

目錄

介紹	0
第一章 语言基础	1
1.1. Go语言创世纪	1.1
1.2. Hello, World 的革命	1.2
1.3. 数组、字符串和切片	1.3
1.4. 函数、方法和接口	1.4
1.5. 面向并发的内存模型	1.5
1.6. 常见的并发模式	1.6
1.7. 错误和异常	1.7
1.8. 配置开发环境	1.8
第二章 CGO编程	2
2.1. 你好, CGO!	2.1
2.2. 基础类型转换	2.2
2.3. CGO编程基础(TODO)	2.3
2.4. CGO内存模型(TODO)	2.4
2.5. C++类包装(TODO)	2.5
2.6. 命令行工具和构建参数(TODO)	2.6
2.7. 静态库和动态库(TODO)	2.7
2.8. 例子: 封装LevelDB(TODO)	2.8
2.9. 补充说明(TODO)	2.9
第六章 Go和Web	3
6.1. Web开发简介	3.1
附录	4
附录A: Go语言常见坑	4.1
附录B: 参考资料	4.2
附录C: 作者简介	4.3

Go语言高级编程(Advanced Go Programming)

本书针对Go语言有一定经验，想深入了解Go语言各种高级用法的开发人员。



- 作者：柴树杉 (chai2010, chaishushan@gmail.com)
- 网址：<https://github.com/chai2010/advanced-go-programming-book>

在线阅读

- <https://www.gitbook.com/book/chai2010/advanced-go-programming-book/>
- [SUMMARY.md](#)

版权声明

[Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike 4.0 International License](#) ◦



严禁任何商业行为使用或引用该文档的全部或部分内容！

欢迎大家提供建议！

第一章 语言基础

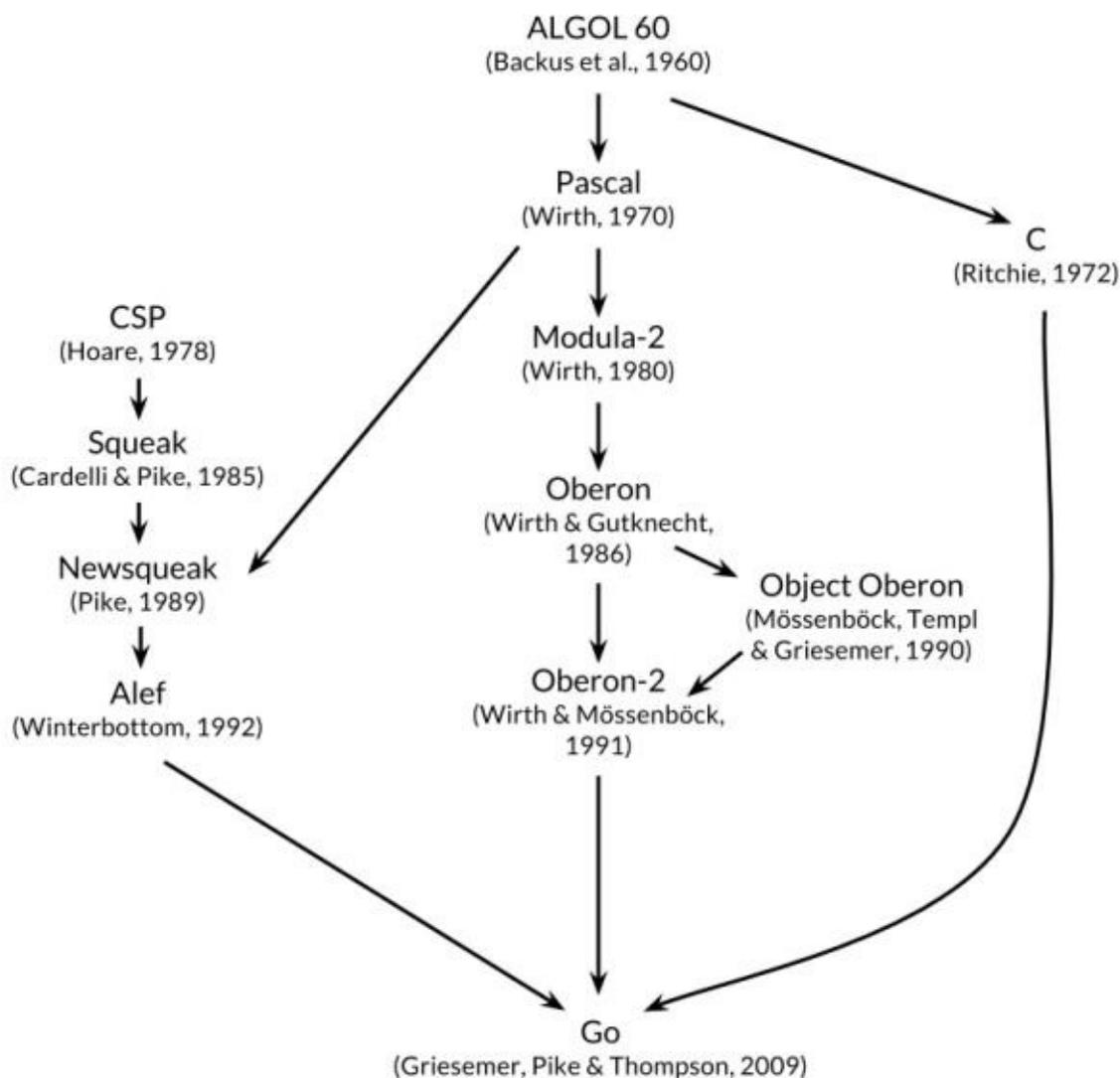
本章首先简要介绍Go语言的发展历史，并较详细地分析了“Hello World”程序在各个祖先语言中演化过程。然后，对以数组、字符串和切片为代表的基础结构，对以函数、方法和接口所体现的面向过程和鸭子对象的编程，以及Go语言特有的并发编程模型和错误处理哲学做了简单介绍。最后，针对macOS、Windows、Linux几个主流的开发平台，推荐了几个较友好的Go语言编辑器和集成开发环境，因为好的工具可以极大地提高我们的效率。

1.1. Go语言创世纪

Go语言最初由Google公司的Robert Griesemer、Ken Thompson和Rob Pike三个大牛于2007年开始设计发明，设计新语言的最初的洪荒之力来自于对超级复杂的C++11特性的吹捧报告的鄙视，最终的目标是设计网络和多核时代的C语言。到2008年中期，语言的大部分特性设计已经完成，并开始着手实现编译器和运行时，大约在这一年Russ Cox作为主力开发者加入。到了2010年，Go语言已经逐步趋于稳定，并在9月正式发布Go语言并开源了代码。



Go语言很多时候被描述为“类C语言”，或者是“21世纪的C语言”。从各种角度看，Go语言确实是从C语言继承了相似的表达式语法、控制流结构、基础数据类型、调用参数传值、指针等诸多编程思想，还有彻底继承和发扬了C语言简单直接的暴力编程哲学等。下面是《Go语言圣经》中给出的Go语言的基因图谱，我们可以从中看到有哪些编程语言对Go语言产生了影响。



首先看基因图谱的左边一支。可以明确看出Go语言的并发特性是由贝尔实验室的Hoare于1978年发布的CSP理论演化而来。其后，CSP并发模型在Squeak/NewSqueak和Alef等编程语言中逐步完善并走向实际应用，最终这些设计经验被消化并吸收到了Go语言中。业界比较熟悉的Erlang编程语言的并发编程模型也是CSP理论的另一实现。

再看基因图谱的中间一支。中间一支主要包含了Go语言中面向对象和包特性的演化历程。Go语言中包和接口以及面向对象等特性则继承自Niklaus Wirth所设计的Pascal语言以及其后所衍生的相关编程语言。其中包的概念、包的导入和声明等语法主要来自于Modula-2编程语言，面向对象特性所提供的方法的声明语法等则来自于Oberon编程语言。最终Go语言演化出了自己特有的支持鸭子面向对象模型的隐式接口等诸多特性。

最后是基因图谱的右边一支，这是对C语言的致敬。Go语言是对C语言最彻底的一次扬弃，不仅仅是语法和C语言有着很多差异，最重要的是舍弃了C语言中灵活但是危险的指针运算。而且，Go语言还重新设计了C语言中部分不太合理运算符的优先级，并在很多细微的地方都做了必要的打磨和改变。当然，C语言中少即是多、简单直接的暴力编程哲学则被Go语言更彻底地发扬光大了（Go语言居然只有25个关键字，sepc语言规范还不到50页）。

Go语言的其它的一些特性零散地来自于其他一些编程语言；比如iota语法是从APL语言借鉴，词法作用域与嵌套函数等特性来自于Scheme语言（和其他很多编程语言）。Go语言中也有很多自己发明创新的设计。比如Go语言的切片为轻量级动态数组提供了有效的随机存取的性能，这可能会让人联想到链表的底层的共享机制。还有Go语言新发明的defer语句（Ken发明）也是神来之笔。

来自贝尔实验室特有基因

作为Go语言标志性的并发编程特性则来自于贝尔实验室的Tony Hoare于1978年发表鲜为外界所知的关于并发研究的基础文献：顺序通信进程（communicating sequential processes，缩写为CSP）。在最初的CSP论文中，程序只是一组没有中间共享状态的平行运行的处理过程，它们之间使用管道进行通信和控制同步。Tony Hoare的CSP并发模型只是一个用于描述并发性基本概念的描述语言，它并不是一个可以编写可执行程序通用编程语言。

