

竞争条件

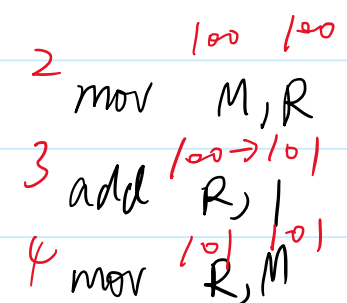
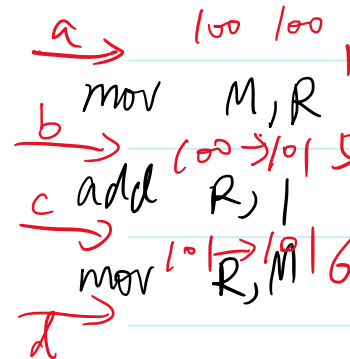
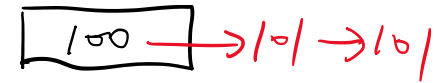
2023年8月17日 9:44

```
#define NUM 10000000
void * threadFunc(void *arg){
    int * pval = (int *)arg;
    for(int i = 0; i < NUM; ++i){
        ++*pval;
    }
}
int main(int argc, char *argv[])
{
    int val = 0;
    pthread_t tid;
    pthread_create(&tid, NULL, threadFunc, &val);

    for(int i = 0; i < NUM; ++i){
        ++val;
    }

    pthread_join(tid, NULL);
    printf("val = %d\n", val);
    return 0;
}
```

++val



互斥

2023年8月17日

9:55

互相排斥 mutual exclusion
mutex

互斥锁 标志位 0 未锁
1 已锁.

原子操作
lock (测试并加锁)
while (mutex 已锁) 等待
→ 未锁 → 已锁.
正常运行.

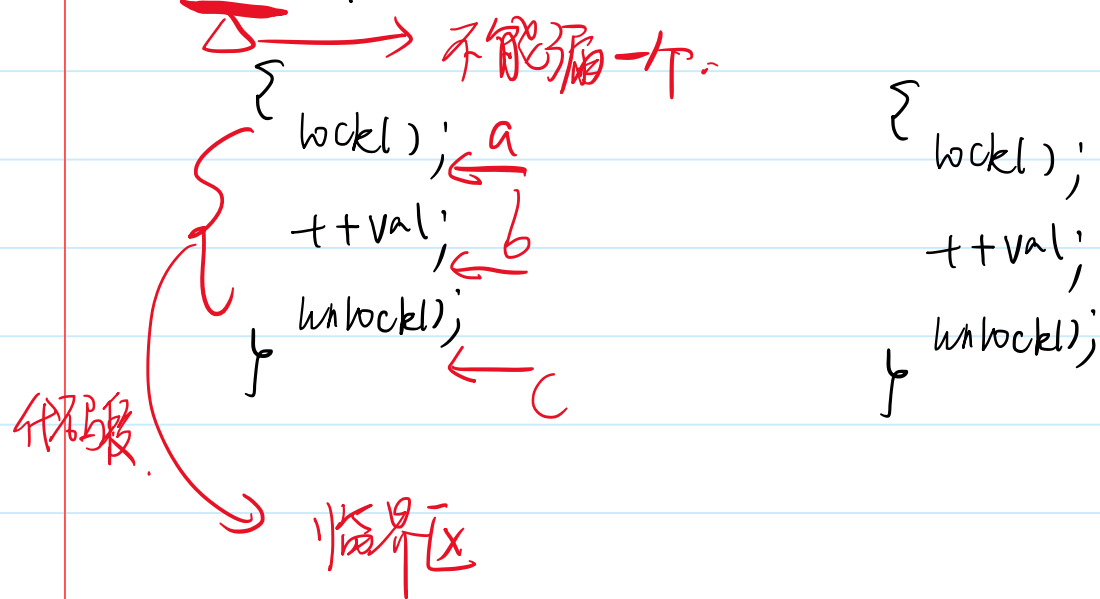
unlock 解锁.

