

Lecture 3 Concurrent Servers

Ren Liyong

电子科技大学信软学院

www.uestc.edu.cn



- ■服务器分类技术
- ■进程与线程
- ■多进程服务器
- ■多线程服务器







■按连接类型分类

- ●面向连接的服务器(如tcp)
- ●面向无连接的服务器(如udp)

■按处理方式分类

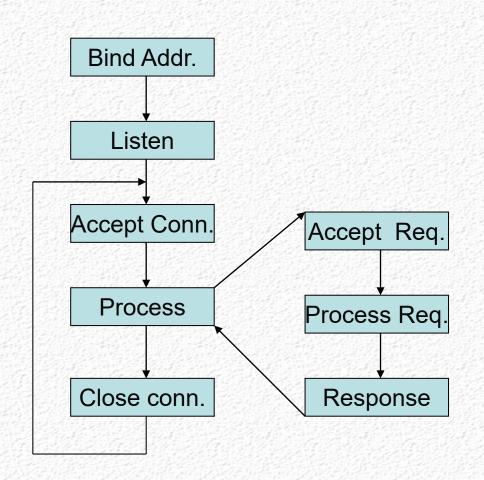
- ●迭代服务器
- ●并发服务器

■按状态保存分类

- ●有状态服务器
- 2020年无状态服务器



Iterative vs. Concurrent Server



Server (parent) Bind Addr. Server (child) Listen Close Listening Conn. Accept Conn Process Conn. Fork Close connected conn. Close connected conn. **Exit**

TCP Iterative server

TCP Concurrent Server

"进程"基本概念



- ■进程定义了一个计算的基本单元,它是一个执行某一个特定程序的实体,它拥有独立的地址空间、执行堆栈、文件描述符等。
- ■进程间正常情况下,互不影响,一个进程的崩溃不会造成 其他进程的崩溃。
- ■当进程间共享某一资源时,需注意两个问题: 同步问题和 通信问题。

Create process

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
pid_t fork(void)
```

returns: 0 in child, Process ID of child in parent, -1 on error.

- All descriptors open in the parent before the call to <u>fork</u> are shared with the child after <u>fork</u> returns.
- 非常重要的是: fork后,父子进程均需要将自己不使用的描述字关闭,有两方面的原因: (1)以免出现不同步的情况; (2)最后能正常关闭描述字



Create process (cont.)

■子进程继承父进程的大部分属性,如:

●实际UID,GID和有效UID,GID;环境变量;UID、GID设置模式位;进程组号;控制终端;当前工作目录;根目录;文件创建掩码;文件长度限制;预定值(如优先级)等;

■ 但子进程也有与父进程不同的属性,如:

● 进程号;父进程号;子进程的用户时间和系统时间被初始化为0;子进程的超时时钟设置为0;子进程的信号处理函数指针置为空;子进程不继承父进程的记录锁等;



Terminate Process

#include <stdlib.h>
void exit(int status);

- ■本函数终止调用进程。关闭所有子进程打开的描述符,释放占用的内存资源, 并向父进程发送SIGCHLD信号。
- 进程退出前,需要刷新I/O缓冲区,并执行由atexit或on_exit注册的函数。

#include <unistd.h>
void _exit(int status);

■ 该函数除不执行上述exit函数的第二条功能外,其他与exit函数完全一样。 (一般情况下,fork的子进程调用_exit终止自己,而不是调用exit)。

获取子进程终止信息

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
pid_t wait(int *stat_loc);
   返回:终止子进程的ID一成功; -1一出错; stat_loc存储子进程的返回值;
```

- ■该函数将挂起当前进程,直到有一个子进程终止或者被信号中断。
- ■当调用该系统调用时,如果有一个子进程已经终止,则该系统调用立即返回,并释放子进程所有资源。



多进程并发服务器模板

```
int main(void)
        listenfd, connfd;
   pid_tpid;
   int BACKLOG = 5;
   if ((listenfd = socket(AF_INET, SOCK_STREAM, 0)) == -1) {
        perror("Create socket failed.");
        exit(1);
   bind(listenfd, ...);
   listen(listenfd, BACKLOG);
   while(1) {
        if ((connfd = accept(sockfd, NULL, NULL)) == -1) {
                 perror("Accept error.");
                 exit(1);
```



多进程并发服务器模板(cont.)

