

For Exam

38 Функции для работы с файловой системой. std::filesystem: filesystem::path, directory_iterator. Функции exists, is_regular_file, is_directory, is_symlink. Примеры работы с std::filesystem. -

А: Появились в 17 стандарте, аналог boost

Пример работы

```
#include <fstream>
#include <iostream>
#include <filesystem>
namespace fs = std::filesystem;

int main()
{
    fs::create_directories("sandbox/a/b");
    std::ofstream("sandbox/file1.txt");
    std::ofstream("sandbox/file2.txt");
    for(auto& p: fs::directory_iterator("sandbox"))
        std::cout << p.path() << "\n";
    fs::remove_all("sandbox");
}
```

37 Синхронизация потоков. Состояние гонок. Шаблон producer-consumer.

The screenshot shows a presentation slide titled "Data race" from a lecture on thread synchronization. The slide is part of a presentation by ИУВ (Lecture 6: Thread Synchronization, slide 6/29). The content explains that in parallel programming, a data race is a situation where the outcome depends on the relative order of operations in more than one thread. It notes that data races lead to errors if they violate invariants. An invariant is defined as a statement about the data structure that must always be true. Finally, it states that the C++ standard defines a data race as a situation where a memory location is modified by multiple threads simultaneously.

ИУВ Лекция 6. Синхронизация потоков 6/29

Data race

В параллельном программировании под состоянием гонки понимается любая ситуация, исход которой зависит от относительного порядка выполнения операций в более чем в одном потоке

Гонки приводят к ошибкам в случае, если они (гонки) приводят к нарушению инвариантов.

Инвариант - утверждение о структуре данных, которое всегда должно быть истинным.

В стандарте C++ определен термин гонка за данными (data race), означающий ситуацию возникновения гонки при модификации объекта несколькими сторонами одновременно.

ИУВ Лекция 6. Синхронизация потоков 6/29

Data race

Примеры.

Два способа Один поток может видеть и изменять промежуточные состояния(mutex)

2 - Последовательность неделимых изменений(атомарные переменные) - программирование без блокировок

https://github.com/bmstu-ju8-cpp/cpp-upper-intermediate/tree/master/cpp17/lectures/05_sync_hronization/sources

```
...  
template<typename T> struct atomic<T*>; // частичная специализация  
// для указателей
```

Высокоуровневые операции над атомарными объектами перечислены в табл. 18.11. По мере возможности они непосредственно переводятся в соответствующие инструкции центрального процессора. Столбец *triv* обозначает операции, предусмотренные для типа `std::atomic<bool>` и других элементарных типов; столбец *int type* означает операции для класса `std::atomic<>`, если используется целочисленный тип, а столбец *ptr type* обозначает операции, предусмотренные для класса `std::atomic<>`, если используется тип указателей.

Сделаем несколько замечаний, касающихся этой таблицы.

- В основном операции возвращают копии, а не ссылки.
- Конструктор по умолчанию не полностью инициализирует переменную/объект. Единственной разрешенной операцией после выполнения конструктора по умолчанию является функция `atomic_init()`, инициализирующая объект (см. раздел 18.7.1).
- Конструктор для значения соответствующего типа не является атомарным.
- Все функции, за исключением конструкторов, перегружены для типов с модификатором `volatile` и без него.

Таблица 18.11. Высокоуровневые операции над атомарными типами

Операция	<i>triv</i>	<i>int type</i>	<i>ptr type</i>	Описание
<code>atomic a=val</code>	Да	Да	Да	Инициализирует <code>a</code> значением <code>val</code> (не атомарная операция)
<code>atomic a;</code> <code>atomic_init(&a, val)</code>	Да	Да	Да	То же самое (без <code>atomic_init()</code> , объект <code>a</code> не инициализируется)

Окончание табл. 18.11

Операция	<i>triv</i>	<i>int type</i>	<i>ptr type</i>	Описание
<code>a.is_lock_free()</code>	Да	Да	Да	<code>true</code> , если тип не использует блокировки внутри
<code>a.store(val)</code>	Да	Да	Да	Присваивает <code>val</code> (возвращает <code>void</code>)
<code>a.load()</code>	Да	Да	Да	Возвращает копию значения <code>a</code>
<code>a.exchange(val)</code>	Да	Да	Да	Присваивает <code>val</code> и возвращает копию старого значения <code>a</code>
<code>a.compare_exchange_strong(exp, des)</code>	Да	Да	Да	Операция CAS (сравнение с обменом — compare and swap)

