Zmienne atomowe

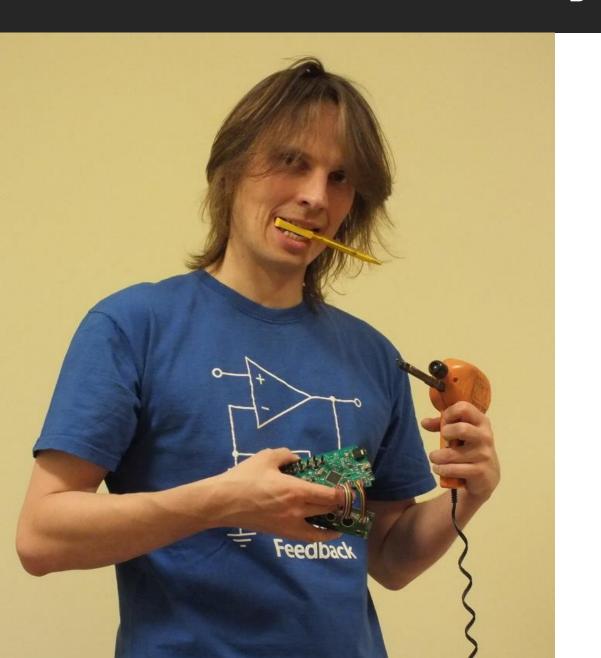
CODERS SCHOOL

https://coders.school



Łukasz Ziobroń lukasz@coders.school

Łukasz Ziobroń & Bartosz Szurgot - autorzy





Łukasz Ziobroń

Not only programming experience:

- C++ and Python developer @ Nokia & Credit Suisse
- Scrum Master @ Nokia & Credit Suisse
- Code Reviewer @ Nokia
- Webmaster (HTML, PHP, CSS) @ StarCraft Area

Training experience:

- C++ trainings @ Coders School
- Practial Aspects Of Software Engineering @ PWr, UWr
- Nokia Academy @ Nokia
- Internal corporate trainings

Public speaking experience:

- Academic Championships in Team Programming
- code::dive conference
- code::dive community



Zmienne atomowe - Agenda

- Model pamięci C++
- Model pamięci C++ kiedy synchronizować?
- Model pamięci C++ jak synchronizować?
- Przykład: jak zatrzymać zapętlony wątek?
- Zwykłe zmienne vs zmienne atomowe
- Zmienne atomowe
- Zadanie: synchronizacja danych
- std::memory_order
- Sequential consistency i optymalizacje kompilatora
- Zmienna atomowa podsumowanie

Model pamięci C++

- Najmniejsza jednostka 1 bajt
- Każdy bajt ma unikalny adres w pamięci
- Synchronizacja nie jest potrzebna jeśli zapisujemy coś wielowątkowo do różnych obszarów pamięci

```
vector<int> v{10};
thread t1([&]{ v[0] = 5; });
thread t2([&]{ v[1] = 15; });
```

- Synchronizacja jest potrzebna jeśli zapisujemy coś wielowątkowo do tych samych obszarów pamięci
- Synchronizacja jest potrzebna jeśli co najmniej jeden wątek zapisuje a inne odczytują ten sam obszar pamięci
- Brak synchronizacji gdy jest wymagana == wyścig == niezdefiniowane zachowanie
- const implikuje bezpieczeństwo wielowątkowe, bo gwarantuje tylko odczyt
- C++ Memory model on cppreference.com

Model pamięci C++ - kiedy synchronizować?

• Czy tutaj potrzebna jest synchronizacja?

```
struct S {
    char a;
    int b;
} obj;
thread t1([&]{ obj.a = 'a'; });
thread t2([&]{ obj.b = 4; });
```

- Od C++11 nie, pomimo tej samej struktury obszary pamięci w których zapisujemy dane są rozłączne
- W starych wątkach POSIX możliwy jest wyścig

Model pamięci C++ - kiedy synchronizować?

Czy tutaj potrzebna jest synchronizacja?

```
vector<int> v(10, 0);
for (int = 0; i < 10; i++)
    thread t([&]{ v[i] = i; });</pre>
```

 Nie, pomimo tej samej struktury obszary pamięci w których zapisujemy dane są rozłączne

Model pamięci C++ - kiedy synchronizować?

Czy tutaj potrzebna jest synchronizacja?

```
vector<int> v;
for (int = 0; i < 10; i++)
    thread t([&]{ v.emplace_back(i); });</pre>
```

- TAK
- Podczas wrzucania nowego obiektu trzeba zinkrementować iterator end() możliwy wyścig
- Podczas wrzucania nowego obiektu może dojść do realokacji wektora.
 Niektóre wątki mogą mieć iteratory na nieaktualną pozycję wektora.

Model pamięci C++ - jak synchronizować?

