**Concurrency Bugs检测技术研究**

刘宁 李菁菁 夏亦谦 高策 张坚鑫

**摘 要** 在多核时代，如何在多线程软件发布之前对其有效地测试并检测到concurrency bug很重要。但Concurrency bug是最难检测和调试的一类Bug。当前对concurrency bug的检测和验证已经有不少成果。本文对几种不同的concurrency bug检测技术进行了描述和比较。

**关键词** 并发，Bug检测，数据竞争

**Researches on Concurrency Bug Detection**

LIU Ning LI Jing-jing XIA Yi-qian GAO Ce ZHANG Jian-xin

**Abstract** In the multi-core era, it is critical to efficiently test multi-threaded software and expose concurrency bugs before software release. However, concurrency bugs are among the most difficult to detect and diagnose of all software bugs. Previous work has made significant progress in detection and validation. In this paper, we describe and compare several different technologies to detect concurrency bugs.

**Keywords** Concurrency, Bug detection, Data-race

1. **引言**

随着硬件技术的发展，计算机步入了多核时代，软件并发执行以更充分地利用资源，提高运行效率。

但是并发执行的不确定性可能造成一些Concurrency bug。例如在输入相同的情况下，如果线程没有适当地同步，也会导致输出结果不同。还有不同线程对共享内存的交叉存取导致内存状态错误。

针对以上问题，产生了基于对程序的静态分析和动态分析的Concurrency bug检测技术。

本文总结了近年来学术界为检测Concurrency bug而做出的尝试，例如Goldilocks[1], MUVI[5], ConSeq[6], CFP[7]等。本文列举了这些技术对应的系统，分析并比较系统间的差异，以及各自的特点与缺陷。

1. **Concurrency Bug**
   1. Concurrency Bug分类
      1. 数据竞争(Data race)

数据竞争是指冲突的内存访问，即多个线程同时访问相同的地址，且至少有一个为写操作。如图2-1所示，如果没有同步机制，可能存在任意顺序的内存访问，从而导致内存状态不同。

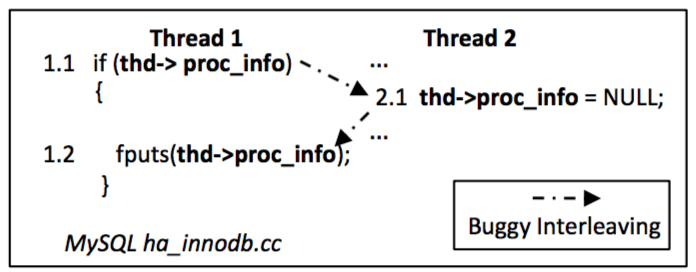


图2-1 数据竞争

* + 1. 非数据竞争(Non-Data race)

通常来说，解决数据竞争的方法是对其加锁，但这不一定能够解决问题。如图2-2所示，即使对gCurrentScript的访问被锁保护起来，由于执行顺序的不同，还是会引发错误。

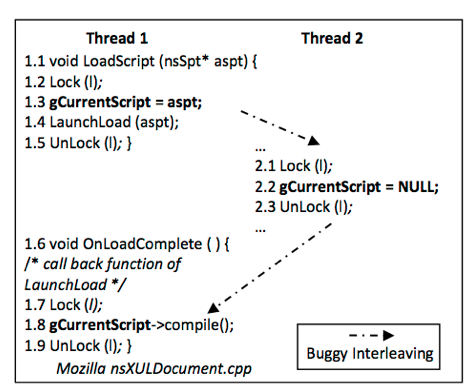


图2-2 非数据竞争

* 1. Concurrency Bug特征

对现实世界concurrency bug特征的研究发现：

1. 非死锁concurrency bug里的三分之一是因为原子性被破坏导致的。究其根本，这类错误是程序员的串行编程思维所导致的，不能通过简单的同步语义，例如锁和事务表达出来。[11]
2. 34%的非死锁concurrency bug均存在多变量问题，不能被已有bug detection工具发现。MUVI重点解决了多变量导致的concurrency bug[5]。
3. 92%的concurrency bug都可以在不多于4次的内存读写后被触发。在ConSeq里面也有用到这个特征[6]。
4. 73%的concurrency bug都不能通过简单地添加或者改变锁来进行修复，而且许多修复第一次都是失败的。
5. Concurrency bug通常发生在一个线程里。即错误是由多线程引发的，但通常仅有一个线程产生了可见错误。可以将分析阶段分为并发分析和顺序分析两个阶段。[6]
6. Concurrency bug的Failure pattern和sequential bug相似。可以参照sequential bug的failure pattern找到可能由从currency bug导致failure的地方。[6]
7. **Concurrency Bug检测技术**
   1. MUVI

之前已有不少检测concurrency bug的方案，但它们都无法处理多变量问题。因为它们没有检测变量间的一致性关系。MUVI通过代码分析和数据挖掘技术检测多个变量间的相关关系，并检测其在交互过程中产生的concurrency bug。主要因为两个原因引起多变量concurrency bug：

1. 关联变量没有被同时更新(inconsistent updates)
2. 在对关联变量进行存取操作时，没有同时对它们进行保护(multi-variable concurrency)
   * 1. MUVI实现

MUVI(Multi-variable Inconsistency)的实现分为两个步骤，首先需要发现多变量的关联关系，然后基于关联关系，去发现（1）同时更新的bug（2）多变量的concurrency bug。

* + - 1. 变量关联性分析

在代码关联性分析中，需要进行两种关系的分析，一种是Access Together，一种是Access Correlation。Access Together是用对变量的访问在源代码中的距离来衡量两次访问之间的关系。Access Correlation是用两次访问同时出现的概率来衡量两次访问之间的关系。

