

第 32 章 常见并发问题

多年来，研究人员花大量的时间和精力研究并发编程的缺陷。很多早期的工作是关于死锁的，之前的章节也有提及，本章会深入学习[C+71]。最近的研究集中在一些其他类型的常见并发缺陷（即非死锁缺陷）。在本章中，我们会简要了解一些并发问题的例子，以便更好地理解要注意什么问题。因此，本章的关键问题就是：

关键问题：如何处理常见的并发缺陷

并发缺陷会有很多常见的模式。了解这些模式是写出健壮、正确程序的第一步。

32.1 有哪些类型的缺陷

第一个最明显的问题就是：在复杂并发程序中，有哪些类型的缺陷呢？一般来说，这个问题很难回答，好在其他人已经做过相关的工作。具体来说，Lu 等人[L+08]详细分析了一些流行的并发应用，以理解实践中有哪些类型的缺陷。

研究集中在 4 个重要的开源应用：MySQL（流行的数据库管理系统）、Apache（著名的 Web 服务器）、Mozilla（著名的 Web 浏览器）和 OpenOffice（微软办公套件的开源版本）。研究人员通过检查这几个代码库已修复的并发缺陷，将开发者的工作变成量化的缺陷分析。理解这些结果，有助于我们了解在成熟的代码库中，实际出现过哪些类型的并发问题。

表 32.1 是 Lu 及其同事的研究结论。可以看出，共有 105 个缺陷，其中大多数是非死锁相关的（74 个），剩余 31 个是死锁缺陷。另外，可以看出每个应用的缺陷数目，OpenOffice 只有 8 个，而 Mozilla 有接近 60 个。

表 32.1 现代应用程序的缺陷统计

应用名称	用途	非死锁	死锁
MySQL	数据库服务	14	9
Apache	Web 服务器	13	4
Mozilla	Web 浏览器	41	16
OpenOffice	办公套件	6	2
总计		74	31

我们现在来深入分析这两种类型的缺陷。对于第一类非死锁的缺陷，我们通过该研究的例子来讨论。对于第二类死锁缺陷，我们讨论人们在阻止、避免和处理死锁上完成的大量工作。

32.2 非死锁缺陷

Lu 的研究表明，非死锁问题占了并发问题的大多数。它们是怎么发生的？我们如何修复？我们现在主要讨论其中两种：违反原子性（atomicity violation）缺陷和错误顺序（order violation）缺陷。

违反原子性缺陷

第一种类型的问题叫作违反原子性。这是一个 MySQL 中出现的例子。读者可以先自行找出其中问题所在。

```

1   Thread 1::
2   if (thd->proc_info) {
3       ...
4       fputs(thd->proc_info, ...);
5       ...
6   }
7
8   Thread 2::
9   thd->proc_info = NULL;

```

这个例子中，两个线程都要访问 thd 结构中的成员 proc_info。第一个线程检查 proc_info 非空，然后打印出值；第二个线程设置其为空。显然，当第一个线程检查之后，在 fputs() 调用之前被中断，第二个线程把指针置为空；当第一个线程恢复执行时，由于引用空指针，导致程序奔溃。

根据 Lu 等人，更正式的违反原子性的定义是：“违反了多次内存访问中预期的可串行性（即代码段本意是原子的，但在执行中并没有强制实现原子性）”。在我们的例子中，proc_info 的非空检查和 fputs() 调用打印 proc_info 是假设原子的，当假设不成立时，代码就出问题了。

这种问题的修复通常（但不总是）很简单。你能想到如何修复吗？

在这个方案中，我们只要给共享变量的访问加锁，确保每个线程访问 proc_info 字段时，都持有锁（proc_info_lock）。当然，访问这个结构的所有其他代码，也应该先获取锁。

```

1   pthread_mutex_t proc_info_lock = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
2
3   Thread 1::
4   pthread_mutex_lock(&proc_info_lock);
5   if (thd->proc_info) {
6       ...
7       fputs(thd->proc_info, ...);
8       ...
9   }
10  pthread_mutex_unlock(&proc_info_lock);

```

```

11
12 Thread 2:::
13 pthread_mutex_lock(&proc_info_lock);
14 thd->proc_info = NULL;
15 pthread_mutex_unlock(&proc_info_lock);

