并发

并发并行? OS厨狂喜

并发程序指同时进行多个任务的程序

Go的并发程序?

- 1. 多线程共享内存 (更为传统, in ch9)
- 2. CSP: goroutine & channel (Communicating Sequential Processes,顺序通信进程,现代的并发编程模型)

我们需要更多的goroutines

Goroutines

协程?轻量级线程?比thread还便宜高效?? 😘

what

每一个并发的执行单元 = 一个goroutine

可以简单的把goroutine类比作一个线程(只是"类比",本质区别 in ch9)

程序启动——主函数在一个单独的 main gorourtine 中运行新的goroutine用go语句 (go 关键字)来创建

```
func f() ...

f() // 调用函数f(),等待其返回
go f() // 创建一个新的goroutine调用f(),无需等待其返回
```

e.g. fib()

```
func main() {
        go spinner(100 * time.Millisecond)
        const n = 45
        fibN := fib(n)
        fmt.Printf("\rFibnacci(%d) = %d\n", n, fibN)
}
// 整一个小动画, 省得算的无聊
// range `-\|/`? 但是它会转哎 😌 👸
func spinner(delay time.Duration) {
        for {
                 for _{\cdot}, r := range <math>\cdot - \cdot | \cdot | \cdot |
                          fmt.Printf("\r%c", r)
                          time.Sleep(delay)
                 }
        }
}
func fib(x int) int {
        if x < 2 {
                 return x
        return fib(x-1) + fib(x-2)
}
```

main goroutine 先整了个新的goroutine跑 spinner() 函数,然后无需等待继续跑自己的 fib() 函数,两者**同时执行**

注意,spinner可是一个无限循环,但是并没有一直转下去,因为主函数不会等其他的goroutine,跑完之后就返回。主函数返回时,所有的goroutine都会被直接打断,程序退出

Channels

what

管道, pipe? 😜

通信机制! channel可以让一个goroutine给另一个goroutine发送值信息

每个channel都有一个特殊的类型,也就是channels可发送数据的类型 e.g.可发送int数据的channel(一般写为chan int)

```
ch := make(chan int) // ch type--'chan int'
```

make大法创建,引用类型(类似于map)

make, 无缓存 / 有缓存 (即容量大小) channel

```
ch = make(chan int) // 无缓存
ch = make(chan int, 0) // 无缓存(容量为0? 0就是无! 😂)
ch = make(chan int, 3) // 有缓存,容量为3
```

通信操作

1.发送 2.接收 (pipe, 人称小channel 😘)

两个操作都用 <- 运算符(生动形象)

```
ch <- x // 向ch发送x (or ch接收x)
x = <-ch // 用x接收ch发送的内容
fmt.Println(<-ch) // 其实<-ch这个整体就代表ch要发送的内容
```

e.g. 分段求和 (数据并行?! 👺)

```
func sum(s []int, c chan int) {
    sum := 0
    for _, v := range s {
        sum += v
    }
    c <- sum // 将结果发送到通道
}

func main() {
    s := []int{7, 2, 8, -9, 4, 0}

    c := make(chan int) // 创建通道
    go sum(s[:len(s)/2], c)
    go sum(s[len(s)/2:], c)

    x, y := <-c, <-c // 从通道接收
    fmt.Println(x, y, x+y)
}</pre>
```

其实还有 3.关闭 close

close(ch)

就OK咯

channel关闭后,对ch进行发送操作——异常,但是之前已经发送成功的数据还可以接收到

无缓存Channels

基于无缓存的Channels的发送 / 接收操作会导致发送者goroutine阻塞,直至另一个接收 / 发送发送&接收操作——一次同步操作(基于无缓存Channels)
So, 无缓存Channels也称为同步Channels

串联的Channels (Pipeline)

woc, 管道! 贞德试泥鸭!!