在最后的Correlation Generation阶段，MUVI会根据以上两个评价标准来确定关联性。

* + - 1. Bug Detection

在bug detection阶段，MUVI会根据关联性分析得到的结果，来分析两类Bug。

对于没有同步更新的Bug，最初的算法是在结果中，找到Write(x) => AnyAcc(y)关系，将其列为同步更新Bug的候选集合，然后进行排序。以上过程是用静态分析来实现的。

对于两个变量的数据竞争Bug，MUVI主要扩展了目前的Lockset算法。因为MUVI使用静态分析来检测变量访问的关联性，而Lockset使用动态分析来确定是否有数据竞争问题，因此需要使用代码动态翻译技术来将MUVI与 Lockset算法结合起来。

如图3.1-1所示，在原本的Lockset算法中，它保证同一个变量x的读和写被一个公共的锁所保护，而在MUVI的实现中，如果x与y之间有关联性，那也必须要有一个公共的锁来保护x和y。

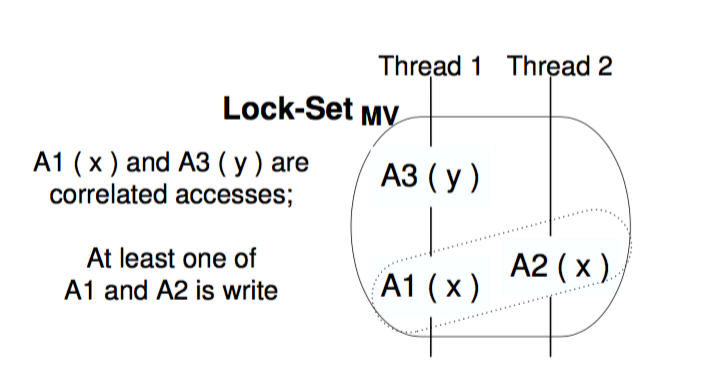


图3.1-1 MUVI扩展的Lockset算法

* 1. ConSeq

ConSeq取自Consequence，是一个面向结果的反向分析框架。该系统分析Bug的生命周期三阶段（分别为产生，传播和造成系统崩溃），利用Concurrency bug的特性C、E和F，反向找到可能存在的Concurrency bug。

* + 1. Bug生命周期

如图3.2-1所示，Bug的生命周期包含三个过程：

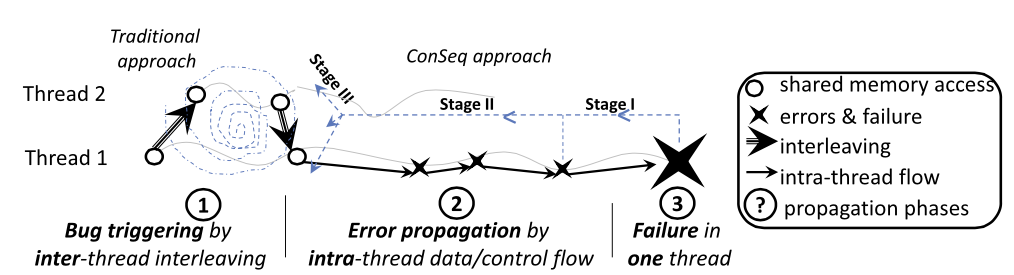


图3.2-1 Bug生命周期

* 触发：不同线程交叉访问共享内存，在某种执行顺序下产生错误数据；
* 传播：错误数据被读指令获取，程序执行时继续传播；
* 失败：某个操作使用错误数据，导致可见错误，例如程序崩溃、陷入死循环或产生错误输出。

例如在图3.2-2中，S3执行后S1执行，导致内存中被写入错误的runningURL值，是触发阶段；然后S4中读入了runningURL错误数据，是传播阶段；最后不满足断言，是失败阶段。

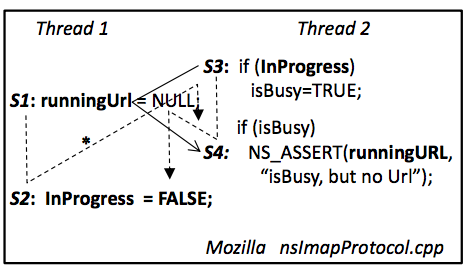


图3.2-2 Bug传播过程

* + 1. ConSeq实现

ConSeq结合静态分析与动态分析技术，使用图3.2-3所示模型，沿着bug传播链反向分析可能存在的Bug。

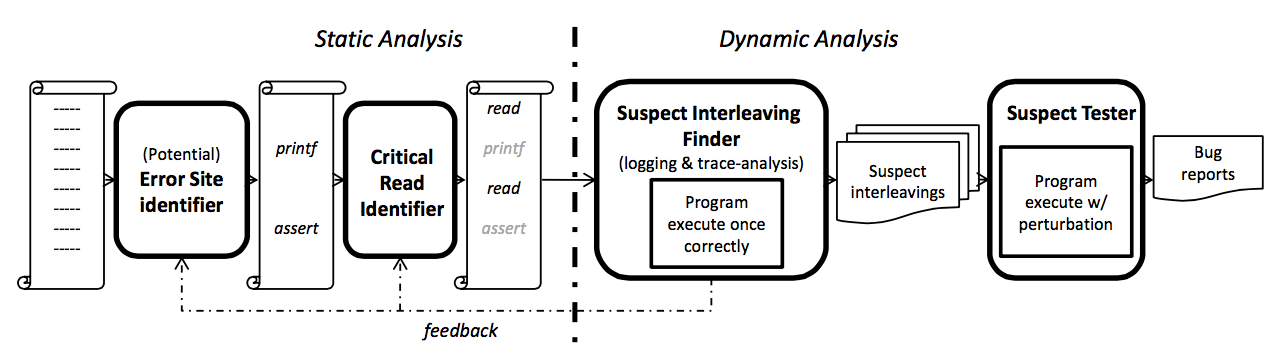


图3.2-3 ConSeq结构

* Error-site identifier，通过对二进制文件的静态分析，找出可能的failure的位置，比如Assertion。
* Critical-read identifier，找到影响error site的critical read。因为本文指出，能够导致程序崩溃的原因一定是由读操作引起的。如图3.3-2，在这个代码片段中，S4对runningURL的读操作就是critical read。
* Suspicious-interleaving finder，执行一次程序，得到相应的trace。分析trace文件，得到suspicious-interleaving。
* Suspicious-interleaving tester，执行上一步产生的的suspicious-interleaving, 动态分析，找到那些真正会导致的failure的bug。
  1. CFP

