

Betriebssysteme und nebenläufige Programmierung

SoSe 2026

Roland Wismüller
Betriebssysteme / verteilte Systeme
roland.wismueller@uni-siegen.de
Tel.: 0271/740-4050, Büro: H-B 8404

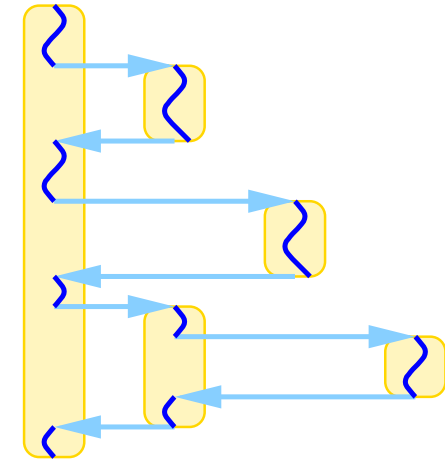
Stand: 20. März 2026

Betriebssysteme und nebenläufige Programmierung

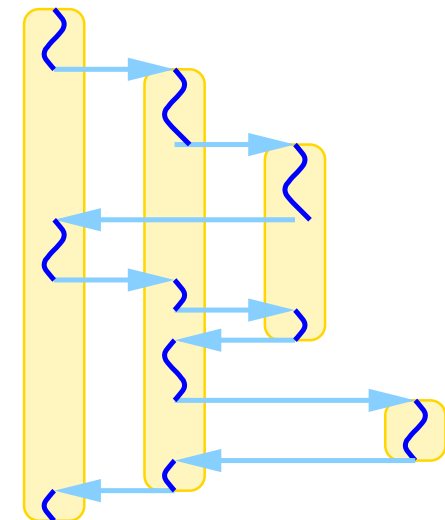
SoSe 2026

6 Koroutinen und asynchrone Programmierung

- ➔ Normaler Prozeduraufruf: asymmetrisch
 - ➔ Aufrufer sichert Rückkehradresse
 - ➔ aufgerufene Prozedur läuft von Anfang bis Ende
 - ➔ Aufrufer macht nach Aufrufstelle weiter



- ➔ **Koroutinen** (Conway 1963): symmetrisch
 - ➔ kein Aufruf, sondern Wechsel in andere Koroutine
 - ➔ diese Koroutine macht ab letzter „Unterbrechungsstelle“ weiter
 - ➔ statt Rückkehr wieder Wechsel in beliebige andere Koroutine





Koroutinen vs. Threads

- ➔ Gemeinsamkeiten:
 - ➔ Ausführung wechselt zwischen Koroutinen bzw. Threads hin und her
 - ➔ Fortsetzung erfolgt immer an der letzten „Unterbrechungsstelle“
 - ➔ während der Unterbrechung bleibt der Zustand (lokale Variable) gespeichert
- ➔ Wesentlicher Unterschied:
 - ➔ bei Koroutinen erfolgt der Wechsel kooperativ, an genau festgelegten Stellen
 - ➔ der zu speichernde Zustand kann daher minimiert werden
 - ➔ Koroutinen sind verzahnt, aber nicht wirklich nebenläufig



Realisierung von Koroutinen

- ➔ Über Fortsetzungen (*continuations*)
- ➔ Eine Fortsetzung repräsentiert den Rest der Ausführung eines unterbrochenen Kontrollflusses
 - ➔ Fortsetzungsadresse (Befehlszähler)
 - ➔ lokale Variablen (inkl. Register)
 - ➔ der Koroutine selbst, sowie ggf. von aufgerufenen normalen Prozeduren
- ➔ Jede Koroutine benötigt daher ihren eigenen Keller
- ➔ Koroutinen-Wechsel entspricht Wechsel des Kellers und „Rücksprung“
 - ➔ Register werden dabei durch den Compiler im Keller gesichert

- ➔ Extrem leichtgewichtige „Thread“-Implementierung im Benutzermodus für die Programmiersprache C
 - ➔ in Form von Makros
- ➔ Realisiert Koroutinen ohne Keller
 - ➔ d.h. lokale Variable werden beim Koroutinen-Wechsel nicht gesichert
 - ➔ im Bedarfsfall `static` Variablen verwenden
 - ➔ möglich, solange Koroutinen nicht mehrfach instantiiert werden
 - ➔ der Zustand einer Koroutine besteht damit nur aus der Fortsetzungsadresse (Programmzähler)
- ➔ Einsatz in ressourcenbeschränkten Systemen (z.B. eingebetteten Systemen, Sensornetzen, etc.)



Beispiel

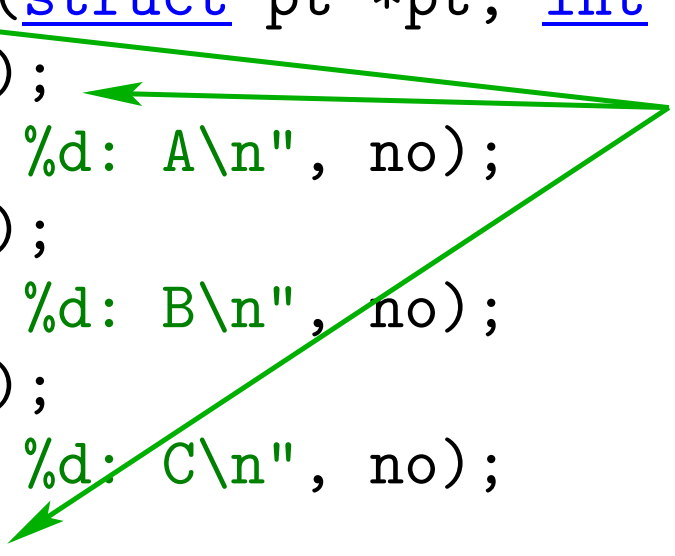
```
PT_THREAD(thr(struct pt *pt, int no)) {
    PT_BEGIN(pt);
    printf("Thr %d: A\n", no);
    PT_YIELD(pt);
    printf("Thr %d: B\n", no);
    PT_YIELD(pt);
    printf("Thr %d: C\n", no);
    PT_END(pt);
}

int main() {
    struct pt pt1, pt2;
    PT_INIT(&pt1);
    PT_INIT(&pt2);
    while(PT_SCHEDULE(thr(&pt1, 1) & thr(&pt2, 2)));
}
```