34 Атомарные операции. Классы `std::atomic`, `std::atomic_flag`. Примеры работы с `std::atomic`

Рассмотрим полный пример с атомарными типами:

```
// concurrency/atomics1.cpp

#include <atomic> // для атомарных типов
#include <future> // для async() и фьючерсов
#include <thread> // для потока this_thread
#include <chrono> // для интервалов времени
#include <iostream>

long data;
std::atomic<bool> readyFlag(false);

void provider ()
{
    // после чтения символа
```

18.7. Атомарные операции 1039

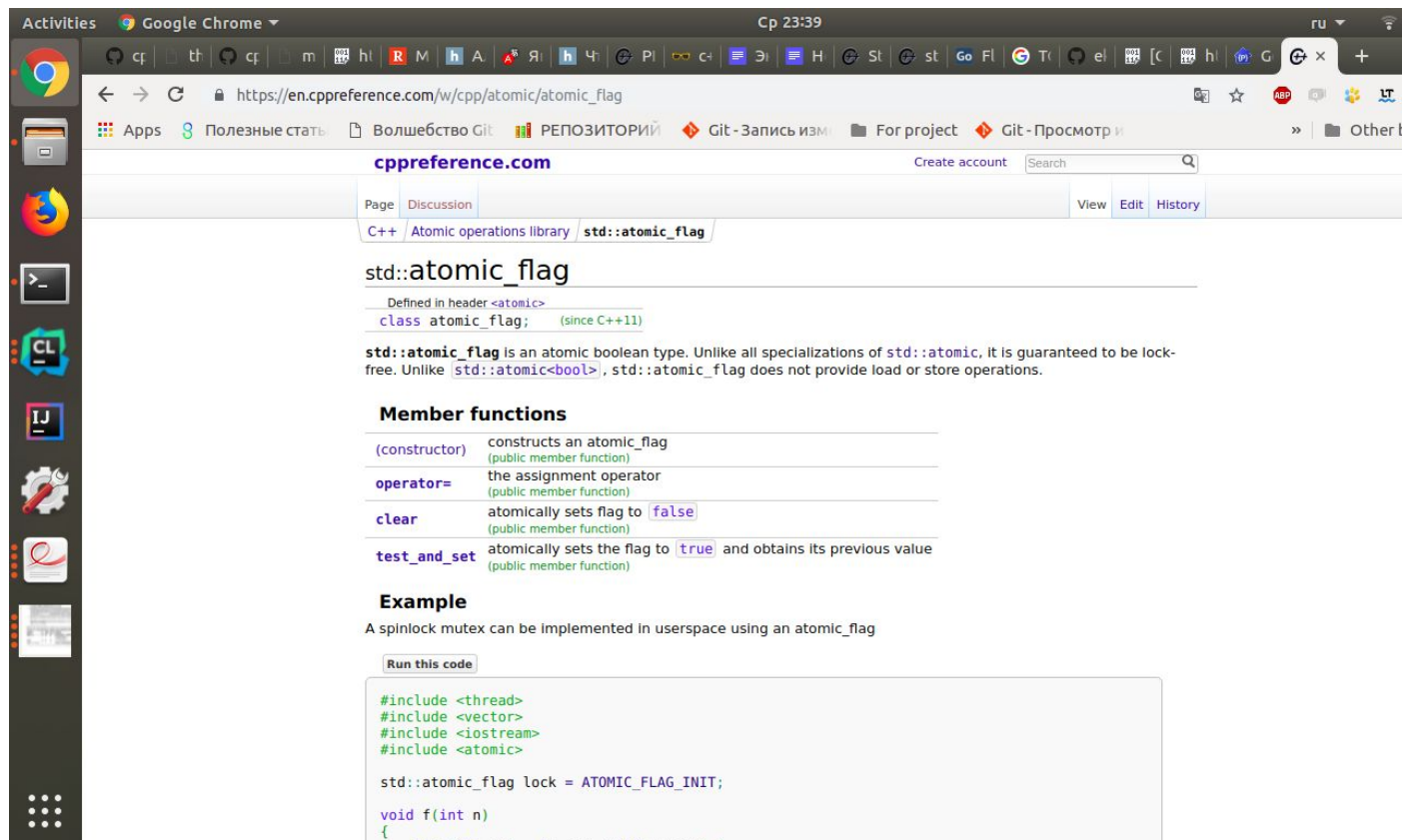
```
std::cout << "<return>" << std::endl;
std::cin.get();

// подготавливаем данные
data = 42;

// и сигнал готовности
readyFlag.store(true);
}

void consumer ()
{
    // ожидаем сигнала готовности и выполняем другие операции
    while (!readyFlag.load()) {
        std::cout.put('.').flush();
        std::this_thread::sleep_for(std::chrono::milliseconds(500));
    }
    // обрабатываем поступившие данные
    std::cout << "\nvalue : " << data << std::endl;
}

int main()
{
    // запускаем потоки provider и consumer
    auto p = std::async(std::launch::async, provider);
    auto c = std::async(std::launch::async, consumer);
}
```