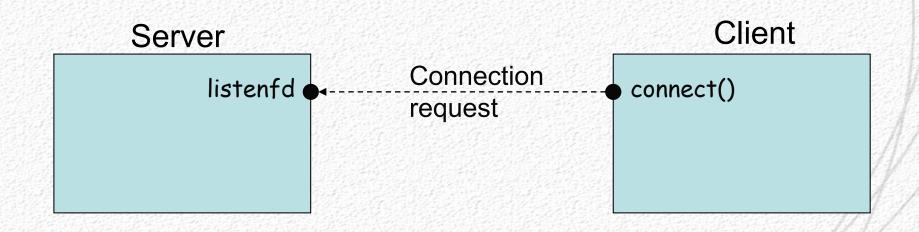
```
if ((pid = fork()) >0) {
                 close(connfd);
                                                                   特别需要注意
                 conntinue;
        else if (pid == 0) {
                 close(listenfd);
                 close(connfd);
                 _exit(0);
        else {
                 perror("Create child process failed.");
                 exit(1);
2020年9月27日
```



- 从以上模板看出,产生新的子进程后,父进程要关闭连接套接字, 而子进程要关闭监听套接字,主要原因是:
 - 关闭不需要的套接字可节省系统资源,同时可避免父子进程共享这些套接字可能带来的不可预计的后果;
 - 另一个更重要的原因,是为了正确地关闭连接。和文件描述符一样,每个套接字描述符都有一个"引用计数"。当fork函数返回后,listenfd和connfd的引用计数变为2,而系统只有在某描述符的"引用计数"为0时,才真正关闭该描述符。



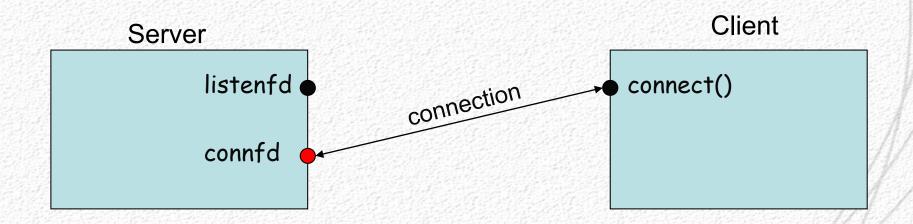
Status of concurrent server



Status of client-server before call to accept



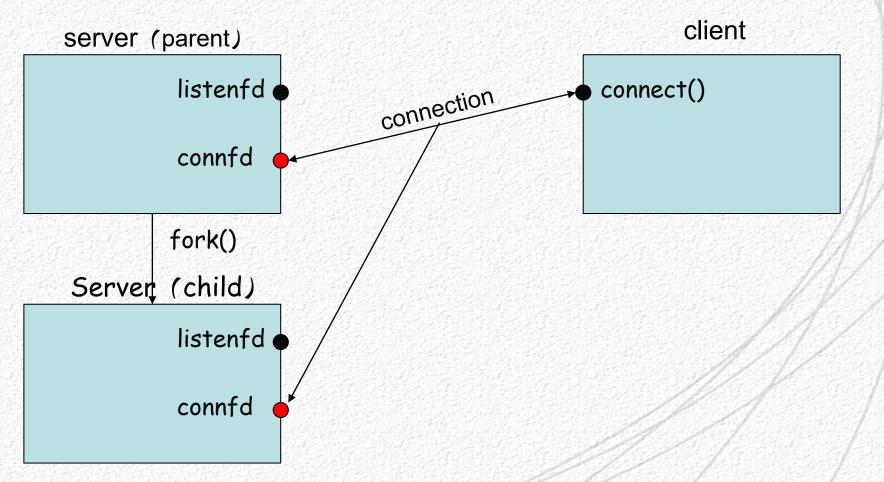
Status of concurrent server (cont.)