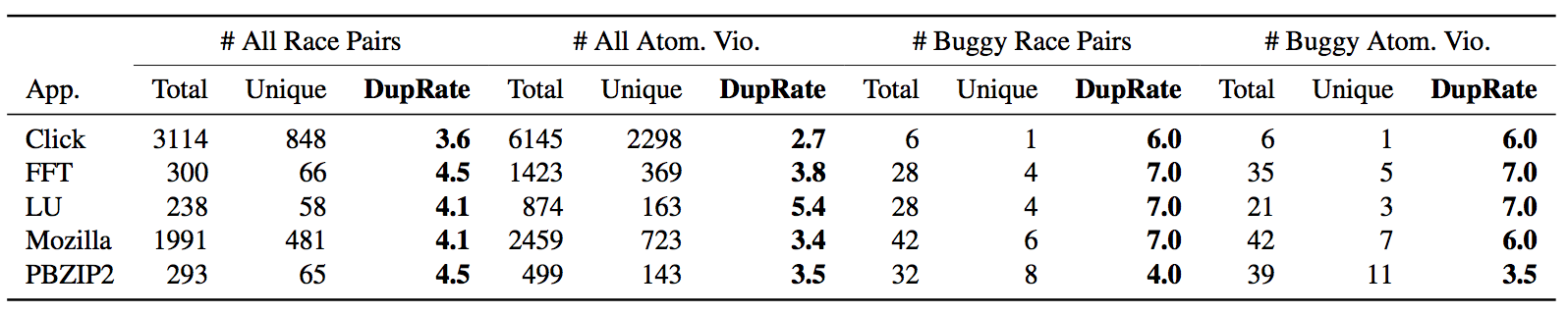
根据每个输入所覆盖的并行函数对(CFP)选择输入集合，从而减少对同一Bug的重复检测。

* + 1. Bug检测存在冗余

现有的技术通常包括以下几个步骤：（1）设计Input, 产生测试输入来保证代码的覆盖率（2）检测Bug， 使用动态Bug检测工具找到可能的Interleaving（3）验证Bug，对每个输入执行多次，来排除掉一些疑似的Bug。

但输入之间存在大量的重合，即同一个bug可以被多个输入检测到。因此会带来10倍到100倍的性能下降。如表3.3-1所示，每个检测出的data race或atomicity violation都平均被2.7-4.5个输入检测到。

表3.3-1 检测重复率



* + 1. CFP

CFP是Concurrent function pair的缩写，是能够并行执行的函数对。如图3.3-1所示，由于锁的存在，foo1()和bar()可以并行执行，而foo2()和bar()不可以。

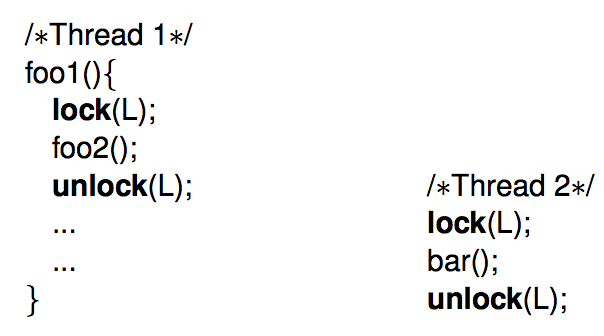


图3.3-1 并行函数对

可以使用同步信息来判断函数是否能够并行执行。如图3.3-2伪代码所示。

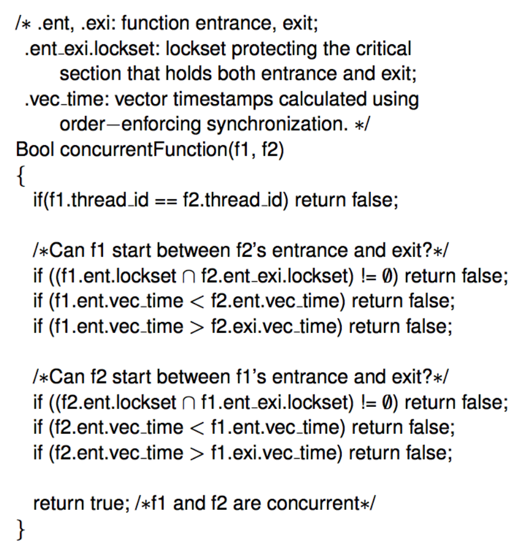


图3.3-2 判断并行函数对伪代码

* + 1. 基于CFP的检测技术实现

第一步对每个输入，分析其能覆盖的并行函数对，并生成并行函数对集合(aggregated CFP)。第二步，选择最小输入集合，使其能够覆盖并行函数对集合。但这是一个NP问题，所以采用贪心算法来得到近似最优解。如图3.3-3所示。第三步，使用已有的data race和atomicity violation检测器对选择的输入进行检测。

