Golang协程调度

本文基于go1.17.6

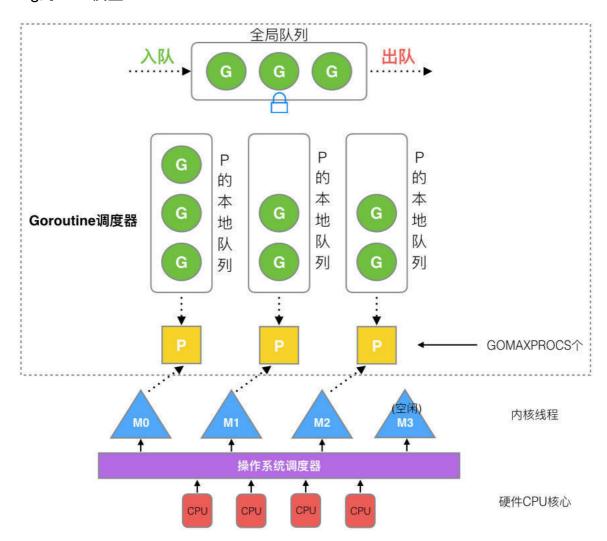
1.什么是协程?

协程,英文Coroutines,是一种基于线程之上,但又比线程更加轻量级的存在,这种由程序员自己写程序来 管理的轻量级线程叫做『用户空间线程』,具有对内核来说不可见的特性。

1.1 协程的特点

- 线程的切换由操作系统负责调度,协程由用户自己进行调度
- 线程的默认Stack大小是MB级别,而协程更轻量,接近KB级别。
- 在同一个线程上的多个协程,访问某些资源可以不需要锁
- 适用于被阻塞的,且需要大量并发的场景。

1.2 Golang的GMP模型

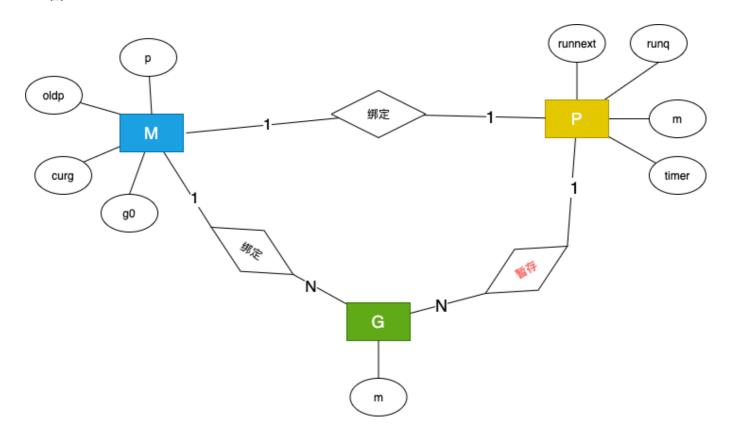


- CPU驱动线程上的任务被执行
- 线程由操作系统内核进行调度, Goroutine由Golang运行时(runtime)进行调度
- P的 local runnable queue是无锁的, global runnable queue是有锁的
- P的 local runnable queue长度限制为256

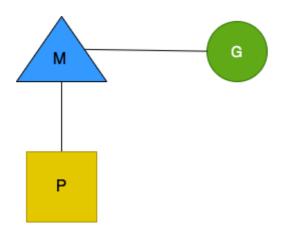
注意:

- 1. M和P是绑定关系
- 2. M和G是绑定关系
- 3. P只是暂存G,他们之间不是绑定关系

E-R图



简化后的E-R图



注意: 后面为了书写简单直接将

- local runnable queue表示为本地队列
- global runnable queue表示为全局队列

延伸

timer的四叉堆和内存分配器使用的mcache也是每个P一个

Q: 为什么默认情况下P的数量与CPU数量一致?