```

违反顺序缺陷

Lu 等人提出的另一种常见的非死锁问题叫作违反顺序 (order violation)。下面是一个简单的例子。同样，看看你是否能找出为什么下面的代码有缺陷。

```

1 Thread 1:::
2 void init() {
3     ...
4     mThread = PR_CreateThread(mMain, ...);
5     ...
6 }
7
8 Thread 2:::
9 void mMain(...) {
10    ...
11     mState = mThread->State;
12     ...
13 }

```

你可能已经发现，线程 2 的代码中似乎假定变量 `mThread` 已经被初始化了(不为空)。然而，如果线程 1 并没有首先执行，线程 2 就可能因为引用空指针奔溃（假设 `mThread` 初始值为空；否则，可能会产生更加奇怪的问题，因为线程 2 中会读到任意的内存位置并引用）。

违反顺序更正式的定义是：“两个内存访问的预期顺序被打破了（即 A 应该在 B 之前执行，但是实际运行中却不是这个顺序）” [L+08]。

我们通过强制顺序来修复这种缺陷。正如之前详细讨论的，条件变量 (condition variables) 就是一种简单可靠的方式，在现代代码集中加入这种同步。在上面的例子中，我们可以把代码修改成这样：

```

1 pthread_mutex_t mtLock = PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
2 pthread_cond_t mtCond = PTHREAD_COND_INITIALIZER;
3 int mtInit          = 0;
4
5 Thread 1:::
6 void init() {
7     ...
8     mThread = PR_CreateThread(mMain, ...);
9
10    // signal that the thread has been created...
11    pthread_mutex_lock(&mtLock);
12    mtInit = 1;
13    pthread_cond_signal(&mtCond);

```

```

14     pthread_mutex_unlock(&mtLock);
15     ...
16 }
17
18 Thread 2::
19 void mMain(...) {
20     ...
21     // wait for the thread to be initialized...
22     pthread_mutex_lock(&mtLock);
23     while (mtInit == 0)
24         pthread_cond_wait(&mtCond, &mtLock);
25     pthread_mutex_unlock(&mtLock);
26
27     mState = mThread->State;
28     ...
29 }
```

在这段修复的代码中，我们增加了一个锁（`mtLock`）、一个条件变量（`mtCond`）以及状态的变量（`mtInit`）。初始化代码运行时，会将 `mtInit` 设置为 1，并发出信号表明它已做了这件事。如果线程 2 先运行，就会一直等待信号和对应的状态变化；如果后运行，线程 2 会检查是否初始化（即 `mtInit` 被设置为 1），然后正常运行。请注意，我们可以用 `mThread` 本身作为状态变量，但为了简洁，我们没有这样做。当线程之间的顺序很重要时，条件变量（或信号量）能够解决问题。

非死锁缺陷：小结

Lu 等人的研究中，大部分（97%）的非死锁问题是违反原子性和违反顺序这两种。因此，程序员仔细研究这些错误模式，应该能够更好地避免它们。此外，随着更自动化的代码检查工具的发展，它们也应该关注这两种错误，因为开发中发现的非死锁问题大部分都是这两种。

然而，并不是所有的缺陷都像我们举的例子一样，这么容易修复。有些问题需要对应用程序的更深的了解，以及大量代码及数据结构的调整。阅读 Lu 等人的优秀（可读性强）的论文，了解更多细节。

32.3 死锁缺陷

除了上面提到的并发缺陷，死锁（deadlock）是一种在许多复杂并发系统中出现的经典问题。例如，当线程 1 持有锁 L1，正在等待另外一个锁 L2，而线程 2 持有锁 L2，却在等待锁 L1 释放时，死锁就产生了。以下的代码片段就可能出现这种死锁：

```

Thread 1:      Thread 2:
lock(L1);      lock(L2);
lock(L2);      lock(L1);
```

这段代码运行时，不是一定会出现死锁的。当线程 1 占有锁 L1，上下文切换到线程 2。线程 2 锁住 L2，试图锁住 L1。这时才产生了死锁，两个线程互相等待。如图 32.1 所示，其中的圈（cycle）表明了死锁。