Status of client-server after return from accept



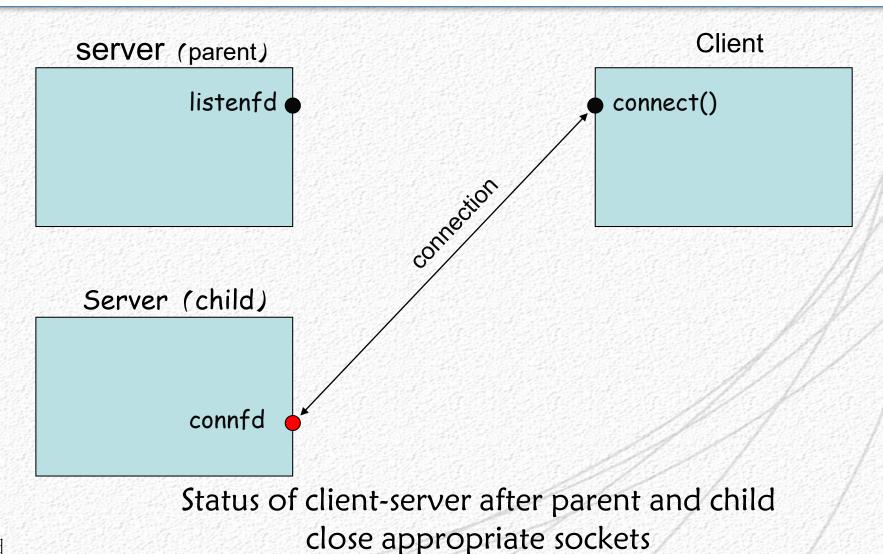
Status of concurrent server (cont.)



Status of client-server after fork returns



Status of concurrent server (cont.)





Exam. Multi-process Concurrent server

■该实例包括服务器程序和客户程序,具体功能如下:

- 服务器等待客户连接,连接成功后显示客户地址,接着接收该客户的名字并显示,然后接收来自客户的信息(字符串),将该字符串反转,并将结果送回客户。要求服务器具有同时处理多个客户的能力。
- ●客户首先与服务器连接,接着接收用户输入客户的名字,将该名字发送给服务器,然后接收用户输入的字符串,并发送给服务器,然后接收服务器返回的经处理后的字符串,并显示之。当用户输入Ctrl+D,终止连接并退出。



```
#include <stdio.h>
#define PORT 1234
#define BACKLOG
#define MAXDATASIZE
                       1000
void process_cli(int connectfd, sockaddr_in client);
int main(void)
        listenfd, connectfd;
   pid_t pid;
   struct sockaddr_int server, client;
   int sin_size;
   /* Create TCP Socket */
```



```
/* Bind server address to listenfd. */
   /* Listen on listenfd */
   sin_size = sizeof(struct sockaddr_int);
   while(1) {
         if ((connectfd = accept(listenfd, (struct sockaddr *)&client, &sin_size)) == -1) {
                   perror("accept error."); exit(1); }
         if ((pid = fork()) > 0) {
                   close(connectfd);
                   continue;
         else if (pid == 0) {
                   close(listenfd);
                   process_cli(connectfd, client);
                   exit(1);
2020年9月27日
```

