

### 14.3. Многопоточковое программирование

Многопоточковое программирование предложено в качестве средства разработки параллельных программ для многопроцессорных систем (систем с разделяемой памятью). При этом реальное разнесение потоков управления на разные процессоры - задача ОС. Фирма SUN Microsystems для поддержки потоков (нитей) управления реализовала *легковесные процессы* LWP (LightWeight Processes). Диспетчирование LWP - практически не управляемая пользователем процедура. Потоки характеризуются следующими атрибутами:

- идентификатор потока (уникален в рамках процесса);
- значение приоритета;
- сигнальная маска.

Предложены 2 API потокового программирования:

- фирмы SUN Microsystems (пионер в этом деле);
- комитета POSIX.1C по стандартизации.

Здесь рассматривается вариант POSIX. Все функции этого варианта имеют в своих именах префикс `pthread_` и объявлены в заголовочном файле `pthread.h`.

#### 14.3.1. Создание потока управления

```
int pthread_create (pthread_t *tid_p, const pthread_attr_t *attr_p,  
void *(*func_p)(void *), void *arg_p)
```

Создает новый поток для функции, заданной параметром *func\_p*. Эта функция имеет аргументом указатель (`void *`) и возвращает значение того же типа. Реально же в функцию передается аргумент *arg\_p*. Идентификатор нового потока возвращается через *tid\_p*.

Аргумент *attr\_p* указывает на структуру, задающую атрибуты вновь создаваемого потока. Если *attr\_p*=NULL, то используются атрибуты "по умолчанию" (но это плохая практика, т.к. в разных ОС эти значения могут быть различными, хотя декларируется обратное). Одна структура, указываемая *attr\_p*, может использоваться для управления несколькими потоками.

#### 14.3.2. Инициализация атрибутов потока

```
int pthread_attr_init (pthread_attr_t *attr_p)
```

Инициализирует структуру, указываемую *attr\_p*, значениями "по умолчанию" (при этом распределяется кое-какая память).

Не будем обсуждать все атрибуты и подробности их использования, дадим лишь список и поясним два из них.

1. Область действия конкуренции (scope) [PTHREAD\_SCOPE\_PROCESS] - определяет связность потока с LWP.
2. Отсоединенность (detachstate) [PTHREAD\_CREATE\_JOINABLE] - определяет то, может или нет какой-либо другой поток ожидать окончания данного (посредством функции).
3. Адрес динамического стека потока (stackaddr) [NULL].
4. Размер динамического стека потока (stacksize) [1 Mb].
5. Приоритет потока (priority) [наследуется от потока-родителя].
6. Правила и параметры планирования. Неприятно то, что schedpolicy по умолчанию устанавливается в SCHED\_OTHER, зависящую от ОС.

### 14.3.3. Освобождение памяти атрибутов потока

```
int pthread_attr_destroy (pthread_attr_t *attr_p)
```

### 14.3.4. Область конкуренции

```
int pthread_attr_setscope (pthread_attr_t *attr_p, int scope)
int pthread_attr_getscope (pthread_attr_t *attr_p, int *scope)
```

*scope* может принимать два значения:

PTHREAD\_SCOPE\_PROCESS - для *несвязанного* потока;

PTHREAD\_SCOPE\_SYSTEM - для *связанного* потока.

### 14.3.5. Состояние отсоединенности

```
int pthread_attr_setdetachstate (pthread_attr_t *attr_p, int detachstate)
int pthread_attr_getdetachstate (pthread_attr_t *attr_p, int *detachstate)
```

*detachstate* может принимать два значения:

PTHREAD\_CREATE\_DETACHED - для *отсоединенного* потока;

PTHREAD\_CREATE\_JOINABLE - для *присоединенного* потока.

Для отсоединенного потока невозможно его ожидание его окончания другим потоком, поэтому после окончания такого потока все его ресурсы могут быть освобождены (и использованы заново).

### 14.3.6. Завершение потока

В потоках можно использовать стандартную функцию `exit()`, однако это ведет к немедленному завершению всех потоков и процесса в целом.

