# 28 | 条件变量sync.Cond (下)

2018-10-15 郝林

Go语言核心36讲 进入课程 >



讲述:黄洲君

时长 08:23 大小 3.84M



你好,我是郝林,今天我继续分享条件变量 sync.Cond 的内容。我们紧接着上一篇的内容进行知识扩展。

# 问题 1:条件变量的Wait方法做了什么?

在了解了条件变量的使用方式之后,你可能会有这么几个疑问。

- 1. 为什么先要锁定条件变量基于的互斥锁,才能调用它的Wait方法?
- 2. 为什么要用for语句来包裹调用其Wait方法的表达式,用if语句不行吗?

这些问题我在面试的时候也经常问。你需要对这个Wait方法的内部机制有所了解才能回答上来。

条件变量的Wait方法主要做了四件事。

- 1. 把调用它的 goroutine (也就是当前的 goroutine)加入到当前条件变量的通知队列中。
- 2. 解锁当前的条件变量基于的那个互斥锁。
- 3. 让当前的 goroutine 处于等待状态,等到通知到来时再决定是否唤醒它。此时,这个goroutine 就会阻塞在调用这个Wait方法的那行代码上。
- 4. 如果通知到来并且决定唤醒这个 goroutine, 那么就在唤醒它之后重新锁定当前条件变量基于的互斥锁。自此之后, 当前的 goroutine 就会继续执行后面的代码了。

你现在知道我刚刚说的第一个疑问的答案了吗?

因为条件变量的Wait方法在阻塞当前的 goroutine 之前,会解锁它基于的互斥锁,所以在调用该Wait方法之前,我们必须先锁定那个互斥锁,否则在调用这个Wait方法时,就会引发一个不可恢复的 panic。

为什么条件变量的Wait方法要这么做呢?你可以想象一下,如果Wait方法在互斥锁已经锁定的情况下,阻塞了当前的 goroutine , 那么又由谁来解锁呢?别的 goroutine 吗?

先不说这违背了互斥锁的重要使用原则,即:成对的锁定和解锁,就算别的 goroutine 可以来解锁,那万一解锁重复了怎么办?由此引发的 panic 可是无法恢复的。

如果当前的 goroutine 无法解锁,别的 goroutine 也都不来解锁,那么又由谁来进入临界区,并改变共享资源的状态呢?只要共享资源的状态不变,即使当前的 goroutine 因收到通知而被唤醒,也依然会再次执行这个Wait方法,并再次被阻塞。

所以说,如果条件变量的Wait方法不先解锁互斥锁的话,那么就只会造成两种后果:不是当前的程序因 panic 而崩溃,就是相关的 goroutine 全面阻塞。

再解释第二个疑问。很显然,if语句只会对共享资源的状态检查一次,而for语句却可以做多次检查,直到这个状态改变为止。那为什么要做多次检查呢?

这主要是为了保险起见。如果一个 goroutine 因收到通知而被唤醒,但却发现共享资源的状态,依然不符合它的要求,那么就应该再次调用条件变量的Wait方法,并继续等待下次通知的到来。

这种情况是很有可能发生的,具体如下面所示。

- 1. 有多个 goroutine 在等待共享资源的同一种状态。比如,它们都在等mailbox变量的值不为0的时候再把它的值变为0,这就相当于有多个人在等着我向信箱里放置情报。虽然等待的 goroutine 有多个,但每次成功的 goroutine 却只可能有一个。别忘了,条件变量的Wait方法会在当前的 goroutine 醒来后先重新锁定那个互斥锁。在成功的goroutine 最终解锁互斥锁之后,其他的 goroutine 会先后进入临界区,但它们会发现共享资源的状态依然不是它们想要的。这个时候,for循环就很有必要了。
- 2. 共享资源可能有的状态不是两个,而是更多。比如,mailbox变量的可能值不只有0和 1,还有2、3、4。这种情况下,由于状态在每次改变后的结果只可能有一个,所以,在 设计合理的前提下,单一的结果一定不可能满足所有 goroutine 的条件。那些未被满足的 goroutine 显然还需要继续等待和检查。
- 3. 有一种可能,共享资源的状态只有两个,并且每种状态都只有一个 goroutine 在关注,就像我们在主问题当中实现的那个例子那样。不过,即使是这样,使用for语句仍然是有必要的。原因是,在一些多 CPU 核心的计算机系统中,即使没有收到条件变量的通知,调用其Wait方法的 goroutine 也是有可能被唤醒的。这是由计算机硬件层面决定的,即使是操作系统(比如 Linux)本身提供的条件变量也会如此。