CSP并发模型最经典的实际应用是来自爱立信发明的Erlang编程语言。不过在Erlang将CSP理论作为并发编程模型的同时，同样来自贝尔实验室的Rob Pike及其同事也在不断尝试将CSP并发模型引入当时的新发明的编程语言中。他们第一次尝试引入CSP并发特性的编程语言叫Squeak（老鼠的叫声），是一个用于提供鼠标和键盘事件处理的编程语言，在这个语言中管道是静态创建的。然后是改进版的Newsqueak语言（新版老鼠的叫声），新提供了类似C语言语句和表达式的语法，还有类似Pascal语言的推导语法。Newsqueak是一个带垃圾回收的纯函数式语言，它再次针对键盘、鼠标和窗口事件管理。但是在Newsqueak语言中管道已经是动态创建的，管道属于第一类值、可以保存到变量中。然后是Alef编程语言（Alef也是C语言之父Ritchie比较喜爱的编程语言），Alef语言试图将Newsqueak语言改造为系统编程语言，但是因为缺少垃圾回收机制而导致并发编程很痛苦（这也是继承C语言手工管理内存的代价）。在Alef语言之后还有一个叫Limbo的编程语言（地狱的意思），这是一个运行在虚拟机中的脚本语言。Limbo语言是Go语言最接近的祖先，它和Go语言有着最接近的语法。到设计Go语言时，Rob Pike在CSP并发编程模型的实践道路上已经积累了几十年的经验，关于Go语言并发编程的特性完全是信手拈来，新编程语言的到来也是水到渠成了。

可以从Go语言库早期代码库日志可以看出最直接的演化历程（Git用 `git log --before={2008-03-03} --reverse` 命令查看）：

```

C:\go\go-tip>hg log -r 0:4
changeset: 0:f6182e5abf5e
user:      Brian Kernighan <bwk>
date:      Tue Jul 18 19:05:45 1972 -0500
summary:   hello, world

changeset: 1:b66d0bf8da3e
user:      Brian Kernighan <bwk>
date:      Sun Jan 20 01:02:03 1974 -0400
summary:   convert to C

changeset: 2:ac3363d7e788
user:      Brian Kernighan <research!bwk>
date:      Fri Apr 01 02:02:04 1988 -0500
summary:   convert to Draft-Proposed ANSI C

changeset: 3:172d32922e72
user:      Brian Kernighan <bwk@research.att.com>
date:      Fri Apr 01 02:03:04 1988 -0500
summary:   last-minute fix: convert to ANSI C

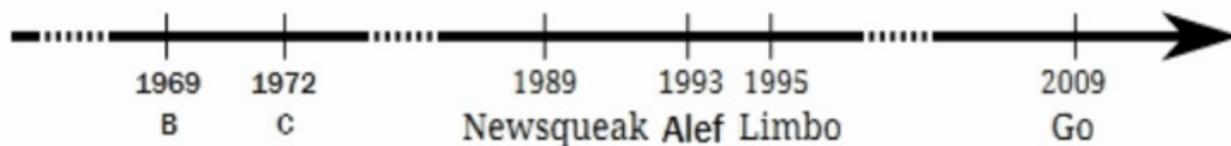
changeset: 4:4e9a5b095532
user:      Robert Griesemer <gri@golang.org>
date:      Sun Mar 02 20:47:34 2008 -0800
summary:   Go spec starting point.

C:\go\go-tip>

```

从早期提交日志中也可以看出，Go语言是从Ken Thompson发明的B语言、Dennis M. Ritchie发明的C语言逐步演化过来的，它首先是C语言家族的成员，因此很多人将Go语言称为21世纪的C语言。

下面是Go语言中来自贝尔实验室特有并发编程基因的演化过程：



纵观整个贝尔实验室的编程语言的发展进程，从B语言、C语言、Newsqueak、Alef、Limbo语言一路走来，Go语言继承了来着贝尔实验室的半个世纪的软件设计基因，终于完成了C语言革新的使命。纵观这几年来来的发展趋势，Go语言已经成为云计算、云存储时代最重要的基础编程语言。

你好，世界

按照惯例，介绍所有编程语言的第一个程序都是“Hello, World!”。虽然本教假设读者已经了解了Go语言，但是我们还是不想打破这个惯例（因为这个传统正是从Go语言的前辈C语言传承而来的）。不过，Go语言的这个程序输出的是中文“你好，世界!”。

```
package main

import "fmt"

func main() {
    fmt.Println("你好, 世界!")
}
```

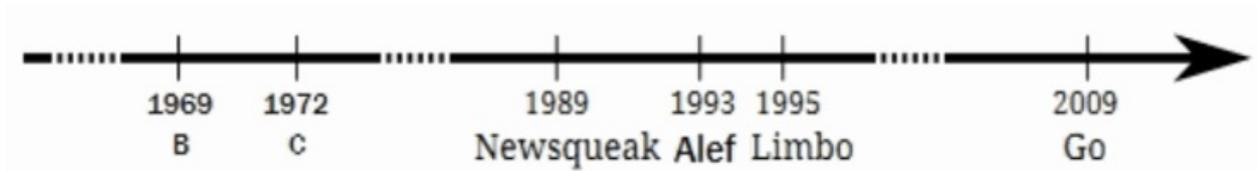
将以上代码保存到 `hello.go` 文件中。因为代码中有非ASCII的中文字符，我们需要将文件的编码显式指定为无BOM的UTF8编码格式（源文件采用UTF8编码是Go语言规范所要求的）。然后进入命令行并切换到 `hello.go` 文件所在的目录。目前我们可以将Go语言当作脚本语言，在命令行中直接输入 `go run hello.go` 来运行程序。如果一切正常的话，应该可以在命令行看到输出“你好, 世界!”的结果。

现在，让我们简单介绍一下程序。所有的Go程序，都是由最基本的函数和变量构成，函数和变量被组织到一个个单独的Go源文件中，这些源文件再按照作者的意图组织成合适的 `package`，最终这些 `package` 再有机地组成一个完成的Go语言程序。其中，函数用于包含一系列的语句(指明要执行的操作序列)，以及执行操作时存放数据的变量。我们这个程序中函数的名字是 `main`。虽然Go语言中，函数的名字没有太多的限制，但是 `main` 包中的 `main` 函数默认是每一个可执行程序入口。而 `package` 则用于包装和组织相关的函数、变量和常量。在使用一个 `package` 之前，我们需要使用 `import` 语句导入包。例如，我们这个程序中导入了 `fmt` 包（`fmt` 是 `format` 单词的缩写，表示格式化相关的包），然后我们才可以使使用 `fmt` 包中的 `Println` 函数。

而双引号包含的“你好, 世界!”则是Go语言的字符串面值常量。和C语言中的字符串不同，Go语言中的字符串内容是不可变更的。在以字符串作为参数传递给 `fmt.Println` 函数时，字符串的内容并没有被复制——传递的仅仅是字符串的地址和长度（字符串的结构在 `reflect.StringHeader` 中定义）。在Go语言中，函数参数都是以复制的方式(不支持以引用的方式)传递（比较特殊的是，Go语言闭包函数对外部变量是以引用的方式使用）。

1.2. Hello, World 的革命

在创世纪章节中我们简单介绍了Go语言的演化基因族谱，对其中来自于贝尔实验室的特有并发编程基因做了重点介绍，最后引出了Go语言版的“Hello, World”程序。其实“Hello, World”程序是展示各种语言特性的最好的例子，是通向该语言的一个窗口。这一节我们将沿着各个编程语言演化的时间轴，简单回顾下“Hello, World”程序是如何逐步演化到目前的Go语言形式、最终完成它的革命使命的。



B语言 - Ken Thompson, 1972

首先是B语言，B语言是Go语言之父贝尔实验室的Ken Thompson早年间开发的一种通用的程序设计语言，设计目的是为了用于辅助UNIX系统的开发。但是因为B语言缺乏灵活的类型系统导致使用比较困难。后来，Ken Thompson的同事Dennis Ritchie以B语言为基础开发出了C语言，C语言提供了丰富的类型，极大地增加了语言的表达能力。到目前为止它依然是世界上最常用的程序语言之一。而B语言自从被它取代之后，则就只存在于各种文献之中，成为了历史。

目前见到的B语言版本的“Hello World”，一般认为是来自于Brian W. Kernighan编写的B语言入门教程（Go核心代码库中的第一个提交者名字正是Brian W. Kernighan），程序如下：

```
main() {
    extrn a, b, c;
    putchar(a); putchar(b); putchar(c);
    putchar('!*n');
}
a 'hell';
b 'o, w!';
c 'orld';
```

由于B语言缺乏灵活的数据类型，只能分别以 `a/b/c` 全局变量来定义要输出的内容，并且每个变量的长度必须对齐到了4个字节（有一种写汇编语言的感觉）。然后通过多次调用 `putchar` 函数输出字符，最后的 `!*n` 表示输出一个换行的意思。

总体来说，B语言简单，功能也比较简陋。

C语言 - Dennis Ritchie, 1974 ~ 1989

C语言是由Dennis Ritchie在B语言的基础上改进而来，它增加了丰富的数据类型，并最终实现了用它重写UNIX的伟大目标。C语言可以说是现代IT行业最重要的软件基石，目前主流的操作系统几乎全部是由C语言开发的，许多基础系统软件也是C语言开发的。C系家族的编程语言占据统治地位达几十年之久，半个多世纪以来依然充满活力。

在Brian W. Kernighan于1974年左右编写的C语言入门教程中，出现了第一个C语言版本的“Hello World”程序。这给后来大部分编程语言教程都以“Hello World”为第一个程序提供了惯例。第一个C语言版本的“Hello World”程序如下：

```
main()
{
    printf("hello, world");
}
```

关于这个程序，有几点需要说明的：首先是 `main` 函数因为没有明确返回值类型，默认返回 `int` 类型；其次 `printf` 函数默认不需要导入函数声明即可以使用；最后 `main` 没有明确返回语句，但默认返回0值。在这个程序出现时，C语言还远未标准化，我们看到的是上古时代的C语言语法：函数不用写返回值，函数参数也可以忽略，使用`printf`时不需要包含头文件等等。

