[**디지털 컨버전스**] 스마트 콘텐츠와 웹 융합 응용SW 개발자 양성과정

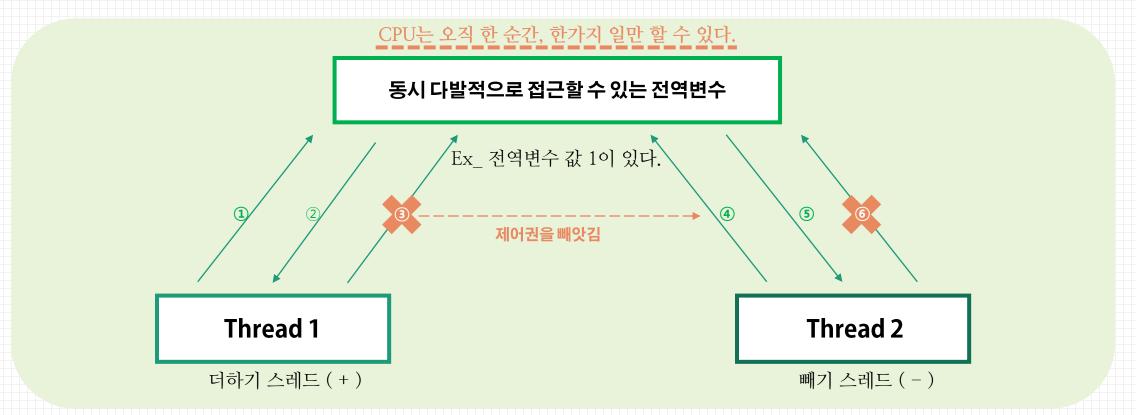
강사 : 이상훈

학생 : 임초롱

Thread

링크 https://github.com/limcholong/LectureContents/blob/main/java/CholongLim/Day19/src/DummyMemo.java

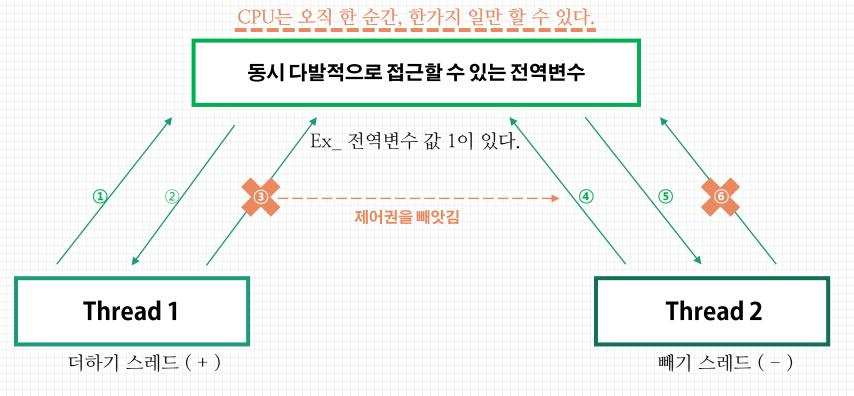
- 컴퓨터의 발전: CISC → RISC → Multi-Core → Heterogenous Architecture 그러나 Multi-Core의 이슈가 있었다. 그 이슈는 Thread를 통한 작업에서 발생되었다.



상황. Thread1에서 전역변수의 1을 받아와 덧셈 했다. Thread1 값이 2가 되었고 또 전역변수의 1을 받으려 한다. 이때 제어권을 Thread2에 빼앗겼다. Thread2에서 전역변수의 1을 받아와 뺄셈 했다. Thread2 값이 0이 되었고 또 전역변수의 1을 받으려 한다. 이때 제어권을 Thread1에 빼앗겼다.

→ 계산 값은 얼마인가?





위 경우 두가지 문제가 있다.

- 1. Thread에서 제일 중요한 Synchronization(동기화) 문제
- 2. 어떤 특정 상황에서 데이터 처리가 무시되었고, 데이터의 무결성이 지켜지지 않았다.

1. Thread에서 제일 중요한 Synchronization(동기화) 문제

: 데이터 영역에서 할당된 변수를 둘 이상의 Thread 동시에 접근할 때 문제가 발생한다. (계산결과가 덮어써진다.) 이렇게 메모리 접근에 있어서 동시 접근을 막는 것이 Thread의 동기화에 해당한다.

2. 어떤 특정 상황에서 데이터 처리가 무시되었고, 데이터의 무결성이 지켜지지 않았다.

: 데이터의 무결성이란 데이터의 정확성과 일관성을 유지하고 보증하는 것이다.

1 + 1 = 2가 그 누구에게나 일관적인 값인 것처럼 어떠한 상황에서도 동작해야 하는 기능이 제 역할을 유지되어야 한다.

SHIELD

동시 다발적으로 접근할 수 있는 전역변수

동기화 문제를 막기 위해 전역변수를 shield로 보호하여 문제를 해결 여기서 말하는 shield는 Mutex, Semaphore, Spinlock 등을 말한다. Shield 친 영역 = Critical Section (임계 영역)

Critical Section (임계 영역) 이란 여러 개의 Thread가 동시다발적으로 접근할 수 있는 데이터를 말한다.