综上所述,在包裹条件变量的Wait方法的时候,我们总是应该使用for语句。

好了,到这里,关于条件变量的Wait方法,我想你知道的应该已经足够多了。

#### 问题 2:条件变量的Signal方法和Broadcast方法有哪些异同?

条件变量的Signal方法和Broadcast方法都是被用来发送通知的,不同的是,前者的通知只会唤醒一个因此而等待的 goroutine,而后者的通知却会唤醒所有为此等待的 goroutine。

条件变量的Wait方法总会把当前的 goroutine 添加到通知队列的队尾,而它的Signal方法总会从通知队列的队首开始,查找可被唤醒的 goroutine。所以,因Signal方法的通知,而被唤醒的 goroutine 一般都是最早等待的那一个。

这两个方法的行为决定了它们的适用场景。如果你确定只有一个 goroutine 在等待通知,或者只需唤醒任意一个 goroutine 就可以满足要求,那么使用条件变量的Signal方法就好了。

否则,使用Broadcast方法总没错,只要你设置好各个 goroutine 所期望的共享资源状态就可以了。

此外,再次强调一下,与Wait方法不同,条件变量的Signal方法和Broadcast方法并不需要在互斥锁的保护下执行。恰恰相反,我们最好在解锁条件变量基于的那个互斥锁之后,再去调用它的这两个方法。这更有利于程序的运行效率。

最后,请注意,条件变量的通知具有即时性。也就是说,如果发送通知的时候没有 goroutine 为此等待,那么该通知就会被直接丢弃。在这之后才开始等待的 goroutine 只可能被后面的通知唤醒。

你可以打开 demo62.go 文件,并仔细观察它与 demo61.go 的不同。尤其是lock变量的类型,以及发送通知的方式。

### 总结

我们今天主要讲了条件变量,它是基于互斥锁的一种同步工具。在 Go 语言中,我们需要用sync.NewCond函数来初始化一个sync.Cond类型的条件变量。

sync.NewCond函数需要一个sync.Locker类型的参数值。

\*sync.Mutex类型的值以及\*sync.RWMutex类型的值都可以满足这个要求。都可以满足这个要求。另外,后者的RLocker方法可以返回这个值中的读锁,也同样可以作为sync.NewCond函数的参数值,如此就可以生成与读写锁中的读锁对应的条件变量了。

条件变量的Wait方法需要在它基于的互斥锁保护下执行,否则就会引发不可恢复的panic。此外,我们最好使用for语句来检查共享资源的状态,并包裹对条件变量的Wait方法的调用。

不要用if语句,因为它不能重复地执行"检查状态-等待通知-被唤醒"的这个流程。重复执行这个流程的原因是,一个"因为等待通知,而被阻塞"的 goroutine,可能会在共享资源的状态不满足其要求的情况下被唤醒。

条件变量的Signal方法只会唤醒一个因等待通知而被阻塞的 goroutine,而它的 Broadcast方法却可以唤醒所有为此而等待的 goroutine。后者比前者的适应场景要多得

这两个方法并不需要受到互斥锁的保护,我们也最好不要在解锁互斥锁之前调用它们。还有,条件变量的通知具有即时性。当通知被发送的时候,如果没有任何 goroutine 需要被唤醒,那么该通知就会立即失效。

### 思考题

sync.Cond类型中的公开字段L是做什么用的?我们可以在使用条件变量的过程中改变这个字段的值吗?

戳此查看 Go 语言专栏文章配套详细代码。



© 版权归极客邦科技所有,未经许可不得传播售卖。页面已增加防盗追踪,如有侵权极客邦将依法追究其法律责任。

上一篇 27 | 条件变量sync.Cond (上)

下一篇 29 | 原子操作(上)





有个疑问, broadcast唤醒所有wait的goroutine, 那他们被唤醒时需要去加锁(wait返回), 都能成功吗?