使用互斥锁保护资源

2023年8月17日 10:04

① 弄一个共享的 mutex

② 每个线程 先 lock 访问共享资源 再 unlock.



pthread_mutex_init

2023年8月17日 10:15

pthread_mutex_t 锁的数据类型

```
int pthread_mutex_init(pthread_mutex_t *restrict mutex,  
    const pthread_mutexattr_t *restrict attr);  
pthread_mutex_t mutex = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
```

动态 初始化

静态 初始化

lock unlock

2023年8月17日 10:18

```
int pthread_mutex_lock(pthread_mutex_t *mutex);
```

```
int pthread_mutex_unlock(pthread_mutex_t *mutex);
```

```
shareRes_t * pShareRes = (shareRes_t *)arg;
for(int i = 0; i < NUM; ++i){
    pthread_mutex_lock(&pShareRes->mutex);
    ++pShareRes->val;
    pthread_mutex_unlock(&pShareRes->mutex);
}
}
int main(int argc, char *argv[])
{
    shareRes_t shareRes;
    shareRes.val = 0;
    pthread_mutex_init(&shareRes.mutex, NULL);

    pthread_t tid;
    pthread_create(&tid, NULL, threadFunc, &shareRes);

    for(int i = 0; i < NUM; ++i){
        pthread_mutex_lock(&shareRes.mutex);
        ++shareRes.val;
        pthread_mutex_unlock(&shareRes.mutex);
    }

    pthread_join(tid, NULL);
    printf("val = %d\n", shareRes.val);
    return 0;
}
```

gettimeofday

2023年8月17日 10:28

```
int gettimeofday(struct timeval *tv, struct timezone *tz);
```

while(1) {

 gettimeofday

 lock

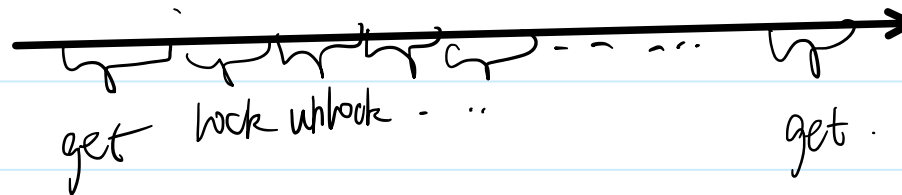
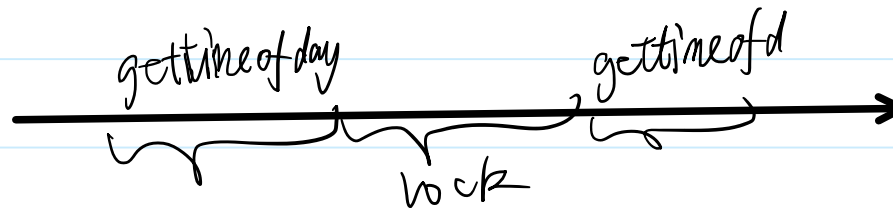
 gettimeofday

 gettimeofday

 while(1) {

 }

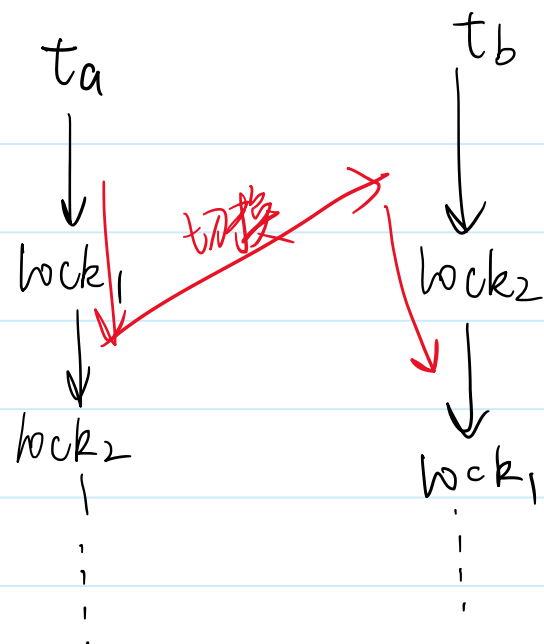
 gettimeofday



第一种死锁

2023年8月17日 11:05

mutex_1 mutex_2



使用多个锁, 加锁顺序不当.

