Файловые системы

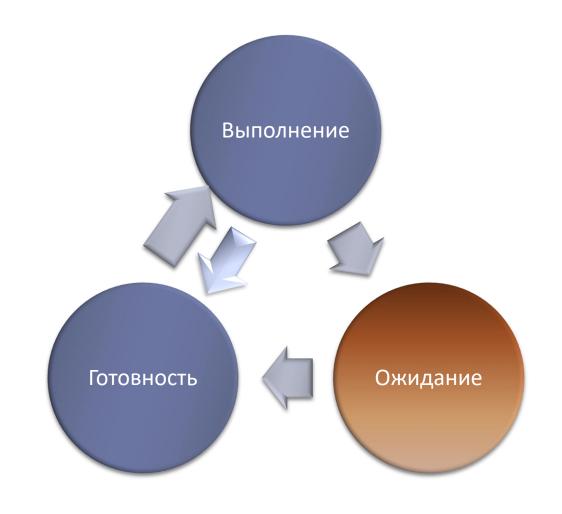
Работа с файлами в Windows API

Работа с файлами в Windows API

Асинхронный и синхронный файловый ввод-вывод

Синхронный и асинхронный ввод/вывод

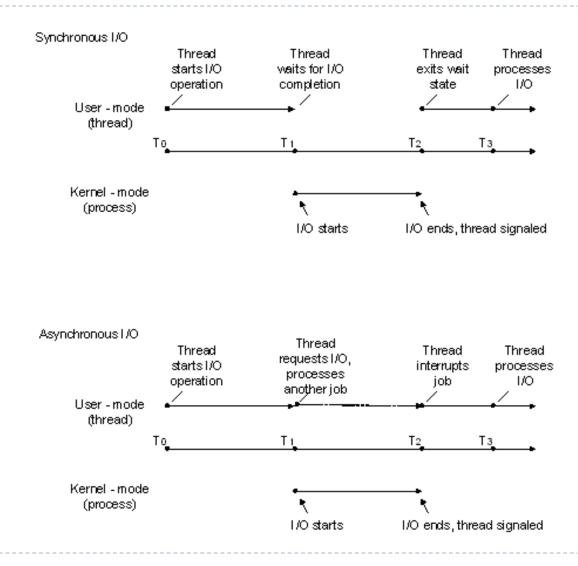
- При синхронной работе приложение, запустив операцию ввода вывода, переходит в состояние блокировки до ее окончания (т.е. ожидает завершения операции ввода вывода).
- При асинхронной работе прикладная программа, запустив операцию ввода вывода, не ожидает ее завершения, а продолжает исполняться.





Синхронный и асинхронный ввод/вывод

- При синхронной работе приложение, запустив операцию ввода вывода, переходит в состояние блокировки до ее окончания (т.е. ожидает завершения операции ввода вывода).
- При асинхронной работе прикладная программа, запустив операцию ввода вывода, не ожидает ее завершения, а продолжает исполняться.





Асинхронный ввод-вывод

- ▶ Для организации асинхронной работы с файлами необходимо при вызове функции *CreateFile ()* установить флаг FILE_FLAG_OVERLAPPED в параметре dwFlagsAndAttributes.
- ▶ После этого функции ReadFile () и WriteFile () будут работать асинхронно, т.е. только запускать операции ввода вывода и не ожидать их завершения.
- Структура данных OVERLAPPED, на которую указывает
 параметр *lpOverlapped*, должна оставаться допустимой для длительной
 операции чтения. Она не должна быть переменной, которая может выйти из
 области действия, пока происходит операция чтения файла.



Перекрывающийся асинхронный ввод-вывод

- ▶ Когда над одним файлом (или другим объектом ввода-вывода) одновременно выполняют несколько асинхронных операций ввода-вывода, то говорят, что это перекрывающийся ввод-вывод (Overlapped I/O).
- Использование перекрывающегося ввод-вывода позволяет увеличить производительность приложений.



Вопрос

Какие проблемы с точки зрения реализации в операционной системе режима Overlapped I/O Вы видите?



Функции файлового ввода-вывода

```
BOOL ReadFile(
  HANDLE
               hFile, // дескриптор файла
  LPVOID
               lpBuffer, // адрес буфера
  DWORD
                nNumberOfBytesToRead, // кол-во байт
                IpNumberOfBytesRead, // адрес кол-во байт
  LPDWORD
  LPOVERLAPPED lpOverlapped // адрес OVERLAPPED
);
BOOL WriteFile(
  HANDLE
               hFile, // дескриптор файла
                IpBuffer, // адрес буфера
  LPCVOID
                nNumberOfBytesToWrite, // кол-во байт
  DWORD
                IpNumberOfBytesToWrite, // адрес кол-во байт
  LPDWORD
  LPOVERLAPPED IpOverlapped // адрес OVERLAPPED
```



Параметры функций файлового ввода-вывода

- ▶ hFile дескриптор файла;
- ▶ IpBuffer адрес буфера, в который будет производиться чтение/запись;
- ▶ nNumberOfBytes... количество байт, которые необходимо прочитать/записать;
- ▶ lpNumberOfBytes... адрес переменной, в которой будет размещено количество реально прочитанных/записанных байт;
- ▶ lpOverlapped указатель на структуру OVERLAPPED, управляющую асинхронным вводом выводом.



