

命名管道 fifo

命名管道 (Named Pipe, 或 FIFO) 是一种特殊的文件类型, 用于在无亲缘关系的进程之间实现单向或双向通信。命名管道可以在文件系统中创建, 并且不同进程可以通过访问该文件来通信。命名管道和普通管道的区别在于, 命名管道具有文件名, 可以在进程之间共享, 不要求通信的进程有父子关系。

命名管道的原理

- 1. 文件系统中的特殊文件: 命名管道是文件系统中的实体, 它的行为类似于文件, 但它并不存储数据。它只是一种通道, 通过它可以实现进程之间的数据传输。
- 2. 内核缓冲区: 当进程向命名管道写入数据时, 数据会被写入内核的缓冲区中; 另一端的进程读取数据时, 从该缓冲区读取。这种机制确保了数据可以在两个进程之间传递。
- 3. 阻塞机制: 管道遵循阻塞的行为。如果管道为空, 读操作将被阻塞, 直到写入操作完成。同样, 如果管道缓冲区满了, 写操作也会被阻塞, 直到有空间可以写入数据。
- 4. 半双工或全双工: 命名管道可以实现单向通信, 如果需要双向通信, 通常会创建两个命名管道。

创建命名管道

可以使用 `mkfifo()` 函数在 Linux 系统中创建一个命名管道, 或者使用命令行工具 `mkfifo`。例如:

bash

mkfifo /tmp/my_fifo

这将在 `/tmp` 目录下创建一个名为 `my_fifo` 的命名管道文件。

使用命名管道的代码示例

以下是一个简单的示例, 展示如何使用命名管道实现进程间通信:

1. 创建命名管道

cpp

```
#include <iostream>
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>

int main() {
    const char* fifoPath = "/tmp/my_fifo";

    // 创建命名管道
    if (mkfifo(fifoPath, 0666) == -1) {
        std::cerr << "Error creating named pipe" << std::endl;
        return 1;
    }

    std::cout << "Named pipe created at " << fifoPath << std::endl;
    return 0;
}
```

2. 写进程 (向管道写入数据)

cpp

```
#include <iostream>
#include <fcntl.h>
#include <unistd.h>
#include <cstring>

int main() {
    const char* fifoPath = "/tmp/my_fifo";
    int fd = open(fifoPath, O_WRONLY); // 打开管道写端

    if (fd == -1) {
        std::cerr << "Error opening named pipe for writing" << std::endl;
        return 1;
    }

    const char* message = "Hello from writer process!";
    write(fd, message, strlen(message));
    close(fd); // 关闭管道写端
    std::cout << "Message sent to pipe" << std::endl;

    return 0;
}
```

3. 读进程 (从管道读取数据)

cpp

复制

```
#include <iostream>
#include <fcntl.h>
#include <unistd.h>

int main() {
    const char* fifoPath = "/tmp/my_fifo";
    int fd = open(fifoPath, O_RDONLY); // 打开管道读端

    if (fd == -1) {
```

3. 读进程 (从管道读取数据)

cpp

复制

```
#include <iostream>
#include <fcntl.h>
#include <unistd.h>

int main() {
    const char* fifoPath = "/tmp/my_fifo";
    int fd = open(fifoPath, O_RDONLY); // 打开管道读端

    if (fd == -1) {
        std::cerr << "Error opening named pipe for reading" << std::endl;
        return 1;
    }

    char buffer[256];
    ssize_t bytesRead = read(fd, buffer, sizeof(buffer) - 1);
    if (bytesRead >= 0) {
        buffer[bytesRead] = '\0'; // 添加字符串结束符
        std::cout << "Message received: " << buffer << std::endl;
    }

    close(fd); // 关闭管道读端
    return 0;
}
```

运行步骤

1. 创建管道：先运行创建命名管道的程序，生成命名管道文件 `/tmp/my_fifo`。
2. 运行读进程：运行读进程程序，打开管道并等待数据。
3. 运行写进程：运行写进程程序，将数据写入管道。

读进程将读取并输出写进程发送的数据。

注意事项

- 阻塞特性：如果读进程未启动，写进程会阻塞，直到读进程启动并读取数据。
- 关闭管道：当管道的读端和写端都关闭后，管道中的数据会被清除。
- 删除管道：命名管道在文件系统中表现为一个文件，使用完后可以用 `unlink()` 删除文件，避免占用空间。

适用场景

命名管道适用于不同进程之间的简单通信，尤其适合无需双向通信或数据量不大的场景。例如，父进程与子进程之间的消息传递，或简单的跨进程数据传输任务。

线程同步

在多线程编程中，**线程同步** 是为了防止多个线程在访问共享资源时产生冲突，从而确保数据的一致性和正确性。以下是常见的线程同步方法：

1. 互斥锁 (Mutex)

- **特点：**互斥锁是最常用的线程同步方式，用于保证同一时刻只有一个线程能够访问临界区。
- **实现：**通过 `pthread_mutex_t` (POSIX) 或 `std::mutex` (C++11) 实现。
- **应用场景：**适用于需要确保某一资源或临界区只能被一个线程访问的情况。

```
cpp

std::mutex mtx;
mtx.lock();      // 加锁
// 临界区代码
mtx.unlock();    // 解锁
```

复制

2. 读写锁 (Read-Write Lock)

- **特点：**允许多个线程同时读取资源，但写操作是独占的，适合读多写少的场景。
- **实现：**通过 `pthread_rwlock_t` (POSIX) 或 `std::shared_mutex` (C++17) 实现。
- **应用场景：**适用于需要高效读取但写入较少的场景，如缓存访问。

```
cpp

std::shared_mutex rwlock;
rwlock.lock_shared(); // 加共享锁 (读锁)
// 读操作
rwlock.unlock_shared(); // 解锁
```

复制

3. 条件变量 (Condition Variable)

- **特点：**条件变量用于线程间的等待和通知机制。一个线程可以等待特定条件满足，其他线程在条件满足时通知它。
- **实现：**通过 `pthread_cond_t` (POSIX) 或 `std::condition_variable` (C++11) 实现。
- **应用场景：**适合生产者-消费者模型等场景，一个线程等待资源就绪，另一个线程通知资源已就绪。

```
cpp

std::condition_variable cv;
std::mutex mtx;
std::unique_lock<std::mutex> lock(mtx);
cv.wait(lock); // 等待条件
cv.notify_one(); // 通知一个线程
```

复制

4. 信号量 (Semaphore)

- **特点：**信号量用于限制可以访问共享资源的线程数量。计数信号量允许多线程同时进入临界区，二进制信号量相当于互斥锁。
- **实现：**通过 `sem_t` (POSIX) 或 `std::counting_semaphore` (C++20) 实现。
- **应用场景：**适用于资源有限的情况，如连接池中控制最大并发数。

```
cpp

sem_t semaphore;
sem_init(&semaphore, 0, 2); // 初始化信号量，初始计数为 2
sem_wait(&semaphore);      // 获取信号量
// 临界区
sem_post(&semaphore);      // 释放信号量
```

复制