方案1. 调整顺序.
(可行性低)

方案2: 禁止使用多把锁

第二种死锁

2023年8月17日 11:12

持有锁的线程,在带锁情况下终止.

```
pthread_mutex_t mutex = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
void * threadFunc(void *arg){
    pthread_mutex_lock(&mutex);
    printf("I am child!\n");
    pthread_exit(NULL);
}
int main(int argc, char *argv[])
{
    pthread_t tid;
    pthread_create(&tid, NULL, threadFunc, NULL);

    sleep(1);
    pthread_mutex_lock(&mutex);
    printf("I am main!\n");
    pthread_mutex_unlock(&mutex);

    pthread_join(tid, NULL);
    return 0;
}
```

解决方案

- ① 主动退出, 退出前记得解锁
- ② 被取消, 把解锁行为放入资源清理.

第三种死锁

2023年8月17日 11:20

持有锁的线程 对持有的锁再加锁

lock 未锁 → 已锁
lock 已锁 → 等待
↓
不能继续

在加锁前考虑之前是否加过锁

while(1)

lock()

{

}

}

}

}

}

unlock()

```
int main(int argc, char *argv[])
{
    pthread_mutex_t mutex = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
    printf("1\n");
    pthread_mutex_lock(&mutex);
    printf("2\n");
    pthread_mutex_lock(&mutex);
    printf("3\n");
    pthread_mutex_unlock(&mutex);
    pthread_mutex_unlock(&mutex);
    return 0;
}
```

锁的属性

2023年8月17日 11:26

死锁.



重复报错.



重复加锁, 可用计数+1

解锁

-1

→ 解决第3种死锁.

检错锁

2023年8月17日

11:29

锁属性的类型

`int pthread_mutexattr_init(pthread_mutexattr_t *attr);` 初始化

`int pthread_mutexattr_settype(pthread_mutexattr_t *attr, int type);`

PTHREAD_MUTEX_NORMAL PTHREAD_MUTEX_ERRORCHECK PTHREAD_MUTEX_RECURSIVE PTHREAD_MUTEX_DEFAULT

普通

检错.

可重入性

普通.

→ pthread_mutex_init

```
int main(int argc, char *argv[])
{
    pthread_mutexattr_t mutexattr;
    pthread_mutexattr_init(&mutexattr);
    pthread_mutexattr_settype(&mutexattr, PTHREAD_MUTEX_ERRORCHECK);
    pthread_mutex_t mutex;
    pthread_mutex_init(&mutex, &mutexattr); // 以检错锁的方式初始化锁

    printf("1\n");
    int ret = pthread_mutex_lock(&mutex);
    THREAD_ERROR_CHECK(ret, "lock 1");
    printf("2\n");
    ret = pthread_mutex_lock(&mutex);
    THREAD_ERROR_CHECK(ret, "lock 2");
    printf("3\n");
    pthread_mutex_unlock(&mutex);
    pthread_mutex_unlock(&mutex);
    return 0;
}
```