这个例子同样出现在了1978年出版的《C程序设计语言》第一版中，作者正是Brian W. Kernighan 和 Dennis M. Ritchie（简称K&R）。书中的“Hello World”末尾增加了一个换行输出：

```
main()
{
    printf("hello, world\n");
}
```

这个例子在字符串末尾增加了一个换行，C语言的 `\n` 换行比B语言的 `'!*n'` 换行看起来要简洁了一些。

在K&R的教程面世10年之后的1988年，《C程序设计语言》第二版终于出版了。此时ANSI C语言的标准化草案已经初步完成，但正式版本的文档尚未发布。不过书中的“Hello World”程序根据新的规范增加了 `#include <stdio.h>` 头文件包含语句，用于包含 `printf` 函数的声明（新的C89标准中，仅仅是针对 `printf` 函数而言，依然可以不用声明函数而直接使用）。

```
#include <stdio.h>

main()
{
    printf("hello, world\n");
}
```

然后到了1989年，ANSI C语言第一个国际标准发布，一般被称为C89。C89是流行最广泛的一个C语言标准，目前依然被大量使用。《C程序设计语言》第二版的也再次印刷新版本，并针对新发布的C89规范建议，给 `main` 函数的参数增加了 `void` 输入参数说明，表示没有输入参数的意思。

```
#include <stdio.h>

main(void)
{
    printf("hello, world\n");
}
```

至此，C语言本身的进化基本完成。后面的C92/C99/C11都只是针对一些语言细节做了完善。因为各种历史因素，C89依然是使用最广泛的标准。

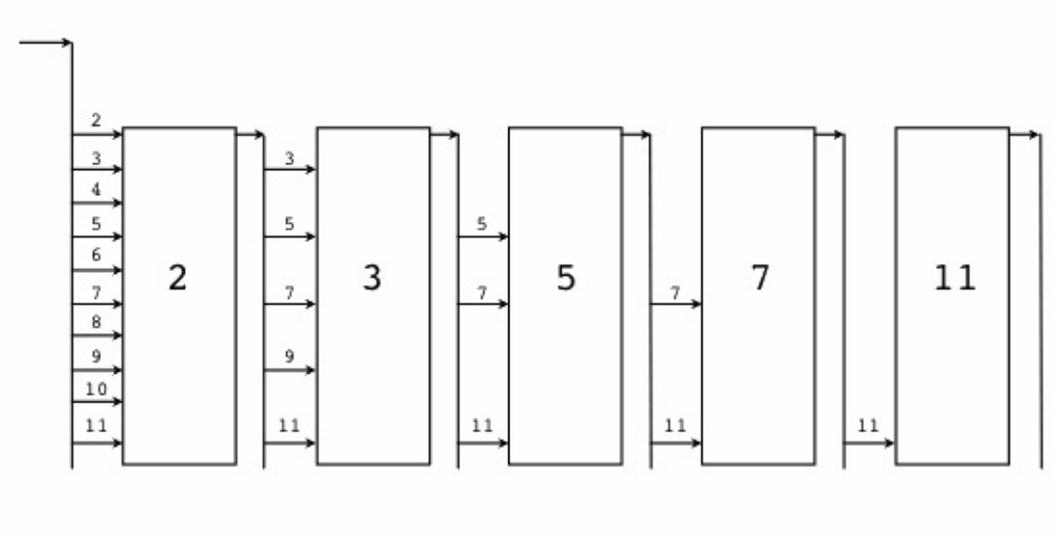
Newsqueak - Rob Pike, 1989

Newsqueak是Rob Pike发明的老鼠语言的第二代，是他用于实践CSP并发编程模型的战场。Newsqueak是新的squeak语言的意思，其中squeak是老鼠吱吱吱的叫声，也可以看作是类似鼠标点击的声音。Squeak是一个提供鼠标和键盘事件处理的编程语言，Squeak语言的管道是静态创建的。改进版的Newsqueak语言则提供了类似C语言语句和表达式的语法和类似Pascal语言的推导语法。Newsqueak是一个带自动垃圾回收的纯函数式语言，它再次针对键盘、鼠标和窗口事件管理。但是在Newsqueak语言中管道是动态创建的，属于第一类值，因此可以保存到变量中。

Newsqueak类似脚本语言，内置了一个 `print` 函数，它的“Hello World”程序看不出什么特色：

```
print("Hello,", "World", "\n");
```

从上面的程序中，除了猜测 `print` 函数可以支持多个参数外，我们很难看到Newsqueak语言相关的特性。由于Newsqueak语言和Go语言相关的特性主要是并发和管道。因此，我们这里通过一个并发版本的“素数筛”算法来略窥Newsqueak语言的特性。“素数筛”的原理如图：



Newsqueak语言并发版本的“素数筛”程序如下：

```

// 向管道输出从2开始的自然数序列
counter := prog(c:chan of int) {
    i := 2;
    for(;;) {
        c <-= i++;
    }
};

// 针对listen管道获取的数列，过滤掉是prime倍数的数
// 新的序列输出到send管道
filter := prog(prime:int, listen, send:chan of int) {
    i:int;
    for(;;) {
        if((i = <-listen)%prime) {
            send <-= i;
        }
    }
};

// 主函数
// 每个管道第一个流出的数必然是素数
// 然后基于这个新的素数构建新的素数过滤器
sieve := prog() of chan of int {
    c := mk(chan of int);
    begin counter(c);
    prime := mk(chan of int);
    begin prog(){
        p:int;
        newc:chan of int;
        for(;;){
            prime <-= p <- c;
            newc = mk();
            begin filter(p, c, newc);
            c = newc;
        }
    }();
    become prime;
};

// 启动素数筛
prime := sieve();

```

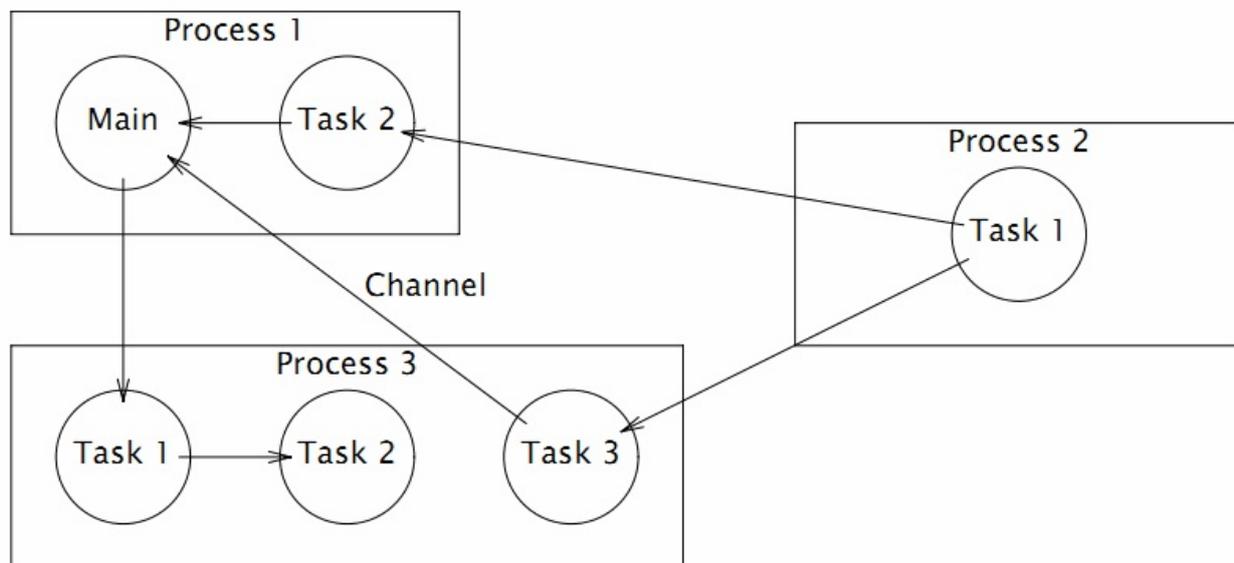
其中 `counter` 函数用于向管道输出原始的自然数序列，每个 `filter` 函数对象则对应每一个新的素数过滤管道，这些素数过滤管道根据当前的素数筛子将输入管道流入的数列筛选后重新输出到输出管道。`mk(chan of int)` 用于创建管道，类似Go语言的 `make(chan int)` 语句；`begin filter(p, c, newc)` 关键字启动素数筛的并发体，类似Go语言的 `go filter(p, c, newc)` 语句；`become` 用于返回函数结果，类似 `return` 语句。

Newsqueak语言中并发体和管道的语法和Go语言已经比较接近了，后置的类型声明和Go语言的语法也很相似。

Alef - Phil Winterbottom, 1993

在Go语言出现之前，Alef语言是作者心中比较完美的并发语言，Alef语法和运行时基本是无缝兼容C语言。Alef语言中的对线程和进程的并发体都提供了支持，其中 `proc receive(c)` 用于启动一个进程，`task receive(c)` 用于启动一个线程，它们之间通过管道 `c` 进行通讯。不过由于Alef缺乏内存自动回收机制，导致并发体的内存资源管理异常复杂。而且Alef语言只在Plan9系统中提供过短暂的支持，其它操作系统并没有实际可以运行的Alef开发环境。而且Alef语言只有《Alef语言规范》和《Alef编程向导》两个公开的文档，因此在贝尔实验室之外关于Alef语言的讨论并不多。

由于Alef语言同时支持进程和线程并发体，而且在并发体中可以再次启动更多的并发体，导致了Alef的并发状态会异常复杂。同时Alef没有自动垃圾回收机制（Alef因为保留的C语言灵活的指针特性，也导致了自动垃圾回收机制实现比较困难），各种资源充斥于不同的线程和进程之间，导致并发体的内存资源管理异常复杂。Alef语言全部继承了C语言的语法，可以认为是增强了并发语法的C语言。下图是Alef语言文档中展示的一个可能的并发体状态：