• Jak zsynchronizać zapisy / zapis + odczyt?

```
• std::mutex - to już znacie
   int a = 0;
   mutex m;
   thread t1([&]{
       lock guard<mutex> lg(m);
       a = 1;
   });
   thread t2([&]{
       lock_guard<mutex> lg(m);
       a = 2;
   });

    std::atomic<T> - to teraz poznamy

   atomic<int> a = 0;
   thread t1([&]{ a = 1; });
   thread t2([\&]{a = 2; });
```

Przykład: jak zatrzymać zapętlony wątek?

```
#include <thread>
using namespace std;
int main() {
    bool stop = false;
    auto f = [&] {
        while (not stop) {
            /* do sth... */
    thread t(f);
    stop = true;
    t.join();
    return 0;
```

```
$> g++ 01_stop.cpp -lpthread -fsanitize=thread
$> ./a.out
WARNING: ThreadSanitizer: data race (pid=10179)
...
$> g++ 01_stop.cpp -lpthread -fsanitize=thread -03
$> ./a.out
deadlock
```

- Zapis wykonywany w kilku krokach
- Optymalizacje kompilatora
- Optymalizacje w procesorze (*cache*)
- Są wyścigi
- Możliwe zakleszczenie
- Jak zrobić to lepiej?

Przykła

```
#include <tl</pre>
using names
int main()
    bool st
    auto f
         whi:
    };
    thread
    stop =
    t.join(
    return
```

```
$> g++ 01_stop
$> ./a.out
WARNING: Threa
...
$> g++ 01_stop
$> ./a.out
deadlock
```



EPIC FAIL.

You're doing it wrong!

crokach

(*cache*)

Przykład: jak zatrzymać zapętlony wątek – volatile?

```
#include <thread>
using namespace std;
int main() {
    volatile bool stop = false;
    auto f = [&] {
        while (not stop) {
            /* do sth... */
    thread t(f);
    stop = true;
    t.join();
    return 0;
```

```
$> g++ 01b_volatile.cpp -lpthread -fsanitize=thread
$> ./a.out
WARNING: ThreadSanitizer: data race (pid=10179)
...
$> g++ 01b_volatile.cpp -lpthread -fsanitize=thread -03
$> ./a.out
WARNING: ThreadSanitizer: data race (pid=10179)
```

- Zapis wykonywany w kilku krokach
- Optymalizacje kompilatora
- Optymalizacje w procesorze (*cache*)
- Są wyścigi
- Jest niezdefiniowane zachowanie
- Iluzja poprawności
- volatile == may be modified by external agents
- volatile != may be modified concurrently by the program
- Jak zrobić to lepiej?

Przykład: j

```
#include <thread</pre>
using namespace
int main() {
    volatile bod
    auto f = [\&]
        while (r
    };
    thread t(f);
    stop = true;
    t.join();
    return 0;
```

```
$> g++ 01b_volatile
$> ./a.out
WARNING: ThreadSani
...
$> g++ 01b_volatile
$> ./a.out
WARNING: ThreadSani
```



ku krokach ra rze (*cache*)

thowanie

fied by

ed ram

Przykład: jak zatrzymać zapętlony wątek – zmienna z mutexem?

```
#include <thread>
#include <mutex>
using namespace std;
int main() {
    bool flag = false;
    mutex m;
    auto stop = [&] {
        lock guard<mutex> lg(m);
        return flag;
    auto f = [&] {
        while (not stop()) {
            /* do sth... */
    };
    thread t(f);
        lock_guard<mutex> lg(m);
        flag = true;
    t.join();
    return 0;
```

- Poprawne!
- Długi kod...
- Wolne...

```
$> g++ 01c_mutex.cpp -lpthread -fsanitize=thread
$> ./a.out
$> g++ 01c_mutex.cpp -lpthread -fsanitize=thread -03
$> ./a.out
```

Przykład

```
#include <threa
#include <mutex</pre>
using namespace
int main() {
    bool flag
    mutex m;
    auto stop
         lock_gu
         return
    };
    auto f = [8]
         while
    };
    thread t(f)
         lock_gu
        flag =
    t.join();
    return 0;
```



SPIDER-PIG

Does Whatever A Spider-Pig Does

?me

ze=thread

ze=thread -03

Przykład: jak zatrzymać zapętlony wątek – zmienna atomowa

```
#include <thread>
#include <atomic>
using namespace std;
int main() {
    atomic<bool> stop{false};
    auto f = [&] {
        while (not stop) {
           /* do sth... */
    thread t(f);
    stop = true;
    t.join();
    return 0;
```

- Poprawne!
- Lekkie
- Mało kodu

```
$> g++ 01d_atomic.cpp -lpthread -fsanitize=thread -03
$> ./a.out
```

Zwykłe zmienne vs zmienne atomowe

Zwykłe zmienne

- jednoczesny zapis i odczyt == niezdefiniowane zachowanie
- potrzeba blokowania muteksami w przypadku modyfikacji

Zmienne atomowe

- jednoczesny zapis i odczyt == zdefiniowane zachowanie
- brak dodatkowych mechanizmów blokowania