可重入锁

2023年8月17日 11:37

把锁重复加锁，引用计数+1

```
#include <stdio.h>
int main(int argc, char *argv[])
{
    pthread_mutexattr_t mutexattr;
    pthread_mutexattr_init(&mutexattr);
    pthread_mutexattr_settype(&mutexattr, PTHREAD_MUTEX_RECURSIVE);
    pthread_mutex_t mutex;
    pthread_mutex_init(&mutex, &mutexattr); // 以可重入锁的方式初始化锁

    printf("1\n");
    int ret = pthread_mutex_lock(&mutex);
    THREAD_ERROR_CHECK(ret, "lock 1");
    printf("2\n");
    ret = pthread_mutex_lock(&mutex);
    THREAD_ERROR_CHECK(ret, "lock 2");
    printf("3\n");
    pthread_mutex_unlock(&mutex);
    pthread_mutex_unlock(&mutex);
    return 0;
}
```

不同锁的特点

2023年8月17日 11:40

A已锁了一次

普通锁

A再加锁 → 死锁

B加锁 → 阻塞

检错锁

A再加锁 → 报错

B加锁 → 阻塞

可重入锁

A再加锁 → 引用计数+1

B加锁 → 阻塞

锁的类型

2023年8月17日

14:30

mutex 互斥锁 阻塞式.

spin 自旋锁. cpu死循环.

```
liao:LinuxDay19$ man -k pthread_spin_
pthread_spin_destroy (3) - initialize or destroy a spin lock
pthread_spin_destroy (3posix) - destroy or initialize a spin lock object
pthread_spin_init (3) - initialize or destroy a spin lock
pthread_spin_lock (3) - lock and unlock a spin lock
pthread_spin_lock (3posix) - lock a spin lock object
pthread_spin_trylock (3) - lock and unlock a spin lock
pthread_spin_unlock (3) - lock and unlock a spin lock
pthread_spin_unlock (3posix) - unlock a spin lock object
```

读写锁 正在读 可读 不可写
正在写 不可读 不可写

```
liao:LinuxDay19$ man -k pthread_rwlock
pthread_rwlock_destroy (3posix) - destroy and initialize a read-write lock object
pthread_rwlock_rdlock (3posix) - lock a read-write lock object for reading
pthread_rwlock_timedrdlock (3posix) - lock a read-write lock for reading
pthread_rwlock_timedwrlock (3posix) - lock a read-write lock for writing
pthread_rwlock_tryrdlock (3posix) - lock a read-write lock object for reading
pthread_rwlock_trywrlock (3posix) - lock a read-write lock object for writing
pthread_rwlock_unlock (3posix) - unlock a read-write lock object
pthread_rwlock_wrlock (3posix) - lock a read-write lock object for writing
```


同步

2023年8月17日

14:39

flag 条件 { 0 A 未完成
1 A 已完成

t₁
A

t₂
B

保证 A 先 B 后. 同步

```
A();  
lock();  
flag → 1  
unlock();
```

```
while(1) {  
    lock();  
    if (flag 为 1) {  
        unlock();  
        break;  
    }  
    unlock();  
}  
B();
```

同步的代码

2023年8月17日 14:54

```
int main(int argc, char *argv[])
{
    shareRes_t shareRes;
    shareRes.flag = 0;
    pthread_mutex_init(&shareRes.mutex, NULL);

    pthread_t tid;
    pthread_create(&tid, NULL, threadFunc, &shareRes);

    A();
    pthread_mutex_lock(&shareRes.mutex);
    shareRes.flag = 1;
    pthread_mutex_unlock(&shareRes.mutex);

    pthread_join(tid, NULL);
    return 0;
}
```

```
void *threadFunc(void *arg){
    shareRes_t * pShareRes = (shareRes_t *)arg;
    while(1){
        pthread_mutex_lock(&pShareRes->mutex);
        if(pShareRes->flag != 0){
            pthread_mutex_unlock(&pShareRes->mutex);
            break;
        }
        pthread_mutex_unlock(&pShareRes->mutex);
    }
    B();
}
```