A:

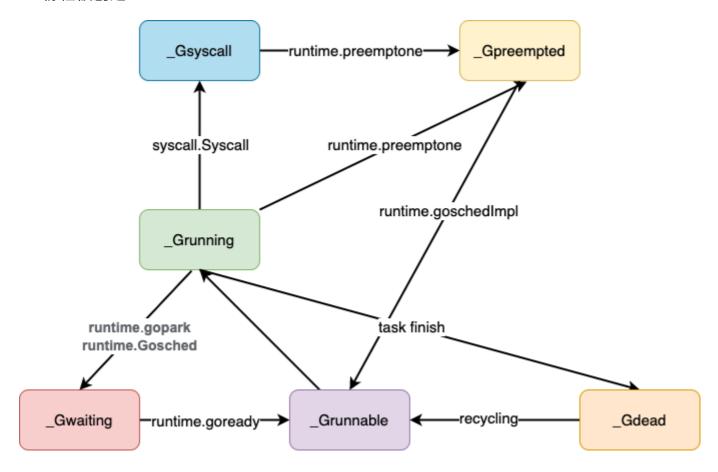
这样可以避免把CPU时间浪费在上线文切换上

1.3 协程和线程的资源消耗对比

类别	栈内存	上下文切换	备注
Thread	1MB	1us	内存占用使用的是Java线程的默认栈大小
Goroutine	4KB	0.2us	内存占用使用的是Linux+x86下的栈大小

2. 常见的Goroutine 让出/调度/抢占场景

2.1 协程被创建



- 1)P的本地队列有剩余空间时, 放入P的本地队列
- 2)P的本地队列没有剩余空间时,将本地队列的一部分Goroutine以及待加入的Goroutine添加到全局队列

2.2 主动让出

2.2.1 使用runtime.Gosched

gosched.go

```
package main
import (
    "fmt"
    "runtime"
func main() {
    runtime.GOMAXPROCS(1)
    for i := 0; i < 100; i++ \{
        fmt.Println("Goroutine1:", i)
        //time.Sleep(500 * time.Millisecond)
        if i == 5 {
            go func() {
                for i := 0; i < 100; i++ \{
                     fmt.Println("Goroutine2:", i)
                     //time.Sleep(500 * time.Millisecond)
                }
            }()
            runtime.Gosched()
        }
    }
}
```

具体执行流程

step2 mcall(fn func(*g))

mcall函数是通过汇编实现的, 在 asm_amd64.s 中

- 1)保存当前goroutine的状态(PC/SP)到g->sched中,方便下次调度;
- 2)切换到m->g0的栈;
- 3)然后g0的堆栈上调用fn;

注意:每个m上都有一个自己g0,仅用于调度,不指向任何可执行的函数

mcall returns to the original goroutine g later, when g has been rescheduled. fn must not return at all; typically it ends by calling schedule, to let the m run other goroutines.

step4 goschedImpl(gp *g)

- 1)修改Goroutine的状态 _Grunning -> _Grunnable
- 2)dropg() 将G和M解绑

- 3)globrunqput(gp) 将G放入全局runnable队列
- 4)schedule() 进行一轮调度,寻找一个runnable的G,并执行它,函数不会返回

step4-4 schedule()

step4-4 schedule() --> findrunnable()

- 1) 从同一个P的本地runnable队列中
- 2) 从全局的runnable队列中
- 3) 从网络轮训器(netpoll)中,是否有事件就绪的G
- 4)通过runtime.runqsteal从其它P的本地runnable队列偷取一半G放入本地runnable队列,并取出一个用来执行

gogo()汇编实现,用于恢复现场(PC/SP),运行上一步找到的新的可运行的G

Q:为什么一定要单独设置一个g0来执行goschedImpl(gp *g)

A:schedule()会将G的stack搞乱

2.2.2 任务执行完毕

```
goexit1() -> mcall(fn func(*g)) -> goexit0(gp *g)
```

```
// goexit continuation on g0.
func goexit0(gp *g) {
    _g_ := getg()
    casgstatus(gp, _Grunning, _Gdead)
    gp.m = nil
    dropg()
    gfput(_g_.m.p.ptr(), gp)
    schedule()
}
```

- 1)修改G的状态 _Grunning -> _Gdead
- 2) 解除G和M的绑定关系
- 3) 将G放入P的空闲G的链表(gfree list)
- 4) 触发一轮调度

2.3 抢占式调度

抢占式调度是由守护进程 sysmon() 触发的 sysmon()是一个特殊的m,它不需要和P进行绑定。

```
func sysmon() {
    for{
        // 1. 运行计时器
        // 2. 检查网络轮询器(netpoll)
        // 3. 触发抢占式调度
        // 4. 触发GC
    }
}
```

