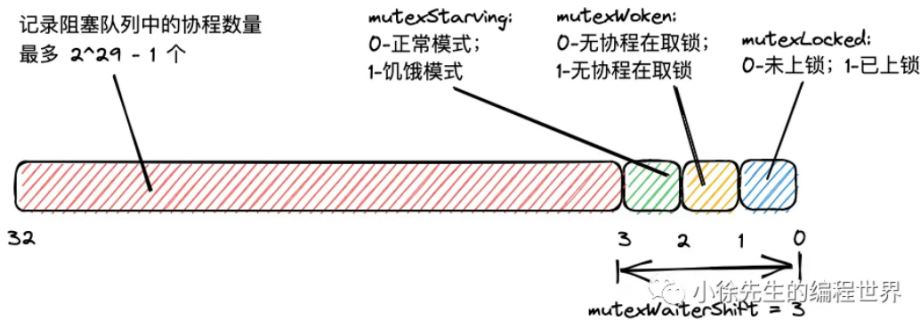


Golang 随记 (sync.Mutex)

- 下面两个锁都不需要显示的去初始化，无论是直接声明变量还是嵌入到结构体中，go 会进行一个初始化。
- sync.Mutex 为互斥锁
- sync.RWMutex 为读写锁，逻辑上可以拆解为一把读锁和写锁，允许并发读，适合读多写少的场景，如果写场景很多会退化为互斥锁
 - RLock/RUnlock：读操作时调用的方法，加读锁 / 释放读锁；
 - Lock/Unlock：写操作时调用的方法，加写锁 / 释放写锁；
- 一把互斥锁的简单框架
 - 通过一个状态标识锁，比如 1 为 lock，0 为 unlock
 - 一个 go routine 尝试去上锁成功后，将状态位置 1，解锁再置 0
 - 如果获取锁失败 (状态位为 1)，则需要等待解锁
 - 对状态位的修改需要去保证原子操作 (通过 cpu 原语实现) 以及 double check (修改之前再确认状态位的值)
- 针对尝试获取锁时发现锁被获取了有两种方式
 - 阻塞/唤醒：阻塞挂起该 go routine，等锁释放后通过回调函数通知。不会浪费 cpu 资源，但会切换上下文消耗，适合高并发场景 (占用锁时间比较长)
 - cas+ 自旋，不停的去尝试获取锁。不需要进行上下文切换，但会浪费 cpu 资源。适合并发强度低的场景 (占用锁时间比较短)
- sync.Mutex 结合了上述两种方式：
 - 先使用 cas+ 自旋，出现下面 3 种情况会转为阻塞/唤醒
 - 自旋累计到 4 次未获取锁
 - cpu 单核并且只有单个 p 调度器 (如果自旋则会一直空转，锁得不到释放)
 - 当前 p 的执行队列有待执行的 G (不影响 gmp 调度效率)
- 对于阻塞/唤醒模式，sync.Mutex 也有两种模式
 - 正常模式/非饥饿模式：当锁被释放时，会唤醒阻塞队列中的 g (fifo，唤醒的是队头的 g，阻塞队列内部是公平的)，但这个 g 会与新来的 g (请求锁但还没加入阻塞队列的 g) 进行竞争，并且处于劣势 (新来的 g 状态本来就是 runnable，而阻塞的 g 则不是而是唤醒时转换；此外阻塞队列被唤醒的 g 只有一个，而新来的 g 根据并发场景的不同可能有多)。长时间获取不到锁处于阻塞状态的 g 会陷入饥饿状态。
 - 饥饿模式：锁的所有权按阻塞队列的顺序来获取，新进入的 g 不得抢占，而是加入阻塞队列的队尾。
- 默认模式为正常模式，当阻塞队列中有 g 超过 1ms 没获得锁会转入饥饿模式
- 当阻塞队列为空或获取锁的 g 等待时间小于 1ms 则会转入正常模式
- go 之所以选择切换这两种模式是性能与公平的不断平衡 (正常模式性能更好，阻塞 g 是需要消耗的)
- mutex 的数据结构
 - state (int32)，不同的 bit 标识是否上锁，是否处于饥饿模式，阻塞队列中是否有 g 被唤醒，阻塞的 g 数量 (最多 $2^{29}-1$)
 - sema，阻塞和唤醒 g 的信号量

Mutex.state 字段为 int32 类型，不同 bit 位具有不同的标识含义：



Mutex.state 字段

- 对 state 的一些位操作
 - `state & mutexLocked`: 判断是否上锁
 - `state | mutexLocked`: 加锁;
 - `state & mutexWoken`: 判断是否存在抢锁的协程;
 - `state | mutexWoken`: 更新状态, 标识存在抢锁的协程;
 - `state & ^ mutexWoken`: 更新状态, 标识不存在抢锁的协程;
 - `state & mutexStarving`: 判断是否处于饥饿模式;
 - `state | mutexStarving`: 置为饥饿模式;
 - `state >> mutexWaiterShift`: 获取阻塞等待的协程数;
 - `state += 1 << mutexWaiterShift`: 阻塞等待的协程数 + 1
- sync.mutex 的 lock 的流程
 - 先通过 cas 操作, 如果 state 为 0 (意味着阻塞队列无 g, 正常模式, 没有协程在获取锁, 未上锁), 则直接获取锁。
 - 如果锁被占用, 并且当前模式为正常模式, 满足自旋条件则进入自旋。
 - 自旋出来后, 要么加锁成功, 要么阻塞挂起, 这里也得考虑当前锁的模式。不过这里对 sync.mutex 中 state 的修改是类似乐观锁模式, 先复制 old 值为 new, 对 new 进行修改, 最后再通过 cas 操作进行更新。
- sync.mutex 的 unlock 流程
 - 通过原子操作解锁, 如果当前参与竞争锁的只有自身一个 g, 则直接返回
 - 解锁时会再次检查这把锁是否被占用, 如果被没有占用也就是尝试去释放一把没被加锁的锁, 则会返回 fatal
 - 饥饿模式下, 直接唤醒队列头部的 g (信号量); 正常模式下, 如果没有其它活跃协程介入, 则无需关心后续流程
- sync.rwmutex 的结构
 - sync.mutex
 - writersem, 阻塞等待写锁的 g 队列, 信号量
 - readersem, 阻塞等待读锁的 g 队列, 信号量
 - readercount, 标识当前等待或占用读锁的 g 数量
 - readerwait, 标识当前占用读锁的 g 数量 (针对写的 g, 去看还有多少个读的 g 去释放后才能去占用锁)

- 共享读锁的g数量上限值为 2^{29}
- 读锁流程（对于结构体的几个变量都是原子操作）
 - 尝试去将readcount的数量加一，如果小于0，表示有写锁，则直接阻塞挂起
- 读锁解锁流程
 - 尝试去将readcount的数量减1，如果小于0并且自己是最后一个释放读锁的，尝试去唤醒写锁阻塞的g
- 写锁加锁流程
 - 对rwmutex内置的互斥锁进行加锁操作，使得只有一个写的g
 - 如果存在未释放读锁的g，则将当前尝试写的g添加到写锁的阻塞队列中挂起
- 写锁解锁流程
 - 唤醒读锁阻塞队列中的所有g（数量上更有优势）
- 读写交互过程
 - 如果当前没有阻塞的写锁的g，尝试读的g会直接获取读锁；如果当前有阻塞的写锁的g，则不能获取到读锁，加入阻塞队列
 - 最后一个释放读锁的g则会唤醒阻塞的写锁的g
 - 如果有多个写锁的g，只会有一个可能会获取写锁，而另外的尝试获取写锁的g放入到mutex的阻塞队列中