Alef语言并发版本的“Hello World”程序如下：

```
#include <alef.h>

void receive(chan(byte*) c) {
    byte *s;
    s = <- c;
    print("%s\n", s);
    terminate(nil);
}

void main(void) {
    chan(byte*) c;
    alloc c;
    proc receive(c);
    task receive(c);
    c <- = "hello proc or task";
    c <- = "hello proc or task";
    print("done\n");
    terminate(nil);
}
```

程序开头的 `#include <alef.h>` 语句用于包含Alef语言的运行时库。`receive` 是一个普通函数，程序中用作每个并发体的入口函数；`main` 函数中的 `alloc c` 语句先创建一个 `chan(byte*)` 类型的管道，类似Go语言的 `make(chan []byte)` 语句；然后分别启动以进程和线程的方式启动 `receive` 函数；启动并发体之后，`main` 函数向 `c` 管道发送了两个字符串数据；而进程和线程状态运行的 `receive` 函数会以不确定的顺序先后从管道收到数据后，然后分别打印字符串；最后每个并发体都通过调用 `terminate(nil)` 来结束自己。

Alef的语法和C语言基本保持一致，可以认为它是在C语言的语法基础上增加了并发编程相关的特性，可以看作是另一个维度的C++语言。

Limbo - Sean Dorward, Phil Winterbottom, Rob Pike, 1995

Limbo（地狱）是用于开发运行在小型计算机上的分布式应用的编程语言，它支持模块化编程，编译期和运行时的强类型检查，进程内基于具有类型的通信管道，原子性垃圾收集和简单的抽象数据类型。Limbo被设计为：即便是在没有硬件内存保护的小型设备上，也能安全运行。Limbo语言主要运行在Inferno系统之上。

Limbo语言版本的“Hello World”程序如下：

```

implement Hello;

include "sys.m"; sys: Sys;
include "draw.m";

Hello: module
{
    init: fn(ctxt: ref Draw->Context, args: list of string);
};

init(ctxt: ref Draw->Context, args: list of string)
{
    sys = load Sys Sys->PATH;
    sys->print("hello, world\n");
}

```

从这个版本的“Hello World”程序中，我们已经可以发现很多Go语言特性的雏形。第一句 `implement Hello;` 基本对应Go语言的 `package Hello` 包声明语句。然后是 `include "sys.m"; sys: Sys;` 和 `include "draw.m";` 语句用于导入其它的模块，类似Go语言的 `import "sys"` 和 `import "draw"` 语句。然后Hello包模块还提供了模块初始化函数 `init`，并且函数的参数的类型也是后置的，不过Go语言的初始化函数是没有参数的。

Go语言 - 2007~2009

贝尔实验室后来经历了多次动荡，包括Ken Thompson在内的Plan9项目原班人马最终加入了Google公司。在发明Limbo等前辈语言诞生10多年之后，在2007年底，Go语言三个最初的作者因为偶然的因素聚集到一起批斗C++（传说是C++语言的布道师在Google公司到处鼓吹的C++11各种牛逼特性彻底惹恼了他们），他们终于抽出了20%的自由时间创造了Go语言。最初的Go语言规范从2008年3月开始编写，最初的Go程序也是直接编译到C语言然后再二次编译为机器码。到了2008年5月，Google公司的领导们终于发现了Go语言的巨大潜力，从而开始全力支持这个项目（Google的创始人甚至还贡献了 `func` 关键字），让他们可以将全部工作时间投入到Go语言的设计和开发中。在Go语言规范初版完成之后，Go语言的编译器终于可以直接生成机器码了。

hello.go - 2008年6月

```

package main

func main() int {
    print "hello, world\n";
    return 0;
}

```

这是初期Go语言程序正式开始测试的版本。其中内置的用于调试的 `print` 语句已经存在，不过是以命令的方式使用。入口 `main` 函数还和C语言中的 `main` 函数一样返回 `int` 类型的值，而且需要 `return` 显式地返回值。每个语句末尾的分号也还存在。

hello.go - 2008年6月27日

```
package main

func main() {
    print "hello, world\n";
}
```

入口函数 `main` 已经去掉了返回值，程序默认通过隐式调用 `exit(0)` 来返回。Go语言朝着简单的方向逐步进化。

hello.go - 2008年8月11日

```
package main

func main() {
    print("hello, world\n");
}
```

用于调试的内置的 `print` 由开始的命令改为普通的内置函数，使得语法更加简单一致。

hello.go - 2008年10月24日

```
package main

import "fmt"

func main() {
    fmt.Printf("hello, world\n");
}
```

作为C语言中招牌的 `printf` 格式化函数已经移植到了Go语言中，函数放在 `fmt` 包中（`fmt` 是格式化单词 `format` 的缩写）。不过 `printf` 函数名的开头字母依然是小写字母，采用大写字母表示导出的特性还没有出现。

hello.go - 2009年1月15日

```
package main

import "fmt"

func main() {
    fmt.Printf("hello, world\n");
}
```

Go语言开始采用是否大小写首字母来区分符号是否可以被导出。大写字母开头表示导出的公共符号，小写字母开头表示包内部的私有符号。国内用户需要注意的是，汉字中没有大小写字母的概念，因此以汉字开头的符号目前是无法导出的（针对问题中国用户已经给出相关建议，等Go2之后或许会调整对汉字的导出规则）。

hello.go - 2009年12月11日

```
package main

import "fmt"

func main() {
    fmt.Printf("hello, world\n")
}
```

Go语言终于移除了语句末尾的分号。这是Go语言在2009年11月10号正式开源之后第一个比较重要的语法改进。从1978年C语言教程第一版引入的分号分割的规则到现在，Go语言的作者们花了整整32年终于移除了语句末尾的分号。在这32年的演化的过程中必然充满了各种八卦故事，我想这一定是Go语言设计者深思熟虑的结果（现在Swift等新的语言也是默认忽略分号的，可见分号确实并不是那么的重要）。

CGO版本

Go语言开源初期就支持通过CGO和C语言保持交互。CGO通过导入一个虚拟的 `"c"` 包来访问C语言中的函数。下面是CGO版本的“Hello World”程序：

```

package main

// #include <stdio.h>
// #include <stdlib.h>
import "C"
import "unsafe"

func main() {
    msg := C.CString("Hello, World!\n")
    defer C.free(unsafe.Pointer(msg))

    C.fputs(msg, C.stdout)
}

```

先通过 `c.CString` 函数将Go语言字符串转为C语言字符串，然后调用C语言的 `c.fputs` 函数向标准输出窗口打印转换后的C字符串。`defer` 延迟语句保证程序返回前通过 `c.free` 释放分配的C字符串。需要注意的是，CGO不支持C语言中的可变参数函数（因为Go语言每次函数调用的栈帧大小是固定的，而且Go语言中可变参数语法只是切片的一个语法糖而已），因此在Go语言中是无法通过CGO访问C语言的 `printf` 等可变参数函数的。同时，CGO只能访问C语言的函数、变量和简单的宏定义常量，CGO并不支持访问C++语言的符号（C++和C语言符号的名字修饰规则不同，CGO采用C语言的名字修饰规则）。

其实CGO不仅仅用于在Go语言中调用C语言函数，还可以用于导出Go语言函数给C语言函数调用。在用Go语言编写生成C语言的静、动态库时，也可以用CGO导出对应的接口函数。正是CGO的存在，才保证了Go语言和C语言资源的双向互通，同时保证了Go语言可以继承C语言已有的庞大的软件资产。

SWIG版本

Go语言开源初期除了支持通过CGO访问C语言资源外，还支持通过SWIG访问C/C++接口。SWIG是从2010年10月04日发布的SWIG-2.0.1版本开始正式支持Go语言的。可以将SWIG看作一个高级的CGO代码自动生成器，同时通过生成C语言桥接代码增加了对C++类的支持。下面是SWIG版本的"Hello World"程序：

首先是创建一个 `hello.cc` 文件，里面有 `SayHello` 函数用于打印（这里的 `SayHello` 函数采用C++的名字修饰规则）：

```

#include <iostream>

void SayHello() {
    std::cout << "Hello, World!" << std::endl;
}

```

然后创建一个 `hello.swigcxx` 文件，以SWIG语法导出上面的C++函数 `SayHello`：

```
%module main

%inline %{
extern void SayHello();
%}
```

然后在Go语言中直接访问 `SayHello` 函数（首字母自动转为大写字母）：

```
package main

import (
    hello "."
)

func main() {
    hello.SayHello()
}
```

需要将上述3个文件放到同一个目录中，并且 `hello.swigcxx` 和Go文件对应同一个包。系统除了需要安装Go语言环境外，还需要安装对应版本的SWIG工具。最后运行 `go build` 就可以构建了。

注：在Windows系统下，路径最长为260个字符。这个程序生成的中间cgo文件可能导致某些文件的绝对路径长度超出Windows系统限制，可能导致程序构建失败。这是由于 `go build` 调用 `swig`和`cgo`等命令生成中间文件时生成的不合适的超长文件名导致（作者提交ISSUE3358，Go1.8已经修复）。

Go汇编语言版本

Go语言底层使用了自己独有的跨操作系统汇编语言，该汇编语言是从Plan9系统的汇编语言演化而来。Go汇编语言并不能独立使用，它是属于Go语言的一个组成部分，必须以Go语言包的方式被组织。下面是Go汇编语言版本的“Hello World”程序：

先创建一个 `main.go` 文件，以Go语言的语法声明包和声明汇编语言对应的函数签名，函数签名不能有函数体：

```
package main

func main()
```

