

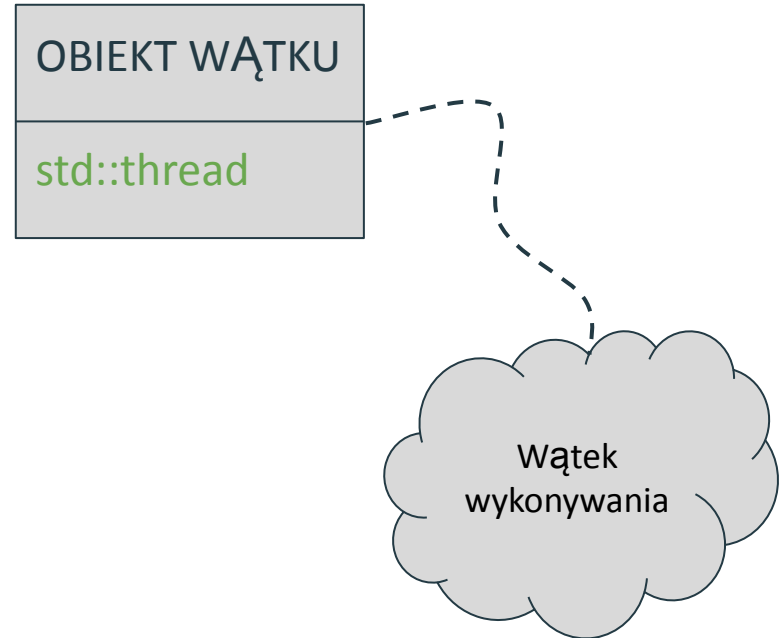
Wątki w C++

Biblioteka <thread>

Biblioteka <thread>

Udostępnia nam 2 klasy:

- `std::thread` - obiekt wątku reprezentujący pojedynczy wątek wykonywania
- `std::jthread` - to samo co `std::thread` ale pozwala na zatrzymanie wątku i automatycznie wykonuje `join()` przy destrukcji



Biblioteka <thread>

Przestrzeń nazw `std::this_thread` z przydatnymi funkcjami:

- `std::this_thread::get_id()` - zwraca identyfikator wątku
- `std::this_thread::yield()` - wątek ustępuje pierwszeństwa innym np. czeka na ich zakończenie
- `std::this_thread::sleep_until()` - usypia wątek aż do podanego momentu w czasie
- `std::this_thread::sleep_for()` - usypia wątek na podany okres

Wszystkie te funkcje dotyczą wątku w którym je wywołano

std::thread, std::jthread

Rozpoczynają wykonywanie natychmiast po konstrukcji.

```
thread(F&& f, Args&&... args);
```

```
jthread(F&& f, Args&&... args);
```

Wartość zwracana przez funkcję `f` jest ignorowana.

Przekazanie wartości przez wskaźnik, referencję (`std::ref(arg)`)
lub `std::promise`.

Przykład 1

```
void podprogram1(int x, int* y, int& z)// inkrementuje i wypisuje zmienne co 100ms
{
    std::cout << "Start podprogram1 w watku id: " << std::this_thread::get_id() << std::endl;
    while(z<9)
    { //inkrementacja przekazanych zmiennych
        ++x;
        ++(*y);
        ++z;
        std::cout << x << (*y) << z << std::endl; // wypisanie zmiennych
        std::this_thread::sleep_for(std::chrono::milliseconds(100)); // uśpij na 100ms
    }
    std::cout << "End podprogram1 w watku id: " << std::this_thread::get_id() << std::endl;
}

int main()
{
    std::cout << "Main watek id: " << std::this_thread::get_id() << std::endl; // Main również ma watek

    int a = 0, b = 0, c = 0; // Początkowe zmienne
    std::thread t1(podprogram1, a, &b, std::ref(c)); // Konstrukcja wątku dla funkcji podprogram1()
                                                // i przekazanie parametrów
    std::cout << "Podprogram wykonuje sie, oczekiwanie na zakonczenie watku" << std::endl;
    t1.join(); // zatrzymanie wątku main aż watek t1 zakończy pracę
    std::cout << "watek zakonczył prace: " << a << b << c << std::endl; // wypisanie zmiennych
}
```

```
Main watek id: 1
Podprogram wykonuje sie, oczekiwanie na zakonczenie watku
Start podprogram1 w watku id: 2
111
222
333
444
555
666
777
888
999
End podprogram1 w watku id: 2
watek zakonczył prace: 099
```

std::thread, std::jthread

Udostępniają metody:

- `get_id()` - zwraca identyfikator wątku
- `joinable()` - sprawdza czy jest wykonującym wątkiem
- `hardware_concurrency()` - zwraca wspieraną liczbę wątków współbieżnych, tylko wskazówka nie limit

std::thread, std::jthread

Udostępniają operacje:

- `join()` - wstrzymuje wykonanie programu aż wątek zakończy pracę
- `detach()` - rozłącza obiekt wątku od wątku wykonywania, zasoby zwolnione po zakończeniu
- `swap(std::thread& other)` - zamienia się wątkami wykonywania z innym obiektem wątku

Przykład 2

```
void foo(){std::this_thread::sleep_for(std::chrono::seconds(1));}
void bar(){std::this_thread::sleep_for(std::chrono::seconds(1));}
int main()
{
    std::cout << "Liczba wsp. watkow: " << std::thread::hardware_concurrency() << std::boolalpha << std::endl;

    std::thread t1;
    std::cout << "przed rozpoczeciem, joinable: " << t1.joinable() << '\n';
    t1 = std::thread(foo);
    std::cout << "po rozpoczeciu, joinable: " << t1.joinable() << '\n';

    t1.join();
    std::cout << "po t1.join(), joinable: " << t1.joinable() << '\n';
    t1 = std::thread(foo);
    t1.detach();
    std::cout << "po t1.detach(), joinable: " << t1.joinable() << '\n';

    t1 = std::thread(foo);
    std::thread t2(bar);
    std::cout << "watek t1 id: " << t1.get_id() << '\n' << "watek t2 id: " << t2.get_id() << '\n';

    t1.swap(t2);
    std::cout << "after t1.swap(t2):" << '\n' << "watek t1 id: " << t1.get_id() << '\n' << "watek t2 id: "
    << t2.get_id() << '\n';
    t1.join();
    t2.join();
}
```

```
Liczba wsp. watkow: 4
przed rozpoczeciem, joinable: false
po rozpoczeciu, joinable: true
po t1.join(), joinable: false
po t1.detach(), joinable: false
watek t1 id: 4
watek t2 id: 5
after t1.swap(t2):
watek t1 id: 5
watek t2 id: 4
```


std::thread, std::jthread

Żadne dwa obiekty thread/jthread nie mogą przedstawiać tego samego wątku wykonywania.

Obiekty thread/jthread mogą nie przedstawiać żadnego wątku, np. po utworzeniu domyślnym konstruktorem lub po wywołaniu `thread::join()` czy `thread::detach()`.

std::jthread

Zawiera dodatkowy współdzielony stan zatrzymania powiązany z `std::stop_source`, do którego jest dostęp z innych wątków.

Udostępnia metody:

- `request_stop()` - zgłasza żądanie zatrzymania do stanu zatrzymania
- `get_stop_token()` - zwraca `std::stop_token` powiązany ze stanem zatrzymania
- `get_stop_source()` - zwraca `std::stop_source` powiązane ze stanem zatrzymania

std::jthread

`std::stop_token` umożliwia sprawdzenie czy zostało zgłoszone żądanie zatrzymania do powiązanego stanu zatrzymania poprzez `stop_requested()`.

`std::stop_source` umożliwia zgłoszenie żądania zatrzymania poprzez `request_stop()`, sprawdzenie stanu przez `stop_requested()`, oraz `get_token()` zwraca `std::stop_token` powiązany ze stanem zatrzymania.

Przykład 3

```
void foo(const std::stop_token& st, int& x)
{
    while(!st.stop_requested())
    {
        ++x;
        std::cout << x << std::endl;
        std::this_thread::sleep_for(std::chrono::milliseconds(450));
    }
    std::cout << "Wykryto stop requested w foo\n";
}

void bar(const std::stop_token& st, std::stop_source ss)
{
    std::this_thread::sleep_for(std::chrono::seconds(2));
    ss.request_stop();
    std::cout << "stop request w bar\n";
}

int main()
{
    int a=0;
    std::jthread jt1(foo, std::ref(a));
    std::stop_token stopToken = jt1.get_stop_token();
    std::stop_source stopSource = jt1.get_stop_source();

    std::jthread jt2(bar, stopSource);
    while(!stopToken.stop_requested()){ }
    std::cout << "Wykryto stop requested w main\n";
}
```

1
2
3
4
5

stop request w bar
Wykryto stop requested w main
Wykryto stop requested w foo

std::thread

Konstruktor: `thread(F&& f, Args&&... args)`

Metody:

`get_id()` - zwraca id wątku

`joinable()` - sprawdza czy wątek aktywny

`hardware_concurrency()` - wspierana liczba
współbieżnych wątków, wskazówka nie limit