最大时间片是10ms

推荐观看 幼麟实验室的视频

1. 深度探索Go语言: 抢占式调度 2. 深度探索Go语言: 抢占式调度(2)

2.3.1 基于协作的抢占式调度

依赖栈增长监测代码

```
func fibR(i int) int {
                                             entry:
                                                gp := getg()
func fibR(i int) int {
                                                if SP <= stackguard0{
   if i < 2 {
                                                  goto morestack
     return i
                                     编译-
                                                }
                                                . . .
  return fibR(i-1) + fibR(i-2)
                                             morestack:
                                                     runtime.morestack_noctxt()
                                                     goto entry
                                                          g.stackguard0
                             schedule() ←
                                                          stackPreempt
                                                               Ň
```

runtime · morestack

```
sysmon() -> retake() -> preemptone()
```

2.3.2 基于信号的抢占式调度

发出信号

```
sysmon() -> retake() -> preemptone() -> signalM(mp, sigPreempt)
```

```
func preemptone(_p_ *p) bool {
    mp := _p_.m.ptr()
    if mp == nil \mid \mid mp == getg().m  {
        return false
    }
    gp := mp.curg
    if gp == nil \mid\mid gp == mp.g0  {
        return false
    }
    gp.preempt = true
    // Every call in a goroutine checks for stack overflow by
    // comparing the current stack pointer to gp->stackguard0.
    // Setting gp->stackguard0 to StackPreempt folds
    // preemption into the normal stack overflow check.
    gp.stackguard0 = stackPreempt
    // Request an async preemption of this P.
    if preemptMSupported && debug.asyncpreemptoff == 0 {
        _p_.preempt = true
        preemptM(mp)
    }
    return true
}
```

接收到信号

```
sighandler() -> doSigPreempt() -> asyncPreempt()-> globalrunqput()
```

asyncPreempt由汇编实现 preempt_amd64.s

2.4 hand off p

场景 syscall.Syscall()--读写网络连接

```
netFD.Read() -> poll.FD.Read() -> syscall.Read() -> syscall.Syscall()
```

net/fd_unix.go

```
// Read implements io.Reader.
func (fd *FD) Read(p []byte) (int, error) {
    for {
        n, err := ignoringEINTRIO(syscall.Read, fd.Sysfd, p) // 执行syscall
        if err != nil {
            n = 0
            if err == syscall.EAGAIN && fd.pd.pollable() {
                if err = fd.pd.waitRead(fd.isFile); err == nil { // gopark
                    continue
                }
            }
        }
        err = fd.eofError(n, err)
        return n, err
    }
}
```

```
func read(fd int, p []byte) (n int, err error) {
   var _p0 unsafe.Pointer
   if len(p) > 0 {
        _p0 = unsafe.Pointer(&p[0])
   } else {
        _p0 = unsafe.Pointer(&_zero)
   }
   r0, _, e1 := Syscall(SYS_READ, uintptr(fd), uintptr(_p0),
   uintptr(len(p)))
   n = int(r0)
   if e1 != 0 {
        err = errnoErr(e1)
   }
   return
}
```

Syscall和RawSyscall的源码

```
//Syscall
 1
 2
    TEXT · Syscall(SB), NOSPLIT, $0-56
 3
        CALL
                 runtime · entersyscall(SB)
 4
        MOVQ
                 a1+8(FP), DI
 5
        MOVQ
                 a2+16(FP), SI
 6
        MOVQ
                 a3+24(FP), DX
 7
                 $0, R10
        MOVQ
                $0, R8
 8
        MOVQ
                 $0, R9
 9
        MOVQ
10
        MOVQ
                 trap+0(FP), AX // syscall entry
11
        SYSCALL
                 AX, $0xfffffffffff001
12
        CMPQ
13
        JLS ok
14
        MOVQ
                 -1, r1+32(FP)
                 $0, r2+40(FP)
15
        MOVQ
                 AX
16
        NEGQ
17
                 AX, err+48(FP)
        MOVQ
18
                 runtime · exitsyscall(SB)
        CALL
19
        RET
20
    ok:
21
        MOVQ
                 AX, r1+32(FP)
22
                 DX, r2+40(FP)
        MOVQ
                 $0 err+48(FP)
        MOVO
23
                 runtime·exitsyscall(SB)
24
        CALL
25
        RET
```

entersyscall()