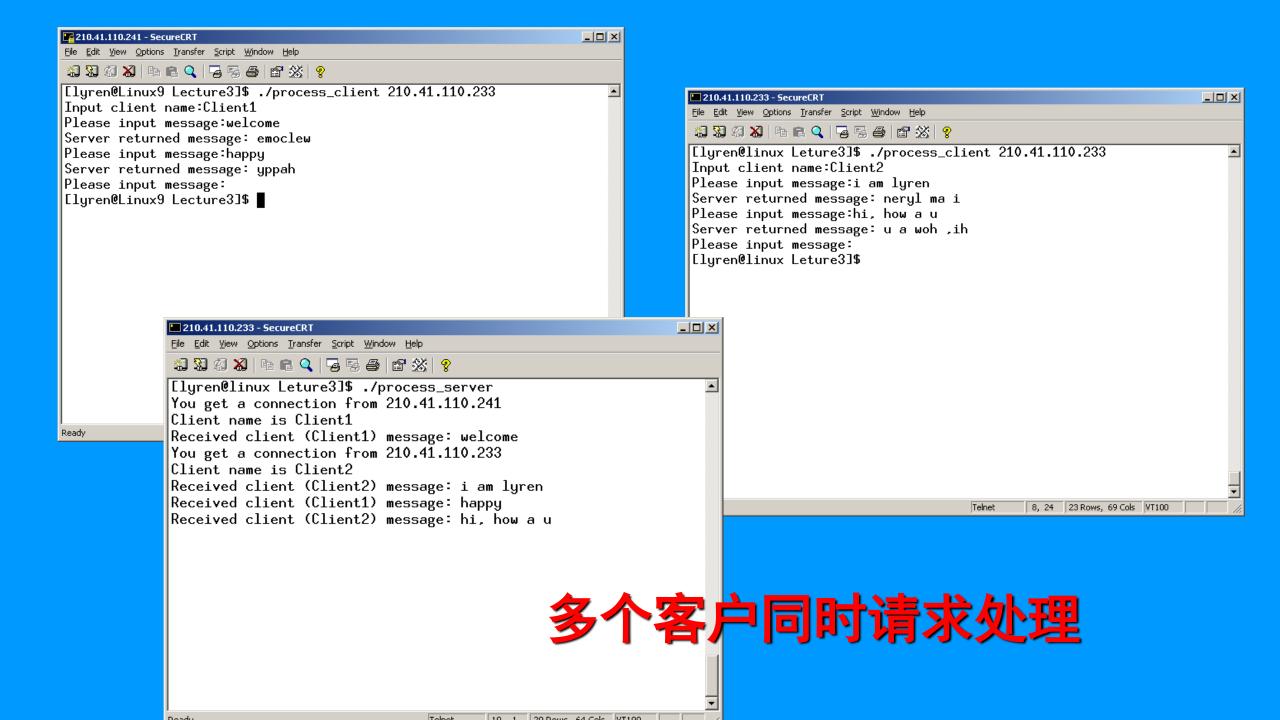




```
void process_cli(int connectfd, sockadd_in client) {
   int
       num;
   char recvbuf[MAXDATASIZE], sendbuf[MAXDATASIZE], cli_name[MAXDATASIZE];
   printf("You got a connection from %s.\n", inet_ntoa(client.sin_addr));
   num = recv(connectfd, cli_name, MAXDATASIZE, 0);
   if (num == 0) {
        close(connectfd);
        printf("cllient disconnected.\n");
        return;
   cli_name[num-1] = '\0';
   printf("Client name is %s.\n",cli_name);:
```



```
while (num = recv(connectfd, recvbuf, MAXDATASIZE,0) {
    recvbuf[num] = '\0';
    printf("Received client (%s) message: %s\n", cli_name, recvbuf);
    for(int i=0; i < num - 1; i++)
        sendbuf[i] = recvbuf[num-i-2];
    sendbuf[num-1] = '\0';
    send(connectfd, sendbuf, strlen(sendbuf), 0);
}
close(connectfd);</pre>
```





The problems of Multi-process server

- In the traditional Unix model, when a process need something performed by another entity it <u>forks</u> a child process and lets the child performs the processing. There are problems with <u>fork</u>:
 - Fork is expensive.
 - Inter-process communication is required to pass information between the parent and child after the <u>fork</u>.
 - The numbers of concurrent process is limits.



"线程"基本概念

- Threads help with both problems. Thread are sometimes called *lightweight processes*. That is, thread creation can be 10~100 times faster than process creation.
- All threads within a process share the same global memory and following:

Shared private

Process instuctions thread ID

Most dataset of registers

Open files stack

Signal handlers errno

User and group ID signal mask



Thread Functions (1)

```
#include <pthread.h>
```

int pthread_create(pthread_t *tid, const pthread_attr_t *attr, void *(*func)(void *), void
*arg);

returns: -0 if OK, positive Exxx value on error.

- When a program is started by <u>exec</u>, a single thread is created, called the <u>initial thread</u> or <u>main thread</u>. Additional threads are created by <u>pthread_create</u>.
- Notice the declarations of <u>fun</u> and <u>arg</u>. The function takes on argument, a generic pointer (void *), and return a same one.

Thread Functions (2)

```
#include <pthread.h>
void pthread_exit(void *status);
```

Does not return to caller

- One way for a thread to terminate is to call this function.
- **■** There are tow other way for a thread to terminate:
 - The function that started the thread can return.
 - If the <u>main</u> function of the process return or if any thread calls exit, the process terminates, including any threads.



2020年9月27日

多线程并发服务器模板

```
void *start_routine( void *arg);
int main(void) {
   int listenfd, connfd;
   pthread_t tid;
   type
          arg;
   /* Create TCP socket */
   /* Bind socket to address */
   /* Listen */
   while(1) {
        /* Accept connection */
        if ((pthread_create(&tid, NULL, start_routine, (void *)&arg))
                /* handle exception */
```



- ■由于同一个进程内的所有线程共享内存和变量,因此在传递参数时需作特殊处理,下面参考如下几种方法:
 - ●传递参数的普通方法
 - ●通过指针传递参数
 - ●通过分配arg的空间来传递参数

●还可以通过加锁等同步设施来实现传递参数;



传递参数的普通方法

■由于线程创建函数只允许传递一个参数,因此当需要传递多个数据时,应首先将这些数据封装在一个结构中。

```
void *start_routine(void *arg);
struct ARG {
  int connfd;
  int other;
int main() {
  ARG arg;
  pthread_create(&tid, NULL, start_routine, (void *)&arg);
```

传递参数的普通方法(续)

```
void *start_routine(void *arg) {
    ARG info;
    info.connfd = ((ARG *)arg) -> connfd;
    info.other = ((ARG *)arg) -> other;
    ...
}
```

■这种方法有问题,对一个客户可以工作,但多个客户则可能出现问题。(请考虑:出现什么问题?)