`join()` - wstrzymuje wykonanie programu aż
wątek zakończy pracę

`detach()` - rozłącza obiekt wątku od wątku wykonywania

`swap(std::thread& other)` - zamiana wątkami z obiektem other

std::jthread dodatki

`request_stop()` - zgłasza żądanie zatrzymania

`get_stop_token()` - zwraca powiązany `std::stop_token`

`get_stop_source()` - zwraca powiązany `std::stop_source`

std::this_thread

`get_id()` - zwraca id tego wątku

`yield()` - wątek ustępuje pierwszeństwa innym

`sleep_until()` - usypia wątek aż do podanego momentu w czasie

`sleep_for()` - usypia wątek na podany okres czasu

std::stop_token

`stop_requested()` - sprawdza czy zażądano zatrzymania

std::stop_source

`stop_requested()` - sprawdza czy zażądano zatrzymania

`request_stop()` - zgłasza żądanie zatrzymania

`get_stop_token()` - zwraca powiązany `std::stop_token`

Zad. 1 (0.1)

Napisz funkcję z argumentem "int& arg", która co 100 milisekund inkrementuje podany argument aż osiągnie wartość ≥ 100 . W main napisz program, który tworzy wątek dla powyższej funkcji z argumentem = 0. Gdy użytkownik wprowadzi coś do konsoli wypisz wprowadzony ciąg oraz aktualną wartość przekazanego argumentu ("hello"-->"hello 26"). Gdy wprowadzony ciąg = "z" poczekaj na zakończenie pracy wątku i wypisz adekwatny komunikat gdy tak się stanie.

Zad. 2 (0.2)

```
std::vector<int> fib = {0,1};
```

Napisz funkcję f1, która przyjmuje referencję wektora fib jako argument i co 1ms oblicza i dodaje do wektora kolejny element ciągu Fibonacciego. Funkcja f1 musi mieć możliwość zatrzymania z innego wątku.

Napisz funkcję f2, która przyjmuje referencję wektora fib jako argument i co 2sek wypisuje liczbę wyliczonych elementów ciągu oraz pyta użytkownika Czy zakończyć dalsze obliczenia? gdy wprowadzono "t" zatrzymać wątek funkcji f1. W main utwórz wątki(std::jthread) dla funkcji f1 i f2 i prawidłowo przekazać argumenty.

MATERIAŁY POMOCNICZE

<https://github.com/user-3141/pk4thread>

```
std::vector<long long> GetFactors(long long n)
{
    std::vector<long long> factorization;
    for (long long d = 2; d * d <= n; d++) {
        while (n % d == 0) {
            factorization.push_back(d);
            n /= d;
        }
    }
    if (n > 1)
        factorization.push_back(n);
    return factorization;
}
```

```
std::vector<long long> numbers = {343533055656878036,
    5860350457319753452, 7893707073704431551,
    4368313902489077849, 1677941465804505455,
    3297139368709694577, 2233241309328876460,
    1429423566119835739, 6516264611898389790,
    2442897970716511172, 4090212017170405777,
    1153505978712351257, 612345904729275297,
    2967311862877440092, 7436859525682139307,
    8675552455193670309, 5341853797610081834,
    8839889067931964805, 2075530006345431709,
    6715788216943620268, 865949283066326930,
    240626470966425323, 3392424271198655643,
    4993821633716302940, 5808357568576893759,
    7063755934051908169, 5318084116412572738,
    7927635782097829856, 4394970874296051547,
    5103438212726077733, 3864573979507605197,
    163382648627135698};
```

POMIAR CZASU

```
auto poczatek= std::chrono::high_resolution_clock::now();
```

```
//program
```

```
auto koniec = std::chrono::high_resolution_clock::now();
```

```
long long int czas = std::chrono::duration_cast<std::chrono::milliseconds > (koniec - poczatek).count();
```

```
//czas trwania w ms
```

Zad. 3 (0.2)

Napisz funkcję `f` przyjmującą jako argumenty wektor `numbers`, `int beginIndex`, `int endIndex`, wektor `factors`, która za pomocą funkcji `GetFactors()` wykonuje faktoryzację liczb z wektora `numbers` z przedziału wskazanego przez przekazane indeksy. W `main` utwórz jeden wątek dla funkcji `f` i zmierz czas wykonania faktoryzacji wszystkich liczb z `numbers`. Następnie rozdziel wykonywanie faktoryzacji na 2 wątki funkcji `f` i zmierz czas faktoryzacji. Porównaj zmierzone czasy.