Critical Section (임계 영역): 여러 개의 Thread가 동시다발적으로 접근할 수 있는 데이터를 말한다.

동시다발적인 접근이란?

- 1) Multi Tasking의 원리 2) Contect - Switching
- 3) 실제 컴퓨터가 연산하는 방식

1) Multi - Tasking의 원리

스타크래프트 선수들은 보면 화면 전환이 빠르고 유닛 컨트롤을 하면서 생산 / 일꾼 찍기 / 견제를 한다. 하지만 이것들은 아주 빠르게 순차적으로 일어날 뿐 실제로 동시에 하고있는 것이 아니다.

컴퓨터의 Multi - Tasking 개념도 위 개념과 동일하게, 빠르게 순차적으로 동작하지만 그 속도가 매우 빨라 우리가 느끼기엔 동시에 발생하는 것처럼 느껴진다.

<의문>

CPU는 오직 한 순간, 한가지 일만 할 수 있다.

CPU는 오직 한 순간, 한가지 일만 할 수 있다.

현재 우리 컴퓨터의 예를 들어보자.

- 1. 인터넷 창이 실행 중이다.
- 2. 프로그래밍을 위해 인텔리제이가 실행 중이다.
 - 3. 줌 화상회의 프로그램이 실행 중이다.
 - 4. 문서 프로그램이 실행 중이다.
 - 5. 카카오톡이 실행 중이다
 - 6. 슬랙 앱이 실행중이다

...

CPU가 한 순간에 한 가지 일만 할 수 있다는 것에 대해 이 경우 어떻게 설명해야 할까 '?

- CPU의 동작 주파수를 확인해보자!
: 2.20 GHz가 나오고 있다.
(Hz, 1초에 몇 번 진동하는가를 의미하는 단위.
컴퓨터에서 주파수는 결국 clock(클럭)
초 당, 몇 개의 명령어를 처리할 수 있는지에 귀결된다.)

G = 10^9 = 10 0000 0000 = 10억 2 GHz = 20억 1초에 20억 개의 명령을 처리할 수 있다.

CPU는 오직 한 순간, 한가지 일만 할 수 있다.

20억을 기준으로 하였을 때 2000개는? 20 0000 0000 / 2000 = 100 0000 만 배

최고의 운동 신경을 가진 운동 선수가 육안으로 식별할 수 있는 가장 짧은 시간은 몇 초? = 0.3x 초 1초 → 20억, 0.1초 → 2억, 0.3초 → 6억, 0.3x초 → 6 ~ 7억 사이의 명령어를 처리할 수 있음을 의미한다.

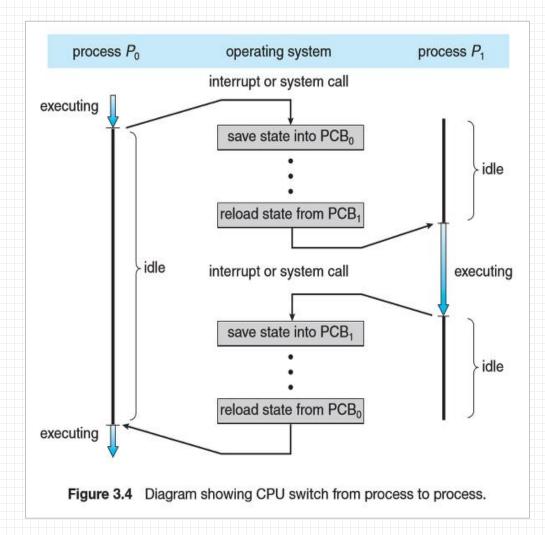
현재 작업표시줄을 보았을 때 나타나는 프로세스가 대략 100개, 100개의 프로세스가 모두 명령 2000개씩을 실행한다고 해봐야 20 0000 〈〈 20만개

만약 모든 프로세스가 0.0001초 씩 동작한다고 가정한다면, 1000개의 프로세스가 모두 한 바퀴를 순회하는데 걸리는 시간은 ? 0.1초

(아주 빠르게 순차적으로 일어나는 것일 뿐 동시에 일어나는 것이 아니다.) 이 모든 과정을 **Multi** - **Tasking** 이라고 부른다.

: 굉장히 빠르게 순차적으로 일어난다.

(하지만 현재, Context Switching 의 개념이 생략되어 있다.)



프로세스 P0와 P1이 존재할 때, P0이 CPU를 점유 중, P1이 대기중인 상태이다가 잠시 후 P1이 실행되고 P0이 대기가 되는 상태가 찾아온다.

이때, P0이 실행 중에서 대기로 변하게 될 때 지금까지 작업해오던 내용을 모두 '어딘가'에 저장해야 하는데 그것이 PCB라는 곳이다. 즉, P0는 PCB에 저장해야 하고 P1이 가지고 있던 데이터는 PCB에서 가져와야 한다.

> 이러한 과정에서, P0 와 P1이 서로 대기 ←→실행을 번갈아 가며 하는 것을 컨텍스트 스위칭(Context Switching)이라고 한다.