35 - Перегрузка new и delete. Аллокаторы, системы управления памятью. TCMalloc

- смотри лекции
- Пример Аллокатора

```

// alloc/myalloc11.hpp

#include <cstddef>          // для типа size_t

template <typename T>
class MyAlloc {
public:
    // определения типов
    typedef T value_type;

    // конструкторы
    // - ничего не делают, потому что распределитель памяти не имеет состояния
    MyAlloc () noexcept {
    }
    template <typename U>
    MyAlloc (const MyAlloc<U>&) noexcept {
        // нет состояния для копирования
    }

    // выделяем память для num элементов типа T, но не инициализируем ее
    T* allocate (std::size_t num) {
        // выделяем память с помощью глобальной операции new
        return static_cast<T*> (::operator new (num*sizeof(T)));
    }

    // освобождаем память, на которую ссылается указатель p,
    // от удаленных элементов
    void deallocate (T* p, std::size_t num) {

        // освобождаем память с помощью глобальной операции delete
        ::operator delete(p);
    }
};

// возвращаем признак того, что все специализации данного
// распределителя памяти являются эквивалентными
template <typename T1, typename T2>
bool operator== (const MyAlloc<T1>&,
                 const MyAlloc<T2>&) noexcept {
    return true;
}
template <typename T1, typename T2>
bool operator!= (const MyAlloc<T1>&,
                 const MyAlloc<T2>&) noexcept {
    return false;
}

```

33

Управление потоками. Состояния гонок. Класс `std::future`, функция `std::async`. Пример работы с `std::future` и `std::async`.

Смотри пример `/home/netta/Downloads/AL_EXAM/Code/async3 (copy).cpp`

Окончание табл. 18.1

Операция	Описание
<code>f.~future()</code>	Разрушает состояние и объект <code>*this</code>
<code>f = rv</code>	Перемещающее присваивание; разрушает старое состояние объекта <code>f</code> , присваивает состояние объекта <code>rv</code> и делает его некорректным
<code>f.valid()</code>	Возвращает <code>true</code> , если объект находится в корректном состоянии, так что можно вызвать следующие функции-члены
<code>f.get()</code>	Блокирует поток, пока выполняется фоновая операция (иницируя синхронный запуск отложенной ассоциированной функциональной сущности), возвращает результат (если он существует) или генерирует любое возникающее исключение и делает состояние некорректным
<code>f.wait()</code>	Блокирует поток, пока выполняется фоновая операция (вынуждая синхронный запуск отложенной ассоциированной функциональной сущности)
<code>f.wait_for(dur)</code>	Блокирует поток на период, заданный аргументом <code>dur</code> , или на период выполнения фоновой операции (запуск отложенного потока не вынуждается)
<code>f.wait_until(tp)</code>	Блокирует поток до момента <code>tp</code> или на период выполнения фоновой операции (запуск отложенного потока не вынуждается)
<code>f.share()</code>	Возвращает объект класса <code>shared_future</code> с текущим состоянием и делает некорректным состояние объекта <code>f</code>

31 Синхронизация потоков. Пул потоков. Класс `std::condition_variable`.**Примеры работы с `std::condition_variable`.**См лекцию и `/home/netta/Downloads/AL_EXAM/Code/condition_variable`**30 Синхронизация потоков. Состояние гонок. Потокбезопасные структуры данных с блокировками. - `/home/netta/Downloads/AL_EXAM/Code/thread_queue`****29 Синхронизация потоков. Состояние гонок. Классы `std::recursive_mutex`, `boost::shared_mutex`, `std::unique_lock`. Функция `std::lock`. Пример использования `std::unique_lock`.**См `/home/netta/Downloads/AL_EXAM/Code/condition_variable``std::lock(m1, ..mn)` - блокирует все mutex

снова заблокировать `dbmutex`, пока его блокировка не станет доступной, а это никогда не произойдет, так как функция `createTableAndInsertData()` блокирует поток до тех пор, пока не будет вызвана функция `createTable()`.