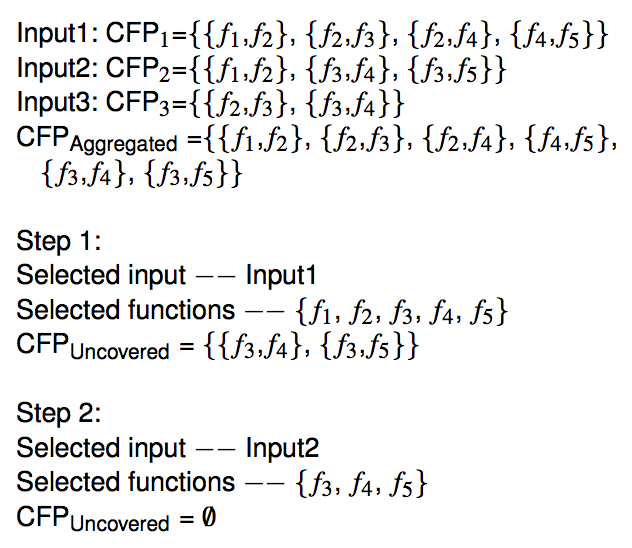


图3.3-3 选择输入

* 1. OSCS

OCSC通过找到order-sensitive critical sections, 来检测非数据竞争引起的concurrency bug。

* + 1. 检测OSCS

如图3.4-2所示，临界区有不同类型。其中真正引发bug的是order-sensitive临界区。

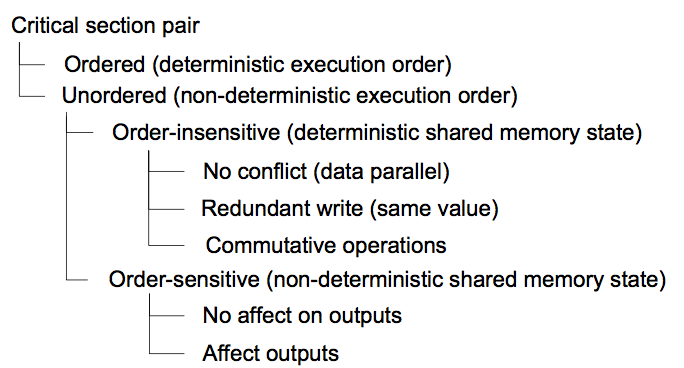


图3.4-2 临界区类型

因此OSCS利用不同临界区的特征，来识别出有序的临界区，无序但是对顺序不敏感的临界区。如果不是上面所述两种临界区，就会被认定为order-sensitive critical section。

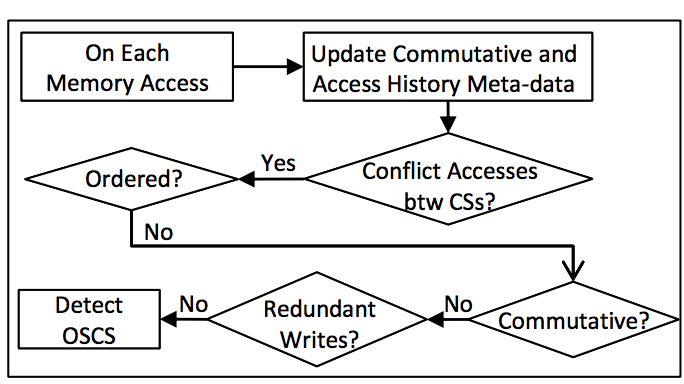


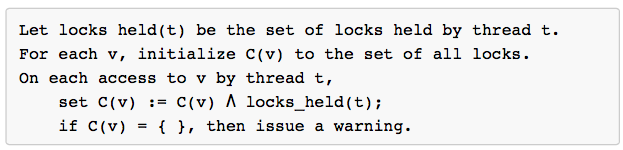
图3.4-3 OSCS检测方法

* 1. Goldilocks

Java以共享内存作为内存模型[2]，因此存在多线程环境下的数据竞争问题。Goldilocks[1]在Java虚拟机上实现，能够动态检测数据竞争。它引入了一种新的运行时错误 - DataRaceException。每当程序中出现数据竞争，虚拟机就会抛出DataRaceException，避免问题继续扩散。

* + 1. Lockset算法

Goldilocks扩展了Eraser[3]提出的Lockset算法。Lockset算法的思想是：如果一个共享变量在多线程执行过程中能够始终被至少一个锁保护的话，那么该共享变量不会发生数据竞争；反之，则有可能发生数据竞争。基于这样的观察，提出了Lockset的算法：



算法3.5-1 Lockset

算法分为两个阶段。第一阶段初始化，对于每个线程t，维护一个locks\_held(t)表明当前获得的锁集；对于每一个共享变量v，这个变量在初始化的时候获得程序执行过程中的所有可能锁集C(v)。第二阶段更新，对于当前线程的每一次读写操作，更新被访问变量的候选集合C(v)。

Lockset是一种动态检测算法，需要动态地对程序代码进行改写，用以统计读写、加锁释放锁、内存声明还有线程创建等操作。基于对这些操作的Trace，可以用Lockset得到可能出现数据竞争的变量。

* + 1. Goldilocks形式化描述

Goldilocks提出了一种形式化的描述方法，来对读写、加锁释放锁操作等等进行更好的描述与刻画。它将所有需要关注的操作抽象成了三种类别，分别是SyncKind，DataKind和AllocKind。每一种类别是一些抽象操作的集合，这些集合在Goldilocks中被定义为：