通过指针传递参数

■ 这种方法首先将要传递的数据转换成通用指针类型,然后传递给新线程,新线 程再将其还原成原数据类型:

```
void *start_routine(void *arg);
int main(void) {
    int connfd;
    pthread create(&tid, NULL, start routine, (void *)connfd);
void *start_routine(void *arg) {
    int connfd:
    connfd =(int)*arg;
```

■ 这种方法虽然简单,但却有很大的局限性。如:要求arg的类型必须能被正确 地转换成通用指针类型,这就要求arg的长度必须小于或等于通用指针类型的 长度。从而导致可传递的参数很少。



通过分配arg的空间来传递

■主线程首先为每个新线程分配存储arg的空间,再将arg传递给新线程使用,新线程使用完后要释放该空间。

```
void *start_routine(void *arg);
int main(void) {
    ARG * arg;
    int connfd;
    loop {
        ...
        arg = new ARG;
        arg -> connfd = connfd;
        pthread_create(&tid, NULL, start_routine, (void *)arg);
        ...
}
```



通过分配arg的空间来传递(续)

```
void *start_routine(void *arg) {
    ARG info;
    info.connfd = ((ARG *)arg) ->connfd;
    ...
    delete arg;
}
```



多线程并发服务器

```
#include <stdio.h>
#define PORT
               1234
#define BACKLOG
#define MAXDATASIZE
                           1000
void process_cli(int connectfd, sockaddr_in client);
void *start_routine(void *arg);
struct ARG {
   int
                 connfd;
   sockaddr_in
                client;
};
int main(void)
         listenfd, connectfd;
   int
   pthread_t
                 tid;
   ARG *arg;
2020年9月27日
```



多线程并发服务器(cont.)

```
struct sockaddr_in server, client;
int sin_size;
/* Create TCP Socket */ ...
/* Bind server address to listenfd. */ ...
/* Listen on listenfd */ ...
sin_size = sizeof(struct sockaddr_in);
while(1) {
     if ((connectfd = accept(listenfd, (struct sockaddr *)&client, &sin_size))
              /* handle error */
     arg = new ARG;
     arg -> connfd = connectfd;
     memcpy((void *)&arg -> client, &client, sizeof(client));
     if (pthread_create(&tid, NULL, start_routine, (void *)arg)
              /* handle erroe */
close(listendfd);
```



多线程并发服务器(cont.)

```
void process_cli(int connectfd, sockaddr_in client) {
    ...
}
void *start_routine(void *arg) {
    ARG *info;
    info = (ARG *)arg;
    process_cli(info -> connfd, info -> client);
    delete arg;
    pthread_exit(NULL);
}
```

