



# Real-Time Software (RTSOF)

EVMINX9 Week 2

# C++ Threads



- C++ heeft (nog) geen standaard **library** voor concurrent programmeren.
  - Boost Thread library <http://www.boost.org/>
  - Intel Threading Building Blocks (TBB) <http://www.threadingbuildingblocks.org/>
  - Parallel Pattern Library (PPL) <http://msdn.microsoft.com/en-us/magazine/dd434652.aspx>
- Er zijn ook **uitbreidingen** van C++ die concurrency aan de taal toevoegen (met taalconstructies).
  - $\mu$ C++ voegt onder andere taalconstructies task en monitor toe. <http://plg.uwaterloo.ca/~usystem/uC++.html>

Real-Time?

# Boost Thread



```
#include <boost/thread.hpp>
//...
void print1() {
    for (int i(0); i<10; ++i) {
        boost::this_thread::sleep(boost::posix_time::milliseconds(10));
        std::cout<<"print1"<<std::endl;
    }
}
void print2() {
    for (int i(0); i<10; ++i) {
        boost::this_thread::sleep(boost::posix_time::milliseconds(20));
        std::cout<<"print2"<<std::endl;
    }
}
int main() {
    boost::thread t1(&print1), t2(&print2);
    t1.join(); t2.join();
    std::cin.get(); return 0;
}
```

# Boost Thread



```
#include <boost/thread.hpp>
//...
void print(int d, const std::string& m) {
    for (int i(0); i<10; ++i) {
        boost::this_thread::sleep(boost::posix_time::milliseconds(d));
        std::cout<<m<<std::endl;
    }
}

int main() {
    boost::thread t1(&print, 10, "print1");
    boost::thread t2(&print, 20, "print2");
    t1.join();
    t2.join();
    std::cin.get();
    return 0;
}
```

```
print1
print2
print1
print2
print2
print2
print2
```

**SAFETY**  
Wel type-safe (in tegenstelling tot pthreads).

# Boost Thread

---



- `thread::hardware_concurrency()`
  - Geeft het aantal hardware threads wat op het huidige systeem beschikbaar is (= **aantal CPU's of cores of hyperthreading units**), of 0 als deze informatie niet beschikbaar is.
- `t.native_handle();`
  - Geeft een instantie van `native_handle_type` wat **gebruikt kan worden met de platform-specific API** om de onderliggende implementatie te programmeren.
  - Kan in een **real-time pthread** omgeving gebruikt worden om de prioriteit in te stellen.

# Boost Synchronization

---

- Mutex

- mutex

- void lock();
    - bool try\_lock();
    - void unlock();

- recursive\_mutex

- Idem maar telt aantal locks (en aantal unlocks).

- shared\_mutex (Multiple-reader / single-writer)

- void lock();
    - bool try\_lock();
    - void unlock();
    - void lock\_shared();
    - bool try\_lock\_shared();
    - bool unlock\_shared();

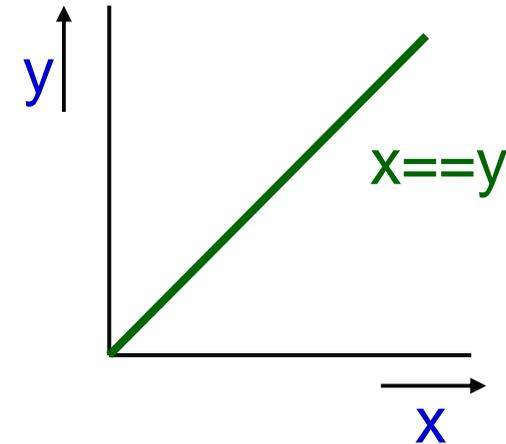
- Lock

- Conditional variable

- Barrier

# Mutex Voorbeeld

```
class Point {  
public:  
    Point(): x(0), y(0) {  
    }  
    void stepNorthEast() {  
        x++;  
        y++;  
    }  
    bool isNorthEast() {  
        return x==y;  
    }  
private:  
    int x, y;  
};
```



Wat gebeurt er als deze class in een multi-threaded omgeving gebruikt wordt?

# Mutex voorbeeld

```
class TestPoint {
private:
    Point p;
    void thread1() {
        for (int i(0); i < 20000000; i++)
            p.stepNorthEast();
    }
    void thread2() {
        for (int i(0); i < 20000000; i++)
            if (!p.isNorthEast())
                std::cout<<"Probleem!"<<std::endl;
    }
public:
    void test() {
        boost::thread t1(&TestPoint::thread1, this);
        boost::thread t2(&TestPoint::thread2, this);
        t1.join(); t2.join();
        std::cout<<"Einde."<<std::endl;
    }
};
```

Probleem!  
Probleem!  
Einde.

