



逻辑教育  
Logic education

# 大师班第22天

和谐学习，不急不躁

LG\_Cooci

### 最直接的作用: 控制任务执行顺序

<code>dispatch_group_create</code>	创建组
<code>dispatch_group_async</code>	进组任务
<code>dispatch_group_notify</code>	进组任务执行完毕通知
<code>dispatch_group_wait</code>	进组任务执行等待时间
<code>dispatch_group_enter</code>	进组
<code>dispatch_group_leave</code>	出组
注意搭配使用	



## 信号量dispatch\_semaphore\_t

dispatch\_semaphore\_create

创建信号量

dispatch\_semaphore\_wait

信号量等待

dispatch\_semaphore\_signal

信号量释放

同步->当锁, 控制GCD最大并发数



- \* 其 CPU 负荷非常小，尽量不占用资源
- \* 联结的优势

在任一线程上调用它的一个函数 `dispatch_source_merge_data` 后，会执行 Dispatch Source 事先定义好的句柄（可以把句柄简单理解为一个 block）  
这个过程叫 Custom event，用户事件。是 dispatch source 支持处理的一种事件

句柄是一种指向指针的指针 它指向的就是一个类或者结构，它和系统有很密切的关系  
HINSTANCE（实例句柄），HBITMAP（位图句柄），HDC（设备表述句柄），HICON（图标句柄）等。这当中还有一个通用的句柄，就是HANDLE