Пример синхронного копирования файла

```
//Open files for input and output
inhandle = CreateFile("data", GENERIC_READ, 0, NULL, OPEN_EXISTING, 0, NULL);
outhandle = CreateFile ("newf", GENERIC WRITE, 0, NULL, CREATE ALWAYS,
  FILE ATTRIBUTE NORMAL, NULL);
//Copy the file
do {
  s = ReadFile(inhandle, buffer, BUF_SIZE, &count, NULL);
  if (s && count > 0) WriteFile(outhandle, buffer, count, Socnt, NULL);
} while (s>0 && count>0);
//Close the files
CloseHandle (inhandle):
CloseHandle (outhandle);
```



Позиционирование указателя синхронного в/в

```
DWORD SetFilePointer(
  HANDLE hFile,
                                 // дескриптор файла
  LONG IDistanceToMove,
                                 // смещение указателя
  PLONG lpDistanceToMoveHigh,
                                // указатель на старшую часть
                                 // 64-разрядного смещения
                                 // точка отсчета
  DWORD dwMoveMethod
▶ FILE_BEGIN — отсчет от начала файла;
▶ FILE_CURRENT — отсчет от текущей позиции файла;
▶ FILE_END — отсчет от конца файла.
```



Установка конца файла

 Функция перемещает позицию метки конца файла (EOF) для заданного файла к текущую позицию его указателя.



Структура перекрывающегося асинхронного в/в

```
typedef struct OVERLAPPED {
  DWORD Internal; //Используется операционной системой.
                   //Хранит статус завершения операции.
  DWORD InternalHigh;
                         //Используется ОС.
                          //Хранит количество переданных байт.
                   //Позиция в файле, начиная с которой необходимо
  DWORD Offset;
                   //операцию чтения (записи).
  DWORD OffsetHigh;//Количество байт для передачи.
  HANDLE hEvent; //Описатель события, которое произойдет при завершении
                   //операции чтения (записи).
} OVERLAPPED;
```



Вариант 1 организации асинхронного в/в

- Перед запуском операции асинхронного ввода-вывода необходимо создать объект «событие» и затем передать его дескриптор в функцию *ReadFile ()* или *WriteFile ()* в качестве элемента *hEvent* структуры OVERLAPPED.
- ▶ Позиция файла, начиная с которой производится операция ввода-вывода, должна быть установлена в членах *Offset* и *OffsetHigh* структуры OVERLAPPED.
- Программа, выполнив необходимые действия одновременно с операцией передачи данных, вызывает одну из функций ожидания, например,
 WaitForSingleObject (), передавая ей в качестве параметра дескриптор события.
- Выполнение программы при этом приостанавливается до завершения операции ввода-вывода.



Функция WaitForSingleObject

DWORD WaitForSingleObject (HANDLE hObject, DWORD dwMilliseconds);

- ▶ hObject идентифицирует объект ядра, относительно которого будет выполняться синхронизация, в случае асинхронного ввода-вывода файла это обычно дескриптор объекта «событие»;
- dwMilliseconds указывает, сколько времени (в миллисекундах) поток готов ждать синхронизации:
 - ▶ значение «0» функция просто проверит состояние объекта синхронизации;
 - ▶ значение INFINITE (-1) ожидание будет «вечным», пока объект синхронизации не сработает.



Функция WaitForSingleObject

- Функция WaitForSingleObject () возвращает одно из следующих значений:
 - ▶ WAIT_OBJECT_0 синхронизация была выполнена;
 - ▶ WAIT_TIMEOUT функция была завершена по тайм-ауту, синхронизация не выполнена;
 - ▶ WAIT_ABANDONED для объекта типа «событие» не используется (используется для «семафоров» и «мьютексов»);
 - ▶ WAIT_FAILED функция завершилась с ошибкой.



Проверка завершения асинхронного в/в

 Проверить статус незавершенной операции асинхронного вводавывода можно используя макрос

BOOL HasOverlappedIoCompleted (LPOVERLAPPED IpOverlapped);

#define HasOverlappedIoCompleted (IpOverlapped) ((IpOverlapped)->Internal != STATUS_PENDING)



Вариант 2 организации асинхронного в/в

- ▶ Событие не создается. В качестве объекта ожидания выступает сам файл. Его дескриптор передается в функцию WaitForSingleObject ().
- Этот метод прост и корректен, но не позволяет производить параллельно несколько операций ввода-вывода с одним и тем же файлом, т.е. не поддерживает перекрывающийся ввод-вывод.