# Mutex voorbeeld

```
class Point {  
public:  
    Point(): x(0), y(0) { }  
    void stepNorthEast() {  
        m.lock();  
        x++; y++;  
        m.unlock();  
    }  
    bool isNorthEast() {  
        m.lock();  
        bool res=x==y;  
        m.unlock();  
        return res;  
    }  
private:  
    boost::mutex m;  
    int x, y;  
};
```

Einde.



	Run-time
Zonder mutex	1.5 s
Met mutex	101.2 s

# Mutex voorbeeld

```
class Point {  
public:  
    Point(): x(0), y(0) { }  
    void stepNorthEast() {  
        m.lock(); x++; y++; m.unlock();  
    }  
    bool isNorthEast() {  
        m.lock(); bool r(x==y); m.unlock(); return r;  
    }  
    bool isWithinLimits() {  
        m.lock();  
        bool r(x>=0&&x<=1000000&&y>=0&&y<=1000000);  
        m.unlock(); return r;  
    }  
private:  
    boost::mutex m;  
    int x, y;  
};
```



Je wilt niet onnodig wachten!

# Mutex voorbeeld



```
class Point {
public:
    Point(): x(0), y(0) { }
    void stepNorthEast() {
        m.lock(); x++; y++; m.unlock();
    }
    bool isNorthEast() {
        m.lock_shared(); bool r(x==y); m.unlock_shared(); return r;
    }
    bool isWithinLimits() {
        m.lock_shared();
        bool r(x>=0&& x<=1000000&& y>=0&& y<=1000000);
        m.unlock_shared(); return r;
    }
private:
    boost::shared_mutex m;
    int x, y;
};
```

isNorthEast() en  
isWithinLimits kunnen  
nu parallel draaien!

# Boost Synchronization

- Mutex

Een lock maakt het gebruik van een mutex **eenvoudiger** en **exception safe**.

- Lock

Zie C++ exceptions (OGOPRG dictaat par.6.6).

- `lock_guard`

- Gebruikt RAII (Resource Acquisition Is Initialization):
      - Lock mutex in constructor, unlock mutex in destructor

- `unique_lock`

- Idem als `lock_guard` + `lock()`, `try_lock()` en `unlock()` memberfuncties

- `shared_lock`

- Idem als `unique_lock` maar gebruikt **`_shared`** versies van `lock`, `try_lock` en `unlock`.

- Conditional variable

- Barrier

# Mutex voorbeeld

```
class Point {
public:
    Point(): x(0), y(0) {
    }
    void stepNorthEast() {
        boost::lock_guard<boost::mutex> lock(m);
        x++;
        y++;
    }
    bool isNorthEast() {
        boost::lock_guard<boost::mutex> lock(m);
        return x==y;
    }
private:
    boost::mutex m;
    int x, y;
};
```



# Mutex voorbeeld

```
...  
std::vector<int> v;  
boost::mutex m;  
  
...  
m.lock();  
v.at(10)=27;  
m.unlock();  
  
...
```



```
...  
m.lock();  
try() {  
    v.at(10)=27;  
    m.unlock();  
catch(...) {  
    m.unlock();  
    throw;  
}  
  
...
```

Niet handig!



Wat gaat er **mis** als  
**at** een exception  
gooit?

Oplossing !

```
...  
...  
{  
    boost::lock_guard<boost::mutex> l(m);  
    v.at(10)=27;  
}  
  
...
```

# Boost Synchronization

---

- Mutex
- Lock
- Conditional variable
  - conditional\_variable
    - void notify\_one();
    - void notify\_all();
    - void wait(boost::unique\_lock<boost::mutex>& lock);
    - void wait(boost::unique\_lock<boost::mutex>& lock, pred\_type pred);
  - conditional\_variable\_any
    - Idem maar werkt met elk type lock
- Barrier

# Monitor voorbeeld

```
#include <boost/thread.hpp>
using namespace boost;
```

```
int ei_teller(0);
```

```
mutex m;
condition_variable c;
```

```
// consumer thread
```

```
...
{
    unique_lock<mutex> u(m);
    while (ei_teller<12)
        c.wait(u);
    ei_teller-=12;
}
...
```

```
// producer thread
```

```
...
{
    lock_guard<mutex> g(m);
    ei_teller+=n;
}
c.notify_one();
...
```



# Monitor voorbeeld



```
while (ei_teller<12)  
    c.wait(u);
```

// alternatief met predicate functie:

```
bool pred() {  
    return ei_teller>=12;  
}
```

...

```
c.wait(u, &pred);
```

// alternatief met lambda functie (C++0x):

...

```
c.wait(u, []() {  
    return ei_teller>=12  
});
```

lambda functies zijn  
behandeld bij de  
cursus ALDAT

# Boost Synchronization

- Mutex
- Lock
- Conditional variable
- Barrier
  - `barrier`
    - `barrier(unsigned count);`
    - `bool wait();`

Een barrier is een ontmoetingspunt (rendezvous). Pas nadat `count` threads een `wait` hebben gedaan mogen ze samen verder.