Beispiel

```
PT_THREAD(thr(struct pt *pt, int no)) {  
    PT_BEGIN(pt);  
    printf("Thr %d: A\n", no);  
    PT_YIELD(pt);  
    printf("Thr %d: B\n", no);  
    PT_YIELD(pt);  
    printf("Thr %d: C\n", no);  
    PT_END(pt);  
}  
  
int main() {  
    struct pt pt1, pt2;  
    PT_INIT(&pt1);  
    PT_INIT(&pt2);  
    while(PT_SCHEDULE(thr(&pt1, 1) & thr(&pt2, 2)));  
}
```

Deklaration der Koroutine



Beispiel

```
PT_THREAD(thr(struct pt *pt, int no)) {  
    PT_BEGIN(pt);  
    printf("Thr %d: A\n", no);  
    PT_YIELD(pt);  
    printf("Thr %d: B\n", no);  
    PT_YIELD(pt);  
    printf("Thr %d: C\n", no);  
    PT_END(pt);  
}
```

In dieser Struktur wird der Zustand der Koroutine gespeichert



```
int main() {  
    struct pt pt1, pt2;  
    PT_INIT(&pt1);  
    PT_INIT(&pt2);  
    while(PT_SCHEDULE(thr(&pt1, 1) & thr(&pt2, 2)));  
}
```



Beispiel

```
PT_THREAD(thr(struct pt *pt, int no)) {  
    PT_BEGIN(pt);  
    printf("Thr %d: A\n", no);  
    PT_YIELD(pt);  
    printf("Thr %d: B\n", no);  
    PT_YIELD(pt);  
    printf("Thr %d: C\n", no);  
    PT_END(pt);  
}
```

Koroutinen-Wechsel
(wechselt immer zum Aufrufer
der Koroutine, hier **main**)

```
int main() {  
    struct pt pt1, pt2;  
    PT_INIT(&pt1);  
    PT_INIT(&pt2);  
    while(PT_SCHEDULE(thr(&pt1, 1) & thr(&pt2, 2)));  
}
```



Beispiel

```
PT_THREAD(thr(struct pt *pt, int no)) {
    PT_BEGIN(pt);
    printf("Thr %d: A\n", no);
    PT_YIELD(pt);
    printf("Thr %d: B\n", no);
    PT_YIELD(pt);
    printf("Thr %d: C\n", no);
    PT_END(pt);
}

int main() {
    struct pt pt1, pt2;
    PT_INIT(&pt1);
    PT_INIT(&pt2);
    while(PT_SCHEDULE(thr(&pt1, 1) & thr(&pt2, 2)));
}
```

Initialisierung von zwei Koroutinen



Beispiel

```
PT_THREAD(thr(struct pt *pt, int no)) {
    PT_BEGIN(pt);
    printf("Thr %d: A\n", no);
    PT_YIELD(pt);
    printf("Thr %d: B\n", no);
    PT_YIELD(pt);
    printf("Thr %d: C\n", no);
    PT_END(pt);
}

int main() {
    struct pt pt1, pt2;
    PT_INIT(&pt1);
    PT_INIT(&pt2);
    while(PT_SCHEDULE(thr(&pt1, 1) & thr(&pt2, 2)));
}
```

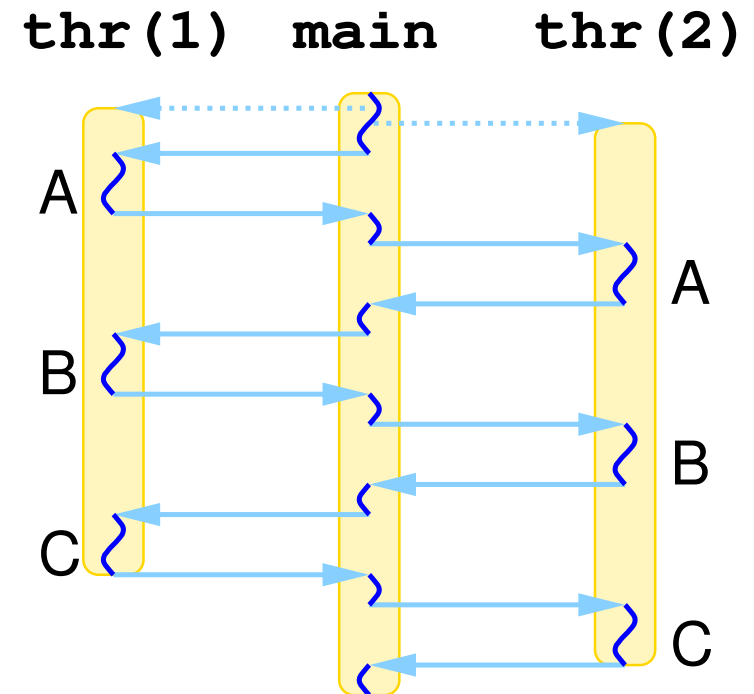
Beide Koroutinen abwechselnd vorantreiben