然后创建 `main_amd64.s` 文件，对应Go汇编语言实现AMD64架构的 `main` 函数：

```

#include "textflag.h"
#include "funcdata.h"

// "Hello World!\n"
DATA text<>+0(SB)/8,$"Hello Wo"
DATA text<>+8(SB)/8,$"rld!\n"
GLOBL text<>(SB),NOPTR,$16

// func main()
TEXT ·main(SB), $16-0
    NO_LOCAL_POINTERS
    MOVQ $text<>+0(SB), AX
    MOVQ AX, (SP)
    MOVQ $16, 8(SP)
    CALL runtime·printstring(SB)
    RET

```

代码中 `#include "textflag.h"` 语句包含运行时库定义的头文件，里面含有 `NOPTR / NO_LOCAL_POINTERS` 等基本的宏的定义。`DATA` 汇编指令用于定义数据，每个数据的宽度必须是 `1/2/4/8`，然后 `GLOBL` 汇编命令在当前文件内导出 `text` 变量符号。`TEXT ·main(SB), $16-0` 用于定义 `main` 函数，其中 `$16-0` 表示 `main` 函数的帧大小是16个字节（对应 `string` 头的大小，用于给 `runtime·printstring` 函数传递参数），`0` 表示 `main` 函数没有参数和返回值。`main` 函数内部通过调用运行时内部的 `runtime·printstring(SB)` 函数来打印字符串。

Go 汇编语言虽然针对每种 CPU 架构（主要有 `386/AMD64/ARM/ARM64` 等）有对应的指令和寄存器，但是汇编语言的基本语法和函数调用规范是一致的，不同操作系统之间用法是一致的。在 Go 语言标准库中，`runtime` 运行时库、`math` 数学库和 `crypto` 密码相关的函数很多是采用汇编语言实现的。其中 `runtime` 运行时库中采用部分汇编语言并不完全是为了性能，而是运行时的某些特性功能（比如 `goroutine` 上下文的切换等）无法用纯 Go 实现，因此需要汇编代码实现某些辅助功能。对于普通用户而言，Go 汇编语言的最大价值在于性能的优化，对于性能比较关键的地方，可以尝试用 Go 汇编语言实现终极优化。

你好, 世界! - V2.0

在经过半个世纪的涅槃重生之后，Go 语言不仅仅打印出了 Unicode 版本的“Hello, World”，而且可以方便地向全球用户提供打印服务。下面版本通过 `http` 服务向每个访问的客户端打印中文的“你好, 世界!”和当前的时间信息。

```
package main

import (
    "fmt"
    "log"
    "net/http"
    "time"
)

func main() {
    fmt.Println("Please visit http://127.0.0.1:12345/")
    http.HandleFunc("/", func(w http.ResponseWriter, req *http.Request) {
        s := fmt.Sprintf("你好, 世界! -- Time: %s", time.Now().String())
        fmt.Fprintf(w, "%v\n", s)
        log.Printf("%v\n", s)
    })
    if err := http.ListenAndServe(":12345", nil); err != nil {
        log.Fatal("ListenAndServe: ", err)
    }
}
```

我们通过Go语言标准库自带的 `net/http` 包构造了一个独立运行的http服务。其中 `http.HandleFunc("/", ...)` 针对 / 根路径请求注册了响应处理函数。在响应处理函数中，我们依然使用 `fmt.Fprintf` 格式化输出函数实现了通过http协议向请求的客户端打印格式化的字符串，同时通过标准库的日志包在服务器端也打印相关字符串。最后通过 `http.ListenAndServe` 函数调用来启动http服务。

至此，Go语言终于完成了从单机单核时代的C语言到21世纪互联网时代多核环境的通用编程语言的蜕变。

1.3. 数组、字符串和切片

在主流的编程语言中数组及其相关的数据结构是使用得最为频繁的，只有在它(们)不能满足时才会考虑链表、hash表（hash表可以看作是数组和链表的混合体）和更复杂的自定义数据结构。

Go语言中数组、字符串和切片三者是密切相关的数据结构。这三种数据类型，在底层原始数据有着相同的内存结构，在上层，因为语法的限制而有着不同的行为表现。首先，Go语言的数组是一种值类型，虽然数组的元素可以被修改，但是数组本身的赋值和函数传参都是以整体复制的方式处理的。Go语言字符串底层数据也是对应的字节数组，但是字符串的只读属性禁止了在程序中对底层字节数组的元素的修改。字符串赋值只是复制了数据地址和对应的长度，而不会导致底层数据的复制。切片的行为更为灵活，切片的结构和字符串结构类似，但是解除了只读限制。切片的底层数据虽然也是对应数据类型的数组，但是每个切片还有独立的长度和容量信息，切片赋值和函数传参数时也是将切片头信息部分按传值方式处理。因为切片头含有底层数据的指针，所以它的赋值也不会导致底层数据的复制。其实Go语言的赋值和函数传参规则很简单，除了闭包函数以引用的方式对外部变量访问之外，其它赋值和函数传参数都是以传值的方式处理。要理解数组、字符串和切片三种不同的处理方式的原因需要详细了解它们的底层数据结构。

数组

数组是一个由固定长度的特定类型元素组成的序列，一个数组可以由零个或多个元素组成。数组的长度是数组类型的组成部分。因为数组的长度是数组类型的一个部分，不同长度或不同类型的数据组成的数组都是不同的类型，因此在Go语言中很少直接使用数组（不同长度的数组无法因为类型不同无法直接赋值）。和数组对应的类型是切片，切片是可以动态增长和收缩的序列，切片的功能也更加灵活，但是要理解切片的工作原理还是要先理解数组。

我们先看看数组有哪些定义方式：

```
var a [3]int           // 定义一个长度为3的int类型数组，元素全部为0
var b = [...]int{1, 2, 3} // 定义一个长度为3的int类型数组，元素为 1, 2, 3
var c = [...]int{2: 3, 1: 2} // 定义一个长度为3的int类型数组，元素为 0, 2, 3
var d = [...]int{1, 2, 4: 5, 6} // 定义一个长度为6的int类型数组，元素为 1, 2, 0, 0, 5, 6
```

第一种方式是定义一个数组变量的最基本的方式，数组的长度明确指定，数组中的每个元素都以零值初始化。

第二种方式定义数组，可以在定义的时候顺序指定全部元素的初始化值，数组的长度根据初始化元素的数目自动计算。

第三种方式是以索引的方式来初始化数组的元素，因此元素的初始化值出现顺序比较随意。这种初始化方式和 `map[int]Type` 类型的初始化语法类似。数组的长度以出现的最大的索引为准，没有明确初始化的元素依然用0值初始化。

第四种方式是混合了第二种和第三种初始化方式，前面两个元素采用顺序初始化，第三第四个元素零值初始化，第五个元素通过索引初始化，最后一个元素跟在前面的第五个元素之后采用顺序初始化。

数组的内存结构比较简单。比如下面是一个 `[4]int{2,3,5,7}` 数组值对应的内存结构：

```
primes := [4]int{2,3,5,7}


|   |   |   |   |
|---|---|---|---|
| 2 | 3 | 5 | 7 |
|---|---|---|---|

 [4]int
```

Go语言中数组是值语义。一个数组变量即表示整个数组，它并不是隐式的指向第一个元素的指针（比如C语言的数组），而是一个完整的值。当一个数组变量被赋值或者被传递的时候，实际上会复制整个数组。如果数组较大的话，数组的赋值也会有较大的开销。为了避免复制数组带来的开销，可以传递一个指向数组的指针，但是数组指针并不是数组。

```
var a = [...]int{1, 2, 3} // a 是一个数组
var b = &a                // b 是指向数组的指针

fmt.Println(a[0], a[1]) // 打印数组的前2个元素
fmt.Println(b[0], b[1]) // 通过数组指针访问数组元素的方式和数组类似

for i, v := range b {    // 通过数组指针迭代数组的元素
    fmt.Println(i, v)
}
```

其中 `b` 是指向 `a` 数组的指针，但是通过 `b` 访问数组中元素的写法和 `a` 类似的。还可以通过 `for range` 来迭代数组指针指向的数组元素。其实数组指针类型除了类型和数组不同之外，通过数组指针操作数组的方式和通过数组本身的操作类似，而且数组指针赋值时只会拷贝一个指针。但是数组指针类型依然不够灵活，因为数组的长度是数组类型的组成部分，指向不同长度数组的数组指针类型也是完全不同的。

可以将数组看作一个特殊的结构体，结构的字段名对应数组的索引，同时结构体成员的数目是固定的。内置函数 `len` 可以用于计算数组的长度，`cap` 函数可以用于计算数组的容量。不过对于数组类型来说，`len` 和 `cap` 函数返回的结果始终是一样的，都是对应数组类型的长度。

我们可以用 `for` 循环来迭代数组。下面常见的几种方式都可以用来遍历数组：

```
for i := range a {
    fmt.Printf("b[%d]: %d\n", i, b[i])
}
for i, v := range b {
    fmt.Printf("b[%d]: %d\n", i, v)
}
for i := 0; i < len(c); i++ {
    fmt.Printf("b[%d]: %d\n", i, b[i])
}
```

用 `for range` 方式迭代的性能可能会更好一些，因为这种迭代可以保证不会出现数组越界的情形，每轮迭代对数组元素的访问时可以省去对下标越界的判断。

用 `for range` 方式迭代，还可以忽略迭代时的下标：

```
var times [5][0]int
for range times {
    fmt.Println("hello")
}
```

其中 `times` 对应一个 `[5][0]int` 类型的数组，虽然第一维数组有长度，但是数组的元素 `[0]int` 大小是0，因此整个数组占用的内存大小依然是0。没有付出额外的内存代价，我们就通过 `for range` 方式实现了 `times` 次快速迭代。

