded Buffer

- Threads schreiben Daten in einen Pufferspeicher (meist als Feld implementiert), andere entnehmen Daten
(kritische Situationen: Zugriff auf den Puffer, Puffer leer, Puffer voll)

■ Philosophenproblem

- ein Thread reserviert sich zuerst Zugriff auf Datenbereich 1, dann auf Datenbereich 2, der andere Thread umgekehrt
➡ kann zu Verklemmung führen



Gegenseitiger Ausschluss (*mutual exclusion*)

■ Einfache Implementierung durch *mutex*-Variablen

```
mutex m = 1;  
volatile int counter = 0;
```

```
... Thread 1  
lock(&m);  
counter++;  
unlock(&m);
```

```
... Thread 2  
lock(&m);  
printf("%d\n", counter);  
counter = 0;  
unlock(&m);
```

➤ nur der Thread, der das *lock* gemacht hat, darf das *unlock* aufrufen!

■ Realisierung (konzeptionell)

```
void lock (mutex *m) {  
    while (*m == 0) {  
        /* warten */  
    }  
    m = 0;  
}
```

atomare
Funktionen

```
void unlock (mutex *m) {  
    *m = 1;  
    /* ggf. wartende  
    Threads wecken */  
}
```



Zählende Semaphore

- Ein Semaphor (griech. Zeichenträger) ist eine Datenstruktur des Systems mit zwei Operationen (nach *Dijkstra*)

- P-Operation (*proberen; passeren; wait; down*)

- wartet bis Zugang frei

```
void P( int *s ) {  
    while( *s <= 0 ) {  
        /* warten */  
    };  
    *s= *s-1;  
}
```

atomare Funktion

- V-Operation (*verhogen; vrijgeven; signal; up*)

- macht Zugang für anderen Thread / Prozess frei

```
void V( int *s ) {  
    *s= *s+1;  
    /* ggf wartende Threads/Prozesse wecken */  
}
```

atomare Funktion

- P und V müssen nicht vom selben Thread/Prozess aufgerufen werden!



Gegenseitiges Warten

■ Implementierung mit Hilfe eines Semaphors

```
int barrier = 0;  
int result;
```

```
... Thread 1  
P(&barrier);  
f1(result);  
...
```

```
... Thread 2  
result = f2(...);  
V(&barrier);  
...
```

- Thread 2 läuft immer ungehindert durch
- Thread 1 blockiert an P, falls Thread 2 die V-Operation noch nicht ausgeführt hat (und wartet auf die V-Operation) – andernfalls läuft Thread 1 auch durch



Mutex im Detail: spin lock vs. sleeping lock

■ spin lock

- aktives Warten bis Mutex-Variable frei (= 1) wird
- entspricht konzeptionell einem Pollen
- Thread bleibt im Zustand *laufend*

- Problem: wenn nur ein Prozessor verfügbar ist, wird Rechenzeit vergeudet bis durch den Scheduler eine Umschaltung erfolgt

- nur ein anderer, laufender Thread kann den Mutex frei geben

■ sleeping lock

- passives Warten
- Thread geht in den Zustand *blockiert* (Schlafen, bis ein Ereignis eintrifft)
- im Rahmen von `unlock()` wird der blockierte Thread in den Zustand *bereit* zurückgeführt

- Problem: bei sehr kurzen kritischen Abschnitten ist der Aufwand für das Blockieren/Aufwecken und die Umschaltungen unverhältnismäßig teuer



Implementierung von spin locks

- zentrales Problem: Atomarität von mutex-Abfrage und -Setzen

```
void lock (mutex *m) {  
    while (*m == 0) { ; }  
    m = 0;  
}
```

- Lösung: spezielle Maschinenbefehle, die atomar eine Abfrage und Modifikation auf einer Hauptspeicherzelle ermöglichen

- *Test-and-Set, Compare-and-Swap, Load-link/store-conditional, ...*

- Beispiel: *Test-and-set* – atomarer Maschinenbefehl mit folgender Wirkung

- wenn zwei Threads den Befehl gleichzeitig ausführen wollen, sorgt die Hardware dafür, dass ein Thread den Befehl vollständig zuerst ausführt

```
bool test_and_set(bool *plock) {  
    bool initial= *plock;  
    *plock= TRUE;  
    return initial;  
}
```

- Ausgangssituation: ***plock == FALSE**

- Ergebnis von **test_and_set**:

der Thread, der den Befehl zuerst ausführt,
erhält **FALSE**,
der andere **TRUE**



Implementierung von spin locks (2)