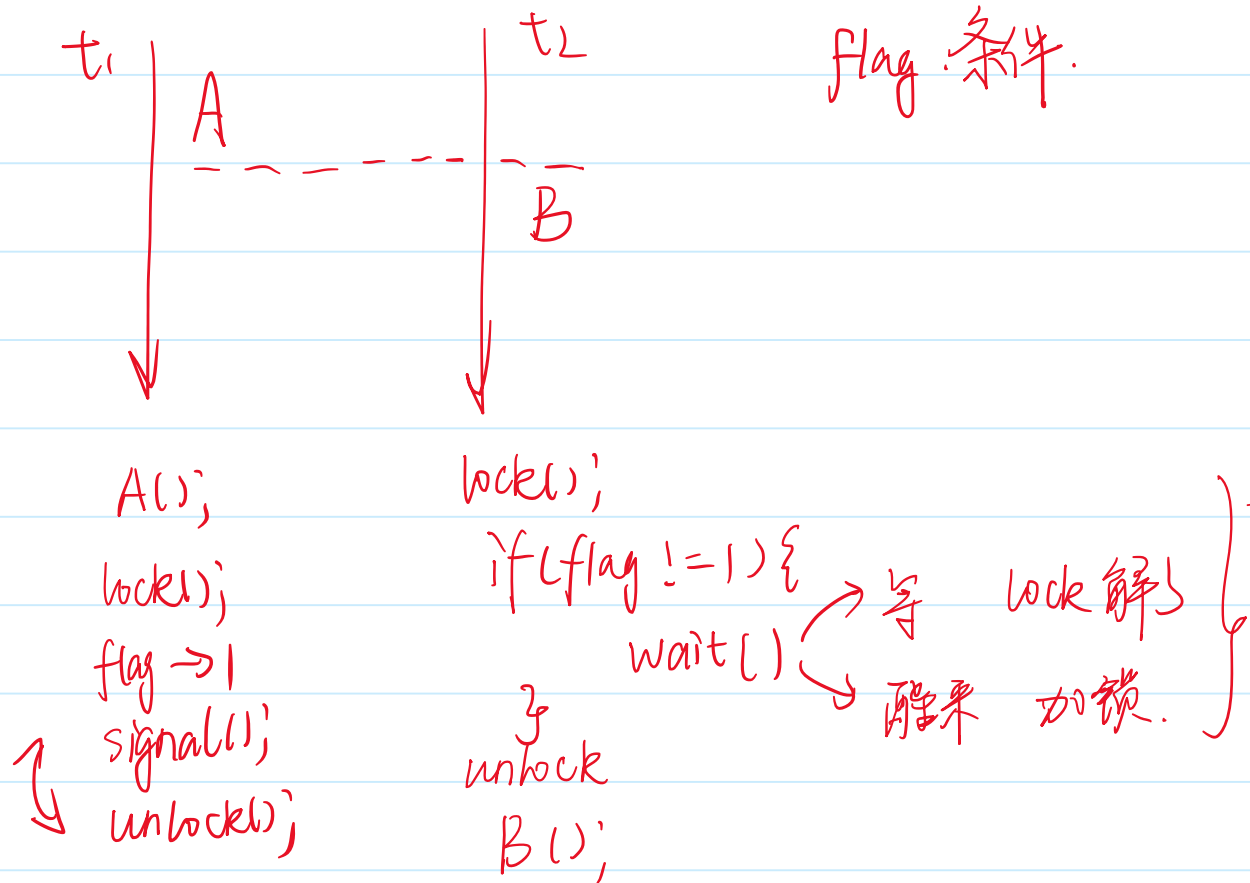
死循环阻止继续B.

浪费CPU资源

条件变量 condition variable.

2023年8月17日 15:01

无竞争的同步机制：等待 - 唤醒
wait signal



条件变量的接口

2023年8月17日 15:10

条件变量的数据类型

```
int pthread_cond_init(pthread_cond_t *restrict cond,  
const pthread_condattr_t *restrict attr);
```

← 动态初始化

```
int pthread_cond_wait(pthread_cond_t *restrict cond,  
pthread_mutex_t *restrict mutex);
```

← 等待.