## Dispatch\_Source

dispatch\_source\_create

创建源

dispatch\_source\_set\_event\_handler

设置源事件回调

dispatch\_source\_merge\_data

源事件设置数据

dispatch\_source\_get\_data

获取源事件数据

dispatch\_resume

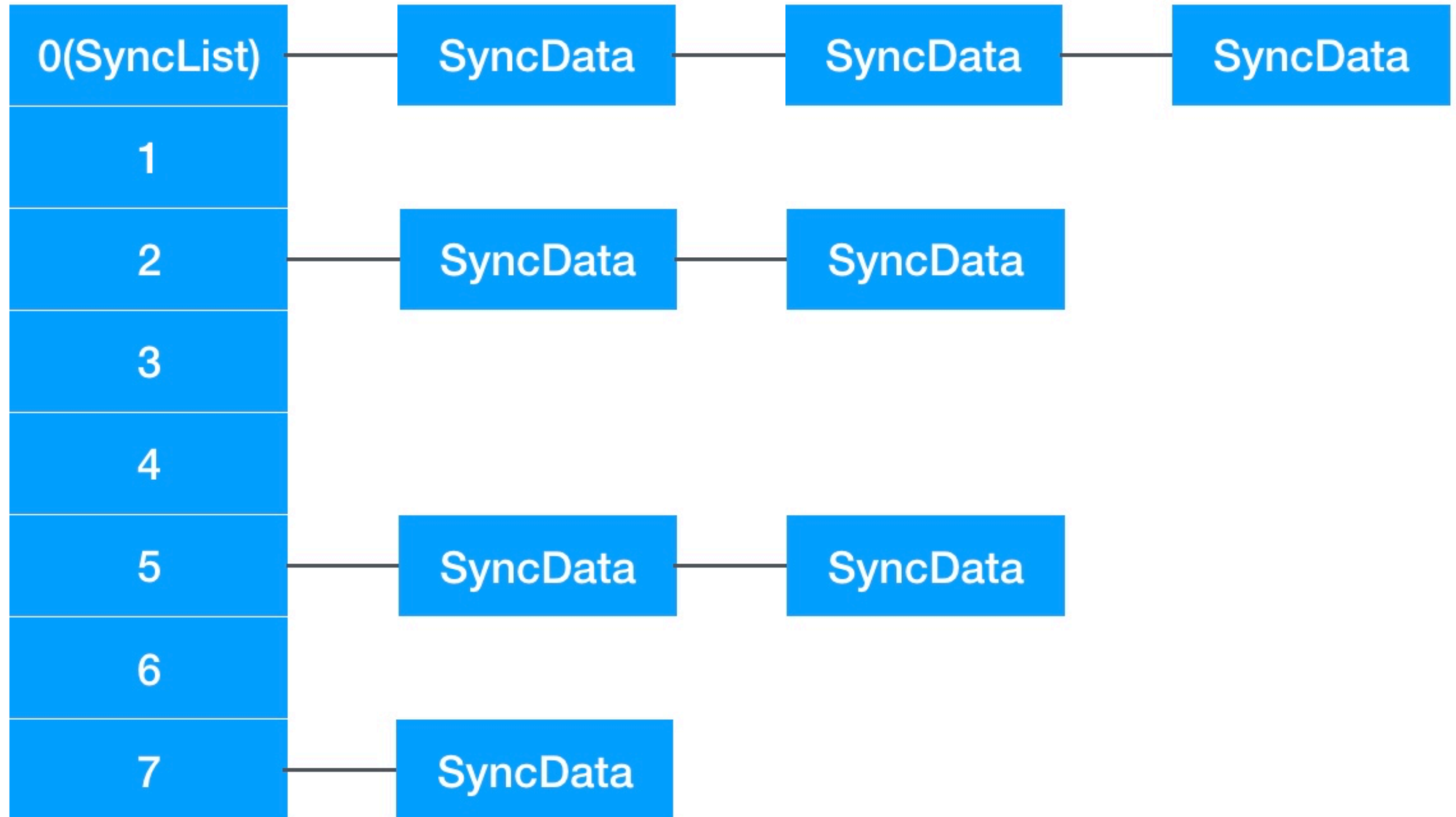
继续

dispatch\_suspend

挂起



## SyncList分析



**线程局部存储 (Thread Local Storage, TLS)** : 是操作系统为线程单独提供的私有空间, 通常只有有限的容量。Linux系统下通常通过pthread库中的  
`pthread_key_create()`、  
`pthread_getspecific()`、  
`pthread_setspecific()`、  
`pthread_key_delete()`

互斥锁 <https://baike.baidu.com/item/互斥锁/841823?fr=aladdin>

在Posix Thread中定义有一套专门用于线程同步的mutex函数

**mutex**，用于保证在任何时刻，都只能有一个线程访问该对象。  
当获取锁操作失败时，线程会进入睡眠，等待锁释放时被唤醒

## 1. 创建和销毁

A:POSIX定义了一个宏PTHREAD\_MUTEX\_INITIALIZER来静态初始化互斥锁

B:int pthread\_mutex\_init(pthread\_mutex\_t \*mutex, const pthread\_mutexattr\_t \*mutexattr)

C:pthread\_mutex\_destroy ()用于注销一个互斥锁

## 2. 互斥锁属性

## 3. 锁操作

int pthread\_mutex\_lock(pthread\_mutex\_t \*mutex)

int pthread\_mutex\_unlock(pthread\_mutex\_t \*mutex)

int pthread\_mutex\_trylock(pthread\_mutex\_t \*mutex)

pthread\_mutex\_trylock()语义与pthread\_mutex\_lock()类似，不同的是在锁已经被占据时返回EBUSY而不是挂起等待。

**互斥锁，分为递归锁和非递归锁。**



## NSCondition

**NSCondition 的对象实际上作为一个锁和一个线程检查器：锁主要为了当检测条件时保护数据源，执行条件引发的任务；线程检查器主要是根据条件决定是否继续运行线程，即线程是否被阻塞**

- 1: **[condition lock];**//一般用于多线程同时访问、修改同一个数据源，保证在同一时间内数据源只被访问、修改一次，其他线程的命令需要在lock 外等待，只到unlock ，才可访问
- 2: **[condition unlock];**//与lock 同时使用
- 3: **[condition wait];**//让当前线程处于等待状态
- 4: **[condition signal];**//CPU发信号告诉线程不用在等待，可以继续执行



1.1 NSConditionLock 是锁，一旦一个线程获得锁，其他线程一定等待

1.2 [xxxx lock]; 表示 xxx 期待获得锁，如果没有其他线程获得锁（不需要判断内部的 condition）那它能执行此行以下代码，如果已经有其他线程获得锁（可能是条件锁，或者无条件锁），则等待，直至其他线程解锁

1.3 [xxx lockWhenCondition:A条件]; 表示如果没有其他线程获得该锁，但是该锁内部的 condition 不等于 A 条件，它依然不能获得锁，仍然等待。如果内部的 condition 等于 A 条件，并且没有其他线程获得该锁，则进入代码区，同时设置它获得该锁，其他任何线程都将等待它代码的完成，直至它解锁。

1.4 [xxx unlockWithCondition:A条件]; 表示释放锁，同时把内部的 condition 设置为 A 条件

1.5 return = [xxx lockWhenCondition:A条件 beforeDate:A时间]; 表示如果被锁定（没获得锁），并超过该时间则不再阻塞线程。但是注意：返回的值是 NO，它没有改变锁的状态，这个函数的目的在于可以实现两种状态下的处理