Стандартная библиотека C++ допускает вторую попытку генерирования исключения `std::system_error` (см. раздел 4.3.1) с кодом ошибки `resource_deadlock_would_occur` (см. раздел 4.3.2), если платформа распознает такую взаимную блокировку. Однако это не обязательное требование, и обычно оно не выполняется.

Использование мьютекса `recursive_mutex` решает описанную проблему. Этот мьютекс допускает многократные блокировки одного и того же потока и освобождает блокировку, когда происходит последний вызов функции `unlock()`.

```
class DatabaseAccess
{
private:
    std::recursive_mutex dbMutex;
    ... // состояние доступа к базе данных
public:
    void insertData (...)
    {
        std::lock_guard<std::recursive_mutex> lg(dbMutex);
        ...
    }
    void insertData (...)
    {
        std::lock_guard<std::recursive_mutex> lg(dbMutex);
        ...
    }
    void createTableAndinsertData (...)
    {
        std::lock_guard<std::recursive_mutex> lg(dbMutex);
        ...
        createTable(...); // OK: взаимной блокировки нет
    }
    ...
};
```

Попытки блокировки и временные блокировки

Иногда программа хочет установить блокировку, но не хочет блокировать мьютекс (на-

shared_mutex

Если несколько потоков только считывают данные и не модифицируют их, то гонок за данными не возникает.

Поэтому разумно предоставлять доступ для чтения к разделяемым данным нескольким потоком одновременно. Если же какой-то поток пытается модифицировать данные, то ему следует предоставлять монополярный доступ.

Для такой ситуации существует класс `shared_mutex`

```
1 // C++17 or boost::shared_mutex
2 std::shared_mutex m;
3 T read() {
4     // many threads can read data, so use shared_lock
5     std::shared_lock<std::shared_mutex> lk(m);
6     // get data
7 }
8 void modify(){
9     // only one thread can write data, so use lock_guard
10    std::lock_guard<std::shared_mutex> lk(m);
11    // modify data
12 }
```

28 Синхронизация потоков. Состояние гонок. Классы `std::mutex`, `std::lock_guard`, `std::unique_lock`. Функция `std::lock`. Примеры использования мьютексов.

См /home/netta/Downloads/AL_EXAM/Code/condition_variable

26-27 Переключение контекста потоков. Класс `std::thread`. Ключевое слово `thread_local`. Примеры использования `std::thread`.

Ex:

```
#include <iostream>
#include <thread>
#include <chrono>

void foo()
{
    // simulate expensive operation
    std::this_thread::sleep_for(std::chrono::seconds(1));
}

void bar()
{
    // simulate expensive operation
```



```

std::this_thread::sleep_for(std::chrono::seconds(1));
}

int main()
{
    std::cout << "starting first helper...\n";
    std::thread helper1(foo);

    std::cout << "starting second helper...\n";
    std::thread helper2(bar);

    std::cout << "waiting for helpers to finish..." << std::endl;
    helper1.join();
    helper2.join();

    std::cout << "done!\n";
}