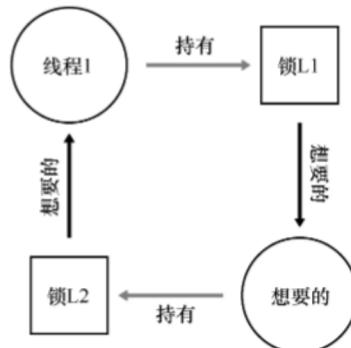


图 32.1 死锁依赖图

该图应该有助于描述清楚问题。程序员在编写代码中应该如何处理死锁呢？

关键问题：如何对付死锁

我们在实现系统时，如何避免或者能够检测、恢复死锁呢？这是目前系统中的真实问题吗？

为什么发生死锁

你可能在想，上文提到的这个死锁的例子，很容易就可以避免。例如，只要线程 1 和线程 2 都用相同的抢锁顺序，死锁就不会发生。那么，死锁为什么还会发生？

其中一个原因是在大型的代码库里，组件之间会有复杂的依赖。以操作系统为例。虚拟内存系统在需要访问文件系统才能从磁盘读到内存页；文件系统随后又要和虚拟内存交互，去申请一页内存，以便存放读到的块。因此，在设计大型系统的锁机制时，你必须要仔细地去避免循环依赖导致的死锁。

另一个原因是封装（encapsulation）。软件开发者一直倾向于隐藏实现细节，以模块化的方式让软件开发更容易。然而，模块化和锁不是很契合。Jula 等人指出[J+08]，某些看起来没有关系的接口可能会导致死锁。以 Java 的 Vector 类和 AddAll()方法为例，我们这样调用这个方法：

```
Vector v1, v2;
v1.AddAll(v2);
```

在内部，这个方法需要多线程安全，因此针对被添加向量（v1）和参数（v2）的锁都需要获取。假设这个方法，先给 v1 加锁，然后再给 v2 加锁。如果另外某个线程几乎同时在调用 v2.AddAll(v1)，就可能遇到死锁。

产生死锁的条件

死锁的产生需要如下 4 个条件[C+71]。

- 互斥：线程对于需要的资源进行互斥的访问（例如一个线程抢到锁）。
- 持有并等待：线程持有了资源（例如已将持有的锁），同时又在等待其他资源（例如，需要获得的锁）。
- 非抢占：线程获得的资源（例如锁），不能被抢占。
- 循环等待：线程之间存在一个环路，环路上每个线程都额外持有一个资源，而这个资源又是下一个线程要申请的。

如果这 4 个条件的任何一个没有满足，死锁就不会产生。因此，我们首先研究一下预防死锁的方法；每个策略都设法阻止某一个条件，从而解决死锁的问题。

预防

循环等待

也许最实用的预防技术（当然也是经常采用的），就是让代码不会产生循环等待。最直接的方法就是获取锁时提供一个全序（total ordering）。假如系统共有两个锁（L1 和 L2），那么我们每次都先申请 L1 然后申请 L2，就可以避免死锁。这样严格的顺序避免了循环等待，也就不会产生死锁。

当然，更复杂的系统中不会只有两个锁，锁的全序可能很难做到。因此，偏序（partial ordering）可能是一种有用的方法，安排锁的获取并避免死锁。Linux 中的内存映射代码就是一个偏序锁的好例子[T+94]。代码开头的注释表明了 10 组不同的加锁顺序，包括简单的关系，比如 `i_mutex` 早于 `i_mmap_mutex`，也包括复杂的关系，比如 `i_mmap_mutex` 早于 `private_lock`，早于 `swap_lock`，早于 `mapping->tree_lock`。

你可以想到，全序和偏序都需要细致的锁策略的设计和实现。另外，顺序只是一种约定，粗心的程序员很容易忽略，导致死锁。最后，有序加锁需要深入理解代码库，了解各种函数的调用关系，即使一个错误，也会导致“D”字^①。

提示：通过锁的地址来强制锁的顺序

当一个函数要抢多个锁时，我们需要注意死锁。比如有一个函数：`do_something(mutex t *m1, mutex t *m2)`，如果函数总是先抢 `m1`，然后 `m2`，那么当一个线程调用 `do_something(L1, L2)`，而另一个线程调用 `do_something(L2, L1)` 时，就可能会产生死锁。

为了避免这种特殊问题，聪明的程序员根据锁的地址作为获取锁的顺序。按照地址从高到低，或者从低到高的顺序加锁，`do_something()` 函数就可以保证不论传入参数是什么顺序，函数都会用固定的顺序加锁。具体的代码如下：

```
if (m1 > m2) { // grab locks in high-to-low address order
    pthread_mutex_lock(m1);
    pthread_mutex_lock(m2);
} else {
    pthread_mutex_lock(m2);
    pthread_mutex_lock(m1);
```