: CPU가 어떤 프로세스를 실행하고 있는 상태에서 인터럽트에 의해 다음 우선 순위를 가진 프로세스가 실행되어야 할 때, 기존의 프로세스 정보들은 PCB에 저장하고 다음 프로세스 정보를 PCB에서 가져와 교체하는 작업을 말한다. 컨텍스트 스위칭을 통해 멀티 프로세싱, 멀티 스레딩 운영이 가능하다.

Context Switching(컨텍스트 스위칭) 도입이 없는 상태

Thread 1

mov eax, 3 // eax = 3

(1)

mov ebx, 4 // ebx = 4

(4)

add eax, ebx // eax = eax + ebx ---> ??? (5) 7 + 4 = 11 ??????

Thread 2

mov eax. 7 // eax = 7

(2)

mov ebx, 2 // ebx = 2

(3)

add eax, ebx // eax = eax + ebx

제어권 변화에 의해 계산이 (1) ~ (5) 순서대로 일어났을 때. 계산값은 얼마인가?

= ????

Context Switching(컨텍스트 스위칭) 도입이 있는 상태

Thread 1

mov eax, 3 // eax = 3

→ 제어권을 넘기기 전에 현재 하드웨어 레지스터 정보를 메모리에 저장함 (이 정보는 운영체제가 관리하고 있어서 찾을 수 있음)

mov ebx, 4 // ebx = 4

mov ebx, 4 // ebx = 4 (4)

→ 다시 돌아와서 이전에 저장한 정보를 메모리에서 찾아서 복원함 add eax, ebx // eax = eax + ebx (5)

→3 + 4 = 7 (데이터의 무결성을 보장함)

Thread 2

mov eax, 7 // eax = 7

(2)

mov ebx, 2 / ebx = 2 (3)

→ 자신의 제어권이 역시 넘어가기 전에 하드웨어 레지스터 정보를 백업함

add eax, ebx // eax = eax + ebx

제어권 변화에 의해 계산이 (1) ~ (5) 순서대로 일어났을 때,

계산값은 얼마인가? 7



Mutex VS Spinlock

Mutex와 Spinlock의 차이점은 Context Switching의 유무 차이이다.

Mutex는 Context Switching의 있고,

Spinlock은 Context Switching의 없다.

그렇다면 둘 중에 뭐가 더 좋을까? = 상황에 따라 다르다.

복잡한 작업 시 사용: Mutex 컨텍스트 스위칭을 유발한다. 단순한 작업에 사용 시 스위칭을 사용하게 되면 스위칭 비용이 올라간다.

> 단순 작업 시 사용: Spinlock 복잡 작업 시 Spinlock 사용할 때 끝날 때 까지 다른 애들은 아무것도 하지 못하게 된다.

따라서, 복잡한 작업일 경우에는 Mutex를 단순한 작업일 때는 Spinlock을 사용하는 것이 효율적이다.

Thread

링크 https://github.com/limcholong/LectureContents/blob/main/java/CholongLim/Day19/src/ThreadTest.java

```
import java.util.Random;
      // Runnable의 경우 run() 매서드에 대한 구현이 필요함
      class Car implements Runnable {
         String name;
         private int sleepTime;
         private final static Random generator = new Random();
         public Car(String name) {
            this.name = name;
            // Random 클래스로 만든 객체에 nextInt() 매서드를 통해서도 랜덤값을 생성할 수 있다.
            sleepTime = generator.nextInt( bound: 3000) + 3000;
         // 스레드를 돌릴땐 무조건 이 run() 부분을 구동시키게 되어있다.
       // 매우 중요하니 이 run()을 반드시 기억해두자!
         @Override
         public void run() {
19 🐠
            // try라는 키워드를 적는 경우는 I/O 나 특정한 이벤트,
            // 인터럽트 등등이 발생하는 경우에 작성하게 됨
            // 이 녀석은 에러를 유발할 수도 있다! 를 암시함
            try {
                Thread.sleep(sleepTime);
            } catch (InterruptedException e) {
                // 정말 에러가 발생했다면 여기로 오게 됩니다.
                // 물론 Thread.sleep()에서 에러가 발생할 일은 99.999999999999%로 없습니다.
                System.out.println("출력도 안 될 것이고 에러가 발생할 일이 없습니다!");
```

```
System.out.println(name + "이 경주를 완료하였습니다!");
    33
    35
           public class ThreadTest {
    36
               public static void main(String[] args) {
                   Thread t1 = new Thread(new Car( name: "Ferrari"));
     37
                   Thread t2 = new Thread(new Car( name: "Spyder 918"));
                   Thread t3 = new Thread(new Car( name: "Maserati MC20"));
                   t1.start();
                   t2.start();
                   t3.start();
ThreadTest
"C:\Program Files\Java\jdk-15.0.2\bin\java.exe" -javaagent:C:\Users\user\AppD
Maserati MC20이 경주를 완료하였습니다!
Ferrari이 경주를 완료하였습니다!
Spyder 918이 경주를 완료하였습니다!
Process finished with exit code 0
```