数组不仅仅可以用于数值类型，还可以定义字符串数组、结构体数组、函数数组、接口数组、管道数组等等：

```

// 字符串数组
var s1 = [2]string{"hello", "world"}
var s2 = [...]string{"你好", "世界"}
var s3 = [...]string{1: "世界", 0: "你好", }

// 结构体数组
var line1 [2]image.Point
var line2 = [...]image.Point{image.Point{X: 0, Y: 0}, image.Point{X: 1, Y: 1}}
var line3 = [...]image.Point{{0, 0}, {1, 1}}

// 图像解码器数组
var decoder1 [2]func(io.Reader) (image.Image, error)
var decoder2 = [...]func(io.Reader) (image.Image, error){
    png.Decode,
    jpeg.Decode,
}

// 接口数组
var unknown1 [2]interface{}
var unknown2 = [...]interface{}{123, "你好"}

// 管道数组
var chanList = [2]chan int{}

```

我们还可以定义一个空的数组：

```

var d [0]int // 定义一个长度为0的数组
var e = [0]int{} // 定义一个长度为0的数组
var f = [...]int{} // 定义一个长度为0的数组

```

长度为0的数组在内存中并不占用空间。空数组虽然很少直接使用，但是可以用于强调某种特有类型的操作时避免分配额外的内存空间，比如用于管道的同步操作：

```

c1 := make(chan [0]int)
go func() {
    fmt.Println("c1")
    c1 <- [0]int{}
}()
<-c1

```

在这里，我们并不关心管道中传输数据的真实类型，其中管道接收和发送操作只是用于消息的同步。对于这种场景，我们用空数组来作为管道类型可以减少管道元素赋值时的开销。当然一般更倾向于用无类型的匿名结构体代替：

```

c2 := make(chan struct{})
go func() {
    fmt.Println("c2")
    c2 <- struct{}{} // struct{}部分是类型，{}表示对应的结构体值
}()
<-c2

```

我们可以用 `fmt.Printf` 函数提供的 `%T` 或 `%#v` 谓词语法来打印数组的类型和详细信息：

```

fmt.Printf("b: %T\n", b) // b: [3]int
fmt.Printf("b: %#v\n", b) // b: [3]int{1, 2, 3}

```

在Go语言中，数组类型是切片和字符串等结构的基础。以上数组的很多操作都可以直接用于字符串或切片中。

字符串

一个字符串是一个不可改变的字节序列，字符串通常是用来包含人类可读的文本数据。和数组不同的是，字符串的元素不可修改，是一个只读的字节数组。每个字符串的长度虽然也是固定的，但是字符串的长度并不是字符串类型的一部分。由于Go语言的源代码要求是UTF8编码，导致Go源代码中出现的字符串面值常量一般也是UTF8编码的。源代码中的文本字符串通常被解释为采用UTF8编码的Unicode码点（`rune`）序列。因为字节序列对应的是只读的字节序列，因此字符串可以包含任意的数据，包括`byte`值0。我们也可以使用字符串表示GBK等非UTF8编码的数据，不过这种时候将字符串看作是一个只读的二进制数组更准确，因为 `for range` 等语法并不能支持非UTF8编码的字符串的遍历。

Go语言字符串的底层结构在 `reflect.StringHeader` 中定义：

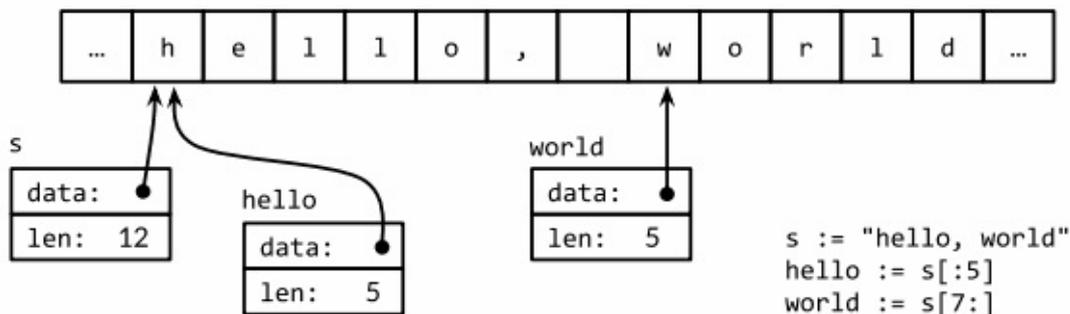
```

type StringHeader struct {
    Data uintptr
    Len  int
}

```

字符串结构由两个信息组成：第一个是字符串指向的底层字节数组，第二个是字符串的字节长度。字符串其实是一个结构体，因此字符串的赋值操作也就是 `reflect.StringHeader` 结构体的复制过程，并不会涉及底层字节数组的复制。在前面数组一节提到的 `[2]string` 字符串数组对应的底层结构和 `[2]reflect.StringHeader` 对应的底层结构是一样的，可以将字符串数组看作一个结构体数组。

我们可以看看字符串“Hello, world”本身对应的内存结构：



分析可以发现，“Hello, world”字符串底层数据和以下数组是完全一致的：

```
var data = [...]byte{'h', 'e', 'l', 'l', 'o', ',', ' ', 'w', 'o', 'r', 'l', 'd'}
```

字符串虽然不是切片，但是支持切片操作，不同位置的切片底层也访问的同一块内存数据（因为字符串是只读的，相同的字符串面值常量通常是对应同一个字符串常量）：

```
s := "hello, world"
hello := s[:5]
world := s[7:]

s1 := "hello, world"[:5]
s2 := "hello, world"[7:]
```

和数组一样，内置的 `len` 和 `cap` 函数返回相同的结果，都对应字符串的长度。也可以通过 `reflect.StringHeader` 结构访问字符串的长度（这里只是为了演示字符串的结构，并不是推荐的做法）：

```
fmt.Println("len(s):", (*reflect.StringHeader)(unsafe.Pointer(&s)).Len) // 12
fmt.Println("len(s1):", (*reflect.StringHeader)(unsafe.Pointer(&s1)).Len) // 5
fmt.Println("len(s2):", (*reflect.StringHeader)(unsafe.Pointer(&s2)).Len) // 5
```

根据Go语言规范，Go语言的源文件都是采用UTF8编码。因此，Go源文件中出现的字符串面值常量一般也是UTF8编码的（对于转义字符，则没有这个限制）。提到Go字符串时，我们一般都会假设字符串对应的是一个合法的UTF8编码的字符序列。可以用内置的 `print` 调试函数或 `fmt.Print` 函数直接打印，也可以用 `for range` 循环直接遍历UTF8解码后的UNICODE码点值。

下面的“Hello, 世界”字符串中包含了中文字符，可以通过打印转型为字节类型来查看字符串底层对应的数据：

```
fmt.Printf("%#v\n", []byte("Hello, 世界"))
```

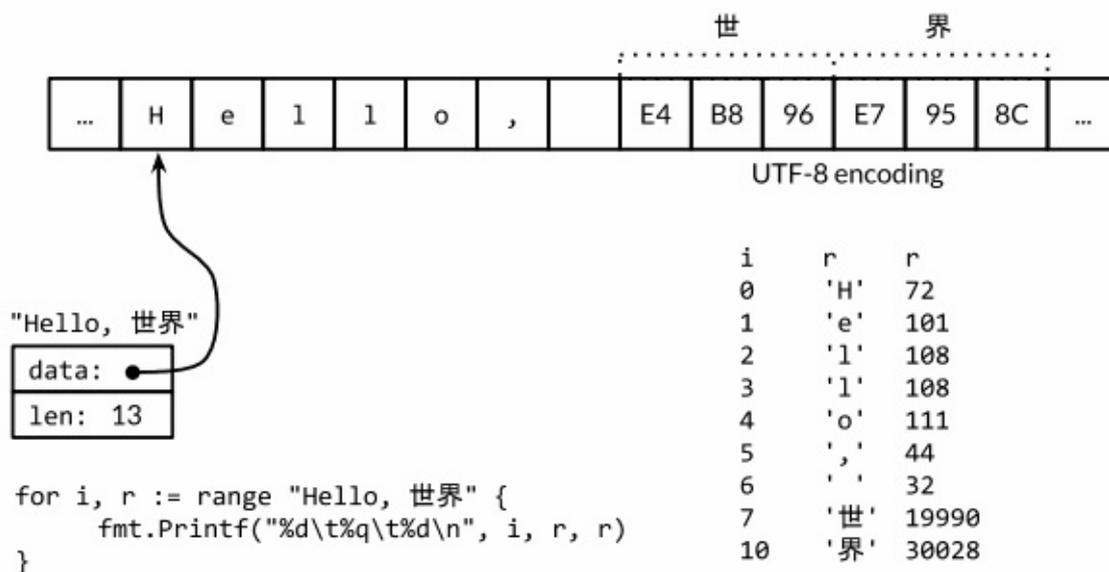
输出的结果是：

```
[]byte{0x48, 0x65, 0x6c, 0x6c, 0x6f, 0x2c, 0x20, 0xe4, 0xb8, 0x96, 0xe7, 0x95, 0x8c}
```

分析可以发现 0xe4, 0xb8, 0x96 对应中文“世”，0xe7, 0x95, 0x8c 对应中文“界”。我们也可以在字符串面值中直指定UTF8编码后的值（源文件中全部是ASCII码，可以避免出现多字节的字符）。

```
fmt.Println("\xe4\xb8\x96") // 打印：世
fmt.Println("\xe7\x95\x8c") // 打印：界
```