Beispiel

```
PT_THREAD(thr(struct pt *pt, int no)) {  
    PT_BEGIN(pt);  
    printf("Thr %d: A\n", no);  
    PT_YIELD(pt);  
    printf("Thr %d: B\n", no);  
    PT_YIELD(pt);  
    printf("Thr %d: C\n", no);  
    PT_END(pt);  
}
```

```
int main() {  
    struct pt pt1, pt2;  
    PT_INIT(&pt1);  
    PT_INIT(&pt2);  
    while(PT_SCHEDULE(thr(&pt1, 1) & thr(&pt2, 2)));  
}
```

Ablauf:





Beispiel nach Expansion der Makros (vereinfacht)

```
bool thr(struct pt *pt, int no) {  
    switch(pt->lc) {  
        case 0:  
            printf("Thr %d: A\n", no);  
            pt->lc = 9;  
            return false;  
        case 9:  
            printf("Thr %d: B\n", no);  
            pt->lc = 11;  
            return false;  
        case 11:  
            printf("Thr %d: C\n", no);  
    }  
    return true;  
}
```



Beispiel nach Expansion der Makros (vereinfacht)

```
bool thr(struct pt *pt, int no) {  
    switch(pt->lc) {  
        case 0:  
            printf("Thr %d: A\n", no);  
            pt->lc = 9;  
            return false;  
        case 9:  
            printf("Thr %d: B\n", no);  
            pt->lc = 11;  
            return false;  
        case 11:  
            printf("Thr %d: C\n", no);  
    }  
    return true;  
}
```

PT_BEGIN(pt)
Switch-Anweisung setzt an der in pt gespeicherten Stelle fort



Beispiel nach Expansion der Makros (vereinfacht)

```
bool thr(struct pt *pt, int no) {  
    switch(pt->lc) {  
        case 0:  
            printf("Thr %d: A\n", no);  
            pt->lc = 9;  
            return false;  
        case 9:  
            printf("Thr %d: B\n", no);  
            pt->lc = 11;  
            return false;  
        case 11:  
            printf("Thr %d: C\n", no);  
    }  
    return true;  
}
```

← **PT_YIELD(pt)**

Sichert Fortsetzungsadresse und kehrt zum Aufrufer zurück



Beispiel nach Expansion der Makros (vereinfacht)

```
bool thr(struct pt *pt, int no) {  
    switch(pt->lc) {  
        case 0:  
            printf("Thr %d: A\n", no);  
            pt->lc = 9;  
            return false;  
        case 9:  
            printf("Thr %d: B\n", no);  
            pt->lc = 11;  
            return false;  
        case 11:  
            printf("Thr %d: C\n", no);  
            }  
        return true;  
    }  
}
```

PT_END (pt)
Kehrt (endgültig) zurück



Weiteres Beispiel: Erzeuger/Verbraucher-Problem

```
PT_THREAD(producer(struct pt *pt)) {  
    static int i;  
    PT_BEGIN(pt);  
    for (i=0; i<N; i++) {  
        PT_SEM_WAIT(pt, &empty);  
        insertItem(produce());  
        PT_SEM_SIGNAL(pt, &full);  
    }  
    PT_END(pt);  
}
```

- ➔ Schleifenvariable muß als `static` deklariert werden
 - ➔ die Werte lokaler Variablen werden beim Koroutinenwechsel nicht gesichert
- ➔ Kein wechselseitiger Ausschluß nötig



Weiteres Beispiel: Erzeuger/Verbraucher-Problem ...

```
PT_THREAD(consumer(struct pt *pt)) {  
    static int i;  
    PT_BEGIN(pt);  
    for (i=0; i<N; i++) {  
        PT_SEM_WAIT(pt, &full);  
        consume(removeItem());  
        PT_SEM_SIGNAL(pt, &empty);  
    }  
    PT_END(pt);  
}
```

- ➔ PT_SEM_WAIT entspricht P() Operation auf einem Semaphor
- ➔ PT_SEM_SIGNAL entspricht V() Operation auf einem Semaphor
- ➔ full und empty sind aber lediglich int-Variable



Beispiel nach Makro-Expansion

```
bool consumer(struct pt *pt) {  
    static int i;  
    switch (pt->lc) {  
    case 0:  
        for (i=0; i<N; i++) {  
            pt->lc = 94;  
            case 94:  
            if (full <= 0)  
            return false;  
            full--;  
            consume(removeItem());  
            empty++;  
        }  
    }  
    ...  
}
```

← **PT_SEM_WAIT(pt, &full)**

Semaphor P-Operation
kehrt zum Aufrufer zurück
statt zu blockieren => Polling

← **PT_SEM_SIGNAL(pt, &empty)**

Semaphor V-Operation
zählt lediglich Zähler hoch

- ➔ Viele Programme (insbes. netzwerkbasierte Clients und Server) sind stark E/A-lastig
 - ➔ Programm blockiert die meiste Zeit, um auf E/A zu warten
- ➔ Wunsch: Warten auf E/A soll nebenläufig erfolgen können
 - ➔ z.B. unabhängige E/A Aufträge gleichzeitig ausführen
 - ➔ beschleunigt Programmausführung auch auf einer CPU
- ➔ Beispiel im Folgenden:
 - ➔ Web-Browser muss zwei verschiedene HTML-Dokumente laden, um eine Webseite darzustellen
 - ➔ HTML-Anfrage kann '*Redirect*' zurückliefern
 - ➔ dann ist eine neue Anfrage notwendig
 - ➔ d.h., Anfragen können auch voneinander abhängen