channels将多个goroutine连接在一起,一个channel的输入作为下一个channle的输出

```
----- 1, 2, 3 ----- 1, 4, 9 ------
| Counter |----->| Squarer |----->| Printer |
 ----- naturals(ch) ----- squares(ch) -----
func pipelineEx() {
   naturals := make(chan int)
   squares := make(chan int)
   // Counter
   go func() {
       for x := 0; x < 10; x++ \{
          naturals <- x
       }
       close(naturals)
   }()
   // Squarer
   go func() {
       // chan int 也可以for range?!
       for x := range naturals {
           squares <- x * x
       }
       close(squares)
   }()
   // Printer
   for x := range squares {
       fmt.Println(x)
   }
}
```

channels不一定非得close,没用时会被垃圾回收器自动回收(~文件,每个打开的文件,不需要的时候都得close关闭)

但是不关闭可能会死锁! 详见后面"带缓存的Channels" 重复关闭channels -> 异常!

单向Channel

有时候只需要发送 / 接收,即只需要一个方向的channel out chan<- int 只发送, int <-chan int 只接收 // 刚才的Counter, Squarer, Printer写出函数 func counter(out chan<- int) { // 只发送 for x := 0; x < 100; $x++ \{$ out <- x } close(out) } func squarer(out chan<- int, in <-chan int) { // out只发送, in只接收 for v := range in { out <- v * v } close(out) } func printer(in <-chan int) { // in只接收</pre> for v := range in { fmt.Println(v) } }

带缓存的Channels

有点像生产者-消费者 & 队列 (buffered channels) 了

```
ch := make(chan int, 3)
ch <- 1
ch <- 2
ch <- 3
// <- 1 2 3 <-
for x := range ch {
    fmt.Println(x) // 1 2 3
}</pre>
```

但是上面这个会死锁! why?

for x := range ch , 会持续从通道读取 , 直到通道被显式关闭 没close导致的! 阻塞 (堵上了就死锁)

So, AC code:

```
ch := make(chan int, 3)
ch <- 1
ch <- 2
ch <- 3
close(ch) // 由发送方关闭channel
// <- 1 2 3 <-
for x := range ch {
    fmt.Println(x) // 1 2 3
}</pre>
```

是**队列(FIFO)**的模样~ 🍑

并发循环

循环创建多个goroutine?

wait

main goroutine只管创建不等待,自己跑完也不管了,等等孩子哇 😉

我真的得让你wait一下了◎

sync.WaitGroup , 为wait而生! 😜

```
func main() {
    values := []int{1, 2, 3, 4, 5}
    // 创建等待组
    var wg sync.WaitGroup
    for _, v := range values {
        wg.Add(1) // 为每个goroutine增加计数
        go func(val int) {
           defer wg.Done() // 完成后减少计数
           // 处理val
           fmt.Println(val * val)
       }(v) // 注意这里传递v的副本
    }
    wg.Wait() // 等待所有goroutine完成
 }
咦? Add(), 怎么这么像 signal() 😩; 这 Done(), 不分明是 wait() 吗 😜 (或者反一下)
这里的顺序还是乱的,只是成功让main稍微wait了一下,但还是win! 💗
```

error handling

整一个 errChan , make(chan error)

```
func process(val int) (int, error) {
    if val == 0 {
        return 0, errors.New("invalid value")
    }
    return val * val, nil
}
func main() {
    values := []int{1, 2, 3, 0, 5}
    var wg sync.WaitGroup
    errChan := make(chan error, len(values))
    resultChan := make(chan int, len(values))
    for _, v := range values {
        wg.Add(1)
        go func(val int) {
           defer wg.Done()
            res, err := process(val)
            if err != nil {
               errChan <- err
                return
            }
            resultChan <- res
        }(v)
    }
    // 等待所有goroutine完成
    go func() {
       wg.Wait()
       close(resultChan)
       close(errChan)
    }()
    // 处理结果
    for res := range resultChan {
        fmt.Println("Result:", res)
    }
    // 处理错误
    for err := range errChan {
```

```
fmt.Println("Error:", err)
}
```