^① “D” 表示“Deadlock”。

```
}

// Code assumes that m1 != m2 (it is not the same lock)
```

在获取多个锁时，通过简单的技巧，就可以确保简单有效的无死锁实现。

持有并等待

死锁的持有并等待条件，可以通过原子地抢锁来避免。实践中，可以通过如下代码来实现：

```
1  lock(prevention);
2  lock(L1);
3  lock(L2);
4  ...
5  unlock(prevention);
```

先抢到 `prevention` 这个锁之后，代码保证了在抢锁的过程中，不会有不合时宜的线程切换，从而避免了死锁。当然，这需要任何线程在任何时候抢占锁时，先抢到全局的 `prevention` 锁。例如，如果另一个线程用不同的顺序抢锁 `L1` 和 `L2`，也不会有问题，因为此时，线程已经抢到了 `prevention` 锁。

注意，出于某些原因，这个方案也有问题。和之前一样，它不适用于封装：因为这个方案需要我们准确地知道要抢哪些锁，并且提前抢到这些锁。因为要提前抢到所有锁（同时），而不是在真正需要的时候，所以可能降低了并发。

非抢占

在调用 `unlock` 之前，都认为锁是被占有的，多个抢锁操作通常会带来麻烦，因为我们等待一个锁时，同时持有另一个锁。很多线程库提供更为灵活的接口来避免这种情况。具体来说，`trylock()` 函数会尝试获得锁，或者返回 -1，表示锁已经被占有。你可以稍后重试一下。

可以用这一接口来实现无死锁的加锁方法：

```
1  top:
2      lock(L1);
3      if (trylock(L2) == -1) {
4          unlock(L1);
5          goto top;
6      }
```

注意，另一个线程可以使用相同的加锁方式，但是不同的加锁顺序（`L2` 然后 `L1`），程序仍然不会产生死锁。但是会引来一个新的问题：活锁（livelock）。两个线程有可能一直重复这一序列，又同时都抢锁失败。这种情况下，系统一直在运行这段代码（因此不是死锁），但是又不会有进展，因此名为活锁。也有活锁的解决方法：例如，可以在循环结束的时候，先随机等待一个时间，然后再重复整个动作，这样可以降低线程之间的重复互相干扰。

关于这个方案的最后一点：使用 `trylock` 方法可能会有一些困难。第一个问题仍然是封

装：如果其中的某一个锁，是封装在函数内部的，那么这个跳回开始处就很难实现。如果代码在中途获取了某些资源，必须要确保也能释放这些资源。例如，在抢到 L1 后，我们的代码分配了一些内存，当抢 L2 失败时，并且在返回开头之前，需要释放这些内存。当然，在某些场景下（例如，之前提到的 Java 的 vector 方法），这种方法很有效。

互斥

最后的预防方法是完全避免互斥。通常来说，代码都会存在临界区，因此很难避免互斥。那么我们应该怎么做呢？

Herlihy 提出了设计各种无等待（wait-free）数据结构的思想[H91]。想法很简单：通过强大的硬件指令，我们可以构造出不需要锁的数据结构。

举个简单的例子，假设我们有比较并交换（compare-and-swap）指令，是一种由硬件提供的原子指令，做下面的事：

```

1  int CompareAndSwap(int *address, int expected, int new) {
2      if (*address == expected) {
3          *address = new;
4          return 1; // success
5      }
6      return 0; // failure
7  }
```

假定我们想原子地给某个值增加特定的数量。我们可以这样实现：

```

1  void AtomicIncrement(int *value, int amount) {
2      do {
3          int old = *value;
4          } while (CompareAndSwap(value, old, old + amount) == 0);
5  }
```

无须获取锁，更新值，然后释放锁这些操作，我们使用比较并交换指令，反复尝试将值更新到新的值。这种方式没有使用锁，因此不会有死锁（有可能产生活锁）。

我们来考虑一个更复杂的例子：链表插入。这是在链表头部插入元素的代码：

```

1  void insert(int value) {
2      node_t *n = malloc(sizeof(node_t));
3      assert(n != NULL);
4      n->value = value;
5      n->next = head;
6      head = n;
7  }
```

这段代码在多线程同时调用的时候，会有临界区（看看你是否能弄清楚原因）。当然，我们可以通过给相关代码加锁，来解决这个问题：

```

1  void insert(int value) {
2      node_t *n = malloc(sizeof(node_t));
3      assert(n != NULL);
4      n->value = value;
```

```

5     lock(listlock);      // begin critical section
6     n->next = head;
7     head = n;
8     unlock(listlock); // end of critical section
9 }