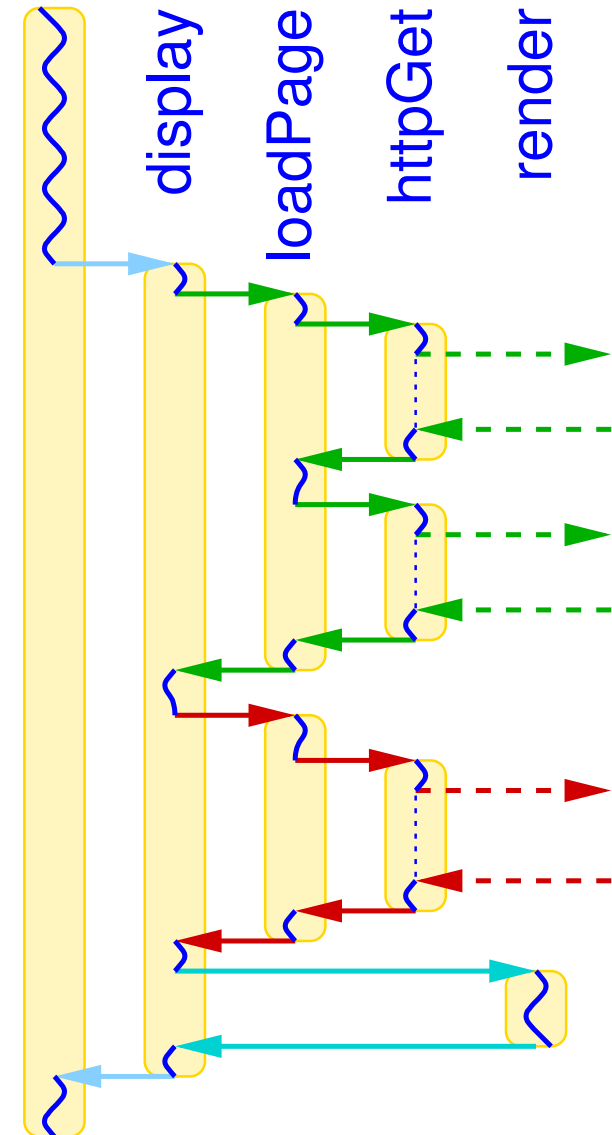
6.3.1 Sequentielle Realisierung



- ➔ Lade beide Seiten nacheinander
- ➔ Im Beispiel soll bei der ersten Seite zunächst ein 'Redirect' kommen

```
void display() {  
    String p1 = loadPage("...1");  
    String p2 = loadPage("...2");  
    render(p1, p2);  
}  
String loadPage(String url) {  
    String p = httpGet(url);  
    String target = checkRedirect(p);  
    if (target != null)  
        return httpGet(target);  
    return p;  
}
```

Zeitlicher Ablauf:



6.3.2 Realisierung mit Threads



```
void display() {
    HttpThread t1 = new HttpThread("...1"); t1.start();
    HttpThread t2 = new HttpThread("...2"); t2.start();
    t1.join(); t2.join();
    render(t1.res, t2.res);
}

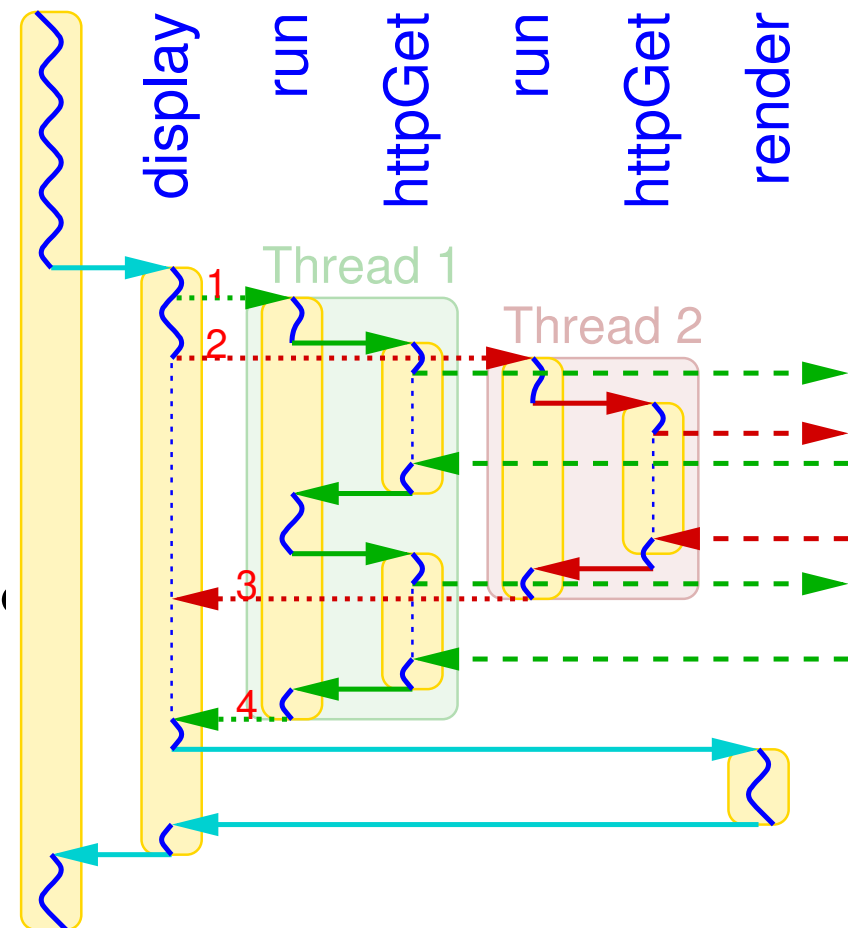
class HttpThread extends Thread {
    String res, url;
    HttpThread(String url) { this.url = url; }
    void run() {
        res = httpGet(url);
        String target = checkRedirect(res);
        if (target != null)
            res = httpGet(target);
    }
}
```

