

# Теория и практика многопоточного программирования

## Лекция 6

Неганов Алексей

Московский физико-технический институт (национальный исследовательский университет)  
Кафедра теоретической и прикладной информатики

Москва 2020

## Определение

**Недетерминированный конечный автомат (НКА)** — это пятёрка

$$M = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F), \quad (1)$$

где  $Q$  — конечное множество состояний,

$\Sigma$  — конечное множество допустимых входных символов (входной алфавит),

$\varepsilon$  — пустая цепочка символов,

$\delta: Q \times (\Sigma \cup \{\varepsilon\}) \rightarrow P(Q)$  — функция переходов, отображающая пару «состояние – символ» в некое подмножество  $Q$ ,

$q_0 \in Q$  — начальное состояние,

$F \subseteq Q$  — множество заключительных (допускающих) состояний.

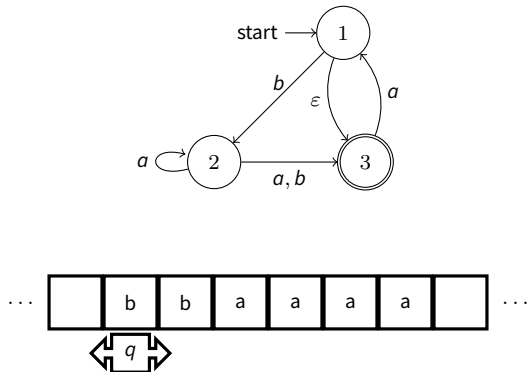


Рисунок 1 – Диаграмма состояний недетерминированного конечного автомата

- $Q$  — состояние памяти и регистров процессора,
- $q_0$  — точка начала исполнения потока (*entry point*),
- Переход между состояниями  $(q_i, q_j)$  — событие (*event*), причём каждому событию ставится в соответствие точка на временной шкале,
- Все события по определению одномоментны (квантование времени).
- Никакие два события не являются одновременными.
- События  $a$  и  $b$  называются **упорядоченными**, если  $a$  предшествует  $b$ :  $a \rightarrow b$ .
- Произвольные два события  $a$  и  $b$  могут быть неупорядочены:  $a \not\rightarrow b$  и  $b \not\rightarrow a$ .
- Отношение порядка транзитивно: если  $a \rightarrow b$  и  $b \rightarrow c$ , то  $a \rightarrow c$ .
- **Интервал**  $I(a, b)$  — это пара событий  $(a, b)$  такая, что  $a \rightarrow b$ .
- Интервал  $I(a, b)$  **предшествует** интервалу  $I(b, c)$  ( $I(a, b) \rightarrow I(b, c)$ ), если  $b \rightarrow c$ .
- Интервалы, не связанные отношением « $\rightarrow$ », называются **соисполняемыми** (*concurrent*).

Пример простого доказательства корректности для lock-free hash table

<https://docs.huihoo.com/javaone/2007/java-se/TS-2862.pdf>

Ключевые слова для желающих углубиться: discrete event simulation, communicating finite-state machines

```
#include <thread>
#include <atomic>
#include <stdio.h>
#include <vector>

std::atomic<int> a, b; // state: variables

void f1() {
    a = 0xF; // event: variable assignment
    while (a != b); // event: wait for condition
    printf("OK\n");
}

void f2(int c) {
    b |= c; // event: variable assignment
}

int main() {
    b.store(0);
    std::vector<std::thread> v(5);
    v[4] = std::thread(f1);
    for (int i = 0; i < 4; i++)
        v[i] = std::thread(f2, 1 << i);
    for (auto &t: v)
        t.join();
    printf("That's all\n");
}
```

## Определение

Назовём интервал  $CS_i$  **критической секцией**, если для детерминированности совместного исполнения потоков необходимо, чтобы для любых потоков  $A, B$  их критические секции были упорядочены:  $CS_A \rightarrow CS_B$  или  $CS_B \rightarrow CS_A$ . Выполнение этого условия для системы потоков называется свойством взаимного исключения (*mutual exclusion*).

## Критерий Бернштейна

Пусть  $R(P_i)$  множество переменных, значение которых поток  $P_i$  использует в операциях чтения,  $W(P_i)$  — множество переменных, использующихся в операциях записи. Тогда совокупное исполнение потоков  $P_1$  и  $P_2$  детерминировано, если

$$\begin{cases} W(P_1) \cap W(P_2) = \emptyset \\ R(P_1) \cap W(P_2) = \emptyset \\ W(P_1) \cap R(P_2) = \emptyset \end{cases} \quad (2)$$

## ❶ **Отсутствие зависаний** (*starvation freedom / lockout freedom*)

Каждый поток рано или поздно попадает в критическую секцию, т. е. каждое обращение к методам рано или поздно завершается.

## ❷ **Неблокируемость** (*non-blocking*)

Блокировка (задержка) одного потока не задерживает другие потоки.

## ❸ **Свобода от взаимной блокировки** (*freedom from deadlock*)

Хотя бы один из конкурирующих потоков должен рано или поздно попасть в нужную ему критическую секцию. Если некоторый поток не может войти в критическую секцию, то другие потоки должны завершить бесконечное количество критических секций.

## ❹ **Честность** (*fairness*)

Если  $D_A$  и  $D_B$  — попытки входа (взятия блокировки) в критические секции  $CS_A$  и  $CS_B$  для потоков  $A$  и  $B$  и  $D_A \rightarrow D_B$ , то  $CS_A \rightarrow CS_B$ .

## ❺ **Свобода от ожидания** (*wait-free*)

Выполнение метода заканчивается за конечное количество шагов без каких-либо процедур ожидания.

## ❻ **Свобода от блокировок** (*lock-free*)

Неограниченно частый вызов метода завершится за конечное число шагов.

- Крупнозернистая синхронизация плохо масштабируется
- Мелкозернистая тяжела в написании
- Тупики
- Инверсия приоритета
- Конвоирование



- Гарантия безусловного прогресса для каждого потока в отдельности
- Гарантия безусловного прогресса системы в целом
- Обычно используются блокирующие память операции
- Реализации часто требуют  $O(N)$  памяти, где  $N$  — число потоков

```
someClass::someClass() {  
    ...  
    __sync_fetch_and_add(referenceCount, 1);  
}  
  
someClass::~~someClass() {  
    ...  
    if (__sync_sub_and_fetch(referenceCount, 1) == 0) {  
        // delete unused shared object  
    }  
}
```

- Уже нет гарантии безусловного прогресса для каждого потока в отдельности.
- Гарантия безусловного прогресса системы в целом, то есть хотя бы один поток продвигается вперёд независимо от внешних факторов
- Остальные потоки могут в это время активно ожидать, то есть, непродуктивно использовать процессорное время.
- Обычно используются CAS-примитивы.
- Может наблюдаться инверсия приоритетов и конвоирование.
- Контейнеры, как правило, быстрее wait-free.

```
void push(struct node *n) {  
    do {  
        struct node *t = top;  
        n->next = t;  
        while (!CAS(&top, t, n));  
    }  
}
```

- Условный прогресс: поток продвигается вперёд только тогда, когда нет конкуренции со стороны других потоков.
- Система в целом при большой взаимной конкуренции потоков не продвигается вперёд.
- Возможна живая блокировка (live-lock).
- Алгоритмы могут быть быстрее других.
- Некоторые алгоритмы можно реализовать лишь так (double-linked list).

- Свободный метод для изолированного потока обеспечивает завершение за конечное число шагов.
- Не гарантирует совместный прогресс.
- При наличии других потоков возможна взаимная блокировка.
- Все полны оптимизма, работают на себя и надеются на лучшее.