下图展示了“Hello, 世界”字符串的内存结构布局：



Go语言的字符串中可以存放任意的二进制字节序列，而且即使是UTF8字符序列也可能会遇到坏的编码。如果遇到一个错误的UTF8编码输入，将生成一个特别的UNICODE字符‘\uFFFF’，这个字符在不同的软件中的显示效果可能不太一样，在印刷中这个符号通常是一个黑色六角形或钻石形状，里面包含一个白色的问号‘◆’。

下面的字符串中，我们故意损坏了第一字符的第二和第三字节，因此第一字符将会打印为“◆”，第二和第三字节则被忽略，后面的“abc”依然可以正常解码打印（错误编码不会向前扩散是UTF8编码的优秀特性之一）。

```
fmt.Println("\xe4\x00\x00\xe7\x95\x8cabc") // ◆界abc
```

不过在 for range 迭代这个含有损坏的UTF8字符串时，第一字符的第二和第三字节依然会被单独迭代到，不过此时迭代的值是损坏后的0：

```

for i, c := range "\xe4\x00\x00\xe7\x95\x8cab" {
    fmt.Println(i, c)
}
// 0 65533 // \uFFFD, 对应 𐀀
// 1 0     // 空字符
// 2 0     // 空字符
// 3 30028 // 界
// 6 97    // a
// 7 98    // b
// 8 99    // c

```

如果不想解码UTF8字符串，想直接遍历原始的字节码，可以将字符串强制转为 `[]byte` 字节序列后再行遍历（这里的转换一般不会产生运行时开销）：

```

for i, c := range []byte("世界abc") {
    fmt.Println(i, c)
}

```

或者是采用传统的下标方式遍历字符串的字节数组：

```

const s = "\xe4\x00\x00\xe7\x95\x8cab"
for i := 0; i < len(s); i++ {
    fmt.Printf("%d %x\n", i, s[i])
}

```

Go语言除了 `for range` 语法对UTF8字符串提供了特殊支持外，还对字符串和 `[]rune` 类型的相互转换提供了特殊的支持。

```

fmt.Printf("%#v\n", []rune("Hello, 世界")) // []int32{19990, 30028}
fmt.Printf("%#v\n", string([]rune{'世', '界'})) // 世界

```

从上面代码的输出结果来看，我们可以发现 `[]rune` 其实是 `[]int32` 类型，这里的 `rune` 只是 `int32` 类型的别名，并不是重新定义的类型。`rune` 用于表示每个UNICODE码点，目前只使用了21个bit位。

字符串相关的强制类型转换主要涉及到 `[]byte` 和 `[]rune` 两种类型。每个转换都可能隐含重新分配内存的代价，最坏的情况下它们的运算时间复杂度都是 $O(n)$ 。不过字符串和 `[]rune` 的转换要更为特殊一些，因为一般这种强制类型转换要求两个类型的底层内存结构要尽量一致，显然它们底层对应的 `[]byte` 和 `[]int32` 类型是完全不同的内部布局，因此这种转换可能隐含重新分配内存的操作。

下面分别用伪代码简单模拟Go语言对字符串内置的一些操作，这样对每个操作的处理的时间复杂度和空间复杂度都会有较明确的认识。

for range 对字符串的迭代模拟实现

```
func forOnString(s string, forBody func(i int, r rune)) {
    for i := 0; len(s) > 0; {
        r, size := utf8.DecodeRuneInString(str)
        forBody(i, r)
        s = s[size:]
        i += size
    }
}
```

for range 迭代字符串时，每次解码一个UNICODE字符，然后进入 **for** 循环体，遇到崩溃的编码并不会导致迭代停止。

[]byte(s) 转换模拟实现

```
func str2bytes(s []byte) []bytes {
    p := make([]byte, len(s))
    for i, c := []byte(s) {
        p[i] = c
    }
    return p
}
```

模拟实现中新创建了一个切片，然后将字符串的数组逐一复制到了切片中，这是为了保证字符串只读的语义。当然，在将字符串转为 **[]byte** 时，如果转换后的变量并没有被修改的情形，编译器可能会直接返回原始的字符串对应的底层数据。

string(bytes) 转换模拟实现

```
func bytes2str(s []byte) (p string) {
    data := make([]byte, len(s))
    for i, c := s {
        p[i] = c
    }

    hdr := (*reflect.StringHeader)(unsafe.Pointer(&p))
    hdr.Data = uintptr(unsafe.Pointer(&data[0]))
    hdr.Len = len(s)

    return p
}
```

因为Go语言的字符串是只读的，无法直接同构造底层字节数组生成字符串。在模拟实现中通过 **unsafe** 包获取了字符串的底层数据结构，然后将切片的数据逐一复制到了字符串中，这同样是为了保证字符串只读的语义不会受切片的影响。如果转换后的字符串在生命周期中原

始的 `[]byte` 的变量并不会发生变化，编译器可能会直接基于 `[]byte` 底层的数据构建字符串。

`[]rune(s)` 转换模拟实现

```
func str2runes(s []byte) []rune {
    var p []int32
    for len(s) > 0 {
        r, size := utf8.DecodeRuneInString(s)
        p = append(p, r)
        s = s[size:]
    }
    return []rune(p)
}
```

因为底层内存结构的差异，字符串到 `[]rune` 的转换必然会导致重新分配 `[]rune` 内存空间，然后依次解码并复制对应的UNICODE码点值。这种强制转换并不存在前面提到的字符串和字节切片转化时的优化情况。

`string(runes)` 转换模拟实现

```
func runes2string(s []int32) string {
    var p []byte
    buf := make([]byte, 3)
    for _, r := range s {
        n := utf8.EncodeRune(buf, r)
        p = append(p, buf[:n])
    }
    return string(p)
}
```

同样因为底层内存结构的差异，`[]rune` 到字符串的转换也必然会导致重新构造字符串。这种强制转换并不存在前面提到的优化情况。

切片(slice)

简单地说，切片就是一种简化版的动态数组。因为动态数组的长度是不固定，切片的长度自然也就不能是类型的组成部分了。数组虽然有适用它们的地方，但是数组的类型和操作都不够灵活，因此在Go代码中数组使用的并不多。而切片则使用得相当广泛，理解切片的原理和用法是一个Go程序员的必备技能。

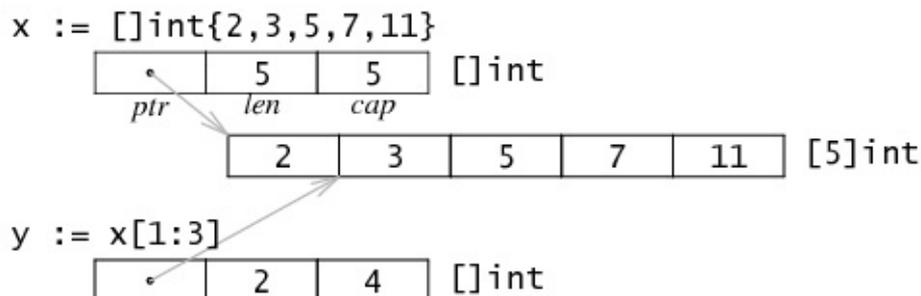
我们先看看切片的结构定义，`reflect.SliceHeader`：

```

type SliceHeader struct {
    Data uintptr
    Len  int
    Cap  int
}

```

可以看出切片的开头部分和Go字符串是一样的，但是切片多了一个 `Cap` 成员表示切片指向的内存空间的最大容量（对应元素的个数，而不是字节数）。下图是 `x := []int{2,3,5,7,11}` 和 `y := x[1:3]` 两个切片对应的内存结构。



让我们看看切片有哪些定义方式：

```

var (
    a []int           // 空切片，和 nil 相等
    b = []int{}      // 空切片，和 nil 相等
    c = []int{1, 2, 3} // 有3个元素的切片，len和cap都为3
    d = c[:2]         // 有2个元素的切片，len为2，cap为3
    e = c[0:2:cap(c)] // 有2个元素的切片，len为2，cap为3
    f = c[:0]         // 有0个元素的切片，len为0，cap为3
    g = make([]int, 3) // 有3个元素的切片，len和cap都为3
    h = make([]int, 2, 3) // 有2个元素的切片，len为2，cap为3
    i = make([]int, 0, 3) // 有0个元素的切片，len为0，cap为3
)

```

和数组一样，内置的 `len` 函数返回切片中有效元素的长度，内置的 `cap` 函数返回切片容量大小，容量必须大于或等于切片的长度。也可以通过 `reflect.SliceHeader` 结构访问切片的信息（只是为了说明字符串的结构，并不是推荐的做法）。切片可以和 `nil` 进行比较，只有当切片底层数据指针为空时切片本身为 `nil`，这时候切片的长度和容量信息将是无效的。如果有切片的底层数据指针为空，但是长度和容量不为0的情况，那么说明切片本身已经被损坏了（比如直接通过 `reflect.SliceHeader` 或 `unsafe` 包对切片作了不正确的修改）。

遍历切片的方式和遍历数组的方式类似：

```

for i := range a {
    fmt.Printf("b[%d]: %d\n", i, a[i])
}
for i, v := range b {
    fmt.Printf("b[%d]: %d\n", i, v)
}
for i := 0; i < len(c); i++ {
    fmt.Printf("b[%d]: %d\n", i, c[i])
}

```

其实除了遍历之外，只要是切片的底层数据指针、长度和容量没有发生变化的话，对切片的遍历、元素的读取和修改都和数组是一样的。在对切片本身赋值或参数传递时，和数组指针的操作方式类似，只是复制切片头信息（`reflect.SliceHeader`），并不会复制底层的数据。对于类型，和数组的最大不同是，切片的类型和长度信息无关，只要是相同类型元素构成的切片均对应相同的切片类型。