Поток завершается вместе с вызовом `return()` в функции, вызванной `pthread_create()`.

Поток заканчивает свое выполнение также с помощью функции

```
pthread_exit (void *status),
```

допустимо в качестве *status* использовать `NULL`.

Поток может быть завершен другим потоком посредством функции `pthread_cancel()` (с этой функцией работают `pthread_setcanceltype`, `pthread_setcancelstate` и `pthread_testcancel`).

### 14.3.7. Ожидание завершения потока

```
int pthread_join (pthread_t tid, void **status)
```

Вызывающий поток блокируется до окончания потока с идентификатором *tid*. Поток с идентификатором *tid* не может быть отсоединенным

### 14.3.8. Получение идентификатора потока

```
pthread_t pthread_self (void)
```

### 14.3.9. Передача управления другому потоку

**int sched\_yield (void)**

Передаёт управление другому потоку, имеющему приоритет равный или больший приоритета вызывающего потока.

### 14.3.10. Посылка сигнала потоку

**int pthread\_kill (pthread\_t tid, int signum)**

Посылает сигнал с идентификатором *signum* в поток, задаваемый идентификатором *tid*.

### 14.3.11. Манипулирование сигнальной маской потока

**int pthread\_sigmask (int mode, sigset\_t \*set\_p, sigset\_t \*old\_p)**

Изменяет сигнальную маску потока в соответствии с аргументом *mode*, который может принимать следующие значения:

- SIG\_BLOCK - добавить сигналы из набора, указываемого *set\_p*, в текущую сигнальную маску, описывающую блокируемые сигналы;
- SIG\_UNBLOCK - удалить сигналы, содержащиеся в наборе, указываемом *set\_p*, из текущей сигнальной маски;
- SIG\_SETMASK - установить сигнальную маску, указываемую *set\_p*, в качестве текущей.

Если значение аргумента *old\_p* не равно NULL, то в область памяти, указываемую *old\_p*, помещается предыдущее содержимое сигнальной маски.

### 14.3.12. Объекты синхронизации потоков управления

Потоки используют единое адресное пространство. Это означает, что все *статические* переменные доступны потокам в любой момент. Поэтому необходимы средства управления доступом к совместно используемым данным. Здесь возможно использование *стандартных* средств синхронизации различных *процессов*: каналы, очереди сообщений, межпроцессные семафоры. Однако, специально для межпоточкового взаимодействия предложены индивидуальные средства:

- взаимоисключающие блокировки (mutex locks);
- условные переменные (conditional variables);
- семафоры (semaphores).

Указанные средства перечислены в порядке ухудшения их эффективности.

Заметим, что доступ к атомарным данным (char, int, double) реализуется за один такт процессора, поэтому существуют ситуации (зависящие от логики программы), когда такие данные сами могут выступать в качестве средства синхронизации.

### 14.3.13. Взаимоисключающие блокировки

**int pthread\_mutex\_init (pthread\_mutex\_t \*mp, const pthread\_mutex\_attr\_t \*mattrp)**

инициализирует взаимоисключающую блокировку, выделяя необходимую память. Если *mattp*=NULL, то создается блокировка с атрибутами "по умолчанию". В настоящее время атрибут один - область действия блокировки, его умолчательное значение - PTHREAD\_PROCESS\_PRIVATE (а может быть еще PTHREAD\_PROCESS\_SHARED).

**int pthread\_mutex\_destroy (pthread\_mutex\_t \*mp)**

разрушает блокировку, освобождая выделенную память.

**int pthread\_mutex\_lock (pthread\_mutex\_t \*mp)**  
**int pthread\_mutex\_unlock (pthread\_mutex\_t \*mp)**  
**int pthread\_mutex\_trylock (pthread\_mutex\_t \*mp)**

С помощью pthread\_mutex\_lock() поток пытается захватить блокировку. Если же блокировка уже принадлежит другому потоку, то вызывающий поток ставится в очередь (с учетом приоритетов потоков) к блокировке. После возврата из функции pthread\_mutex\_lock() блокировка будет принадлежать вызывающему потоку.