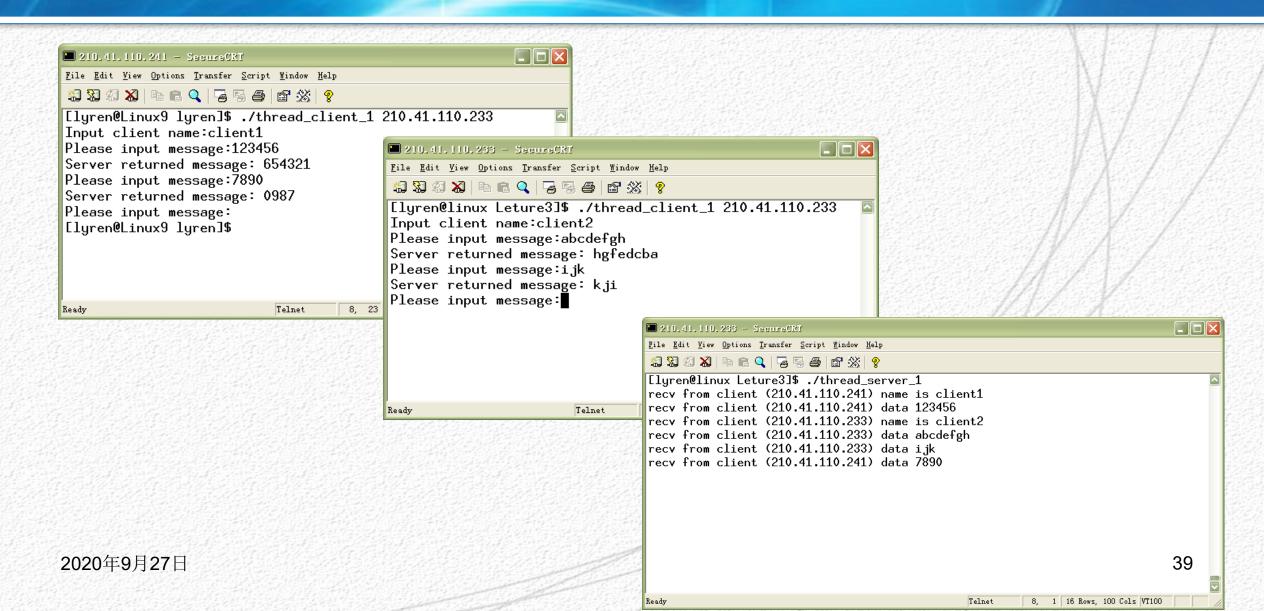


多线程并发服务器(cont.)

- ■运行结果(略):该程序能正常工作。
- ■需要注意的是:与多进程并发服务器不同的是,由于多个线程间共享相同的内存空间和描述字,因此pthead_create后,不能关闭监听套接字和连接套接字,否则程序不能正常工作。(可以做试验验证)



多线程并发服务器(运行结果)







- ■线程安全问题是一个非常复杂的问题。简单地说,就是多个线程在操作共享数据时出现的混乱情况,这种情况可能导致不可预测的后果。
- ■解决线程安全问题的方法主要有两种:一是使用线程安全函数:posix定义的以"_r"结尾的函数,二是使用线程专用数据(TSD)。
- ■下面举例说明线程安全问题