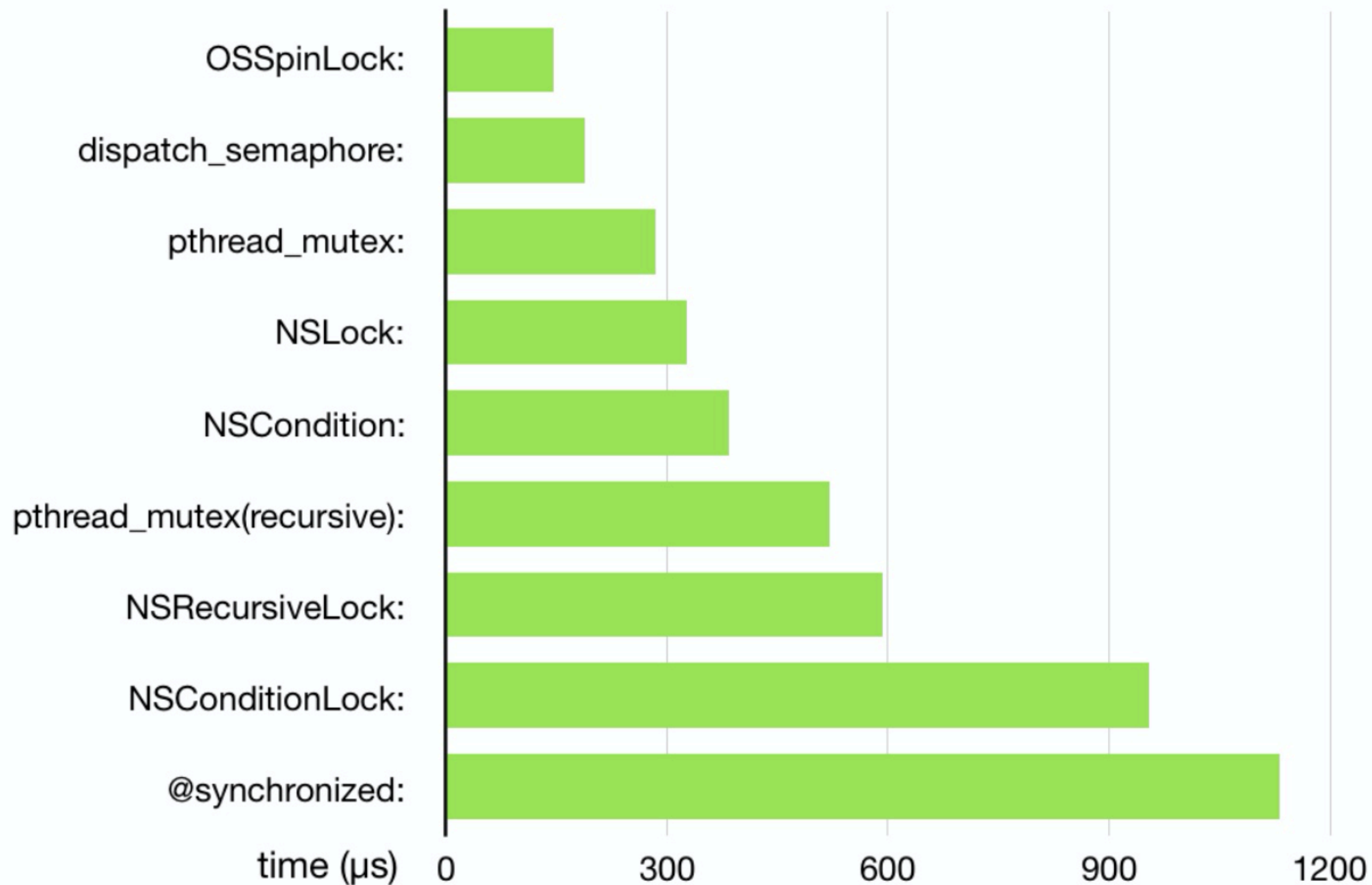
1.6 所谓的 condition 就是整数，内部通过整数比较条件



## NSConditionLock总结

- 线程 1 调用 `[NSConditionLock lockWhenCondition:]`，此时此刻因为不满足当前条件，所以会进入 waiting 状态，当前进入到 waiting 时，会释放当前的互斥锁。
- 此时当前的线程 3 调用 `[NSConditionLock lock:]`，本质上是调用 `[NSConditionLock lockBeforeDate:]`，这里不需要比对条件值，所以线程 3 会打印
- 接下来线程 2 执行 `[NSConditionLock lockWhenCondition:]`，因为满足条件值，所以线程 2 会打印，打印完成后会调用 `[NSConditionLock unlockWithCondition:]`，这个时候讲 value 设置为 1，并发送 broadcast，此时线程 1 接收到当前的信号，唤醒执行并打印。
- 自此当前打印为 线程 3->线程 2 -> 线程 1。
- `[NSConditionLock lockWhenCondition:]`：这里会根据传入的 condition 值和 Value 值进行对比，如果不相等，这里就会阻塞，进入线程池，否则的话就继续代码执行
- `[NSConditionLock unlockWithCondition:]`：这里会先更改当前的 value 值，然后进行广播，唤醒当前的线程。