- Realisierung von mutex-Operationen mit dem *Test-and-Set*-Befehl

```
mutex m = FALSE;
```

```
void lock (mutex *m) {  
    while(test_and_set(&m) ){ ; }  
    /* got lock */  
}
```

```
void unlock (mutex *m) {  
    *m = FALSE;  
}
```



Implementierung von sleeping locks

■ zwei Probleme

- Konflikt mit einer zweiten lock-Operation: Atomarität von mutex-Abfrage und -Setzen
- Konflikt mit einem unlock: *lost-wakeup*-Problem

```
void lock (mutex *m) {  
    while (*m == 0) { sleep();}  
    m = 0;  
}
```

■ Ursachen

- (1) Prozessumschaltung während der lock-Operation
- (2) Bei Multiprozessoren:
gleichzeitige Ausführung von lock auf einem anderen Prozessor



Implementierung von sleeping locks (2)

- Behebung von Ursache (1): Prozessumschaltungen verhindern
- Prozessumschaltung ist ein Funktion des Betriebssystem-Kerns
 - erfolgt im Rahmen eines Systemaufrufs
 - oder im Rahmen einer Interrupt-Behandlung
- ➡ lock/unlock werden ebenfalls im BS-Kern implementiert, BS-Kern läuft unter Interrupt-Sperre

```
void lock (mutex *m) {  
    enter_OS(); cli();  
    while (*m == 0) {  
        block_thread_and_schedule();  
    }  
    m = 0;  
    sei(); leave_OS();  
}
```

```
void unlock (mutex *m) {  
    enter_OS(); cli();  
    *m = 1;  
    wakeup_waiting_threads();  
    sei(); leave_OS();  
}
```



Implementierung von sleeping locks (3)

- Behebung von Ursache (2): Parallele Ausführung auf anderem Prozessor verhindern
 - Problem (1) (Prozessumschaltungen) bleibt gleichzeitig bestehen
 - Gegenseitiger Ausschluss mit anderen Prozessoren durch spin locks

```
void lock (mutex *m) {  
    enter_OS(); cli();  
    spin_lock();  
    while (*m == 0) {  
        block_thread_and_schedule();  
    }  
    m = 0;  
    spin_unlock();  
    sei(); leave_OS();  
}
```

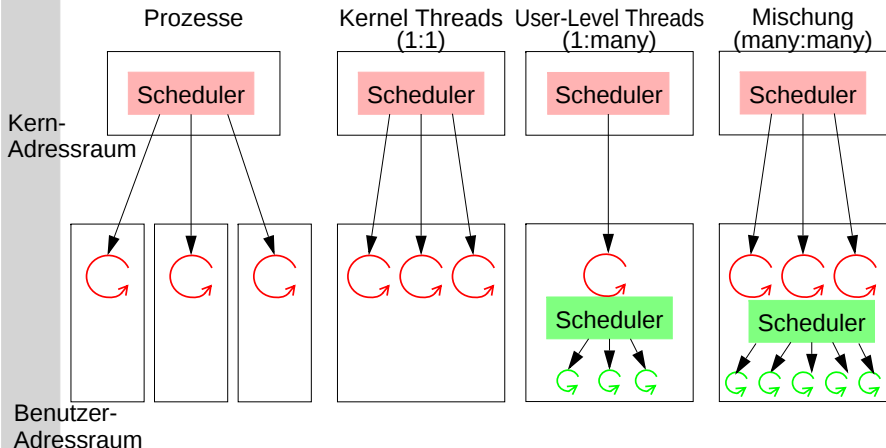
```
void unlock (mutex *m) {  
    enter_OS(); cli();  
    spin_lock();  
    *m = 1;  
    wakeup_waiting_threads();  
    spin_unlock();  
    sei(); leave_OS();  
}
```



- verschiedene Implementierungen von Thread-Paketen verfügbar
 - reine User-Level-Threads
eine beliebige Zahl von User-Level-Threads wird auf einem Kernel Thread "gemultiplexed" (*many:1*)
 - reine Kernel-Level-Threads
jedem auf User-Level sichtbaren Thread ist 1:1 ein Kernel-Level-Thread zugeordnet (*1:1*)
 - Mischungen: eine große Zahl von User-Level Threads wird auf eine kleinere Zahl von Kernel Threads abgebildet (*many:many*)
 - + User-Level Threads sind billig
 - + die Kernel Threads ermöglichen echte Parallelität auf einem Multiprozessor
 - + wenn sich ein User-Level-Thread blockiert, dann ist mit ihm der Kernel-Level-Thread blockiert in dem er gerade abgewickelt wird — aber andere Kernel-Level-Threads können verwendet werden um andere, lauffähige User-Level-Threads weiter auszuführen