```

上面的方案中，我们使用了传统的锁^①。这里我们尝试用比较并交换指令（compare-and-swap）来实现插入操作。一种可能的实现是：

```

1 void insert(int value) {
2     node_t *n = malloc(sizeof(node_t));
3     assert(n != NULL);
4     n->value = value;
5     do {
6         n->next = head;
7         } while (!CompareAndSwap(&head, n->next, n) == 0);
8 }

```

这段代码，首先把 `next` 指针指向当前的链表头（`head`），然后试着把新节点交换到链表头。但是，如果此时其他的线程成功地修改了 `head` 的值，这里的交换就会失败，导致这个线程根据新的 `head` 值重试。

当然，只有插入操作是不够的，要实现一个完善的链表还需要删除、查找等其他工作。如果你有兴趣，可以去查阅关于无等待同步的丰富文献。

通过调度避免死锁

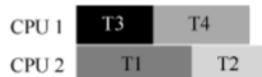
除了死锁预防，某些场景更适合死锁避免（avoidance）。我们需要了解全局的信息，包括不同线程在运行中对锁的需求情况，从而使得后续的调度能够避免产生死锁。

例如，假设我们需要在两个处理器上调度 4 个线程。更进一步，假设我们知道线程 1（T1）需要用锁 L1 和 L2，T2 也需要抢 L1 和 L2，T3 只需要 L2，T4 不需要锁。我们用表 32.2 来表示线程对锁的需求。

表 32.2 线程对锁的需求

	T1	T2	T3	T4
L1	yes	yes	no	no
L2	yes	yes	yes	no

一种比较聪明的调度方式是，只要 T1 和 T2 不同时运行，就不会产生死锁。下面就是这种方式：



请注意，T3 和 T1 重叠，或者和 T2 重叠都是可以的。虽然 T3 会抢占锁 L2，但是由于它只用到一把锁，和其他线程并发执行都不会产生死锁。

^① 聪明的读者可能会问，为什么我们这么晚才抢锁，而不是就在进入 `insert()` 时。聪明的读者，你可以弄清楚为什么这可能是正确的？

我们再来看另一个竞争更多的例子。在这个例子中，对同样的资源（又是锁 L1 和 L2）有更多的竞争。锁和线程的竞争如表 32.3 所示。

表 32.3

锁和线程的竞争

	T1	T2	T3	T4
L1	yes	yes	yes	no
L2	yes	yes	yes	no

特别是，线程 T1、T2 和 T3 执行过程中，都需要持有锁 L1 和 L2。下面是一种不会产生死锁的可行方案：



你可以看到，T1、T2 和 T3 运行在同一个处理器上，这种保守的静态方案会明显增加完成任务的总时间。尽管有可能并发运行这些任务，但为了避免死锁，我们没有这样做，付出了性能的代价。

Dijkstra 提出的银行家算法[D64]是一种类似的著名解决方案，文献中也描述了其他类似的方案。遗憾的是，这些方案的适用场景很局限。例如，在嵌入式系统中，你知道所有任务以及它们需要的锁。另外，和上文的第二个例子一样，这种方法会限制并发。因此，通过调度来避免死锁不是广泛使用的通用方案。

检查和恢复

最后一种常用的策略就是允许死锁偶尔发生，检查到死锁时再采取行动。举个例子，如果一个操作系统一年死机一次，你会重启系统，然后愉快地（或者生气地）继续工作。如果死锁很少见，这种不是办法的办法也是很实用的。

提示：不要总是完美（TOM WEST 定律）

Tom West 是经典的计算机行业小说《Soul of a New Machine》[K81]的主人公，有一句很棒的工程格言：“不是所有值得做的事情都值得做好”。如果坏事很少发生，并且造成的影响很小，那么我们不应该去花费大量的精力去预防它。当然，如果你在制造航天飞机，事故会导致航天飞机爆炸，那么你应该忽略这个建议。

很多数据库系统使用了死锁检测和恢复技术。死锁检测器会定期运行，通过构建资源图来检查循环。当循环（死锁）发生时，系统需要重启。如果还需要更复杂的数据结构相关的修复，那么需要人工参与。