6.3.2 Realisierung mit Threads



```
void display() {  
    HttpThread t1 = new HttpThread("...1"); t1.start();  
    HttpThread t2 = new HttpThread("...2"); t2.start();  
    t1.join(); t2.join();  
    render(t1.res, t2.res);  
}
```

```
class HttpThread extends Thread  
    String res, url;  
    HttpThread(String url) { this  
    void run() {  
        res = httpGet(url);  
        String target = checkRedire  
        if (target != null)  
            res = httpGet(target);  
    }  
}
```





Diskussion

- ➔ Laden der beiden Seiten erfolgt nebenläufig
 - ➔ während des Wartens auf die erste Seite kann weitergearbeitet werden
- ➔ Relativ hoher Overhead zum Erzeugen der Threads
 - ➔ Systemaufrufe!
- ➔ Ressourcenverbrauch der Threads (insbes. Kellerspeicher) bei Servern problematisch
 - ➔ ggf. Tausende von nebenläufigen Anfragen!
- ➔ Ggf. Synchronisation der Threads erforderlich
- ➔ Komplexe Änderung der Programmstruktur notwendig

- ➔ Basis: Nutzung **asynchroner** Methodenaufrufe
- ➔ Idee: aufgerufene Methode kann zum Aufrufer zurückkehren, **bevor** ihre Aufgabe beendet ist
 - ➔ Aufgabe wird „im Hintergrund“ weiter bearbeitet
- ➔ Aufrufer kann jetzt nebenläufig weiterarbeiten
 - ➔ z.B. weitere asynchrone Methoden aufrufen
- ➔ Nach Abschluss der Aufgabe müssen aber i.a. weitere Aktionen durchgeführt werden
- ➔ Dazu zwei Alternativen:
 - ➔ Aufrufer kann bei Bedarf explizit auf Abschluss warten
 - ➔ bei Abschluss der Aufgabe wird automatisch eine vorgegebene Aktion (Methode) gestartet
 - ➔ z.B. in Form eines Callbacks

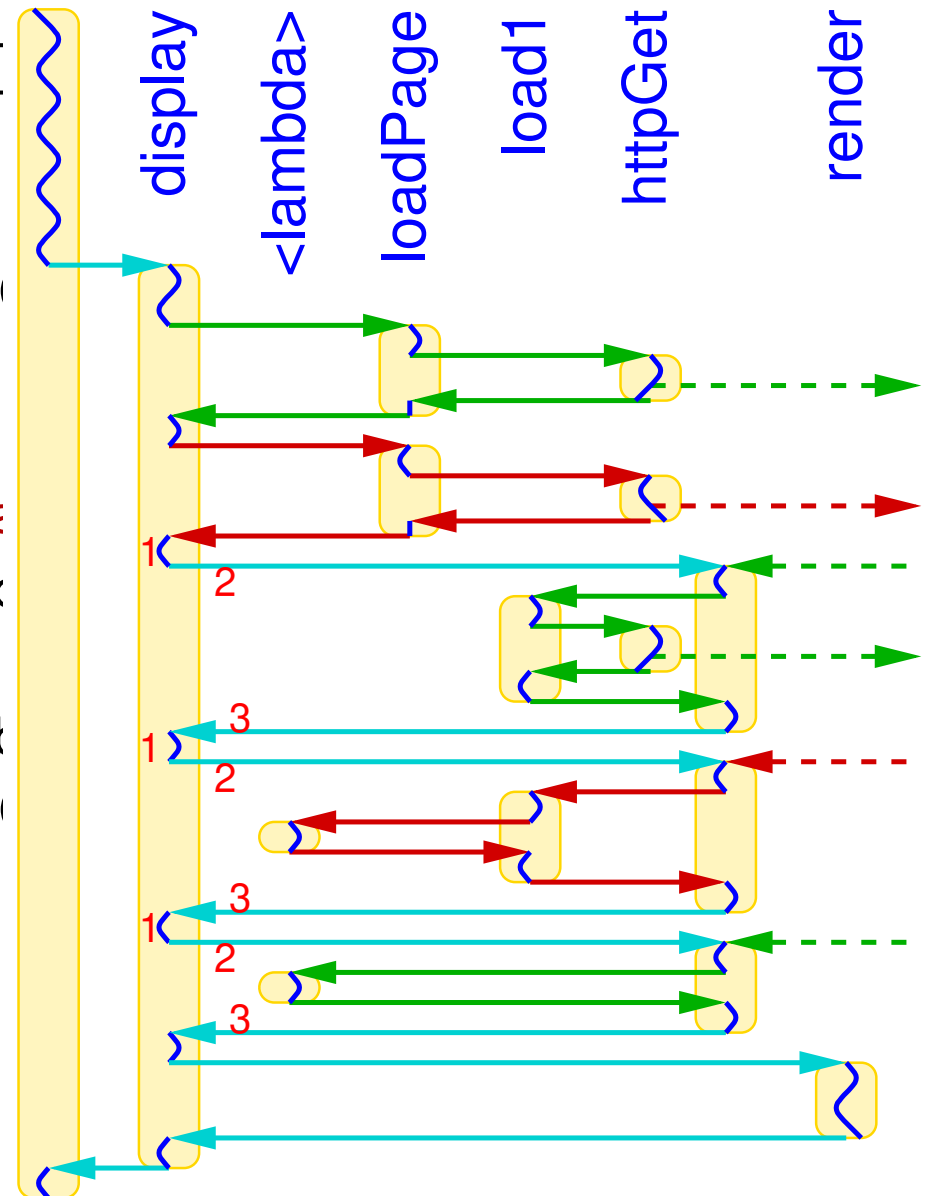


```
void display() {  
    String[] pages = new String[2];  
    loadPage("...1", p -> { pages[0] = p; });  
    loadPage("...2", p -> { pages[1] = p; });  
    while ((pages[0] == null) || (pages[1] == null));  
    render(pages[0], pages[1]);  
}  
  
void loadPage(String url, Callback cb) {  
    httpGet(url, p -> { load1(p, cb); });  
}  
  
void load1(String p, Callback cb) {  
    String target = checkRedirect(p);  
    if (target != null)  
        httpGet(target, cb);  
    else  
        cb.invoke(p);  
}
```