select多路复用

select 语句,有点像 switch ,可以根据不同channels的情况对应不同的操作

证件照:

e.g. 火箭发射,如果5秒内按下回车键,则放弃发射(abort);否则起飞!!

```
func rocketLaunch() {
       abort := make(chan struct{})
       go func() {
               os.Stdin.Read(make([]byte, 1)) // 读取一个字节
               abort <- struct{}{}</pre>
       }()
       fmt.Println("Commencing countdown. Press return to abort.")
   select {
   case <-time.After(5 * time.Second):</pre>
       // 如果是正常的倒计时
       // 继续等
   case <-abort:</pre>
       // 如果abort管道传来喜报
       // 直接寄
       fmt.Println("Launch aborted!")
       return
   }
       fmt.Println("起飞!!")
}
```

并发的退出

Go语言并没有提供在一个goroutine中终止另一个goroutine的方法,由于这样会导致goroutine之间的共享变量落在未定义的状态上。

那麻麻怎么让我回家吃饭呢? 🙄

喊我一声就是咯 😜

通道通知退出

通过关闭通道或发送信号来通知goroutine退出

就像刚才的abort通道一样,检测到回车发个消息,通知火箭该坠机了 😂 😂

但其实channel close关闭时也会发出信号(广播机制),所以关闭通道也可以坠机的 😂 😂

基本模式

```
func worker(stopCh <-chan struct{}) {</pre>
   for {
       select {
       case <-stopCh: // 收到退出信号
           fmt.Println("Worker exiting")
       default:
           // 正常工作
           fmt.Println("Working...")
           time.Sleep(1 * time.Second)
       }
   }
}
func main() {
   stopCh := make(chan struct{})
   go worker(stopCh)
   // 运行5秒后停止
   time.Sleep(5 * time.Second)
   close(stopCh) // 关闭通道通知退出
   // 等待worker退出
   time.Sleep(1 * time.Second)
}
```

多个goroutine同时退出

```
func main() {
   var wg sync.WaitGroup // 1. 创建WaitGroup用于等待goroutine结束
   stopCh := make(chan struct{}) // 2. 创建退出信号通道
   // 3. 启动3个worker goroutine
   for i := 0; i < 3; i++ \{
       wg.Add(1) // 增加WaitGroup计数器
      // go func表示启动worker
       go func(id int) {
          defer wg.Done() // goroutine结束时减少计数器
          // 4. 阻塞等待退出信号
          <-stopCh
          fmt.Printf("Worker %d exiting\n", id)
       }(i) // 注意这里传递i的副本
   }
   // 5. 主goroutine等待2秒
   time.Sleep(2 * time.Second)
   // 6. 关闭通道通知所有worker退出
   close(stopCh)
   // 7. 等待所有worker完成
   wg.Wait()
}
```

context包

更现代的解决方案?! 😧

有多现代? 😜

(仅提一下,详情可询问八个字母的高人)

基本用法

```
func worker(ctx context.Context) {
   for {
       select {
       case <-ctx.Done(): // 收到取消信号
           fmt.Println("Worker exiting:", ctx.Err())
       default:
           // 正常工作
           fmt.Println("Working...")
           time.Sleep(1 * time.Second)
       }
   }
}
func main() {
   ctx, cancel := context.WithCancel(context.Background())
   go worker(ctx)
   // 运行5秒后取消
   time.Sleep(5 * time.Second)
   cancel() // 发送取消信号
   // 等待worker退出
   time.Sleep(1 * time.Second)
}
```

带超时的取消

```
func main() {
    // 设置3秒超时
    ctx, cancel := context.WithTimeout(context.Background(), 3*time.Second)
    defer cancel() // 确保资源释放

go worker(ctx)

// 等待worker退出
    time.Sleep(4 * time.Second)
}
```