Zmienne atomowe

- #include <atomic>
- std::atomic
- Lekka synchronizacja
- Pozwala na prostą arytmetykę i operacje bitowe: ++, --, +=, -=, &=, |=, ^=
- Typowo: liczby, wskaźniki
- Najważniejsze operacje:
 - store() zapisuje wartość w zmiennej atomowej, dodatkowo można podać std::memory_order
 - operator=() zapisuje wartość w zmiennej atomowej
 - load() odczytuje wartość ze zmiennej atomowej, dodatkowo można podać std::memory_order
 - operator T() odczytuje wartość ze zmiennej atomowej

Zadanie: synchronizacja danych

```
vector<int> generateContainer() {
                                                                output.push back(start+=i);
    vector<int> input =
                                                            else
        {2, 4, 6, 8, 10, 1, 3, 5, 7, 9};
                                                                output.push back(start-=i);
    vector<int> output;
                                                            add = !add;
    vector<thread> threads;
                                                        });
    for (auto i = 0u; i < input.size(); i++) {</pre>
        threads.emplace back([&]{
                                                    for (auto && t : threads) {
            output.push back(input[i]);
                                                        t.join();
        });
                                                    return output;
    for (auto && t : threads) {
        t.join();
                                                void powerContainer(vector<int>& input) {
                                                    vector<thread> threads;
    return output;
                                                    for (auto i = 0u; i < input.size(); i++) {</pre>
                                                        threads.emplace back([&]{
vector<int> generateOtherContainer() {
                                                            input[i]*=input[i];
    int start = 5;
                                                        });
    bool add = true;
                                                    for (auto && t : threads) {
    vector<int> output;
    vector<thread> threads;
                                                        t.join();
    for (int i = 0; i < 10; i++) {
        threads.emplace back([&]{
            if (add)
```

 Użyj właściwych mechanizmów synchronizacji

```
$> g++ 01_synchronization.cpp -Wall -Wextra -Werror -pedantic -lpthread -fsanitize=thread -03
$> ./a.out
```

Rozwiązanie - synchronizacja danych

- operacje wstawiania na vector powinny być synchronizowane za pomocą mutexu
- wstawianie wątków do vectora threads jest wykonywane sekwencyjnie w pętli nie trzeba tego synchronizować
- gdy każdy wątek pisze do innego elementu vektora synchronizacja nie jest potrzebna
- proste typy powinny być opakowane w typ atomic
 - bool add
 - int start
- funkcje lambda powinny być wyciągnięte przed pętle

```
$> g++ 01_synchronization.cpp -Wall -Wextra -Werror -pedantic -lpthread -fsanitize=thread -03
$> ./a.out
2 4 6 8 10 1 3 5 7 9
4 16 36 64 100 1 9 25 49 81
1 0 2 -1 3 -2 4 -3 5 -4
1 0 4 1 9 4 16 9 25 16
```

std::memory_order

- W ramach optymalizacji kompilator ma prawo zmienić kolejność wykonywanych operacji
- Kompilator musi wiedzieć, które operacje może przestawiać, a które muszą następować w określonej kolejności
- SC Sequential consistency (memory_order_seq_cst) gwarantuje zachowaną kolejność operacji ustaloną przez programistę, czasami koszem wydajności. Jest to domyślne zachowanie zmiennych std::atomic
- Dzięki SC możemy poprawnie wnioskować jakie wartości mogą mieć zmienne niezależnie od optymalizacji procesora
- Optymalizacje kompilatora nie mogą tworzyć wyścigów
- Nudne szczegóły: <u>memory_order on cppreference.com</u>

Sequential consistency i optymalizacje kompilatora

```
// INPUT:
int foo(int a)
  if(a<1)
    b=2;
  if(a==2)
    b=2;
  if(a>2)
    b=2;
  return b;
```

```
// OPT1:
int foo(int a)
  if(a>2)
    b=2;
  else
    if(a<1)
      b=2;
    else
      if(a==2)
        b=2;
  return b;
```

```
// OPT2:
int foo(int a)
{
   const int tmp=b;
   b=2;
   if(a==1)
      b=tmp;
   return b;
}
```

- Poprawne?
- Tylko OPT1
- W OPT2 stan b
 został zmieniony
 niezależnie od
 wartości a
- Inny watek mógł odczytać wartość b w tym czasie

Zmienna atomowa - podsumowanie

- std::atomic to lekka synchronizacja
- Pozwala na prostą arytmetykę i operacje bitowe: ++, --, +=, -=, &=, |=, ^=
- Typowo: liczby, wskaźniki
- Używa specjalnych instrukcji procesora do niepodzielnej modyfikacji danych
- std::atomic na typach złożonych nie ma sensu
 - nie ma specjalnych instrukcji procesora, które zapewniają niepodzielność takich operacji
 - nie ma modelu pamięci transakcyjnej w C++ (jeszcze)
 - jeśli się uda, to może nie działać zgodnie z założeniami (patrz. Stack Overflow)
 - należy użyć mutexów

Przydatne linki

- <u>C++ Atomic Types and Operations (C++ Standard)</u>
- C++ Memory model on cppreference.com
- <u>std::memory_order on cppreference.com</u>

CODERS SCHOOL

https://coders.school



Łukasz Ziobroń lukasz@coders.school