## 锁的性能数据



## 锁的归类

**自旋锁：**线程反复检查锁变量是否可用。由于线程在这一过程中保持执行，因此是一种忙等待。一旦获取了自旋锁，线程会一直保持该锁，直至显式释放自旋锁。自旋锁避免了进程上下文的调度开销，因此对于线程只会阻塞很短时间的场合是有效的。

**互斥锁：**是一种用于多线程编程中，防止两条线程同时对同一公共资源（比如全局变量）进行读写的机制。该目的通过将代码切片成一个一个的临界区而达成

这里属于互斥锁的有：

- NSLock
- pthread\_mutex
- @synchronized



## 锁的归类

**条件锁：**就是条件变量，当进程的某些资源要求不满足时就进入休眠，也就是锁住了。当资源被分配到了，条件锁打开，进程继续运行

- NSCondition
- NSConditionLock

**递归锁：**就是同一个线程可以加锁N次而不会引发死锁

- NSRecursiveLock
- pthread\_mutex(recursive)

**信号量 (semaphore)：**是一种更高级的同步机制，互斥锁可以说是 semaphore 在仅取值 0/1 时的特例。信号量可以有更多的取值空间，用来实现更加复杂的同步，而不单单是线程间互斥。

- dispatch\_semaphore

其实基本的锁就包括了三类 **自旋锁 互斥锁 读写锁**，  
其他的比如条件锁，递归锁，信号量都是上层的封装和实现！





## 读写锁

读写锁实际是一种特殊的自旋锁，它把对共享资源的访问者划分成读者和写者，读者只对共享资源进行读访问，写者则需要对共享资源进行写操作。这种锁相对于自旋锁而言，能提高并发性，因为在多处理器系统中，它允许同时有多个读者来访问共享资源，最大可能的读者数为实际的逻辑CPU数。写者是排他性的，一个读写锁同时只能有一个写者或多个读者（与CPU数相关），但不能同时既有读者又有写者。在读写锁保持期间也是抢占失效的。

如果读写锁当前没有读者，也没有写者，那么写者可以立刻获得读写锁，否则它必须自旋在那里，直到没有任何写者或读者。如果读写锁没有写者，那么读者可以立即获得该读写锁，否则读者必须自旋在那里，直到写者释放该读写锁。

一次只有一个线程可以占有写模式的读写锁，但是可以有多个线程同时占有读模式的读写锁。正是因为这个特性，

当读写锁是写加锁状态时，在这个锁被解锁之前，所有试图对这个锁加锁的线程都会被阻塞。

当读写锁在读加锁状态时，所有试图以读模式对它进行加锁的线程都可以得到访问权，但是如果线程希望以写模式对此锁进行加锁，它必须直到所有的线程释放锁。

通常，当读写锁处于读模式锁住状态时，如果有另外线程试图以写模式加锁，读写锁通常会阻塞随后的读模式锁请求，这样可以避免读模式锁长期占用，而等待的写模式锁请求长期阻塞。

读写锁适合于对数据结构的读次数比写次数多得多的情况。因为，读模式锁定时可以共享，以写模式锁住时意味着独占，所以读写锁又叫共享-独占锁。



## 读写锁

读写锁适合于对[数据结构](#)的读次数比写次数多得多的情况. 因为, 读模式锁定时可以共享, 以写模式锁住时意味着独占, 所以读写锁又叫共享-独占锁.

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

```
int pthread_rwlock_init(pthread_rwlock_t *restrict rwlock, const pthread_rwlockattr_t *restrict attr);
```

```
int pthread_rwlock_destroy(pthread_rwlock_t *rwlock)
```

成功则返回0, 出错则返回错误编号.

同[互斥量](#)以上, 在释放读写锁占用的内存之前, 需要先通过pthread\_rwlock\_destroy对读写锁进行清理工作, 释放由init分配的资源.

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

```
int pthread_rwlock_rdlock(pthread_rwlock_t *rwlock);
```

```
int pthread_rwlock_wrlock(pthread_rwlock_t *rwlock);
```

```
int pthread_rwlock_unlock(pthread_rwlock_t *rwlock);
```

成功则返回0, 出错则返回错误编号.

这3个函数分别实现获取读锁, 获取写锁和释放锁的操作. 获取锁的两个函数是阻塞操作, 同样, 非阻塞的函数为:

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

```
int pthread_rwlock_tryrdlock(pthread_rwlock_t *rwlock);
```

```
int pthread_rwlock_trywrlock(pthread_rwlock_t *rwlock);
```

成功则返回0, 出错则返回错误编号.

非阻塞的获取锁操作, 如果可以获取则返回0, 否则返回错误的EBUSY.





逻辑教育  
Logic education

# *Hello Cooci*

我就是我，颜色不一样的烟火