Thread-Konzepte in UNIX/Linux (2)



■ Programmierschnittstelle standardisiert: **Pthreads-Bibliothek**

➡ IEEE-POSIX-Standard P1003.4a

■ Pthreads-Schnittstelle (Basisfunktionen):

<i>pthread_create</i>	Thread erzeugen & Startfunktion angeben
<i>pthread_exit</i>	Thread beendet sich selbst
<i>pthread_join</i>	Auf Ende eines anderen Threads warten
<i>pthread_self</i>	Eigene Thread-Id abfragen
<i>pthread_yield</i>	Prozessor zugunsten eines anderen Threads aufgeben

■ Funktionen in Pthreads-Bibliothek zusammengefasst

`gcc ... -pthread`



pthread-Benutzerschnittstelle (2)

■ Thread-Erzeugung

```
#include <pthread.h>

int pthread_create(pthread_t *thread,
                  const pthread_attr_t *attr,
                  void *(*start_routine)(void *),
                  void *arg)
```

thread Thread-Id

attr Modifizieren von Attributen des erzeugten Threads
(z. B. Stackgröße). **NULL** für Standardattribute.

Thread wird erzeugt und ruft Funktion **start_routine** mit Parameter **arg** auf.

Als Rückgabewert wird 0 geliefert. Im Fehlerfall wird ein Fehlercode als Ergebnis zurückgeliefert.



pthread-Benutzerschnittstelle (3)

- Thread beenden (bei return aus **start_routine** oder):

```
void pthread_exit(void *retval)
```

Der Thread wird beendet und **retval** wird als Rückgabewert zurück geliefert (siehe pthread_join)

- Auf Thread warten und exit-Status abfragen:

```
int pthread_join(pthread_t thread, void **retvalp)
```

Wartet auf den Thread mit der Thread-ID **thread** und liefert dessen Rückgabewert über **retvalp** zurück.

Als Rückgabewert wird 0 geliefert. Im Fehlerfall wird ein Fehlercode als Ergebnis zurückgeliefert.



Beispiel (Multiplikation Matrix mit Vektor)

```
double a[100][100], b[100], c[100];

int main(int argc, char* argv[]) {
    pthread_t tids[100];
    ...
    for (i = 0; i < 100; i++)
        pthread_create(&tids[i], NULL, mult,
                      (void *)(&c[i]));
    for (i = 0; i < 100; i++)
        pthread_join(tids[i], NULL);
    ...
}

void *mult(void *cp) {
    int j, i = (double *)cp - c;
    double sum = 0;

    for (j = 0; j < 100; j++)
        sum += a[i][j] * b[j];
    c[i] = sum;
    return 0;
}
```



Pthreads-Koordinierung

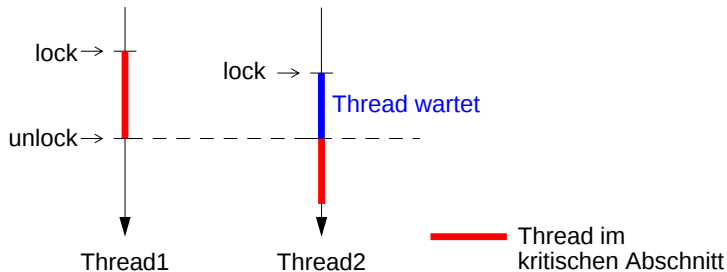
- UNIX stellt zur Koordinierung von Prozessen komplexe Semaphor-Operationen zur Verfügung
 - Implementierung durch den Systemkern
 - komplexe Datenstrukturen, aufwändig zu programmieren
 - für die Koordinierung von Threads viel zu teuer
- Bei Koordinierung von Threads reichen meist einfache **Mutex**-Variablen
 - gewartet wird durch Blockieren des Threads oder durch *busy wait (Spinlock)*



Pthreads-Koordinierung (2)

★ Mutexes

■ Koordination von kritischen Abschnitten



Pthreads-Koordinierung (3)

... Mutexes (2)

■ Schnittstelle

■ Mutex erzeugen

```
pthread_mutex_t m1;  
pthread_mutex_init(&m1, NULL);
```

■ Lock & unlock

```
pthread_mutex_lock(&m1);  
... kritischer Abschnitt  
pthread_mutex_unlock(&m1);
```



... Mutexes (3)

- Komplexere Koordinierungsprobleme können alleine mit Mutexes nicht implementiert werden

➡ Problem:

- Ein Mutex sperrt die eine komplexere Datenstruktur
- Der Zustand der Datenstruktur erlaubt die Operation nicht
- Thread muss warten, bis die Situation durch anderen Thread behoben wurde
- Blockieren des Threads an einem weiteren Mutex kann zu Verklemmungen führen