Функция pthread\_mutex\_unlock() освобождает захваченную ранее блокировку. Освободить блокировку может только ее владелец.

Функция pthread\_mutex\_trylock() - неблокирующая версия функции pthread\_mutex\_lock(). Если на момент обращения к этой функции блокировка уже захвачена, то происходит немедленный возврат из функции со значением EBUSY.

#### 14.3.14. Условные переменные

Применяются в сочетании со взаимоисключающими блокировками. Общая схема использования такова. Один поток устанавливает взаимоисключающую блокировку и затем блокирует себя по условной переменной (путем вызова функции pthread\_cond\_wait()), при этом автоматически (но временно) освобождается взаимоисключающая блокировка. Когда какой-либо другой поток посредством вызова функции pthread\_cond\_signal() сигнализирует по условной переменной, то первый поток разблокируется и ему возвращается во владение взаимоисключающая блокировка.

**int pthread\_cond\_init (pthread\_cond\_t \*cvp, const pthread\_condattr\_t \*cattp)**

инициализирует условную переменную, выделяя память.

**int pthread\_cond\_destroy (pthread\_cond\_t \*cvp)**

разрушает условную переменную, освобождая память.

**int pthread\_cond\_wait (pthread\_cond\_t \*cvp, const pthread\_mutex\_t \*mp)**

автоматически освобождает взаимоисключающую блокировку, указанную *mp*, а вызывающий поток блокируется по условной переменной, заданной *cvp*. Заблокированный поток разблокируется функциями pthread\_cond\_signal() и pthread\_cond\_broadcast(). Одной условной переменной могут быть заблокированы несколько потоков.

**int pthread\_cond\_timedwait (pthread\_cond\_t \*cvp, const pthread\_mutex\_t \*mp, struct timespec \*tp)**

аналогична функции `pthread_cond_wait()`, но имеет третий аргумент, задающий интервал времени, после которого поток разблокируется (если этого не было сделано ранее).

**`int pthread_cond_signal (pthread_cond_t *cvp)`**

разблокирует ожидающий данную условную переменную поток. Если сигнала по условной переменной ожидают несколько потоков, то будет разблокирован только какой-либо один из них.

**`int pthread_cond_broadcast (pthread_cond_t *cvp)`**

разблокирует все потоки, ожидающие данную условную переменную.

### 14.3.15. Семафоры

Семафор представляет собой целочисленную переменную. Потоки могут наращивать (`post`) и уменьшать (`wait`) ее значение на единицу. Если поток пытается уменьшить семафор так, что его значение становится отрицательным, то поток блокируется. Поток будет разблокирован, когда какой-либо другой поток не увеличит значение семафора так, что он станет *неотрицательным* после уменьшения его первым (заблокированным) потоком.

Потоки похожи на взаимоисключающие блокировки и условные переменные, но отличаются от них тем, что у них нет "владельца", т.е. изменить значение семафора может *любой* поток.

В POSIX-версии средств многопоточного программирования используются те же самые семафоры, что и для межпроцессного взаимодействия.

**`#include <semaphore.h>`**  
**`int sem_init (sem_t *sp, int pshared, unsigned int value)`**

инициализирует семафор, указанный аргументом `sp`, значением `value`. Если `pshared=0`, то область действия семафора - только один процесс, иначе - несколько процессов.

**`int sem_destroy (sem_t *sp)`**

разрушает семафор.

**`int sem_post (sem_t *sp)`**

увеличивает значение семафора на 1, при этом может быть разблокирован один (из, возможно, нескольких) поток (какой именно не определено).

**`int sem_wait (sem_t *sp)`**

пытается уменьшить значение семафора на 1. Если при этом значение семафора должно стать отрицательным, то поток блокируется.

**`int sem_trywait (sem_t *sp)`**

неблокирующая версия функции `sem_wait()`.

**Литература:**

D. P. Bovet, M. Cesati, Understanding the Linux Kernel, 3rd Edition, O'Reilly, 2005

W. R. Stevens, S. A. Rago, Advanced Programming in the UNIX® Environment: Second Edition, Addison Wesley Professional, 2005