Rust async 简介

吴一凡

2020/09/20

shinbokuow@163.com

并发

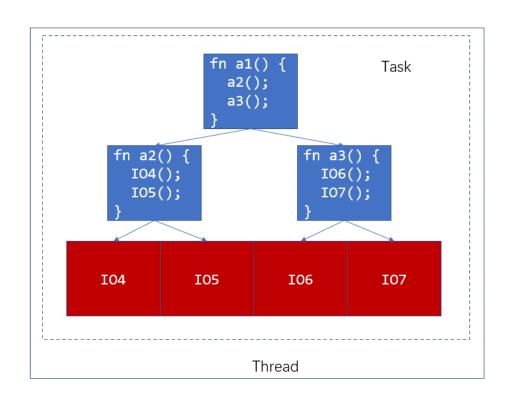
- 给定一组任务, 资源受限
- 如何合理利用资源获得高性能
- 一般情况下, 指在 I/O 参与的情况下尽可能利用 CPU
- 由于资源受限,任务不可能从头执行到尾,因而需要支持暂停,上下文保存/恢复
- 关键点: 何时暂停/继续?

题外话: 并行与并发

- 相比并发,并行通常指的是**只有一项任务** 并堆砌资源(多核)加速该任务
- 而并发模型中,每项任务消耗的资源**固定**,运行时间也**固定** 需要合理调度资源最小化**完成所有任务**的用时

抢占式/非抢占式多任务

- 抢占式:每个任务可以在**执行任一条指令**的时候被暂停如 OS 时间片轮转、高优先级抢占,安全、实时性
- 非抢占式:每个任务除非自己**交出 CPU 使用权**,否则不会被暂停由于安全性不用在 OS 中,而是用于编程语言中的协程提高性能

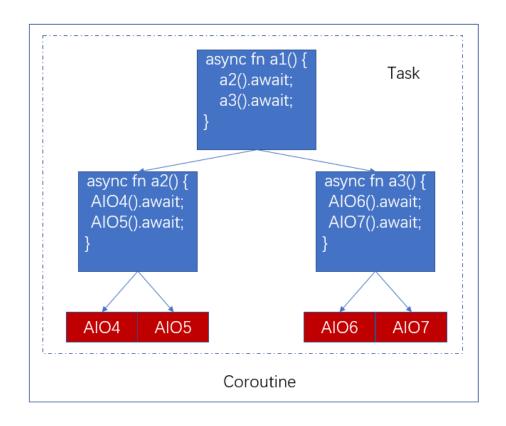


同步并发

- 每个 Task 放在一个线程中执行由 OS 管理,对应抢占式多任务
- I/O: 视 OS 支持不同 忙等待/阻塞当前所在 线程
- 后者减少了 CPU 资源 的浪费

同步并发资源消耗

- 上下文切换开销:至少所有通用寄存器,可能存在冗余
- 内存消耗:每个 Task 需要一个栈 栈的容量为**所有 Task 需要栈空间的最大值**



异步并发

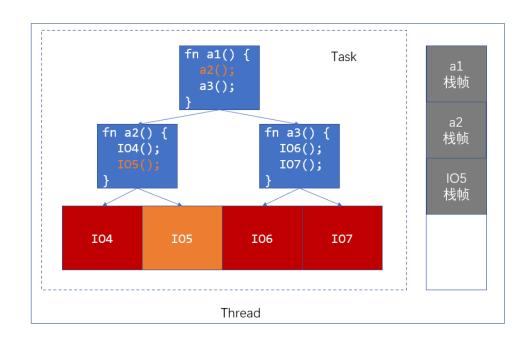
- 除了 async/await 之外 和同步并发基本一致
- 每个 Task 放在一个无 栈协程中, PL 管理 后面会讲到所有 Task 共用一个栈 对应**非抢占式多任务**
- I/O: 切換到下一个Task (yield) , 并在准备好之后唤醒该 Task

异步并发资源消耗

- 上下文切换开销: 不见得优于同步并发, 取决于编译器优化
- 内存消耗: 所有 Task 共用一个栈 每个 Task 需要 (通常在堆上) 保存一些中间状态 但总内存消耗毫无疑问优于同步并发

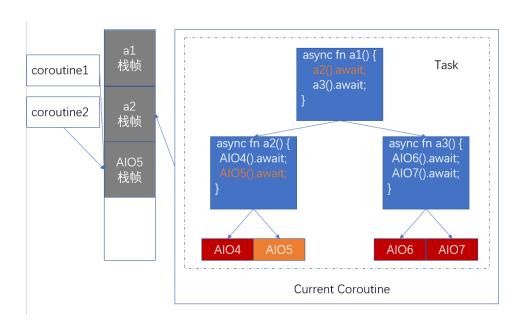
保存与恢复

- 有一点是相同的,遇到 I/O 阻塞的时候当前 Task 需要被**暂停!**
- 于是, 如何保存/恢复?



同步并发

- 每个线程有一个独立的栈
- I/O 阻塞回来之后继续在之前的 栈执行即可
- 当然,寄存器状态需要保存/恢复



异步并发

- 将 await 和同步一样看成一种"调用"
- 在发现 I/O 未准备好之前和同步 基本一样
- 问题在于,所有的 Coroutine 共 用一个栈
- 在切换到其他的 Task 之前,我们要如何处理栈中的内容?

- 在同步并发中,每个线程要从被阻塞的地方**继续执行**,所以栈内的信息必须全部保留,因而每个线程都要有独立的栈。
- 异步并发中,关键的一点在于我们知道"调用"链上的每个 async fn 都一定处于"调用" 它的子 async fn 的状态。
- 因此,我们可以根据每个 async fn 所正在"调用"的 async fn 给它划分状态。并将每个"调用"链上的 async fn 的栈帧根据其当前状态进行**分类保存**。

- 编译器会将每个 async fn 转化为一个**状态机**,来根据底层 I/O 不可用的时候它正"调用"的是哪一个子 async fn 来将当前栈上**局部变量**有选择的保存下来。 事实上,确实可以直观的基于 await 将一个 async fn 的执行划分成不同阶段。每一个 await,都对应着生成出来的状态机的一个不同的状态。状态机还会有起始态和终态。终态则代表子树内所有的 I/O 等待都已经完成,对应着 async fn 的返回。
- 状态转移? 自然与 await 的具体内容有关:
 当 await 的子状态机到达了终态,就可转移到下一个状态去 await 另一个东西。

• 由此可以引入 Future trait

```
pub trait Future {
    type Output;
    fn poll(self: Pin<&mut Self>, cx: &mut Context<'_>) -> Poll<Self::Output>;
}
```

- 编译器会为每个 async fn 转化成的状态机实现 Future trait。
- 核心方法 poll 也就是我们所说的"调用",它的实际作用是**试图把状态机从当前状态转移到另一个状态**。
- 我们知道,要想能够转移的话,需要当前状态所 await 的子状态机达到终态。