

Министерство образования Республики Беларусь  
Учреждение образования  
БЕЛОРУССКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ  
ИНФОРМАТИКИ И РАДИОЭЛЕКТРОНИКИ  
Факультет информационных технологий и управления  
Кафедра вычислительных методов и программирования

Реферат  
по дисциплине «Основы информационных технологий»  
на тему «Создание многопоточных приложений»

Выполнил магистрант группы 6М1911

Будный Р. И. \_\_\_\_\_

Проверил д.ф.-м.н.

Колосов С. В. \_\_\_\_\_

Минск 2016

# СОДЕРЖАНИЕ

Введение . . . . .	3
1 Стандарт реализации потоков выполнения POSIX . . . . .	4
1.1 Управление жизненным циклом потока . . . . .	4
1.2 Примитивы синхронизации . . . . .	7
1.2.1 Мьютексы . . . . .	7
2 Средства стандартной библиотеки языка C++ для организации многопоточных вычислений . . . . .	10
Заключение . . . . .	11
Список использованных источников . . . . .	11

## ВВЕДЕНИЕ

Современные операционные системы предоставляют средства для многопоточного программирования. Каждая исполняемая программа в рамках своего процесса может иметь один или несколько потоков выполнения. Поток выполнения — наименьшая единица обработки задачи, исполнение которой может быть назначено ядром операционной системы [1]. Операционная система выделяет каждому потоку некоторый короткий промежуток времени, в течение которого происходит выполнение активного потока. По истечении этого промежутка активный поток блокируется, и операционная система переходит к следующему. Таким образом достигается видимость одновременного выполнения нескольких потоков в рамках одного процесса — многопоточность.

Основным отличием потоков выполнения от процессов является использование общего адресного пространства. Потоки в рамках одного процесса выполнения имеют общий доступ к данным и другим ресурсам, предоставляемых данному процессу операционной системой.

Существуют различные программные реализации многопоточности. В различных ОС потоки могут быть реализованы на уровне ядра, в пользовательском пространстве, или с использованием различных гибридных схем. Каждый из этих подходов имеет ряд достоинств и недостатков.

Программный интерфейс управления потоками также зависит от конкретной операционной системы. Наряду с этим, существуют стандартизированные программные интерфейсы управления потоками. Наиболее известным из них является стандарт управления потоками POSIX. В данном реферате производится обзор данного стандарта, на его примере рассматриваются основные операции управления потоками, а также базовые примитивы синхронизации. Кроме этого, рассматриваются средства поддержки многопоточности, предоставляемые стандартной библиотекой языка C++.

# 1 СТАНДАРТ РЕАЛИЗАЦИИ ПОТОКОВ ВЫПОЛНЕНИЯ POSIX

В прошлом программные интерфейсы управления потоками, предоставляемые различными операционными системами, существенно различались. Этот факт значительно усложнял написание кроссплатформенных программ. В 1995 году был разработан и опубликован стандарт программного интерфейса потоков IEEE POSIX 1003.с. Он представляет собой набор связанных типов, функций и констант языка С, позволяющих управлять жизненным циклом потоков и выполнять их синхронизацию. На данный момент программные интерфейсы управления потоками, предоставляемые практически всеми операционными системами на базе UNIX, являются POSIX-совместимыми [2].

В соответствии со стандартом, программный интерфейс управления потоками POSIX (Pthreads) описан в заголовочном файле `<pthread.h>`. Следует отметить, что данный заголовочный файл не является частью стандартной библиотеки языка С.

## 1.1 Управление жизненным циклом потока

Перечислим основные функции и типы данных стандарта Pthreads, предназначенные для управления потоками.

Функция `pthread_create()` предназначена для создания и запуска нового потока. Она принимает следующие аргументы:

- `pthread_t* thread` — идентификатор потока;
- `const pthread_attr_t* attr` — атрибуты потока;
- `void *(*start_routine)(void*)` — указатель на функцию, предназначенную для выполнения в новом потоке;
- `void* arg` — аргумент, передаваемый в `start_routine`.

Данная функция возвращает нулевое значение в случае успеха или код ошибки в противном случае.

Функция `pthread_exit()` предназначена для завершения вызывающего потока. Она принимает параметр `void* value_ptr`, предназначенный для передачи возвращаемого значения в поток, ожидающий завершения.

Функция `pthread_join()` используется для ожидания вызывающим потоком завершения работы указанного потока. Она принимает следующие аргументы:

- `pthread_t thread` — идентификатор потока, завершение которого мы собираемся ожидать;

— *void\*\* value\_ptr* — двойной указатель на значение переменной *value\_ptr*, переданное завершившимся потоком в соответствующий вызов *pthread\_exit()*.

Функции *pthread\_attr\_init()* и *pthread\_attr\_destroy()* предназначены для инициализации и удаления структуры атрибутов потока соответственно. Структура атрибутов потока используется для задания свойств создаваемого потока с помощью функций, описанных ниже.