Вариант 3 организации асинхронного в/в

- «Тревожный» (allertable) асинхронный ввод-вывод предполагает использование функций ReadFileEx () и WriteFileEx (). В качестве дополнительного параметра в эти функции передается адрес функции завершения (APC –asynchronous procedure call), которая будет вызываться всякий раз при завершении операции вводавывода.
- ▶ Существенно, что эти функции завершения выполняются в том же самом потоке что и функции файлового ввода/вывода. Это значит, что поток, запустивший операции чтения/записи должен приостановить себя, например, с помощью функций Sleep () и SleepEx (), и предоставить возможность выполнения функции завершения.



Функции ReadFileEx и WriteFileEx

```
BOOL ReadFileEx(
    HANDLE hFile, LPVOID lpBuffer,
    DWORD nNumberOfBytesToRead,
    LPOVERLAPPED IpOverlapped, LPOVERLAPPED COMPLETION ROUTINE Ipcr
BOOL WriteFileEx(
    HANDLE hFile, LPVOID lpBuffer,
     DWORD nNumberOfBytesToWrite,
    LPOVERLAPPED IpOverlapped, LPOVERLAPPED COMPLETION ROUTINE Ipcr
```



Особенности тревожного асинхронного вводавывода

- Структура данных OVERLAPPED, на которую, указывает параметр *lpOverlapped* должна оставаться допустимой для длительной операции чтения. Она не должна быть переменной, которая может выйти из области действия, пока происходит операция чтения файла.
- ▶ Функции *ReadFileEx ()* и *WriteFileEx ()* игнорируют поле *hEvent* структуры OVERLAPPED.



Функция завершения

VOID CALLBACK FileIOCompletionRoutine
(DWORD dwErrorCode,

DWORD dwNumberOfBytesTransfered,

LPOVERLAPPED *IpOverlapped*);

- dwErrorCode состояние завершения ввода-вывода, значения параметра ограничены 0 (успешное завершение) и ERROR_HANDLE_EOF (при попытке выполнить чтение с выходом за пределы файла);
- ▶ dwNumberOfBytesTransfered переданное число байтов;
- ▶ *lpOverlapped* структура, которая использовалась завершившимся вызовом *ReadFileEx* () или *WriteFileEx* ().



Функция Sleep

VOID Sleep (DWORD dwMilliseconds);

- Функция приостанавливает поток на dwMilliseconds миллисекунд.
- Особенности выполнения функции *Sleep (*):
 - поток добровольно отказывается от остатка кванта времени;
 - система приостанавливает поток на период, *примерно* равный заданному;
 - ▶ Вы можете вообще запретить планировать поток, передав в качестве dwMilliseconds значение INFINITE (-1);
 - ▶ Вы можете вызвать Sleep и передать в качестве dwMilliseconds ноль. В этом случае поток будет вытеснен с процессора и помещен в очередь ожидания. Однако поток снова будет запущен, если нет других готовых потоков с тем же приоритетом.



Функция SleepEx

DWORD SleepEx (DWORD dwMilliseconds, BOOL bAlertable);

- Функция приостанавливает выполнения потока до наступления события ввода/вывода или на время.
- Отличия выполнения от функции *Sleep (*):
 - если параметр bAlertable = FALSE, то функция ведет себя аналогично Sleep ();
 - если параметр bAlertable = TRUE, и этот поток переходит в ожидание оповещения и может продолжить выполнение после срабатывания вызова APC или истечение времени блокировки;
 - функция возвращает значение **WAIT_IO_COMPLETION**, если завершение произошло в результате срабатывания вызова APC.



Асинхронные вызовы процедур

- ▶ Главный поток указывает АРС-функцию данной целевого потока путем помещения объекта АРС в очередь АРС данного потока (функция QueueUserAPC()). В очередь могут быть помещены несколько АРС.
- Целевой поток переходит в состояние дежурного ожидания (alertable wait state),
 обеспечивающее возможность безопасного выполнения потоком APC.
- Целевой поток, находящийся в состоянии ожидания, выполняет все АРС, находящиеся в очереди.
- Примечание: Порядок первых двух шагов не важен, поэтому о возникновении «гонок» можно не беспокоиться.



Функция QueueUserAPC

 Текущий поток помещает APC в очередь целевого потока с помощью функции:

```
DWORD QueueUserAPC(
PAPCFUNC pfnAPC, // указатель на APC-функцию
HANDLE hThread, // дескриптор целевого потока
ULONG_PTR dwData // передаваемое APC-функции значение
);
```

▶ В случае успешного завершения функция возвращает — ненулевое значение, иначе — ноль.