➡ Lösung: Mutex in Verbindung mit sleep/wakeup-Mechanismus

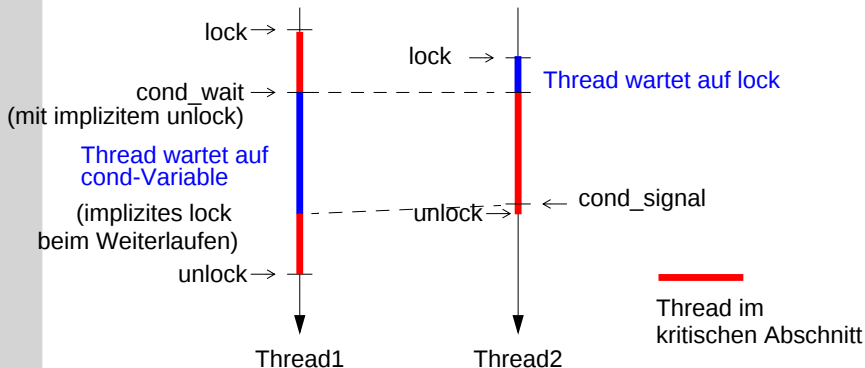
➡ **Condition Variables**



Pthreads-Koordinierung (5)

★ Condition Variables

- Mechanismus zum Blockieren (mit gleichzeitiger Freigabe des aktuellen kritischen Abschnitts) und Aufwecken (mit neuem Betreten des kritischen Abschnitts) von Threads



...

Condition Variables (2)



Realisierung

- Thread reiht sich in Warteschlange der Condition Variablen ein
- Thread gibt Mutex frei
- Thread gibt Prozessor auf
- Ein Thread der die Condition Variable "frei" gibt weckt einen (oder alle) darauf wartenden Threads auf
- Deblockierter Thread muss als erstes den kritischen Abschnitt neu betreten (lock)
- Da möglicherweise mehrere Threads deblockiert wurden, muss die Bedingung nochmals überprüft werden



Pthreads-Koordinierung (7)

... Condition Variables (3)

■ Schnittstelle

■ Condition Variable erzeugen

```
pthread_cond_t c1;  
pthread_cond_init(&c1, NULL);
```

■ Beispiel: zählende Semaphore P-Operation

```
void P(int *sem) {  
    pthread_mutex_lock(&m1);  
    while ( *sem == 0 )  
        pthread_cond_wait  
            (&c1, &m1);  
    (*sem)--;  
    pthread_mutex_unlock(&m1);  
}
```

V-Operation

```
void V(int *sem) {  
    pthread_mutex_lock(&m1);  
    (*sem)++;  
    pthread_cond_broadcast(&c1);  
    pthread_mutex_unlock(&m1);  
}
```



... Condition Variables (4)

- Bei **pthread_cond_signal** wird mindestens einer der wartenden Threads aufgeweckt — es ist allerdings nicht definiert welcher
 - evtl. Prioritätsverletzung wenn nicht der höchstpriorre gewählt wird
 - Verklemmungsgefahr wenn die Threads unterschiedliche Wartebedingungen haben
- Mit **pthread_cond_broadcast** werden alle wartenden Threads aufgeweckt
- Ein aufwachender Thread wird als erstes den Mutex neu belegen — ist dieser gerade gesperrt bleibt der Thread solange blockiert



Threads und Koordinierung in Java

- Thread-Konzept und Koordinierungsmechanismen sind in Java integriert
- Erzeugung von Threads über Thread-Klassen

► Beispiel

```
class MyClass implements Runnable {  
    public void run() {  
        System.out.println("Hello\n");  
    }  
}  
  
....  
MyClass o1 = new MyClass();    // create object  
Thread t1 = new Thread(o1);    // create thread to run in o1  
  
t1.start();                    // start thread  
  
Thread t2 = new Thread(o1);    // create second thread to run in o1  
t2.start();                    // start second thread
```



Threads und Koordinierung in Java (2)

★ Koordinierungsmechanismen

■ Monitore: exklusive Ausführung von Methoden eines Objekts

- es darf nur jeweils ein Thread die **synchronized**-Methoden betreten
- Beispiel:

```
class Bankkonto {  
    int value;  
    public synchronized void AddAmmount(int v) {  
        value=value+v;  
    }  
    public synchronized void RemoveAmmount(int v) {  
        value=value-v;  
    }  
}  
...  
Bankkonto b=....  
b.AddAmmount(100);
```

■ Conditions: gezieltes Freigeben des Monitors und Warten auf ein Ereignis