读者可以在其他地方找到更多的关于数据库并发、死锁和相关问题的资料[B+87, K87]。阅读这些著作，当然最好可以通过学习数据库的课程，深入地了解这一有趣而且丰富的主题。

32.4 小结

在本章中，我们学习了并发编程中出现的缺陷的类型。第一种是非常常见的，非死锁

缺陷，通常也很容易修复。这种问题包括：违法原子性，即应该一起执行的指令序列没有一起执行；违反顺序，即两个线程所需的顺序没有强制保证。

同时，我们简要地讨论了死锁：为何会发生，以及如何处理。这个问题几乎和并发一样古老，已经有成百上千的相关论文了。实践中是自行设计抢锁的顺序，从而避免死锁发生。无等待的方案也很有希望，在一些通用库和系统中，包括 Linux，都已经有了一些无等待的实现。然而，这种方案不够通用，并且设计一个新的无等待的数据结构极其复杂，以至于不够实用。也许，最好的解决方案是开发一种新的并发编程模型：在类似 MapReduce（来自 Google）[GD02]这样的系统中，程序员可以完成一些类型的并行计算，无须任何锁。锁必然带来各种困难，也许我们应该尽可能地避免使用锁，除非确信必须使用。

参考资料

[B+87] “Concurrency Control and Recovery in Database Systems” Philip A. Bernstein, Vassos Hadzilacos, Nathan Goodman Addison-Wesley, 1987

数据库管理系统中并发性的经典教材。如你所知，理解数据库领域的并发性、死锁和其他主题本身就是一个世界。研究它，自己探索这个世界。

[C+71] “System Deadlocks”

E.G. Coffman, M.J. Elphick, A. Shoshani ACM Computing Surveys, 3:2, June 1971

这篇经典论文概述了死锁的条件以及如何处理它。当然有一些关于这个话题的早期论文，详细信息请参阅该论文的参考文献。

[D64] “Een algoritme ter voorkoming van de dodelijke omarming” Circulated privately, around 1964

事实上，Dijkstra 不仅提出了死锁问题的一些解决方案，更重要的是他首先注意到了死锁的存在，至少是以书面形式。然而，他称之为“致命的拥抱”，（幸好）没有流行起来。

[GD02] “MapReduce: Simplified Data Processing on Large Clusters” Sanjay Ghemawhat and Jeff Dean

OSDI '04, San Francisco, CA, October 2004

MapReduce 论文迎来了大规模数据处理时代，提出了一个框架，在通常不可靠的机器群集上执行这样的计算。

[H91] “Wait-free Synchronization” Maurice Herlihy

ACM TOPLAS, 13(1), pages 124-149, January 1991

Herlihy 的工作开创了无等待方式编写并发程序的想法。这些方法往往复杂而艰难，通常比正确使用锁更困难，可能会限制它们在现实世界中的成功。

[J+08] “Deadlock Immunity: Enabling Systems To Defend Against Deadlocks” Horatiu Jula, Daniel Tralamazza, Cristian Zamfir, George Cadea

OSDI '08, San Diego, CA, December 2008

最近的优秀文章，关于死锁以及如何避免在特定系统中一次又一次地陷入同一个问题。

[K81] “Soul of a New Machine” Tracy Kidder, 1980

任何系统建造者或工程师都必须阅读，详细介绍 Tom West 领导的 Data General (DG) 内部团队如何制造“新机器”的早期工作。Kidder 的其他图书也非常出色，其中包括《Mountains beyond Mountains》。或者，也许你不同意我们的观点？

[K87] “Deadlock Detection in Distributed Databases” Edgar Knapp

ACM Computing Surveys, Volume 19, Number 4, December 1987

分布式数据库系统中死锁检测的极好概述，也指出了一些其他相关的工作，因此是开始阅读的好文章。

[L+08] “Learning from Mistakes — A Comprehensive Study on Real World Concurrency Bug Characteristics”

Shan Lu, Soyeon Park, Eunsoo Seo, Yuanyuan Zhou

ASPLOS '08, March 2008, Seattle, Washington

首次深入研究真实软件中的并发错误，也是本章的基础。参见 Y.Y. Zhou 或 Shan Lu 的网页，有许多关于缺陷的更有趣的论文。

[T+94] “Linux File Memory Map Code” Linus Torvalds and many others

感谢 Michael Waltrip (纽约大学) 指出这个宝贵的例子。真实的世界，就像你在这个文件中看到的那样，可能比教科书中的简单、清晰更复杂一些。