1. 线程安全的对象生命期管理
2. Observer（观察者）设计模式

观察者模式定义了一种一对多的依赖关系，让多个观察者对象同时监听某一个主体对象。这个主体对象在发生状态变化时，会通知所有观察者对象，使他们能够自动更新自己。  
一个软件系统常常要求某一个对象的状态发生变化的时候，某些其他的对象作出相应的改变。做到这一点的设计方案有很多，但是为了使系统能够易于复用，应该选择低耦合度的设计方案。减少对象之间的耦合有利于系统的复用，但是同时设计师需要使这些低耦合度的对象之间能够维持行动的协调一致，保证高度的协作（Collaboration）。观察者模式是满足这一要求的各种设计方案中最重要的一种。



从上面的解释可以看出，观察者模式是非常适合客户-服务器模式的编程的。

1. 对象线程安全的定义：

多个线程同时访问时，都表现出正确的行为，无论操作系统以何种顺序调度线程，调用段无需额外的同步或其他协调操作。

1. 对象构造线程安全的要求只有一点：不要在创建对象的时候泄露this指针——不要在构造函数中注册任何回调，不要在构造函数的任何地方把this指针传给跨线程的对象。
2. 析构函数遇到多线程会存在的问题：

在一个对象被多个线程使用时，对象的销毁会出现会存在问题：产生多种竞态条件，有的线程可能在使用对象，有些线程可能却在销毁对象。即出现线程不安全问题。重点应关注析构函数的线程安全。

1. 作为对象成员的mutex并不能完全保证线程安全，如下代码：

Foo::~Foo(){ //释放对象状态

MutextLockGuard lock(mutex\_); //对Foo对象的临界资源加锁过程

//free internal state

}

void Foo::updata(){ //使用对象状态

MutextLockGuard lock(mutex\_);

//make use of internal state

}

有下面代码可能产生竞态条件：

//线程1 //线程2

extern Foo \*x; extern Foo \*x;

delete x; if (x){

x = NULL; x->update();

}

当线程1执行到析构函数并获得锁准备继续执行，线程2执行if(x)判断x不为空后阻塞准备或得x，当线程1执行完，线程2的结果是不可预见的。

另外如果同时读写同一个类的两个对象时也可能发生死锁。解决的办法有，保持相同的加锁顺序，即先加锁地址较小的mutex。

1. 面向对象程序设计中，对象的关系主要有三种：组合（composition）、聚合（aggregation）、关联（association）。（其实还有个依赖（dependency）），其中，聚合和关联都会存在线程不安全问题。
2. 上面的问题很大一部分原因是因为使用了原始指针，因为原始指针不能确保它指向的对象是否还存活着。
3. 使用shared\_ptr（强引用）和weak\_ptr（弱引用）来解决上面提到的问题。weak\_ptr虽然是弱引用，并不能增加引用计数，但是他可以知道一个对象是否还是活着的：如果还活着，那么他可以提升(使用weak\_ptr的lock()函数，该函数是线程安全的)成一个shared\_ptr，如果对象已经死了，提升会失败，返回一个空的shared\_ptr。
4. C++可能的内存问题有以下几大类：

a.缓存区溢出 b.空悬指针 c.重复释放 d.内存泄露 e.不配对的new[]/delete f.内存碎片

其中可以使用智能指针解决上面前五个问题。

1. shared\_ptr本身不是100%线程安全的，所以要在多线程中使用同一个shared\_ptr，正确的做法用mutex保护。
2. shared\_ptr存在的一些问题：
3. 有可能延长对象的生命期，如由于shared\_ptr支持拷贝构造和复制，那么如果不小心遗留了一个拷贝，那么对象可能就会永世长存。
4. shared\_ptr的拷贝要比原始指针要高，有可能在调用函数传值时有性能上的问题（这个问题一般可以通过将函数参数指定为const reference（常引用）来解决）。
5. RAII：Resource Acquisition Is Initialization，资源获取就是初始化

每一个明确的资源配置动作都应该在单一语句中执行，并在该语句中立刻将配置获得的资源交给handle对象（如shared\_ptr），程序中一般不出现delete。

1. 如何获得一个指向当前对象的shared\_ptr<T>对象呢？使用enable\_shared\_from\_this，这是一个以其派生类为模板类型实参的基类模板，集成它，this指针就能变身为shared\_ptr。如:

class A : public enable\_shared\_from\_this < A > {

public:

