

# Примитивы синхронизации

Калишенко Е.Л.  
ПОМИ 2014

# Попытка № 1

```
class LockOne implements Lock {
    // thread-local index, 0 or 1
    private boolean[] flag = new boolean[2];

    public void lock() {
        int i = ThreadID.get();
        int j = 1 - i;
        flag[i] = true;
        while (flag[j]) {} // wait
    }

    public void unlock() {
        int i = ThreadID.get();
        flag[i] = false;
    }
}
```

# Попытка № 2

```
class LockTwo implements Lock {
    private volatile int victim;

    public void lock() {
        int i = ThreadID.get();
        victim = i;
        // let the other go first
        while (victim == i) {} // wait
    }

    public void unlock() {}
}
```

# Mutex для 2 потоков

```
class Peterson implements Lock {
    // thread-local index, 0 or 1
    private volatile boolean[] flag = new boolean[2];
    private volatile int victim;

    public void lock() {
        int i = ThreadID.get();
        int j = 1 - i;
        flag[i] = true; // I'm interested
        victim = i; // you go first
        while (flag[j] && victim == i) {}; // wait
    }

    public void unlock() {
        int i = ThreadID.get();
        flag[i] = false; //I'm not interested
    }
}
```

# Алгоритм булочника

```
class Bakery implements Lock {
    boolean[] flag;
    Label[] label;
    public Bakery (int n) {
        flag = new boolean[n];
        label = new Label[n];
        for (int i = 0; i < n; i++) {
            flag[i] = false; label[i] = 0;
        }
    }
    public void lock() {
        int i = ThreadID.get();
        flag[i] = true;
        label[i] = max(label[0], ..., label[n-1]) + 1;
        while (( $\exists k \neq i$ )(flag[k] && (label[k],k) <<
(label[i],i))) {}
    }
    public void unlock() {
        flag[ThreadID.get()] = false;
    }
}
```

# POSIX mutex

*Тип:* `pthread_mutex_t`

*Жизнь:*

- инициализация:  
`pthread_mutex_init` или `PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER`
- запрос на монопольное использование:  
`pthread_mutex_lock` или  
`pthread_mutex_timedlock`
- отказ от монопольного использования:  
`pthread_mutex_unlock`
- тестирование монопольного использования:  
`pthread_mutex_trylock`
- разрушение:  
`pthread_mutex_destroy`

# mutex && recursive\_mutex

## ***Функции:***

- *Захват:* `void lock();`
- *Попытаться захватить:* `bool try_lock();`
- *Освободить:* `void unlock();`

# timed\_mutex && recursive\_timed\_mutex

## **Функции:**

- *То же, что у mutex && recursive\_mutex*
  - *Захват: void lock();*
  - *Попытаться захватить: bool try\_lock();*
  - *Освободить: void unlock();*
- *+ Захват с ограничением: timed\_lock(...);*



# shared\_mutex

## Функции:

- То же, что у *[recursive\_]timed\_mutex*
  - *Захват*: `void lock();`
  - *Попытаться захватить*: `bool try_lock();`
  - *Освободить*: `void unlock();`
  - *Захват с ограничением*: `void timed_lock(...);`
- + *Захват на чтение*: `void [timed_]lock_shared();`
- + *Захват на чтение с возможностью «дозахвата» на запись*: `void lock_upgrade();`

# spin\_mutex

## **Функции:**

- *То же, что у `timed_mutex`*
  - *Захват: `void lock();`*
  - *Попытаться захватить: `bool try_lock();`*
  - *Освободить: `void unlock();`*
  - *Захват с ограничением: `void timed_lock(...);`*

## **Отличие:**

- *Активное ожидание на захвате*

# CAS-операции

CAS — compare-and-set, compare-and-swap

`bool compare_and_set(`

- `int*` `<адрес переменной>`,
- `int` `<старое значение>`,
- `int` `<новое значение>`)

- ✓ Возвращает признак успешности операции установки значения
- ✓ Атомарна на уровне процессора (CPU: i486+):  
`cmpxchg`

# Преимущества CAS

- Является аппаратным примитивом
- Возможность продолжения захвата примитива без обязательного перехода в режим «ожидания»
- Меньше вероятность возникновения блокировки из-за более мелкой операции
- Более быстрая (правда не в условиях жёсткой конкуренции)

# Пример CAS инкремента

```
/**
 * Atomically increments by one the current value.
 * @return the updated value
 */
public final int incrementAndGet() {
    for (;;) {
        int current = get();
        int next = current + 1;
        if (compareAndSet(current, next))
            return next;
    }
}
```

# Релизация spin\_mutex

```
inline void spin_mutex::lock(void)
{
    do{
        boost::uint32_t prev_s =
            ipcdetail::atomic_cas32(const_cast<boost::uint32_t*>(&m_s), 1, 0);

        if (m_s == 1 && prev_s == 0){
            break;
        }
        // relinquish current timeslice
        ipcdetail::thread_yield();
    }while (true);
}
```

# МЬЮТЕКСЫ

***На примере boost:***

- mutex
- recursive\_mutex
- timed\_mutex
- recursive\_timed\_mutex
- shared\_mutex
- spin\_mutex

# Замки

- lock\_guard
- unique\_lock
- shared\_lock
- upgrade\_lock
- upgrade\_to\_unique\_lock



# lock\_guard

- Захват в конструкторе
- Освобождение в деструкторе
- Используются методы мьютексов
  - *Захват:* `void lock();`
  - *Освободить:* `void unlock();`

# unique\_lock

- То же, что `lock_guard`
- + Используются методы мьютексов
  - *Попытаться захватить:* `bool try_lock();`
  - *Захват с ограничением:* `void timed_lock(...);`
- + Дополнительные функции получения мьютекса, проверки «захваченности»...