```

cppreference.com/w/cpp/thread/thread

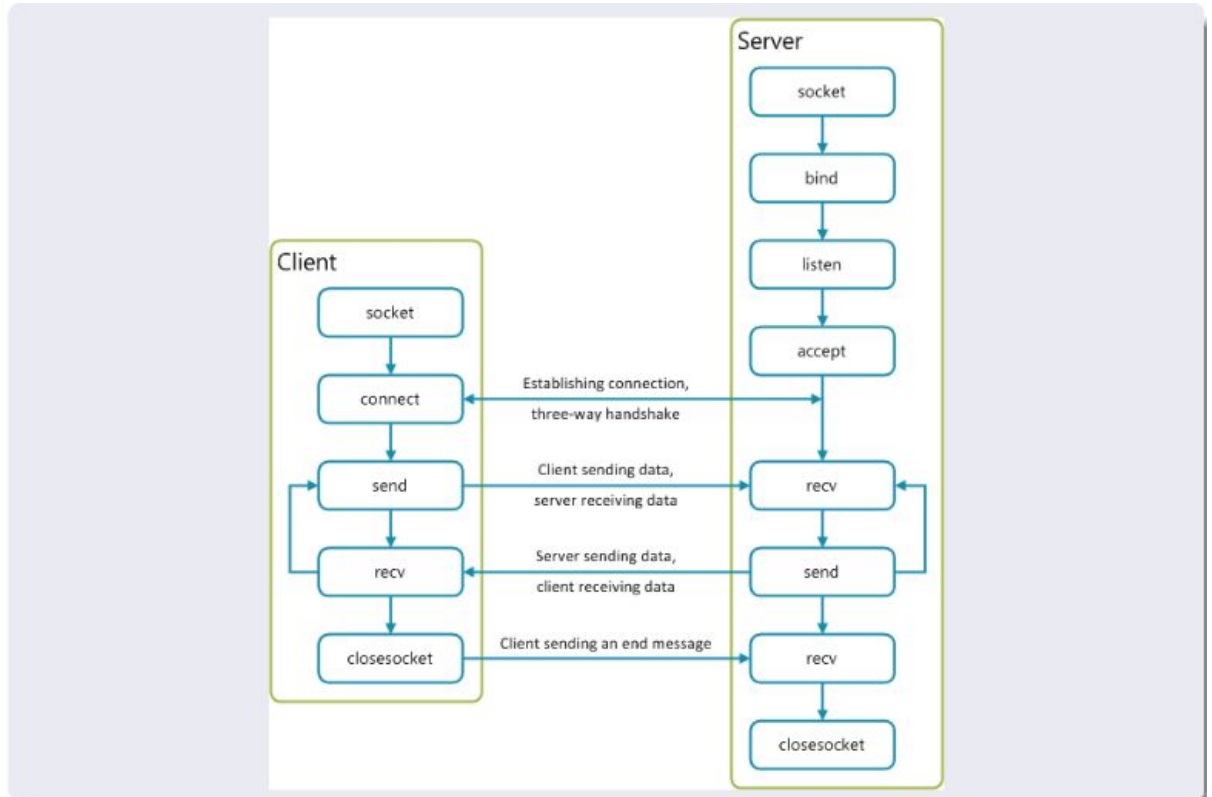
Волшебство Git РЕПОЗИТОРИЙ Git - Запись изменений For project Git - Просмотр изменений

Member type	Definition
<code>native_handle_type</code>	<i>implementation-defined</i>
Member classes	
<code>id</code>	represents the <i>id</i> of a thread (public member class)
Member functions	
(constructor)	constructs new thread object (public member function)
(destructor)	destructs the thread object, underlying thread must be joined or detached (public member function)
<code>operator=</code>	moves the thread object (public member function)
Observers	
<code>joinable</code>	checks whether the thread is joinable, i.e. potentially running in parallel context (public member function)
<code>get_id</code>	returns the <i>id</i> of the thread (public member function)
<code>native_handle</code>	returns the underlying implementation-defined thread handle (public member function)
<code>hardware_concurrency</code> [static]	returns the number of concurrent threads supported by the implementation (public static member function)
Operations	
<code>join</code>	waits for a thread to finish its execution (public member function)
<code>detach</code>	permits the thread to execute independently from the thread handle (public member function)
<code>swap</code>	swaps two thread objects (public member function)
Non-member functions	
<code>std::swap</code> (std::thread) (C++11)	specializes the <code>std::swap</code> algorithm (function template)

25 Управление потоками. Состояния гонок в интерфейсе структур данных. Класс `std::future`, функция `std::async`. - см 33

24Сетевое взаимодействие. Сокеты. Библиотека boost::asio. io_service, endpoint, ip::address. Функции асинхронного и синхронного чтения и записи.

<https://stepik.org/lesson/12576/step/13?unit=3004> - про сокеты Беркли



Activities Google Chrome Чт 01:54 en

https://stepik.org/lesson/12641/step/2?unit=3047

stepik

Многопоточное программирование на C/C++
Прогресс по курсу: 60/1000

3 Сокеты Беркли. Мульти...

3.1 Сокеты Беркли

3.2 Мультиплексирование

4 Асинхронная работа с...

4.1 Библиотека libevent

4.2 Библиотека libev

4.3 Библиотека libuv

4.4 Библиотека boost::asio

5 Процессы. Каналы. Сиг...