- 1. 设置 g .m.locks++, 禁止g被强占
- 2. 设置 g .stackguard0 = stackPreempt, 禁止调用任何会导致栈增长/分裂的函数
- 3. 保存现场,在 syscall 之后会依据这些数据恢复现场
- 4. 更新G的状态为 Gsyscall
- 5. 释放局部调度器P: 解绑P与M的关系;
- 6. 更新P状态为 Psyscall
- 7. g.m.locks-解除禁止强占。

进入系统调用的goroutine会阻塞,导致内核M会阻塞。此时P会被剥离掉, 所以P可以继续去获取其余的空闲 M执行其余的goroutine。

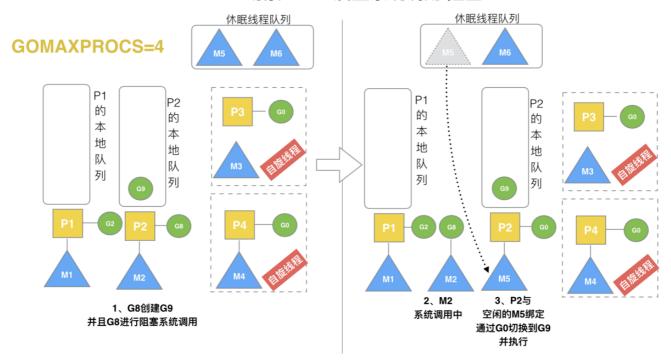
阻塞式系统调用长期运行将会导致的流程

```
sysmon() -> retake() -> handoffp()
```

exitsyscall()

- 1. 设置 g.m.locks++ 禁止强占
- 2. 调用 exitsyscallfast() 快速退出系统调用
 - 2.1. Try to re-acquire the last P, 如果成功就直接接return;
 - 2.2. Try to get any other idle P from allIdleP list;
 - 2.3. 没有获取到空闲的P
- 3. 如果快速获取到了P:
 - 3.1. 更新G 的状态是 Grunning
 - 3.2. 与G绑定的M会在退出系统调用之后继续执行
- 4. 没有获取到空闲的P:
 - 4.1. 调用mcall()函数切换到g0的栈空间;
 - 4.2. 调用exitsyscall0函数:
 - 4.2.1. 更新G 的状态是 Grunning
 - 4.2.2. 调用dropg(): 解除当前g与M的绑定关系;
 - 4.2.3. 调用globrungput将G插入global queue的队尾,
 - 4.2.4. 调用stopm()释放M、将M加入全局的idel M列表、这个调用会阻塞、知道获取到可用的P。
 - 4.2.5. 如果4.2.4中阻塞结束,M获取到了可用的P,会调用schedule()函数,执行一次新的调度。

场景10: G发生系统调用/阻塞

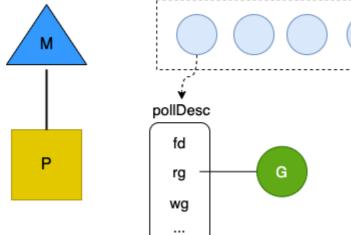


2.5 系统调用

以netpoll为例, linux操作系统下, netpoll基于epoll实现的

```
#include <sys/epoll.h>
int epoll_create(int size);
int epoll_ctl(int epfd, int op, int fd, struct epoll_event *event);
int epoll_wait(int epfd, struct epoll_event * events, int maxevents, int timeout);
```

IO事件监听队列



2.5.1 让出流程

netpoll

```
pollDesc.waitRead() -> runtime.poll_runtime_pollWait() -> runtime.gopark()
-> mcall(fn func(*g)) -> park_m(gp *g)
```

gopark()主要流程

- 1) g切换到g0
- 2) 修改G的状态 _Grunning -> _Gwaiting
- 3) dropg() 解除G和M的绑定关系
- 4) schedule() 触发一轮调度

2.5.2 放回 主动触发netpoll()