A(int v1, int v2):a(v1),b(v2){}

shared\_ptr<A> f()

{

return shared\_from\_this();

}

void p(){ cout << a << " " << b; }

private:

int a;

int b;

};

int \_tmain(int argc, char \*argv[])

{

shared\_ptr<A> a(new A(1,2));

shared\_ptr<A> pa = a->f(); //pa也为指向上面new出来的A对象的shared\_ptr

pa->p();

cout<<pa.use\_count(); //输出为2可以证明pa和a都指向能一个内存，

当然a的寿命可能会被延长

return 0;

}

1. 对于上面提到的使用enable\_shared\_from\_this可能会延长对象的生命期，可以考虑使用“弱回调”方式解决，弱回调就是先判断对象是不是还活着，如果活着，就调用它的成员函数，否则忽略掉。其实就是在上面的代码中，将a->f()返回的shared\_ptr强制转换为weak\_ptr，这样就不会延长a的寿命了。修改上面的代码如下：

int \_tmain(int argc, char \*argv[])

{

shared\_ptr<A> a(new A(1,2));

weak\_ptr<A> pa = weak\_ptr<A>(a->f());

pa.lock()->p();

pa.lock().use\_count();

cout<<a.use\_count(); //会看到上面的两个输出都是1，weak\_ptr没有增加引

用计数

return 0;

}

这样就可以做到线程安全的对象回调与析构，还有解决了多个类之间的生命周期影响。

**总结：在使用C++编写多线程程序的时候，应该注意出现的竞态问题（分析可能的竞态条件，不仅是多线程编程的基本功，也是分布式系统的基本功）。因为C++没有垃圾回收机制，所以都要开发人员的回收内存，一般就在析构函数回收自己开辟的内存空间，但是将原始指针暴露给多线程往往会造成竞态，如当有些线程准备回收该对象内存，但是另外的线程可能还在使用该对象，这样会引起未知的错误。统一用shared\_ptr来管理对象的生命期就变得尤为重要，可以将它理解为C++的自动内存回收。然而在使用时应该主要有可能引起的延长对象的生命期（总结11），解决办法就是总结14，使用shared\_ptr的好搭档weak\_ptr，用于弱回调。当然，shared\_ptr不是100%安全的，所以必须加锁，使用互斥量就可以了。使用以上技术，示例代码如下：**

class MutexLock{ //互斥量锁类

public:

MutexLock(){pthread\_mutex\_init(&mutex\_, NULL);}

~MutexLock(){pthread\_mutex\_destroy(&mutex\_);}

void lock(){pthread\_mutex\_lock(&mutex\_);}

void unlock(){pthread\_mutex\_unlock(&mutex\_);}

private:

pthread\_mutex\_t mutex\_;

};

class MutexLockGuard{ //互斥量加锁类

public:

explicit MutexLockGuard(MutexLock& mutex):mutex\_(mutex){mutex\_.lock();}

~MutexLockGuard(){mutex\_.unlock();}

private:

MutexLock& mutex\_;

};

class stock{ //举例股票类

public:

stock():ID(""),price(0.0){}

stock(const string &id, const float p):ID(id),price(p){}

stock(const string &id):ID(id),price(0.0){}

string key(){return ID;}

private:

string ID;

float price;

};

class stockfactory:public enable\_shared\_from\_this<stockfactory>{ //举例，股票对象集合

public:

shared\_ptr<stock> get(const string &key){

shared\_ptr<stock> pstock;

MutexLockGuard lock(mutex\_);

weak\_ptr<stock>& wstock = stocks\_[key];

pstock = wstock.lock();

if (!pstock){

pstock.reset(new stock(key), bind(stockfactory::weakDeleteCallBack,

weak\_ptr<stockfactory>(shared\_from\_this()), \_1));

wstock = pstock;

}

return pstock;

}

private:

mutable MutexLock mutex\_;

map<string, weak\_ptr<stock>> stocks\_;

static void weakDeleteCallBack(const weak\_ptr<stockfactory> &wkfactory,

stock \*s){

shared\_ptr<stockfactory> factory(wkfactory.lock());

if (factory){

factory->removeStock(s);

}

delete s;

}

void removeStock(stock \*s){

if(s){

MutexLockGuard lock(mutex\_);

stocks\_.erase(s->key());

}

}

};

1. 线程同步精要
2. 并发编程

第三章 多线程服务器的使用场合与常用编程模型

第四章 C++多线程系统编程精要

第五章 高效的多线程日志