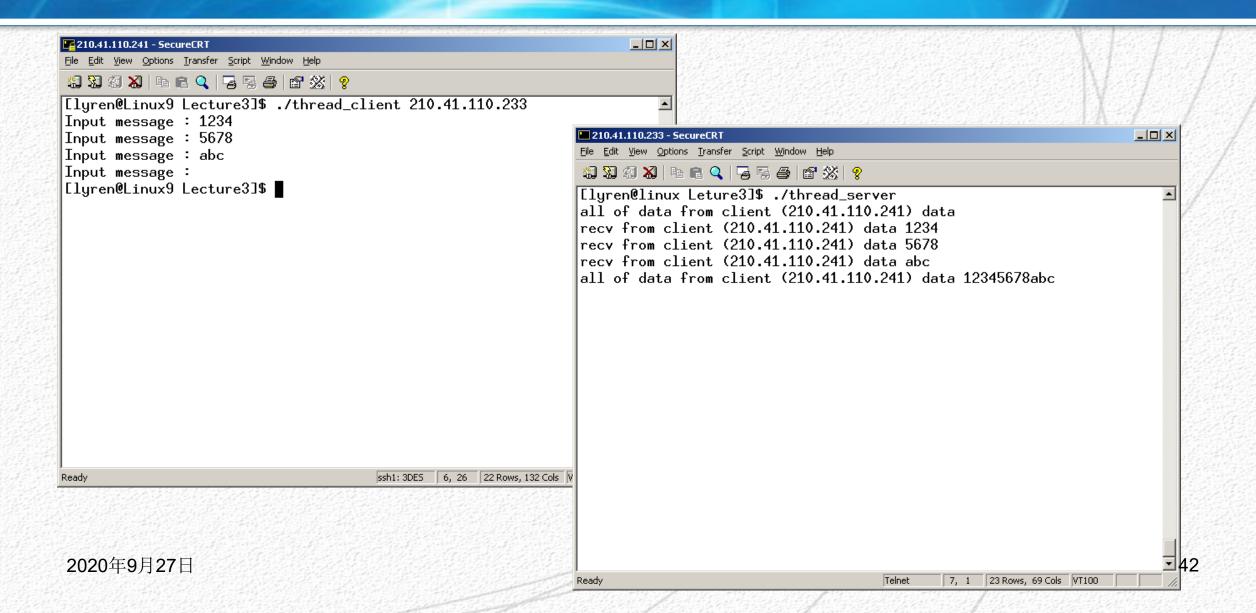


线程安全问题(cont.)

```
void process_cli(int connectfd, sockaddr_in client) {
   int num;
   char cli_data[5000], recvbuf[MAXDATASIZE];
   while (num = recv (connectfd, recvbuf, MAXDATASIZE, 0)) {
         savedata( recvbuf, num, cli_data);
void savedata(char *recvbuf, int len, char *cli_data) {
   static int index = 0;
   for (int i=0; i< len -1; i++)
         cli_data[index++] = recv[i];
   cli_data[index] = '\0';
```

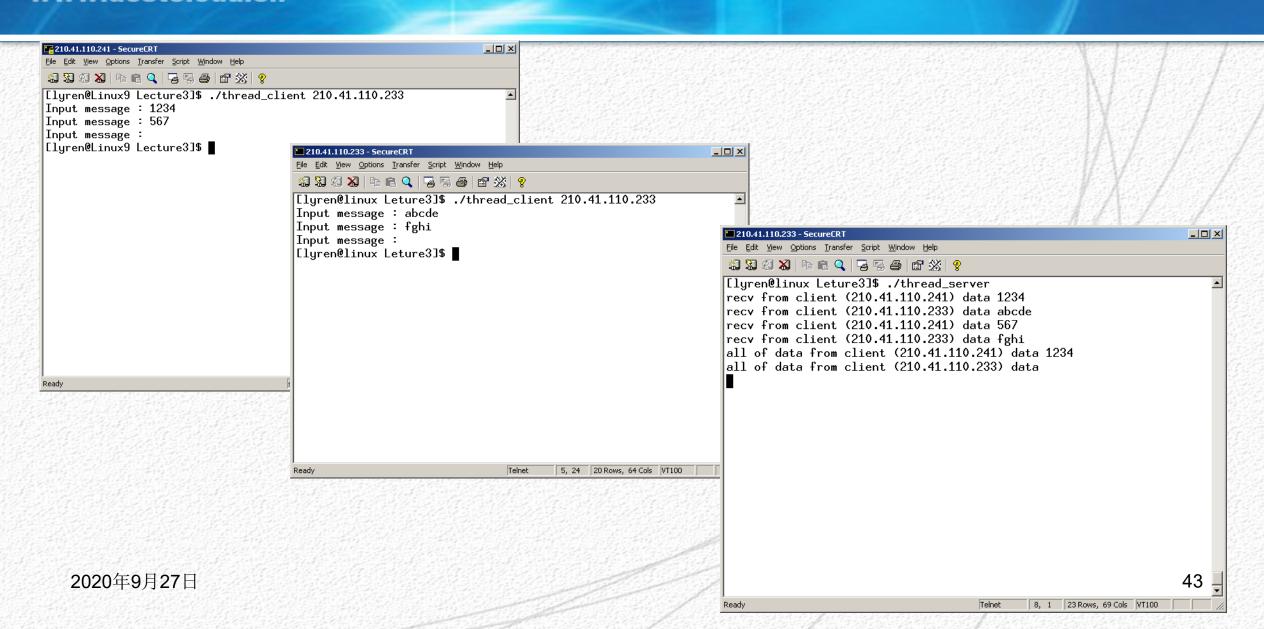


单个客户的情况





两个客户交叉请求的情况





Thread-Specific Data (TSD)

- This is a common problem when converting existing functions to run in a threads environment and there are various solutions:
 - User thread-specific data
 - Change the calling sequence so that the caller packages all the arguments into a structure.

第三次作业

- 利用多线程技术实现如下并发网络程序,要求对上课时的实现进行完善,利用 线程专用数据TSD实现。服务器和客户程序分别实现如下功能:
- 1、服务器等待客户连接,连接成功后显示客户地址,接着接收该客户的名字并显示,然后接收来自客户的信息(字符串),将该字符串反转,并将结果送回客户。要求服务器具有同时处理多个客户的能力。当某个客户断开连接时,打印所有该客户输入的数据。
- 2、客户首先与服务器连接,接着接收用户输入客户的名字,将该名字发送给服务器,然后接收用户输入的字符串,并发送给服务器,然后接收服务器返回的经处理后的字符串,并显示之。当用户输入Ctrl+D,终止连接并退出。