Verteilte Systeme

...für C++ Programmierer

Task-based Programming

v

Dr. Günter Kolousek

Thread vs. Task

- thread-based programming
 - 'low-level'
 - ▶ kein Rückgabewert → Pointer/Referenz-Parameter!
 - ► Aufrufer kann keine Exceptions vom Thread abfangen → in Funktion wrappen!
 - Verwaltung & Synchronisation!
- task-based programming
 - 'high-level'
 - Abstraktion "Task": Arbeit, die erledigt werden soll
 - Programmierer erstellt Task
 - ▶ Library verwaltet Tasks (starten von Threads nach Bedarf: nicht zu viele, nicht zu wenige, load-balancing der Tasks → Threads → Cores)
 - C++: tw. Unterstützung
 - promise, future, async, packaged_task

Promise & Future, Task

- Promise, Future
 - Der Sender verspricht (promise) dem Empfänger in der Zukunft (future) einen
 - einen Wert
 - eine Exception
 - eine Benachrichtigung

zu liefern

- ► d.h. ein Promise Future Paar stellt einen Kommunikationskanal dar, um zwischen Threads zu kommunizieren → Entkopplung!
 - vgl. ein thread kann keinen Wert mittels return zurückliefern
- Task
 - ► Wrapper um ein "Callable" → asynchrones Aufrufen

Promise & Future, Task - 2

- Provider: async, promise, packaged_task
 - setzt Wert in shared state
- Shared state
 - "ready", wenn Wert gesetzt
- Return object: future, shared_future
 - liest Wert aus shared state
 - ist valid(), wenn mit shared state verbunden
 - ▶ get()
 - liefert Wert von shared state
 - danach nicht mehr shared state verbunden
 - wait(): warten bis "ready" → Benachrichtigung
- future, promise, packaged_task können
 - nicht kopiert werden
 - verschoben werden

Promise & Future, Task - 3



- Empfängerseite
- wartet auf ein Ergebnis, das in der Zukunft vorliegen wird (Wert, Exception, Benachrichtigung)
- future ... wird irgendwann "ready"
 - get() liefert Ergebnis (blockiert bis "ready")
 - Exception vom Thread wird wieder geworfen!
 - wait(), wait_for(), wait_until() wartet auf Ergebnis
 - d.h. bis "ready"
 - nicht thread-safe

- async startet eine Funktion asynchron und liefert ein future zurück
 - entweder in einem eigenem Thread oder nicht
 - ▶ std::launch::async...neuerThread
 - std::launch::deferred...im aktuellen Thread, wenn wait,... oder get aufgerufen wird
 - std::launch::async | std::launc::deferred... abhängig von der Implementierung und u.U. den verfügbaren Ressourcen → Defaultargument!
 - Parameterbehandlung wie bei thread
 - Ein Promise wird implizit erzeugt, aber für den Benutzer nicht sichtbar

```
#include <iostream> // future.cpp
#include <future>
using namespace std;
double calc pi() {
    cout << "calculating 10**30 digits of pi..." <<</pre>
    this thread::sleep for(3s);
    return 3.1415926; }
int main() {
    future < double > pi { async(calc_pi) };
    cout << "doing something else... " << endl;</pre>
    cout << pi.get() << endl; }</pre>
doing something else...
calculating next 10**30 digits of pi...
3,14159
```

```
#include <iostream> // future2.cpp
#include <future>
using namespace std;
void doit() { cout << "***" << endl;</pre>
    this_thread::sleep_for(3s); }
int main() { // serialize main with other thread
    future < void > other { async(launch::async, doit) };
    cout << "doing something else... " << endl;</pre>
    cout << "waiting for other thread... " << endl;</pre>
    other.wait();
    cout << "done" << endl; }</pre>
doing something else... ***
waiting for other thread...
done
```

```
#include <iostream> // fire_forget_future.cpp
#include <chrono>
#include <future>
#include <thread>
using namespace std;
int main() {
    async(launch::async, [] {
        this_thread::sleep_for(chrono::seconds(2));
        cout << "first thread" << endl;</pre>
    });
    async(launch::async, [] {
        this thread::sleep for(chrono::seconds(1));
        cout << "second thread" << endl;</pre>
    });
    cout << "main thread" << endl;</pre>
}
```

Ausgabe:

first thread second thread main thread

Warum?

Ausgabe:

first thread second thread main thread

Warum?

- ► fire and forget futures
 - in dieser Form nicht realisierbar

Ausgabe:

first thread second thread main thread

Warum?

- fire and forget futures
 - in dieser Form nicht realisierbar
- Destruktor von Future
 - wartet auf Beendigung der Operation

Ausgabe:

first thread second thread main thread

Warum?

- fire and forget futures
 - in dieser Form nicht realisierbar
- Destruktor von Future
 - wartet auf Beendigung der Operation
- Rückgabewert von async = temporäres Objekt (Future!)
 - lebt bis Ende des vollständigen Ausdruckes

Lösungen?

Ausgabe:

first thread second thread main thread

Warum?