→ 保护flag的.

```
int pthread_cond_signal(pthread_cond_t *cond);
```

← 唤醒.

```

void *threadFunc(void *arg){
    sleep(10);
    shareRes_t * pShareRes = (shareRes_t *)arg;
    // 后事件的线程有机会wait --> 观察flag的值决定是否wait --> 用mutex加锁再观察flag
    pthread_mutex_lock(&pShareRes->mutex);
    if(pShareRes->flag != 1){
        //在等待期间，wait要把保护flag的锁解掉，其他线程才有机会修改flag
        pthread_cond_wait(&pShareRes->cond,&pShareRes->mutex);
        //在醒来会wait会把锁加回来
    }
    pthread_mutex_unlock(&pShareRes->mutex);
    B();
}

```

加锁
判断flag
wait

```

int main(int argc, char *argv[])
{
    shareRes_t shareRes;
    shareRes.flag = 0;
    pthread_mutex_init(&shareRes.mutex, NULL);
    pthread_cond_init(&shareRes.cond, NULL);
    pthread_t tid;
    pthread_create(&tid, NULL, threadFunc, &shareRes);
    A();
    pthread_mutex_lock(&shareRes.mutex);
    shareRes.flag = 1;
    pthread_cond_signal(&shareRes.cond);
    pthread_mutex_unlock(&shareRes.mutex);

    pthread_join(tid, NULL);
    return 0;
}

```

初始化

先事件 cond-signal

cond 唤醒队列

pthread_cond_wait.

- ① 检查一下有没有 mutex
 - ② 把本线程移入队列
 - ③ 解锁并陷入等待
- △ 原子操作
- ④ 被唤醒
 - ⑤ 加锁.
 - ⑥ 返回 后续代码带锁运行.

} 上半部

} 下半部

如果CPU这样切换

2023年8月17日

16:05

cpu

↓
A() 1
lock 4
flag 5
unlock 6
signal 7

2 lock()
3 if(!) { wait }
8 unlock
B()
↓

整理了使用条件变量的流程

2023年8月17日 16:10

① 准备共享数据. `flag.`, `mutex`, `cond`

a. 发事件. 将变 `pthread_cond_signal`.

② 事件 \rightarrow 临界区中改 `flag` \rightarrow `pthread_cond_signal`

b. 后事件 将变 `pthread_cond_wait`

加锁 \rightarrow 判断条件, 满足条件才 `pthread_cond_wait`

└ 解锁 \rightarrow 事件

火车票

2023年8月17日

16:18

20张

Window1

Window2

有问题的代码

切换

```
while(pShareRes->ticket > 0){  
    pthread_mutex_lock(&pShareRes->mutex);  
    printf("before window1, ticket = %d\n", pShareRes->ticket);  
    --pShareRes->ticket;  
    printf("after window1, ticket = %d\n", pShareRes->ticket);  
    pthread_mutex_unlock(&pShareRes->mutex);  
    //sleep(1);  
}
```