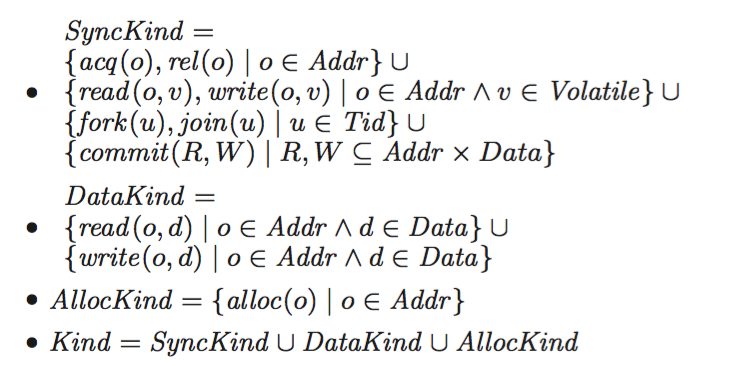


图3.5-1 Goldilocks形式化定义

Lockset的更新规则如下：

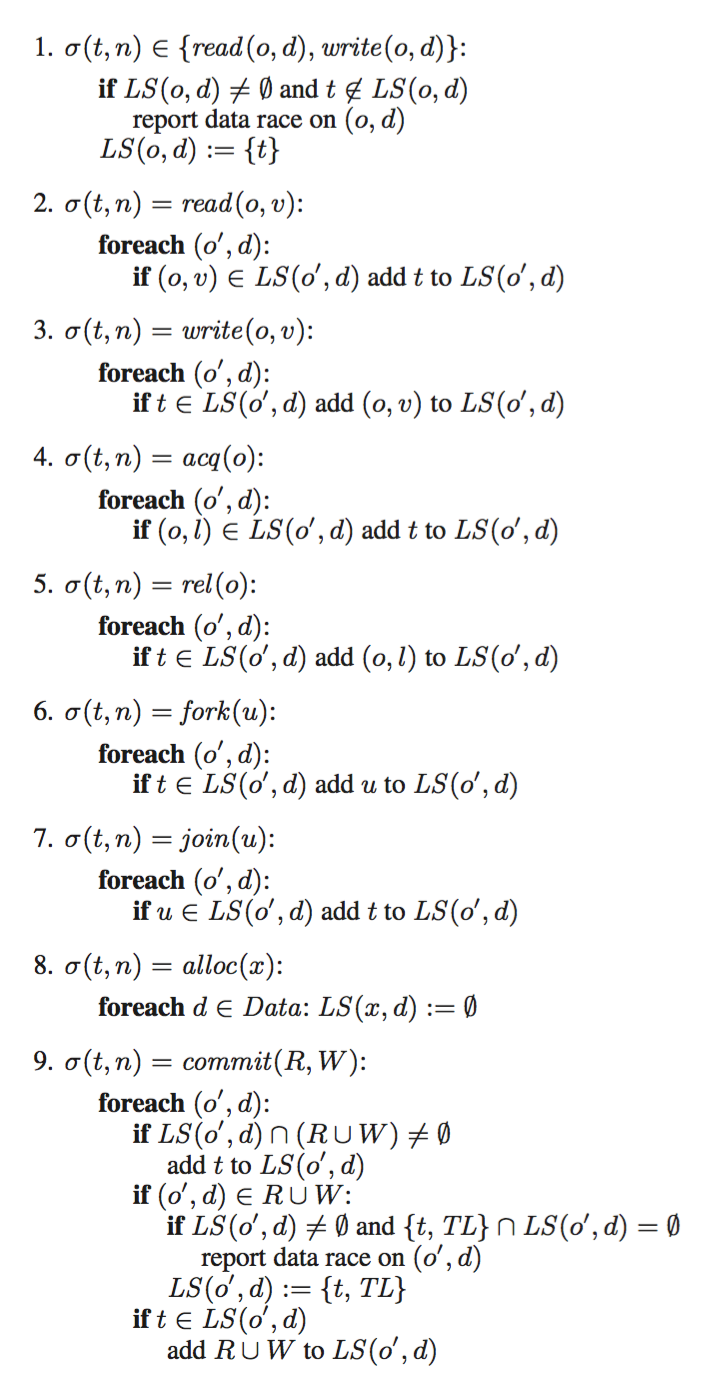


图3.5-2 更新规则

这样的抽象使得Goldilocks对于事务，原子变量和其他的同步操作有更好的支持。

* + 1. 不同实现方式比较

Goldilocks有两种实现方式。在较早发表的论文中，Goldilocks实现在Kaffe（C语言实现的Java虚拟机）的运行时引擎解释器模式下。这样实现的优势在于能够得到源代码在虚拟机内部，内存的布局，以及可以使用虚拟机内部实现的诸多算法。

除了上述方法，Flanagan和Freund在ROADRUNNER上也实现了Goldilocks算法[4]。ROADRUNNER是一个动态分析工具，在这样的实现中，Goldilocks算法在加载时动态插入Java字节码指令。

* + 1. 与Eraser比较

之前的Lockset算法比较保守，因此常会在一些没有数据竞争的情况下抛出异常。Goldilocks对于数据竞争的检测更加准确。

除此之外，Goldilocks的形式化抽象，使得它可以支持更多的同步方法。比如对于内存事务的方法进行同步的操作，以及volatile变量的读写等等。这些同步方法在传统的算法中都是没有支持的，而Goldilocks可以。

* 1. AVIO

AVIO针对原子性问题进行检测。

* + 1. 程序员的原子性思维

AI invariants(交错访问不变性)：如果一条指令与之前的一条指令访问的是相同内存并且具有原子性，那这条指令就具有AI invariants。

不同的程序员对原子性的考虑是不一样的。而程序员很难对复杂程序中可能存在的交叉存取考虑清楚。所以最好的方法是通过不断地执行程序来学习程序的行为。

由于concurrency bugs的两个特点，使得AVIO中的学习过程并不难：

* 正确的执行结果可以通过少数的尝试被确定，因为concurrency bugs出现的次数并不多。
* 充分性问题很容易解决，因为对于有很多交叉存取的程序，每一次执行都可能得到不同的执行路径。

(这部分感觉需要改)

所以对于AVIO来说，concurrency bug的不确定性提供了独特的优势：用可以触发bug的输入执行程序若干次，会得到高质量的训练结果。

* + 1. AVIO的算法

检测算法：通过对程序的分析得到如图3-6.1所示的状态机，检测到违反AI invariants的部分。图3-6.1的路径从表3.6-1中列举的交叉存储的八种情况得到。