С помощью функций *pthread\_attr\_(get/set)detachstate()* можно указать, будет ли поток создан в состоянии *joinable* или *detached*. Разница между этими двумя типами потоков заключается в том, что вызовы функций *pthread\_join()* и *pthread\_detach()* в отношении *detached* потока приводят к ошибке. Функция *pthread\_detach()* используется для перевода указанного *joinable* потока в состояние *detached*.

Функции *pthread\_attr\_\*stack\*()* предназначены для управления параметрами стека запускаемого потока. Дело в том, что значения параметров стека не являются стандартизованными, а поэтому могут различаться на различных ОС. Каждая из этих функций принимает на вход структуру атрибутов потока и связанный параметр:

— *pthread\_attr\_(get/set)stacksize()* — получение/установка размера стека создаваемого потока;

— *pthread\_attr\_(get/set)stackaddr()* — получение/установка стартового адреса стека создаваемого потока.

Поскольку все эти функции осуществляют доступ к структуре атрибутов потока, их вызов должен осуществляться перед созданием потока.

Функция *pthread\_self()* позволяет вызывающему потоку получить свой идентификатор, а *pthread\_equal()* позволяет сравнить пару идентификаторов потока. Функция *pthread\_once()* принимает пару аргументов:

— структуру синхронизации *once\_control*;

— функцию *init\_routine()*, подлежащую запуску в отдельном потоке.

Она устроена таким образом, что её многократные вызовы с одной и той же структурой синхронизации приводят к тому, что её функция-аргумент вызывается в отдельном потоке лишь один (первый) раз. На рисунке 1.1 представлен простейший пример работы с POSIX-потоками.

```

1  #include <pthread.h>
2  #include <stdio.h>
3  #include <stdlib.h>
4
5  #define NUM_THREADS 2
6  #define NUM_ITERS 100
7  #define NUM_REPEATS 80
8
9  static pthread_t threads[NUM_THREADS];
10 static char thread_args[NUM_THREADS];
11
12 void* task(void* arg) {
13     char c = *((char*)arg);
14     for (size_t i = 0; i < NUM_ITERS; ++i) {
15         for (size_t j = 0; j < NUM_REPEATS; ++j) {
16             putchar(c);
17         }
18         putchar('\n');
19     }
20 }
21
22 int main(int argc, char** argv) {
23     // init thread attributes
24     pthread_attr_t thread_attr;
25     pthread_attr_init(&thread_attr);
26     pthread_attr_setdetachstate(&thread_attr, PTHREAD_CREATE_JOINABLE);
27     // start threads
28     for (size_t i = 0; i < NUM_THREADS; ++i) {
29         thread_args[i] = 'a' + i;
30         int err = pthread_create(&threads[i], &thread_attr,
31                                 task, (void*)&thread_args[i]);
32         if (err) {
33             printf("ERROR: pthread_create: %d\n", err);
34             exit(-1);
35         }
36     }
37     // join threads
38     for (size_t i = 0; i < NUM_THREADS; ++i) {
39         int result_value;
40         void* result = &result_value;
41         int err = pthread_join(threads[i], &result);
42         if (err) {
43             printf("ERROR: pthread_join: %d\n", err);
44             exit(-1);
45         }
46         printf("INFO: thread %ld joined with result: %d\n", i, result_value);
47     }
48     printf("INFO: completed\n");
49     return 0;
50 }

```

Рисунок 1.1 – Пример работы с потоками POSIX

Здесь главный поток, выполняющий функцию *main()*, создаёт, запускает *NUM\_THREADS* потоков, выполняющих функцию *task()*, и ожидает их завершения. Функция *task()* выполняет циклический вывод аргумента типа *char* на консоль. На рисунке 1.2 приведен участок вывода данной программы.

```

1 aabbaabbaabbaabbaabbaabbaabbbbbb
2 aaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaa
3 bbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbbabababbbbaabbbbaabbbbaabbb
4 aaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaaa
5 INFO: thread 0 joined with result: 32765
6 INFO: thread 1 joined with result: 32765
7 INFO: completed

```

Рисунок 1.2 – Пример несинхронизированного вывода

Нетрудно заметить, что результат вывода представляет собой случайную последовательность символов 'a' и 'b'. Это происходит вследствие того, что ОС выполняет переключение между выполняемыми потоками в случайные моменты времени, вызывая тем самым прерывание последовательности одинаковых символов, печатаемых данным потоком. Для того, чтобы вывод символов осуществлялся в определенном неслучайном порядке, необходимо выполнять синхронизацию потоков, рассматриваемую в следующем подразделе.

## 1.2 Примитивы синхронизации

### 1.2.1 Мьютексы

На практике часто возникает необходимость синхронизации работы набора потоков. Более формально, необходимость синхронизации потоков возникает всякий раз, когда ими осуществляется доступ к некоторому общему ресурсу, при этом хотя бы один из них изменяет его состояние [3]. Подобная ситуация называется состоянием гонки (англ. *race condition*). Выполним краткий обзор средств синхронизации потоков, описанных в стандарте Pthreads.