**心** 4

"我们最好在解锁条件变量基于的那个互斥锁之后,再去调用它的这两个方法(signal和 Broadcast)。这更有利于程序的运行效率" 这个应该如何理解?

我的理解是如果先调用signal方法,然后在unlock解锁,如果在这两个操作中间该线程失去cpu,或者我人为的在siganl和unlock之间调用time.Sleep();在另一个等待线程中即使… 展开 >



**心** 1

条件变量的Wait方法在阻塞当前的 goroutine之前,会解锁它基于的互斥锁,那是不是显示调用lock.Lock()的锁也被解锁了呢?

作者回复: 原理上是这样, 但是实践中最好不要这样混用同一个锁。



甦

2018-12-13

凸 1

源码问题问一下郝老师, cond wait方法里, 多个协程走到c.L.Unlock()那一步不会出问题

源码问题问一下郝老师,cond wait方法里,多个协程走到c.L.Uniock()那一步不会出问题吗?只有一个协程可以unlock成功,其他协程重复unlock不就panic了吗?



2018-11-10

**心** 1

在看了一遍,清楚了

展开~



```
2018-11-10
```

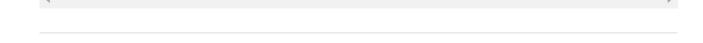
```
lock.Lock()
for mailbox == 1 {
  sendCond.Wait()
}
mailbox = 1...
展开 >
```



凸 1

L公开变量代表cond初始化时传递进来的锁,这个锁的状态是可以改变的,但会影响cond对互斥锁的控制。

作者回复: 动这个L之前一定要三思, 谨慎些, 想想是不是会影响到程序。



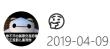


凸

请教老师一个问题:

demo62.go中, 收信只是读数据, 可是为什么使用RLock()和RUnlock()就报错, 而必须要使用Lock()和Ulock()呢?

作者回复: 你需要展示你的代码。



ம

⑩云学,看锁的类型吧。如果是读锁的话,都能够上锁成功。如果是互斥锁的话,只有一个能够上锁成功,其他的继续等待。

展开~



Geek 7b194...

凸

2019-04-03

关于第一个问题,有个疑问,文中说,如果不先加锁,wait方法中解锁,很容易造成wait方法对加锁的锁重复加锁从而造成goroutine阻塞,但是在wait方法调用之前,不是同样也

会造成这个问题吗,也有可能在还没有走到wait的时候造成goroutine的阻塞呀,求解答 展开 >

作者回复: 我原话不是这么说的吧。我说的是不先加锁的话,调用基于此锁的条件变量的Wait方法时会引发不可恢复的panic。因为Wait方法会先解锁,而解锁还没锁住的锁就会引发panic。





老师,试了下、signal和broadcast唤醒放在解锁前不会死锁,为什么?解释下、留言里面有2个是同样疑问的



凸

老师,我比较疑惑的是多个协程争夺资源,mutex 和RWmutex通过lock和unlock都可以做到同步,为什么一定要用条件变量,编写的这么复杂

展开٧



ம

老师, mailbox使用原子操作是不是就不用for循环去检查了。



卒迹

2018-10-16

Ď

老师问个问题:

demo62.go中

// sendCond 代表专用于发信的条件变量。

sendCond := sync.NewCond(&lock)

// recvCond 代表专用于收信的条件变量。...

展开٧



平辺

2018-10-16

ம

老师问个问题:

var lock sync.RWMutex

sendCond := sync.NewCond(&lock)

recvCond := sync.NewCond(lock.RLocker())

我想问的是...

展开٧



**cygnus** 2018-10-15

凸

田老師:sync Cond米刑中的公共字段| 早田本伊友N

思考题:sync.Cond类型中的公开字段L是用来保存NewCond方法传递进来的互斥锁的,这个锁是条件变量自己控制的,所以我们不能在使用过程中改变这个字段的值,否则可能会导致panic或死锁

作者回复: 没错。改动他要跟谨慎。最好不要改,以防万一。



ம

老师总结中句子:"sync.Mutex类型的值以及\*sync.RWMutex类型的值"sync.Mutex是不是少个"\*"哇?

作者回复: 我稍后去看看哈, 谢谢。

4