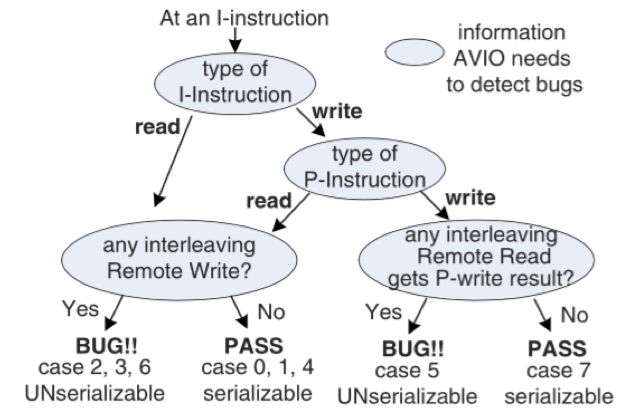
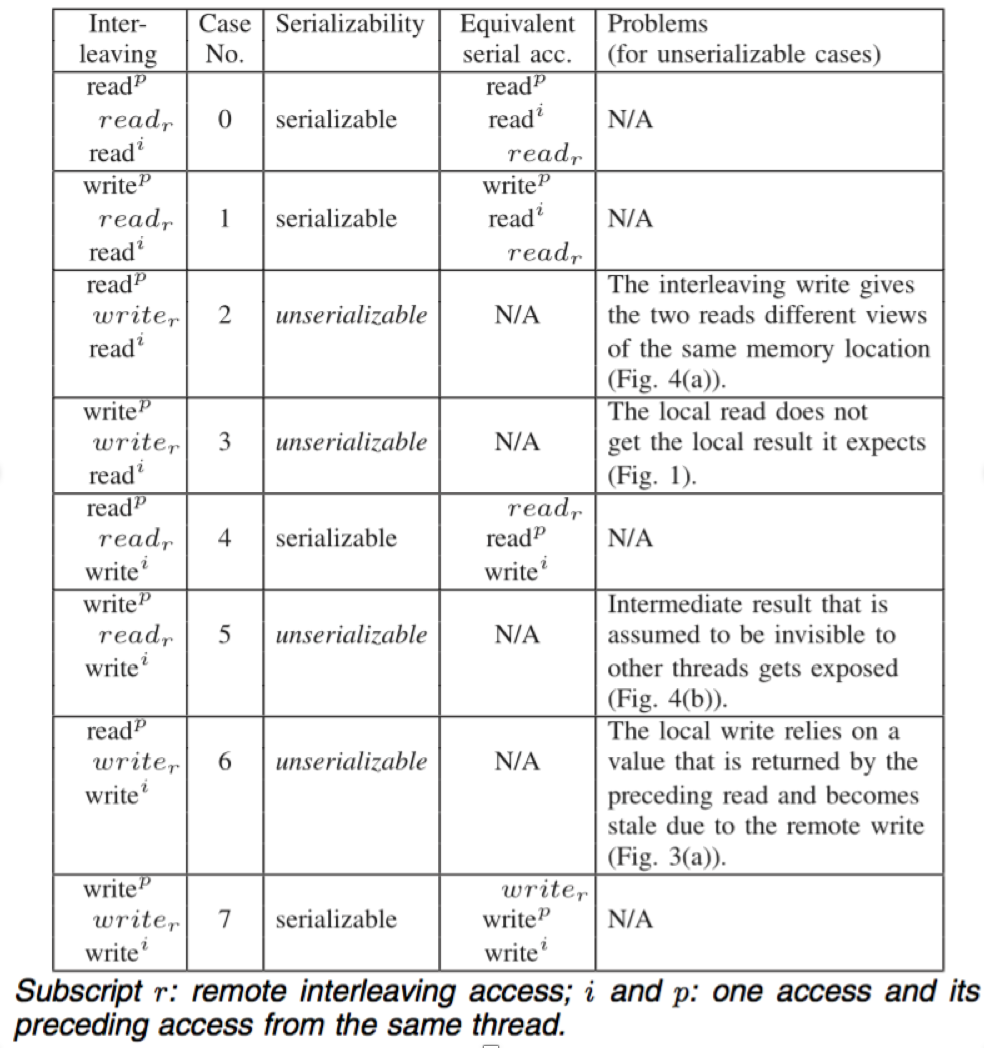


图 3.6-1 AVIO程序分析状态机

推断算法：AVIO-IE通过若干次运行，抓取出一些AI invariants。把这些初始化为一个AI集，包含所有的全局内存访问部分。再运行程序，如果AVIO报出了有violation的指令i，那么i就会从AI集中移除。迭代直至AI集收敛。

表3.6-1 对同一变量的交叉存储的八种情况

1. 分析与比较
   1. 系统优缺点分析
      1. MUVI

MUVI可以发现多变量引发的concurrency bug，对lock-set与happens before算法的改进带来较小的性能负荷。

MUVI中有许多阈值需要用户根据实际情况进行调整，即使提供了灵活性，但给用户带来较大负担。

MUVI可以被已有工具(例如Autolocker 和Colorama)扩展，具有较高的可扩展性。

同时，由于MUVI对程序进行静态分析，没有考虑动态运行过程输入对变量相关性的影响，所以得到的变量相关关系和实际情况存在差异，导致漏报误报等错误。

* + 1. AVIO

AVIO的算法使用了计算机系统中非常经典的模式匹配的思想，使得算法在实现过程中比较简单，除此之外，AVIO提供了软件和硬件层面的两种实现方式，各自有着不同的使用场景，软件层面的实现更加简单，但是有着比较高的overhead，而硬件层面的实现则需要使用添加或修改硬件结构的方式来实现AVIO，比较复杂，但是会有着更好的效率。

检测结果依赖输入，不断调整输入来找到AI Invariants，整个过程需要接近100次的程序运行，却仍不能保证所有的AI Invariants都被找到。

* + 1. ConSeq

ConSeq从产生bug的error site开始，一步步反向查找出错路径，所以可以给用户提供更具有解释性的bug report。

由于ConSeq利用了Concurrency bug传播路径较短的特点，无法找到有较长传播路径的Bug。

* + 1. CFP

CFP大大减少检测bug所需要的程序运行次数，提高检测效率。同时，它利用已有的bug detector，具有较高可扩展性。

选择部分输入可能会导致False positive比较高。这是因为，某些并行函数对在特定输入下执行时，才会产生Bug。而本文使用CFP选择了部分输入，可能并不包括这个特定输入，所以Bug并未被检测到。