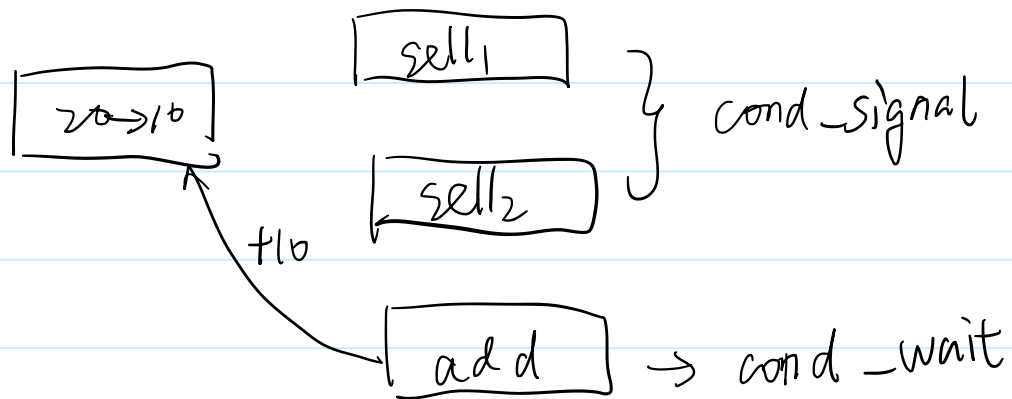
就算是读共享资源,也要放入临界区

```
void * sell1(void *arg){
    shareRes_t * pShareRes = (shareRes_t *)arg;
    while(1){
        pthread_mutex_lock(&pShareRes->mutex);
        if(pShareRes->ticket <= 0){
            // 终止线程前记得解锁
            pthread_mutex_unlock(&pShareRes->mutex);
            break;
        }
        printf("before window1, ticket = %d\n", pShareRes->ticket);
        --pShareRes->ticket;
        printf("after window1, ticket = %d\n", pShareRes->ticket);
        pthread_mutex_unlock(&pShareRes->mutex);
        //sleep(1);
    }
    pthread_exit(NULL);
}
```

火车票

2023年8月17日

16:34



```
void * addTicket(void *arg){
    shareRes_t * pShareRes = (shareRes_t *)arg;
    pthread_mutex_lock(&pShareRes->mutex);
    if(pShareRes->ticket > 10){
        pthread_cond_wait(&pShareRes->cond,&pShareRes->mutex);
    }
    printf("add ticket!\n");
    pShareRes->ticket += 10;
    pthread_mutex_unlock(&pShareRes->mutex);
    pthread_exit(NULL);
}
```

pthread_cond_timedwait

2023年8月17日 17:08

— 一般不用来实现同步，高精度定时。

```
int pthread_cond_timedwait(pthread_cond_t *restrict cond,  
pthread_mutex_t *restrict mutex,  
const struct timespec *restrict abstime);
```

↓
绝对时间

```
struct timespec {  
    time_t tv_sec;  
    long   tv_nsec;  
};
```

/* seconds */

/* nanoseconds */

```
int main(int argc, char *argv[])
```

```
{
```

```
    pthread_mutex_t mutex = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
```

```
    pthread_cond_t cond = PTHREAD_COND_INITIALIZER;
```

```
    pthread_mutex_lock(&mutex);
```

```
    struct timeval now; // 当前时间
```

```
    gettimeofday(&now, NULL);
```

```
    printf("sec = %ld, usec = %ld\n", now.tv_sec, now.tv_usec);
```

```
    struct timespec abstime; // 要等待到的绝对时间
```

```
    abstime.tv_sec = now.tv_sec + 10;
```

```
    abstime.tv_nsec = 0;
```

```
    pthread_cond_timedwait(&cond, &mutex, &abstime);
```

```
    pthread_mutex_unlock(&mutex);
```

```
    gettimeofday(&now, NULL);
```

```
    printf("sec = %ld, usec = %ld\n", now.tv_sec, now.tv_usec);
```

```
    return 0;
```

```
}
```

广播

2023年8月17日 17:18

唤醒队列中的所有线程。

```
int pthread_cond_broadcast(pthread_cond_t *cond);
```

多个线程可以同时因为 `pthread_cond_wait` 陷入等待

唤醒所有线程不会引发竞争条件

t_1	t_2	t_3	num
+1	-1	-1	<div style="border: 1px solid black; padding: 2px; display: inline-block;">0</div>