- fire and forget futures
 - in dieser Form nicht realisierbar
- Destruktor von Future
 - wartet auf Beendigung der Operation
- Rückgabewert von async = temporäres Objekt (Future!)
 - lebt bis Ende des vollständigen Ausdruckes

Lösungen?

```
\rightarrow Variable definieren ;-): auto first = async(...);
```

Ausgabe:

```
first thread
second thread
main thread
```

Warum?

- fire and forget futures
 - in dieser Form nicht realisierbar
- Destruktor von Future
 - wartet auf Beendigung der Operation
- Rückgabewert von async = temporäres Objekt (Future!)
 - lebt bis Ende des vollständigen Ausdruckes

Lösungen?

- \rightarrow Variable definieren ;-):auto first = async(...);
- → Thread erzeugen und detach()

```
#include <iostream> // future wait for.cpp
#include <chrono>
#include <future>
#include <thread>
#include <algorithm> // accumulate
using namespace std;
int accumulate_block(int* data, size_t count) {
    this_thread::sleep_for(3s);
    return accumulate(data, data + count, 0);
```

```
int main(int argc, const char** argv) {
  vector<int> v{1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8};
  future<int> acc = std::async(launch::async,
    accumulate block, v.data(), v.size());
  while (acc.wait for(chrono::seconds(1)) !=
         future status::ready) {
      cout << "...still not ready\n";</pre>
  cout << "result: " << acc.get() << "\n";</pre>
...still not ready
...still not ready
...still not ready
result: 36
```

shared_future

- Zugriff von mehreren Threads auf das Ergebnis
- ▶ man erhält ein shared_future mittels
 - future<int> f; shared_future<int>
 sf{f.share()}; oder
 - ▶ shared_future<int> sf{future<int>{}}

(in dieser Form natürlich sinnlos, da future<int>{} nicht mit shared state verbunden und daher nicht "valid"

shared_future-2

```
#include <iostream> // shared future.cpp
#include <future>
using namespace std;
int calc it() { this thread::sleep for(1s);
    return 42; }
void use_it(shared_future<int> f) {
    cout << f.get() << endl; }
int main() { // serialize main with other thread
    auto other{shared_future<int>{async(
        launch::async, calc_it)}};
    // also: other = async(...).share()
    thread use_it_trd{use_it, other}; // -> 42
    thread use it2 trd{use it, other}; // -> 42
    cout << "doing something else... " << endl;</pre>
    use it trd.join();
    use it2 trd.join(); }
```

- Senderseite
- setzt Ergebnis (Wert, Exception, Benachrichtigung)
- promise
 - promise<T> ... legt ein promise mit dem angegebenen Typ T für das Ergebnis an
 - ▶ get_future() ... liefert future
 - set_value(VALUE)
 - ▶ set_value(), wenn promise<void> →
 get_future().wait()
 - set_exception(std::exception_ptr)
 - set_exception_at_thread_exit(
 std::exception_ptr)
 - $\rightarrow \text{shared-ownership smart pointer}$
 - set_value_at_thread_exit(VALUE),
 set_value_at_thread_exit()
 - Wert erst am Threadende verfügbar

```
#include <iostream> // promise.cpp
#include <thread>
#include <future>
#include <random>
using namespace std;
int main() {
    random device rd;
    mt19937 gen{rd()};
    uniform int distribution<> dis{0, 100};
    promise<int> result;
```

```
thread calc{[&]() {
    this thread::sleep for(1s);
    if (dis(gen) > 50)
        result.set exception(
          make exception ptr(logic error("x")))
    else
        result.set value(42);
}};
cout << result.get_future().get() << endl;</pre>
calc.join();
```

```
Entweder
```

terminate called after throwing an instance of 'std
 what(): x

oder einfach

42

```
Entweder
```

```
terminate called after throwing an instance of 'std
  what(): x
```

oder einfach

42

Beachte: nur einmalige Verwendung eines Promise-Future Paares!

Benachrichtigung mittels promise < void>:

```
#include <iostream> // notification.cpp
#include <thread>
#include <future>
using namespace std;
int main() {
    promise<void> go;
    auto go_future = go.get_future();
    thread worker{[&go]() {
        this_thread::sleep_for(1s);
        go.set value();
    }};
    go future.wait();
    cout << "finished working" << endl;</pre>
    worker.join(); }
```

Promise & Future

- ► Promise kann *nicht* zurückgesetzt werden!
 - d.h. setzen des Promise und auslesen des Wertes bedeutet, dass dieses Paar nicht mehr weiterverwendet werden kann.
- ightharpoonup ightharpoonup condition variable

Task-packaged_task

```
#include <iostream> // task.cpp
#include <thread>
#include <future> // packaged task
#include <deque>
#include <vector>
using namespace std;
int main() {
    deque<packaged task<int(int, int)>> tasks{};
    for (int i{}; i < 10; ++i)</pre>
        tasks.push back(
          packaged_task<int(int,int)>(
            [](int i, int j) { return i + j; }));
    vector<future<int>> results;
```

Task-packaged_task-2

}

```
while (not tasks.empty()) {
    auto t = move(tasks.front());
    tasks.pop front();
    results.push_back(t.get_future());
    thread thd{move(t), 1, 2};
    thd.detach();
}
int res{};
for (int i{}; i < 10; ++i) {
    res += results[i].get();
cout << res << endl; // -> 30
```