* + 1. OSCS

OSCS提出order-sensitive critical section的概念。它可以检测多种bug，包括原子性冲突，顺序冲突和多变量引发的bug，而不是局限于一种。通过排除法来检测非数据竞争bug。

它除了软件实现，还有硬件实现。硬件实现只有0.23%的延迟。

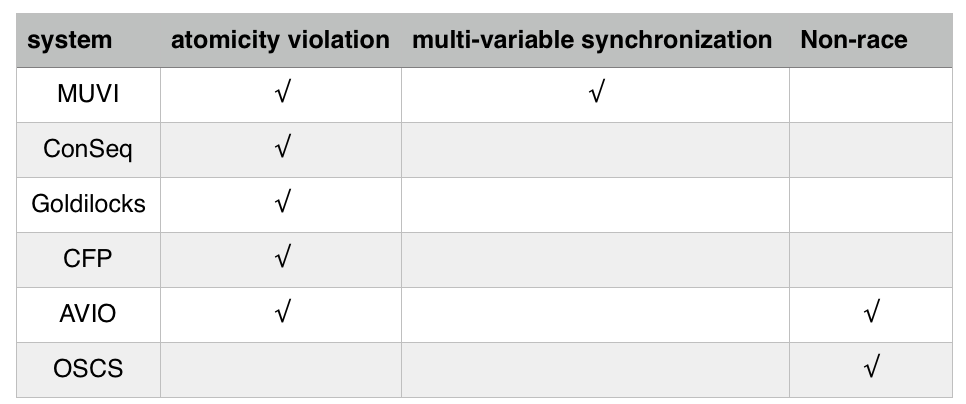
* + 1. Goldilocks

Goldilocks拓展了Lockset算法，其最大的优势在于，因为给出了形式化的算法描述，使得算法的扩展变得简单。Goldilocks不仅可以检测传统的同步操作，加锁与释放锁造成的数据竞争Bug，同时也可以支持Transaction，volatile变量等新的同步方式。而且论文提出了将Goldilocks实现在Java VM层的想法，这样可以复用虚拟机中的代码，使得Goldilocks实现起来更加方便。

Goldilocks也存在一些缺点，因为它是基于动态分析进行的，所以非常依赖程序的执行路径，所以不可能找到所有的Bug。另外，目前的实现都是针对于Java语言的，不适用于其他语言，通用性不是特别好。不过从研究的角度来讲，Goldilocks为在检测新的同步方法引入的数据竞争Bug提供了一个方向。

* 1. 系统原则分析
* Hybrid：Goldilocks仅使用动态分析技术，而MUVI、CFP和ConSeq系统将静态分析和动态分析技术相结合，体现了Hybrid原则。在计算机系统中，在一件事情上常常会有意见相左的两种设计理念。在Kernel的设计历史中，就存在Monolithic kernel和Micro kernel之争。而在两者的基础上，有研究将两者结合起来，提出了Exo kernel的概念，这样的设计理念可以总结为Hybrid原则：即在两种不同的设计方式可供选择时，将两者进行结合也可能是另外一种值得考虑的设计方式。在大多数的concurrency bug的检测技术中，大多数技术都是使用程序的动态分析或者是静态分析来实现的。而MUVI在变量的关联性分析时，使用了静态分析的技术，而在数据竞争Bug的检测时，对Lockset算法进行了改进，运用了基于动态分析的检测技术。将两种程序分析技术结合起来，使得MUVI在拥有合理的overhead的同时准确性也得以保证。在大多数的concurrency bug的检测技术中，大多数技术都是使用程序的动态分析或者是静态分析来实现的。而MUVI在变量的关联性分析时，使用了静态分析的技术，而在数据竞争Bug的检测时，对Lockset算法进行了改进，运用了基于动态分析的检测技术。将两种程序分析技术结合起来，使得MUVI在拥有合理的overhead的同时准确性也得以保证。由以上的例子可以看出，这样的设计原则在系统的设计过程中是非常常见的。不同的两种设计哲学，未必是不能相互结合的。
* KISS：KISS(Keep it simple, stupid)原则强调设计的简单性。CFP系统在计算完每个输入所能覆盖的并行函数对后，需要选择输入的子集以覆盖所有的并行函数对。在选择输入的过程中，它并没有试图找到最优解，因为这将是一个NP问题。而是使用贪心算法得到近似最优解。它牺牲结果的准确性来简化复杂的问题。这体现了KISS(Keep It Simple and Stupid)原则。
* Avoid excessive generality：每个系统试图解决某一类或某几类的concurrency bug，而不是一次性解决所有的问题。这体现了避免过度通用(Avoid Excessive generality)原则。表4.2-1总结了不同系统检测的concurrency bug 种类。