6.3.4 Asynch. Programmierung mit Callbacks



```
void display() {  
    String[] pages = new String[2];  
    loadPage("...1", p -> { pages  
    loadPage("...2", p -> { pages  
    while ((pages[0] == null) ||  
    render(pages[0], pages[1]);  
}  
  
void loadPage(String url, Callback cb) {  
    httpGet(url, p -> { load1(p, cb  
}  
  
void load1(String p, Callback cb) {  
    String target = checkRedirect(  
    if (target != null)  
        httpGet(target, cb);  
    else  
        cb.invoke(p);  
}
```





Diskussion

- ➔ Keine Verwendung von Threads nötig
 - ➔ z.B., wenn keine Threadunterstützung vorhanden ist
- ➔ Verwendung von Callbacks führt zu sehr unübersichtlicher Programmstruktur
- ➔ Bearbeitung im Hintergrund muß geeignet realisiert werden
 - ➔ z.B. mit Interrupt- oder Signalhandlern, ggf. auch mit Threads
- ➔ Übergang in die „synchrone Welt“ schwierig
 - ➔ benötigt eine Möglichkeit, auf den Aufruf eines Callbacks zu warten
 - ➔ im Beispiel mit aktivem Warten gelöst (unschön)

- ➔ **Future**: Variable, deren Wert erst in der Zukunft verfügbar wird
 - ➔ sobald die zugehörige Berechnung beendet ist
- ➔ **Promise**: Funktion/Berechnung, die den Wert des *Futures* setzt
 - ➔ oft mit *Future* gleichgesetzt
- ➔ Unterscheidung explizites / implizites *Future*
 - ➔ explizit: vor der Verwendung des Werts muß explizit gewartet werden, bis dieser berechnet wurde
 - ➔ implizit: Compiler erzeugt Synchronisation, wo nötig
- ➔ *Future* kann (per Referenz) als Argument etc. weitergegeben werden, ohne auf den Wert zu warten
- ➔ Ggf. auch Aufruf einer Berechnung mit dem noch nicht vorhandenen Wert möglich (**Promise Chaining**):
 - ➔ Ergebnis ist dann wieder ein *Future*



Explizite Futures mit blockierendem Warten

```
import java.util.concurrent.*;

void display() {
    Future<String> p1 = loadPage("...1");
    Future<String> p2 = loadPage("...2");
    render(p1.get(), p2.get());
}

Future<String> loadPage(String url) {
    String p = httpGet(url).get();
    String target = checkRedirect(p);
    if (target != null)
        return httpGet(target);
    return CompletableFuture.completedFuture(p);
}
```

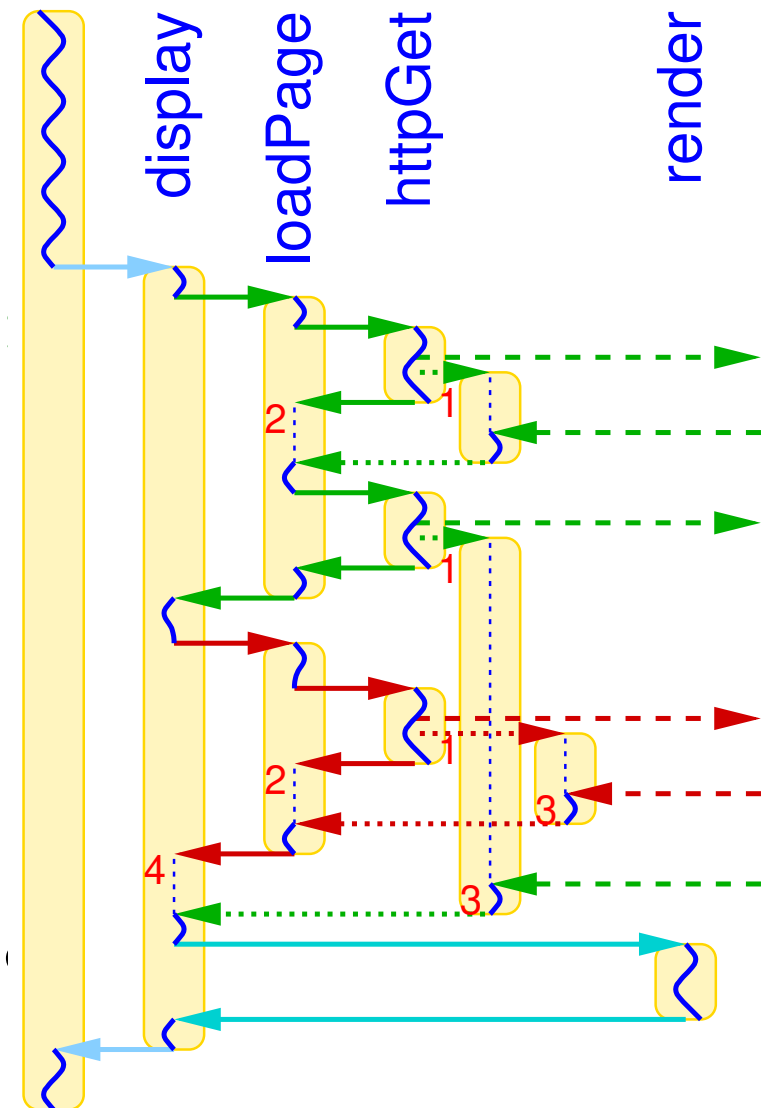


Explizite Futures mit blockierendem Warten

```
import java.util.concurrent.*;

void display() {
    Future<String> p1 = loadPage("...");
    Future<String> p2 = loadPage("...");
    render(p1.get(), p2.get());
}

Future<String> loadPage(String url) {
    String p = httpGet(url).get();
    String target = checkRedirect(p);
    if (target != null)
        return httpGet(target);
    return CompletableFuture.completedFuture(p);
}
```