Наиболее простым средством синхронизации является мьютекс (от англ. MUTual EXclusion), предназначенный для взаимного исключения выполняющихся потоков. Он предоставляет следующие гарантии:

- выполнение различными потоками кода, защищенного мьютексом, выполняется последовательно;
- любые изменения состояния системы (значения переменных, файлов, буферов ввода/вывода и т. д.), выполненные в коде, защищенном мьютексом, становятся доступны всем остальным потокам сразу после его освобождения.

Рассмотрим работу мьютекса  $M$  на примере взаимодействия двух потоков,  $P_1$  и  $P_2$ , выполняющих защищенный им участок кода  $C$ .

- 1  $P_1$  и  $P_2$  готовы приступить к выполнению  $C$ ;

- 2 ОС переключается на  $P_1$ ;
- 3  $P_1$  захватывает мьютекс  $M$  и начинает выполнение  $C$ ;
- 4 ОС переключается на  $P_2$ ;
- 5  $P_2$  пытается захватить  $M$  и блокируется ОС, поскольку мьютекс в данный момент уже захвачен  $P_1$ ;
- 6 ОС переключается на  $P_1$ ;
- 7  $P_1$  завершает выполнение  $C$  и освобождает  $M$ , делая тем самым совершенные им изменения состояния видимыми для всех потоков;
- 8 ОС переключается на  $P_2$  и разблокирует его, поскольку  $M$  в данный момент не захвачен;
- 9  $P_2$  захватывает  $M$ , выполняет  $C$ , а затем освобождает  $M$ .

Сформулируем список правил безопасного использования мьютексов:

- каждый мьютекс, захваченный потоком, должен им освобождаться;
- захват и освобождение множества мьютексов должны осуществляться симметрично во избежание взаимоблокировок (*deadlocks*).

К сожалению, выполнение данных правил, несмотря на простоту их формулировок, на практике является делом весьма затруднительным. Кроме этого, следует иметь в виду, что использование мьютексов, особенно блокирование ими крупных участков кода, приводит к существенному уменьшению скорости работы программы по следующим причинам:

- операции над мьютексами реализуются посредством системных вызовов, которые выполняются достаточно долго по определению;
- запрещаются локальные оптимизации ассемблерных инструкций относительно захвата и освобождения мьютекса, что существенно сказывается на эффективности выполнения кода центральным процессором;
- освобождение мьютекса приводит к инвалидации локальных кэшей ( $L1$  и  $L2$ ) всех ядер процессора.

Рассмотрим программный интерфейс Pthreads для работы с мьютексами. Мьютекс имеет тип *pthread\_mutex\_t*, а структура его атрибутов — *pthread\_mutexattr\_t*. Её инициализация может производиться статически (константа *PTHREAD\_MUTEX\_INITIALIZER* или динамически (функция *pthread\_mutexattr\_init()*). Для освобождения данной структуры используется функция *pthread\_mutexattr\_destroy()*. С помощью данной структуры можно задавать тип мьютекса (обычный или рекурсивный). Инициализация и освобождение мьютексов производится посредством функций *pthread\_mutex\_init()* и *pthread\_mutex\_destroy()* соответственно.

Для захвата мьютекса используются функции *pthread\_mutex\_lock()* и *pthread\_mutex\_trylock()*. Отличие между этими двумя функциями заключается в том, что вторая является неблокирующей — если мьютекс на момент её вызова уже заблокирован другим потоком, она возвращает код



ошибки в вызывающий поток немедленно, а не блокирует его. Функция *pthread\_mutex\_unlock()* используется для освобождения захваченного мьютекса.

## **2 СРЕДСТВА СТАНДАРТНОЙ БИБЛИОТЕКИ ЯЗЫКА C++ ДЛЯ ОРГАНИЗАЦИИ МНОГОПОТОЧНЫХ ВЫЧИСЛЕНИЙ**

\*\*\* Управление жизненным циклом потока + `std::thread` + `std::mutex`  
+ `std::lock_guard` + `std::condition_variable` + `std::promise` + `std::future` +  
`std::async` \*\*\* Прimitives синхронизации

## **ЗАКЛЮЧЕНИЕ**

...

## СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

- [1] Поток выполнения [Электронный ресурс]. — [https://en.wikipedia.org/wiki/Thread\\_\(computing\)](https://en.wikipedia.org/wiki/Thread_(computing)) : [б. и.].
- [2] POSIX Threads Programming [Электронный ресурс]. — [Б. м. : б. и.]. — Режим доступа: <https://computing.llnl.gov/tutorials/pthreads/>.
- [3] Tanenbaum, Andrew S. Modern Operating Systems [Текст] / Andrew S. Tanenbaum. — 3rd изд. — Upper Saddle River, NJ, USA : Prentice Hall Press, 2007. — ISBN: 9780136006633.