表4.2-1 不同系统检测bug种类



* Principle of least astonishment：最小惊讶原则要求系统在设计时，尽量符合用户已有的经验和习惯。ConSeq系统沿着bug传播链反向寻找产生bug的代码，因此产生的bug report相较于其他系统，可以给出更多信息，方便用户分析bug真实产生的原因和过程，用户友好度更高。
* Avoid rarely used components: Lockset 算法和happens-before算法是已有的两种具有代表性的data race bug检测算法，并且被广泛使用。MUVI可以对这两种算法分别进行扩展，来检测多变量之间的data race bug。
* Be explicit： 这条原则要求系统在设计时，尽量明确所有的假设。MUVI在判断变量间的关联关系时，假设关联关系和内存访问之间的距离以及同时出现的概率相关。ConSeq假设bug会在4个内存读写操作内引发错误，因此只找传播路径较短的concurrency bug。
* Open design: 开放设计原则要求系统开放源代码，让更多的人可以对其进行评论和扩展；充分利用已有的开源工具。MUVI一文中提到，多变量concurrency bug无法由针对单一变量的数据竞争算法检测出来，因此MUVI采用的做法是对已有的两种数据竞争检测算法，即lockset和happens before算法进行扩展。当检测算法发现某些变量存在冲突的访问时，会同时检查锁的情况以及变量是否存在关联关系。这种做法复用并扩充了lockset算法，从而实现多变量的数据竞争检测。MUVI对happens before算法的扩充方式与lockset类似，在比较了访问相同内存的指令的时间戳之后，还会比较相关性变量访问内存的时间戳。MUVI一文中还提出，MUVI本身可以在其他的concurrency bug检测工具上进行扩展，如RaceTrack、RacerX、Chord、AVIO等。以上都说明了MUVI是本着开放原则设计实现的，目的是为了让更多的工具能够直接受益于它，这体现了open design原则。
* Unyielding foundations rule：在任何设计中，修改具体的实现，是代价比较小的，而修改整体的架构，是代价比较大的。因此比较常见的做法是使得整体设计符合良好的抽象，尽量把修改限制在一个模块中，而不会在每次进行修改时涉及到架构的变动，这种原则被称为Unyielding foundations原则。在Goldilocks的设计中，其中最重要的部分就是需要把所有的操作用形式化的方式描述出来，这样的做法带好的好处是，将同步方法抽象出来，每当需要支持新的同步方法的数据竞争Bug时，只需要将新的同步方法以形式化的方法描述出来，然后给予实现即可，不需要涉及整体的形式化描述的结构的改动。这样也符合软件工程思想，保证代码中的变动尽量体现在新加代码，而不是修改代码上。
  1. 系统间的比较
     1. AVIO与MUVI

AIVO和MUVI都提供了通用、可扩展的框架。同时，两者提出的方法可以在别的工具（Autolocker and Colorama）上使用。以后可以尝试分析程序员的注释得到更多线索。[10]把MUVI与AVIO结合起来，实现多变量的原子性冲突检测。两者具体差异如下：

1. 推断concurrency bug的方法不同，MUVI使用了数据挖掘方法找到Bug候选集，主要使用静态分析；而AVIO只用到了一个简单的模式匹配算法，为动态分析。
2. MUVI需要花很多时间来对变量相关性进行分析，但是只用分析一次；AVIO要调整输入，并运行多次来收集AI invariants，。
3. MUVI关注多变量关系，而AVIO针对原子性冲突。
   * 1. 其他系统间的比较

MUVI检测多变量之间引发的concurrency bug，而其他系统仅针对单变量。AVIO和OSCS检测Non-Race concurrency bug，而其他系统偏重由数据竞争引发的bug。CFP跟其他系统不同在于，它重点放在提高检测效率上，仅选择部分输入，利用已有的bug detector进行检测。和CFP相比，OSCS的检测粒度更细：CFP的粒度为函数，而OSCS的粒度为临界区。ConSeq则巧妙地利用反向分析的方法检测bug，能够给出更具有解释意义的bug report。Goldilocks仅针对Java语言，可以检测不同同步方法下的bug，例如transaction和barrier。

1. 总结与展望

本文提到的几个concurrency bug检测系统，构思精巧，能够有效针对不同的方面进行Concurrency bug的检测。

参考文献

1. Elmas T, Qadeer S, Tasiran S. Goldilocks: a race and transaction-aware java runtime[C]// Proceedings of the 28th ACM SIGPLAN Conference on Programming Language Design and Implementation. ACM, 2007, 42(6): 245-255.
2. Manson J, Pugh W, Adve S V. The Java memory model[M]. ACM, 2005.
3. Savage S, Burrows M, Nelson G, et al. Eraser: A dynamic data race detector for multithreaded programs[J]. ACM Transactions on Computer Systems (TOCS), 1997, 15(4): 391-411.
4. Flanagan C, Freund S N. The RoadRunner dynamic analysis framework for concurrent programs[C]//Proceedings of the 9th ACM SIGPLAN-SIGSOFT workshop on Program analysis for software tools and engineering. ACM, 2010: 1-8.
5. Lu S, Park S, Hu C, et al. MUVI: automatically inferring multi-variable access correlations and detecting related semantic and concurrency bugs[C]//Proceedings of twenty-first ACM SIGOPS symposium on Operating systems principles. ACM, 2007, 41(6): 103-116.
6. Zhang W, Lim J, Olichandran R, et al. ConSeq: detecting concurrency bugs through sequential errors[C]// Proceedings of the sixteenth international conference on Architectural support for programming languages and operating systems. ACM, 2011, 46(3): 251-264.
7. Deng D, Zhang W, Lu S. Efficient concurrency-bug detection across inputs[C]. Proceedings of the 2013 ACM SIGPLAN international conference on Object oriented programming systems languages & applications, 2013, 48(10): 785-802.
8. Lu S, Park S, Seo E, et al. Learning from mistakes: a comprehensive study on real world concurrency bug characteristics[C]// Proceedings of the 13th international conference on Architectural support for programming languages and operating systems. ACM, 2008, 43(3): 329-339.
9. Huang R, Halberg E, Suh G E. Non-race concurrency bug detection through order-sensitive critical sections[C]// Proceedings of the 40th Annual International Symposium on Computer Architecture. ACM, 2013, 41(3): 655-666.
10. Lu S, Park S, Zhou Y. Detecting concurrency bugs from the perspectives of synchronization intentions[J]. Parallel and Distributed Systems, IEEE Transactions on, 2012, 23(6): 1060-1072.
11. Lu S, Tucek J, Qin F, et al. AVIO: detecting atomicity violations via access interleaving invariants[C]// Proceedings of the 12th international conference on Architectural support for programming languages and operating systems. ACM, 2006, 40(5): 37-48.