

树莓派如何开启多线程

多任务编程

除了计算性能和图形显示以外,树莓派区别于 Arduino 的一大特点就是运行多任务操作系统。通过多任务系统用户可以同时执行多个互相独立的程序(任务),来完成不同的操作。 利用 Python 的多任务编程可以方便地实现并行运算,同时充分利用树莓派的多个内核。当然这里面有一些是真的并行操作,还有通过分时轮流使用 CPU 来实现的"伪并行"。

多线程编程

多线程操作的特点是简单易用,可用于处理 CPU 占用率不高的任务。虽然一个进程中可以建立多个线程,但由于同一个 Python 进程只能目前利用一个 CPU 内核,因此只能利用树莓派 25%的 CPU 资源。这里例举两种多线程模块和 threading。thread 模块是比较底层的模块,threading 模块对 thread 做了一些包装,以方便调用。需要注意的是 Python3.x 中已经不再支持 thread 模块,请使用 threading 实现多线程操作。

```
thread 模块编程示例:
import thread
import time

def thread1():
    while True:
        print("\nThis is thread1!")
        time.sleep(1)

def thread2():
    while True:
        print("\nThis is thread2!")
```





time.sleep(2)

```
thread.start_new_thread(thread1, ())
thread.start_new_thread(thread2, ())
while True:
    print("\nThis is the main thread!")
    time.sleep(4)
```

运行效果:

```
pi@raspberrypi: ~/work/wifirobots/
pi@raspberrypi:- % cd work/wifirobots/
pi@raspberrypi:-/work/vifirobots % sudo python thread.py

This is the main thread!
This is thread2!

This is thread2!

This is thread1!

This is thread1!

This is thread1!

This is thread2!

This is thread2!
```

什么时候需要用到多线程呢?比如说:我们需要用树莓派获取一个传感器的数据,但是这个传感器获取数据有一定延时,我们不希望主线程中的程序一直等待这个数据获取到,我们希望主线程可以在等待的这段时间里面做其他事情,等数据获取到的时候我们在去处理这个数据。

import thread import time

global flag flag = 0





```
def thread1():
    global flag
    while True:
        time.sleep(3)
        flag = 1
thread.start_new_thread(thread1, ())
while True:
    if flag = = 1:
        print("get success!\n")
        flag = 0
    else:
    print("get fail!\n")
    time.sleep(1)
```

运行结果:

```
- - X
pi@raspberrypi: ~/work/wifirobots
get success!
get success!
`CTraceback (most recent call last):
  File "thread_test1.py", line 20, in <module>
   time.sleep(1)
KeyboardInterrupt
pi@raspberrypi:-/work/wifirobots $ sudo python thread_test1.py
get fail!
get fail!
get fail!
get success!
get fail!
get fail!
get success!
```