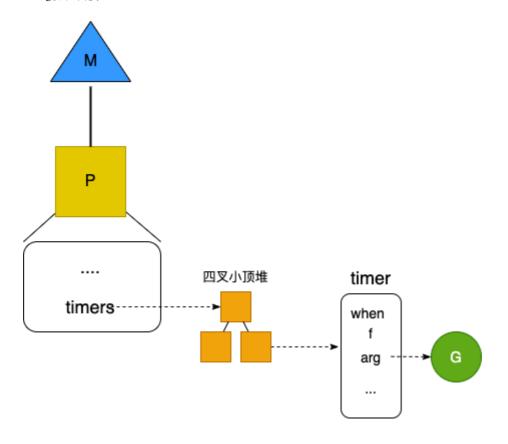
```
findrunnable() -> netpoll() -> injectglist() ->
globrunqputbatch()/runqputbatch()
pollWork()
startTheWorldWithSema
sysmon()
```

注意: netpoll函数是非阻塞的

2.6 定时器

场景

```
time.Sleep(1 * time.Second)
```



2.6.1 让出

```
time.Sleep() -> runtime.timeSleep() -> mcall() -> park_m()
-> resetForSleep() -> resettimer() -> doaddtimer()
```

2.6.2 唤醒

```
checkTimers() -> runtimer() -> runOneTimer() -> goready() -> systemstack()
-> ready()
```

goready()主要流程

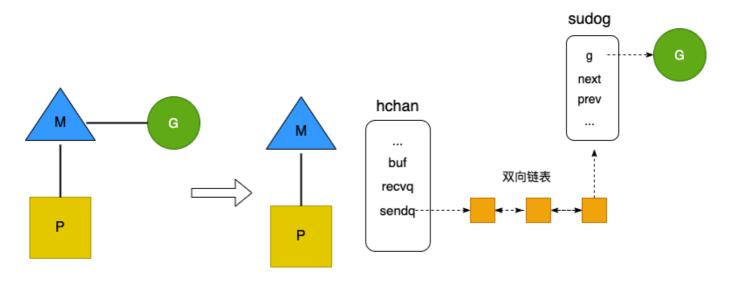
- 1) 切换到g0的栈空间(不严谨)
- 2) 修改Goroutine的状态 _Gwaiting -> _Grunnable
- 3) runqput() 把Goroutine放入P的本地队列的头部
- 4) 如果M的数量不足,尝试创建一些P

注意: mcall()和systemstack()是对应的

2.7 Channel

场景

```
ch := make(chan int)
ch <- 15</pre>
```



2.7.1 写入channel并阻塞

```
chansend1() -> chansend() -> hchan.sendq.enqueue() -> gopark()
```

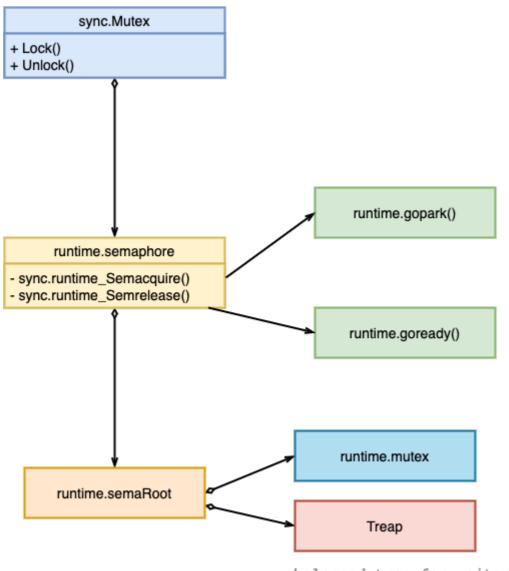
2.7.2 就绪

```
chanrecv1() -> chanrecv() -> hchan.sendq.dequeue() -> recv() -> goready()
```

2.8 同步原语

互斥锁与2.6、2.7的情况非常类似,只是G会存储在Treap中

- Treap是一种平衡二叉树
- semaRoot 是全局唯一的



balanced tree for waiters

3.参考资料

- 1. g0-特殊的goroutine
- 2. golang syscall原理
- 3. Linux中的EAGAIN含义
- 4. Golang-gopark函数和goready函数原理分析
- 5. 幼麟实验室-协程让出、抢占、监控和调度
- 6. Golang 调度器 GMP 原理与调度全分析
- 7. time.Sleep(1) 后发生了什么
- 8. mcall systemstack等汇编函数