使用广播的场景

2023年8月17日 17:42

多个线程因为不同的原因,等待在同一个条件变量中。

某一种资源增加 → 唤醒所有线程 → 线程醒来后重新检查条件。

```
pthread_cond_broadcast(&shareRes.cond);
```

```
while(pShareRes->num == 0){  
    // if --> while 避免虚假唤醒  
    pthread_cond_wait(&pShareRes->cond,&pShareRes->mutex);  
}
```

```
int main(int argc, char *argv[])
{
    shareRes_t shareRes;
    shareRes.num = 0;
    pthread_mutex_init(&shareRes.mutex, NULL);
    pthread_cond_init(&shareRes.cond, NULL);

    pthread_t tid1, tid2;
    pthread_create(&tid1, NULL, threadFunc, &shareRes);
    pthread_create(&tid2, NULL, threadFunc, &shareRes);

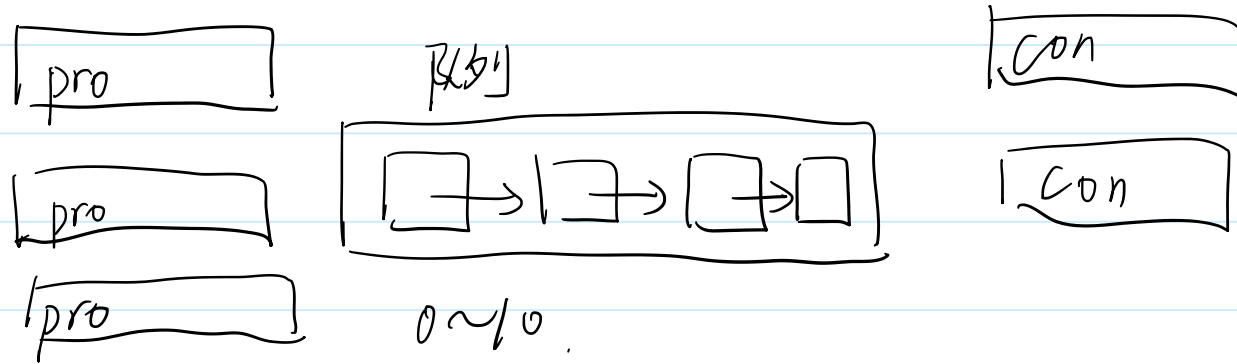
    sleep(1);
    pthread_mutex_lock(&shareRes.mutex);
    ++shareRes.num;
    pthread_cond_broadcast(&shareRes.cond);
    pthread_mutex_unlock(&shareRes.mutex);

    pthread_join(tid1, NULL);
    pthread_join(tid2, NULL);
    return 0;
}

void *threadFunc(void *arg){
    shareRes_t * pShareRes = (shareRes_t *)arg;
    pthread_mutex_lock(&pShareRes->mutex);
    while(pShareRes->num == 0){
        // if --> while 避免虚假唤醒
        pthread_cond_wait(&pShareRes->cond, &pShareRes->mutex);
    }
    printf("before num = %d\n", pShareRes->num);
    --pShareRes->num;
    printf("after num = %d\n", pShareRes->num);
    pthread_mutex_unlock(&pShareRes->mutex);
    pthread_exit(NULL);
}
```

生产者 消费者

2023年8月17日 17:50



线程的属性

2023年8月17日 17:56

`pthread_attr_t *attr,`

`int pthread_attr_setdetachstate(pthread_attr_t *attr, int detachstate);`

`PTHREAD_CREATE_DETACHED`

Threads that are

`PTHREAD_CREATE_JOINABLE`

```
void *threadFunc(void *arg){
    pthread_exit(NULL);
}
int main(int argc, char *argv[])
{
    pthread_attr_t attr;
    pthread_attr_init(&attr);
    pthread_attr_setdetachstate(&attr, PTHREAD_CREATE_DETACHED);

    pthread_t tid;
    //pthread_create(&tid,&attr,threadFunc,NULL);
    pthread_create(&tid,NULL,threadFunc,NULL);

    int ret = pthread_join(tid,NULL);
    THREAD_ERROR_CHECK(ret,"pthread_join");
    return 0;
}
```