# shared\_lock

- Предназначены для работы с shared\_mutex
- Захват на чтение
- Освобождение в деструкторе
- Используются методы мьютексов
  - *Захват:* `void [timed_]lock_shared();`
  - *Освободить:* `void unlock_shared();`

# upgrade\_lock

- Предназначены для работы с `shared_mutex`
- Захват на чтение с возможностью «дозахвата» на запись
- Освобождение в деструкторе
- Используются методы мьютексов
  - *Захват:* `void lock_upgrade();`
  - *Освободить:* `void unlock_upgrade();`

# upgrade\_to\_unique\_lock

- Предназначены для работы с upgrade\_lock
- Захват на запись после захвата на чтение
- Освобождение в деструкторе
- Используются методы мьютексов
  - *Захват:* `void unlock_upgrade_and_lock();`
  - *Освободить:* `void unlock_and_lock_upgrade();`

# Применение замков

- Мьютекс имеет свой `typedef` на `scoped_lock`:

- `mutex`:

```
typedef unique_lock<mutex> scoped_lock;
```

- `recursive_mutex`:

```
typedef unique_lock<recursive_mutex> scoped_lock;
```

- `timed_mutex`:

```
typedef unique_lock<timed_mutex> scoped_timed_lock;  
typedef scoped_timed_lock scoped_lock;
```

- Удобнее захватывать:

```
boost::mutex::scoped_lock l(m);
```

# Futex

*Futex - 'Fast Userspace muTexes'*

- Применяются для реализации POSIX mutex
- Доступен с ядра 2.5.40
- В реализации используется с CAS — почти все операции проводятся в пространстве пользователя

# Реализация futex

```
174 static void
175 futexunlock(Lock *l)
176 {
177     uint32 v;
178
179     v = runtime·xchg(&l->key, MUTEX_UNLOCKED);
180     if(v == MUTEX_UNLOCKED)
181         runtime·throw("unlock of unlocked lock");
182     if(v == MUTEX_SLEEPING)
183         futexwakeupt(&l->key, 1);
184 }
```



# Критическая секция

- Разница с мьютексом во многом терминологическая
- Критическая секция — **не** объект ядра ОС
- Использование аналогична `pthread_mutex_t`
  - `InitializeCriticalSection`
  - `::EnterCriticalSection(&m_lock);`
  - `::LeaveCriticalSection(&m_lock);`
- Для удобства также как и с мьютексами используются замки: `CScopeLock...`

# Interlocked-функции

- Тоже работают в пространстве пользователя, не переводя процесс в режим ожидания, так как основаны на CAS-операциях
- Примеры:
  - `InterlockedIncrement(&var)`
  - `InterlockedExchange`
  - `InterlockedCompareExchange`
  - ...

# Барьер для N потоков

```
#define SYNC_MAX_COUNT 10
```

```
void SynchronizationPoint() {  
    static mutex_t sync_lock = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;  
    static cond_t sync_cond = PTHREAD_COND_INITIALIZER;  
    static int sync_count = 0;  
  
    /* блокировка доступа к счетчику */  
    pthread_mutex_lock(&sync_lock);  
    sync_count++;  
  
    /* проверка: следует ли продолжать ожидание */  
    if (sync_count < SYNC_MAX_COUNT)  
        pthread_cond_wait(&sync_cond, &sync_lock);  
    else  
        /* оповестить о достижении данной точки всеми */  
        pthread_cond_broadcast(&sync_cond);  
  
    /* активизация взаимной блокировки - в противном случае  
       из процедуры сможет выйти только одна нить! */  
    pthread_mutex_unlock(&sync_lock);  
}
```

# Условные переменные

- Нужны как механизм взаимодействия потоков, в отличие от мьютексов
- Всегда используется с мьютексом
- Предназначена для уведомления события
- Атомарно освобождает мьютекс при `wait()`
- Хорошо подходит для задач типа «производитель-потребитель»
- Для boost: `boost::condition`

# POSIX condition variable

*Тип:* pthread\_cond\_t

*Жизнь:*

- инициализация:  
pthread\_cond\_init или  
PTHREAD\_COND\_INITIALIZER
- ожидание  
pthread\_cond\_wait или  
pthread\_cond\_timedwait
- сигнализация:  
pthread\_cond\_signal или pthread\_cond\_broadcast
- разрушение:  
pthread\_cond\_destroy

# Пример использования

```
public void prepareData() {  
    synchronized (monitor) {  
        System.out.println("Data prepared");  
        ready = true;  
        monitor.notifyAll();  
    }  
}
```

```
public void sendData() {  
    synchronized (monitor) {  
        System.out.println("Waiting for data...");  
        while (!ready) {  
            try {  
                monitor.wait();  
            } catch (InterruptedException e) {  
                e.printStackTrace();  
            }  
        }  
        System.out.println("Sending data...");  
    }  
}
```

# Оптимальное число потоков

Boost:

*`boost::thread::hardware_concurrency()`*

Java:

*`Runtime.getRuntime().availableProcessors()`*