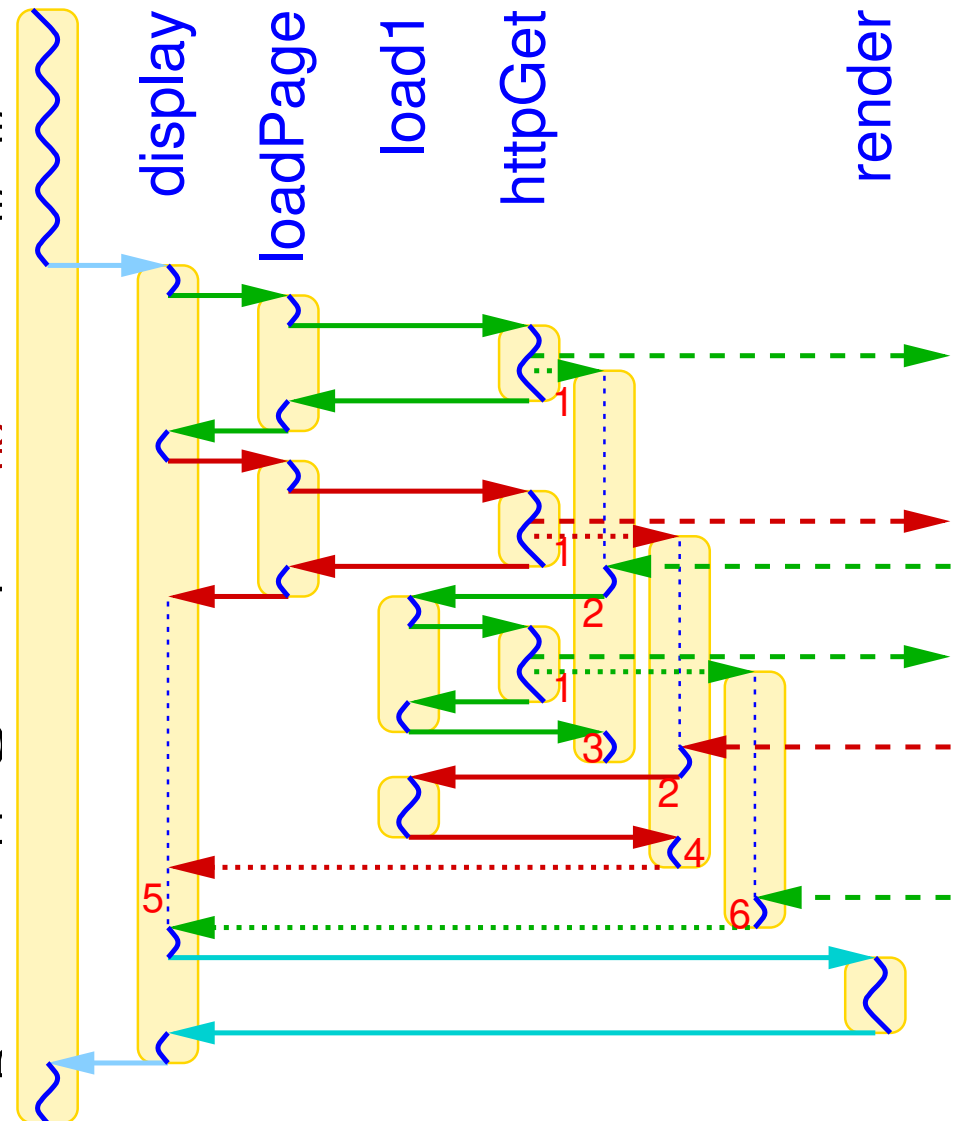
Futures mit Promise Chaining

```
void display() {  
    Future<String> p1 = loadPage("...1");  
    Future<String> p2 = loadPage("...2");  
    render(p1.get(), p2.get());  
}  
  
Future<String> loadPage(String url) {  
    // Anmerkung: so in Java NICHT möglich!!  
    return httpGet(url).then(p -> { load1(p); });  
}  
  
Future<String> load1(String p) {  
    String target = checkRedirect(p);  
    if (target != null)  
        return httpGet(target);  
    return CompletableFuture.completedFuture(p);  
}
```



Futures mit Promise Chaining

```
void display() {  
    Future<String> p1 = loadPage  
    Future<String> p2 = loadPage  
    render(p1.get(), p2.get());  
}  
Future<String> loadPage(String  
    // Anmerkung: so in Java NICHT möglich  
    return httpGet(url).then(p -  
}  
Future<String> load1(String p)  
    String target = checkRedirec  
    if (target != null)  
        return httpGet(target);  
    return CompletableFuture.con  
}
```



- ➔ Unterstützung asynchroner Funktionsaufrufe durch Sprache / Compiler
- ➔ Schlüsselwort `async` kennzeichnet asynchrone Funktion
 - ➔ liefert automatisch ein *Future* zurück
- ➔ Schlüsselwort `await` „wartet“, bis der Wert verfügbar ist
 - ➔ bedeutet hier: Funktion (Koroutine!) kehrt erst einmal zurück, neuer Aufruf, wenn Wert (voraussichtlich) zur Verfügung steht
 - ➔ benötigt einen *Executor*, der regelmäßiges Polling der Koroutinen durchführt
- ➔ Programmstruktur sehr ähnlich zu sequentiellem Programm
 - ➔ aber: zeitlicher Ablauf trotzdem sehr komplex
- ➔ Realisierung ohne Threads möglich (z.B. in Rust)

6.3.6 Async / Await (Koroutinen) ...



// Anmerkung: so in Java NICHT möglich!!