5.1 Процессы Unix

5.2 Сигналы

5.3 Файлы

4.4 Библиотека boost::asio 6 из 9 шагов пройдено 0 из 25 баллов получено

Stepic.org

```
boost::asio::io_service io_service;  
boost::asio::ip::tcp::socket socket(io_service);  
  
boost::system::error_code ec;  
socket.connect(server_endpoint, ec);  
  
socket.async_connect(server_endpoint, handler);  
  
io_service.run();
```

mail.ru

1:00 1.5x 720px

Activities Google Chrome Чт 02:00 en

https://stepik.org/lesson/12641/step/4?unit=3047

stepik

Многопоточное программирование на C/C++
Прогресс по курсу: 60/1000

3 Сокеты Беркли. Мульти...

3.1 Сокеты Беркли

3.2 Мультиплексирование

4 Асинхронная работа с...

4.1 Библиотека libevent

4.2 Библиотека libev

4.3 Библиотека libuv

4.4 Библиотека boost::asio

5 Процессы. Каналы. Сиг...

5.1 Процессы Unix

5.2 Сигналы

5.3 Файлы

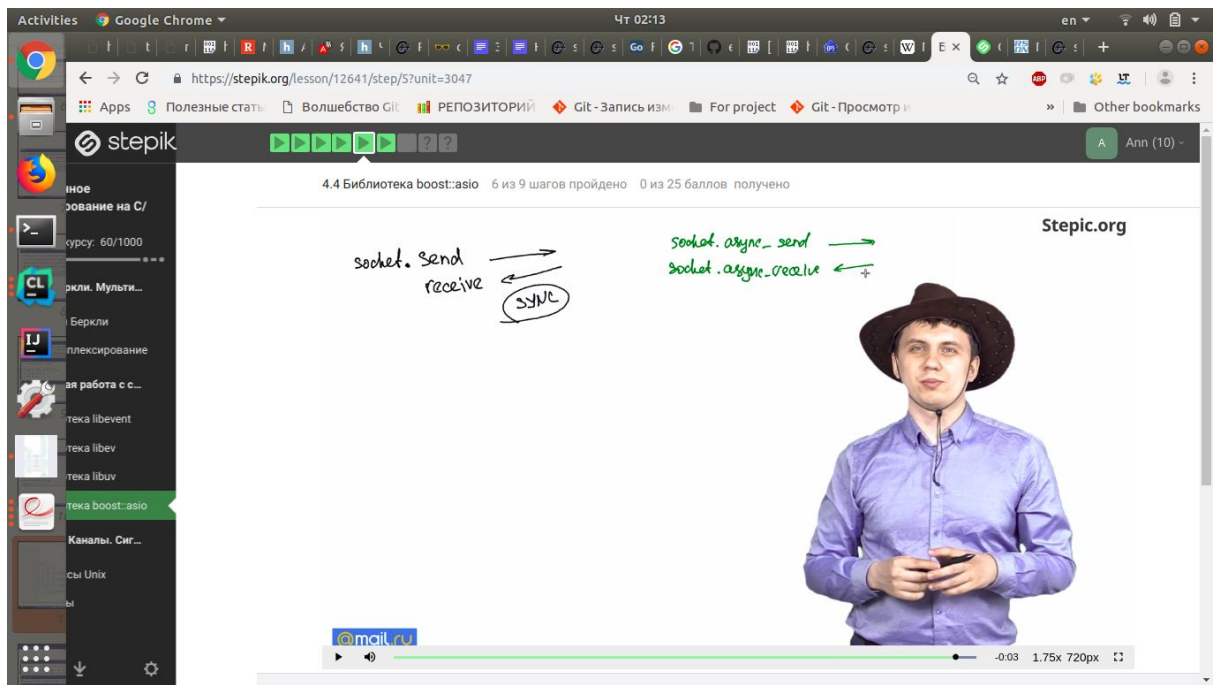
4.4 Библиотека boost::asio 6 из 9 шагов пройдено 0 из 25 баллов получено

Stepic.org

```
boost::ip::tcp::acceptor acceptor(io_service, endpoint);  
boost::ip::tcp::socket socket(io_service);  
acceptor.accept(socket);  
  
boost::ip::udp::endpoint endpoint(boost::ip::udp::v4(), 22346);  
boost::ip::udp::socket socket(io_service, endpoint);
```

mail.ru

-0:02 1.75x 720px



17 Обработка ошибок с использованием механизма обработки исключений. RAII. Примеры классов, использующих RAII. Ключевое слово noexcept.

- <https://habr.com/post/253749/>