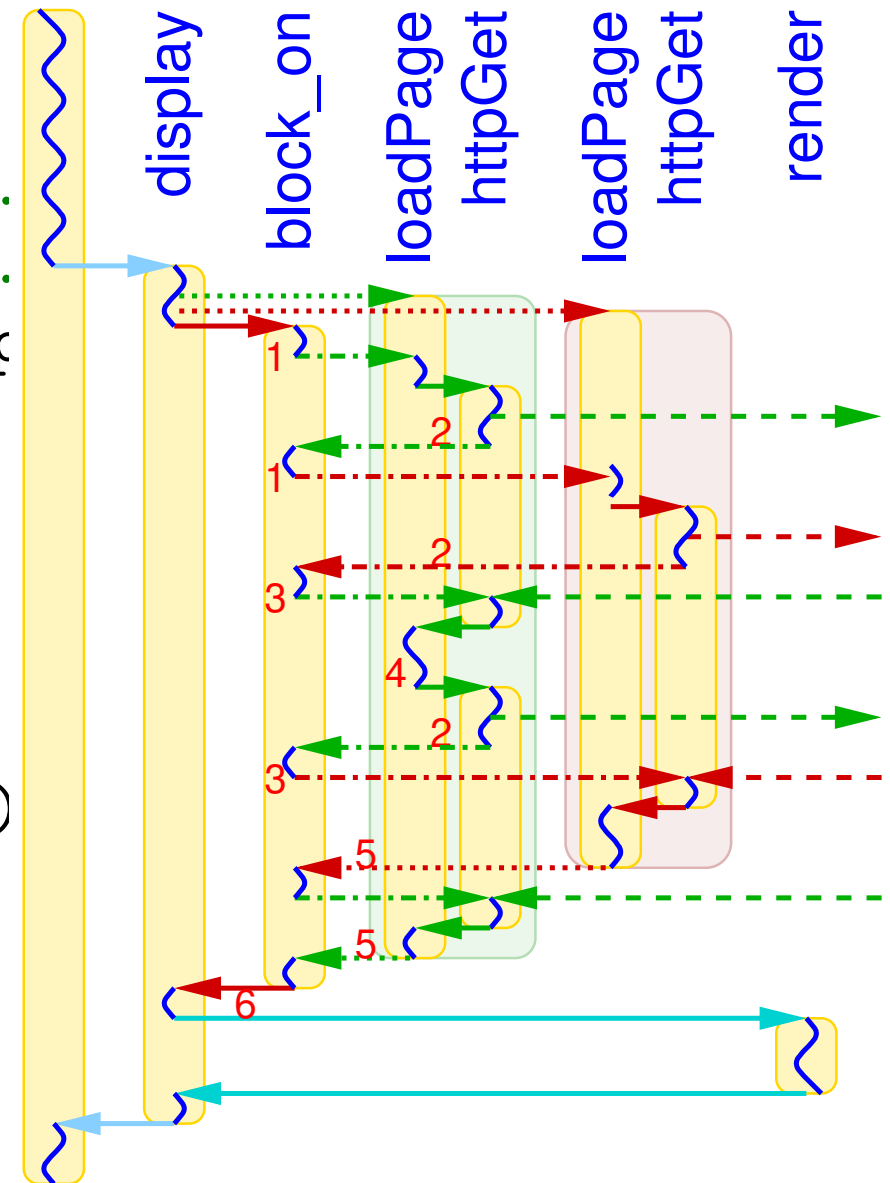
```
void display() {  
    Future<String> p1 = loadPage("...1");  
    Future<String> p2 = loadPage("...2");  
    Future<String[]> pp = join(p1, p2);  
    String[] p = block_on(pp);  
    render(p[0], p[1]);  
}  
  
async String loadPage(String url) {  
    String p = await httpGet(url);  
    String target = checkRedirect(p);  
    if (target != null)  
        return await httpGet(target);  
    return p;  
}
```

6.3.6 Async / Await (Koroutinen) ...



// Anmerkung: so in Java NICHT möglich!!

```
void display() {  
    Future<String> p1 = loadPage("..");  
    Future<String> p2 = loadPage("..");  
    Future<String[]> pp = join(p1, p2);  
    String[] p = block_on(pp);  
    render(p[0], p[1]);  
}  
  
async String loadPage(String url)  
    String p = await httpGet(url);  
    String target = checkRedirect(p);  
    if (target != null)  
        return await httpGet(target);  
    return p;  
}
```



- ➔ Asynchrone Alternativen für die blockierenden Systemaufrufe `read()` und `write()`
 - ➔ Zugriff auf Dateien und Geräte, Netzwerkkommunikation
- ➔ `aio_read()` und `aio_write()` starten Lese- bzw. Schreib-Aufträge, ohne auf Beendigung zu warten
- ➔ Auftrag enthält u.a.:
 - ➔ Dateideskriptor
 - ➔ Offset in der Datei
 - ➔ kein globaler Dateizeiger wegen nebenläufiger Operationen
 - ➔ Quell- bzw. Zielpuffer mit Länge
 - ➔ Benachrichtigungs-Methode: keine Benachrichtigung, Signal, oder Aufruf einer Funktion in einem separaten Thread



- ➔ `aio_error()` erlaubt Abfrage des Ausführungszustands
 - ➔ inkl. Fehlerstatus
- ➔ `aio_suspend()` blockiert den Aufrufer, bis mindestens einer der spezifizierten Aufträge beendet ist
- ➔ Mit `lio_listio()` kann eine ganze Liste nebenläufiger Aufträge gestartet werden
 - ➔ zur Einsparung von Systemaufrufen