如前所说，切片是一种简化版的动态数组，这是切片类型的灵魂。除了构造切片和遍历切片之外，添加切片元素、删除切片元素都是切片处理中经常遇到的问题。

添加切片元素

内置的泛型函数 `append` 可以在切片的尾部追加 `N` 个元素：

```

var a []int
a = append(a, 1) // 追加1个元素
a = append(a, 1, 2, 3) // 追加多个元素，手写解包方式
a = append(a, []int{1,2,3}...) // 追加一个切片，切片需要解包

```

不过要注意的是，在容量不足的情况下，`append` 的操作会导致重新分配内存，从而导致巨大的内存分配和复制数据代价。即使容量足够，依然需要用 `append` 函数的返回值来更新切片本身，因为新切片的长度已经发生了变化。

除了在切片的尾部追加，我们还可以在切片的开头添加元素：

```

var a = []int{1,2,3}
a = append([]int{0}, a...) // 在开头添加1个元素
a = append([]int{-3,-2,-1}, a...) // 在开头添加1个切片

```

在开头一般都会导致内存的重新分配，而且会导致已有的元素全部复制1次。因此，从切片的开头添加元素的性能一般要比从尾部追加元素的性能差很多。

由于 `append` 函数返回新的切片，也就是它支持链式操作。我们可以将多个 `append` 操作组合起来，实现在切片中间插入元素：

```
var a []int
a = append(a[:i], append([]int{x}, a[i:]...)...) // 在第i个位置插入x
a = append(a[:i], append([]int{1,2,3}, a[i:]...)...) // 在第i个位置插入切片
```

每个添加操作中的第二个 `append` 调用都会创建一个临时切片，并将 `a[i:]` 的内容复制到新创建的切片中，然后将临时创建的切片再追加到 `a[:i]`。

可以用 `copy` 和 `append` 组合可以避免创建中间的临时切片，同样是完成添加元素的操作：

```
a = append(a, 0) // 切片扩展1个空间
copy(a[i+1:], a[i:]) // a[i:]向后移动1个位置
s[i] = x // 设置新添加的元素
```

第一句 `append` 用于扩展切片的长度，为要插入的元素留出空间。第二句 `copy` 操作将要插入位置开始之后的元素向后挪动一个位置。第三句真实地将新添加的元素赋值到对应的位置。操作语句虽然冗长了一点，但是相比前面的方法，可以减少中间创建的临时切片。

用 `copy` 和 `append` 组合也可以实现在中间位置插入多个元素(也就是插入一个切片):

```
a = append(a, x...) // 为x切片扩展足够的空间
copy(a[i+len(x):], a[i:]) // a[i:]向后移动len(x)个位置
copy(a[i:], x) // 复制新添加的切片
```

稍显不足的是，在第一句扩展切片容量的时候，扩展空间部分的元素复制是没有必要的。并没专门有内置的函数用于扩展切片的容量，`append` 本质是用于追加元素而不是扩展容量，扩展切片容量只是 `append` 的一个副作用。

删除切片元素

根据要删除元素的位置有三种类型：从开头位置删除，从中间位置删除，从尾部删除。其中删除切片尾部的元素最快：

```
a = []int{1, 2, 3}
a = a[:len(a)-1] // 删除尾部1个元素
a = a[:len(a)-N] // 删除尾部N个元素
```

删除开头的元素需要对剩余的元素进行一次整体挪动，可以用 `append` 原地完成（所谓原地完成是指在原有的切片数据对应的内存区间内完成，不会导致内存空间结构的变化）：

```
a = []int{1, 2, 3}
a = append(a[:0], a[1:]...) // 删除开头1个元素
a = append(a[:0], a[N:]...) // 删除开头N个元素
```

也可以用 `copy` 完成删除开头的元素：

```
a = []int{1, 2, 3}
a = a[:copy(a, a[1:])] // 删除开头1个元素
a = a[:copy(a, a[N:])] // 删除开头N个元素
```

对于删除中间的元素，需要对剩余的元素进行一次整体挪动，同样可以用 `append` 或 `copy` 原地完成：

```
a = []int{1, 2, 3, ...}

a = append(a[:i], a[i+1:]...) // 删除中间1个元素
a = append(a[:i], a[i+N:]...) // 删除中间N个元素

a = a[:copy(a[i:], a[i+1:])] // 删除中间1个元素
a = a[:copy(a[i:], a[i+N:])] // 删除中间N个元素
```

删除开头的元素和删除尾部的元素都可以认为是删除中间元素操作的特殊情况。

切片内存技巧

在本节开头的数组部分我们提到过有类似 `[0]int` 的空数组，空数组一般很少用到。但是对于切片来说，`len` 为 0 但是 `cap` 容量不为 0 的切片则是非常有用的特性。当然，如果 `len` 和 `cap` 都为 0 的话，则变成一个真正的空切片，虽然它并不是一个 `nil` 值的切片。在判断一个切片是否为空时，一般通过 `len` 获取切片的长度来判断，一般很少将切片和 `nil` 值做直接比较。

比如下面的 `TrimSpace` 函数用于删除 `[]byte` 中的空格。函数实现利用了 0 长切片的特性，实现高效而且简洁。

```
func TrimSpace(s []byte) []byte {
    b := s[:0]
    for _, x := range s {
        if x != ' ' {
            b = append(b, x)
        }
    }
    return b
}
```

其实类似的根据过滤条件原地删除切片元素的算法都可以采用类似的方式处理（因为是删除操作不会出现内存不足的情形）：

```
func Filter(s []byte, fn func(x byte) bool) []byte {
    b := s[:0]
    for _, x := range s {
        if !fn(x) {
            b = append(b, x)
        }
    }
    return b
}
```

切片高效操作的要点是要降低内存分配的次数，尽量保证 `append` 操作不会超出 `cap` 的容量，降低触发内存分配的次数和每次分配内存大小。

避免切片内存泄漏

如前面所说，切片操作并不会复制底层的数据。底层的数组会被保存在内存中，直到它不再被引用。但是有时候可能会因为一个小的内存引用而导致底层整个数组处于被使用的状态，这会延迟自动内存回收器对底层数组的回收。

例如，`FindPhoneNumber` 函数加载整个文件到内存，然后搜索第一个出现的电话号码，最后结果以切片方式返回。

```
func FindPhoneNumber(filename string) []byte {
    b, _ := ioutil.ReadFile(filename)
    return regexp.MustCompile("[0-9]+").Find(b)
}
```

这段代码返回的 `[]byte` 指向保存整个文件的数组。因为切片引用了整个原始数组，导致自动垃圾回收器不能及时释放底层数组的空间。一个小的需求可能导致需要长时间保存整个文件数据。这虽然这并不是传统意义上的内存泄漏，但是可能会拖慢系统的整体性能。

要修复这个问题，可以将感兴趣的数据复制到一个新的切片中（数据的传值是Go语言编程的一个哲学，虽然传值有一定的代价，但是换取好处是切断了对原始数据的依赖）：

```
func FindPhoneNumber(filename string) []byte {
    b, _ := ioutil.ReadFile(filename)
    b = regexp.MustCompile("[0-9]+").Find(b)
    return append([]byte{}, b...)
}
```

类似的问题，在删除切片元素时可能会遇到。假设切片里存放的是指针对象，那么下面删除末尾元素的后，被删除的元素依然被切片底层数组引用，从而导致不能即使被自动垃圾回收器回收（这要依赖回收器的实现方式）：

```
var a []*int{ ... }
a = a[:len(a)-1] // 本删除的最后一个元素依然被引用，可能导致GC操作被阻碍
```

保险的方式是先将需要自动内存回收的元素设置为 `nil`，保证自动回收器可发现需要回收的对象，然后再进行切片的删除操作：

```
var a []*int{ ... }
a[len(a)-1] = nil // GC回收最后一个元素内存
a = a[:len(a)-1] // 从切片删除最后一个元素
```

当然，如果切片存在的周期很短的话，可以不用刻意处理这个问题。因为如果切片本身已经被GC回收的话，切片对应的每个元素自然也就是可以被回收了。

切片类型强制转换

为了安全，当两个切片类型 `[]T` 和 `[]Y` 的底层原始切片类型不同时，Go语言是无法直接转换类型的。不过安全都是有一定代价的，有时候这种转换是有它的价值的——可能简化编码或者是提升代码的性能。比如在64位系统上，需要对一个 `[]float64` 切片进行高速排序，我们可以将它强制转为 `[]int` 整数切片，然后以整数的方式进行排序（因为 `float64` 遵循IEEE754浮点数标准特性，当浮点数有序时对应的整数也必然是有序的）。

下面的代码通过两种方法将 `[]float64` 类型的切片转换为 `[]int` 类型的切片：

```
// +build amd64 arm64

import "sort"

var a = []float64{4, 2, 5, 7, 2, 1, 88, 1}

func SortFloat64FastV1(a []float64) {
    // 强制类型转换
    var b []int = ((*[1 << 20]int)(unsafe.Pointer(&a[0])))[:len(a):cap(a)]

    // 以int方式给float64排序
    sort.Ints(b)
}

func SortFloat64FastV2(a []float64) {
    // 通过 reflect.SliceHeader 更新切片头部信息实现转换
    var c []int
    aHdr := (*reflect.SliceHeader)(unsafe.Pointer(&a))
    cHdr := (*reflect.SliceHeader)(unsafe.Pointer(&c))
    *cHdr = *aHdr

    // 以int方式给float64排序
    sort.Ints(c)
}
```

第一种强制转换是先将切片数据的开始地址转换为一个较大的数组的指针，然后对数组指针对应的数组重新做切片操作。中间需要 `unsafe.Pointer` 来链接两个不同类型的指针传递。需要注意的是，Go语言实现中非0大小数组的长度不得超过2GB，因此需要针对数组元素的类型大小计算数组的最大长度范围（`[]uint8` 最大2GB，`[]uint16` 最大1GB，以此类推，但是 `[]struct{}` 数组的长度可以超过2GB）。

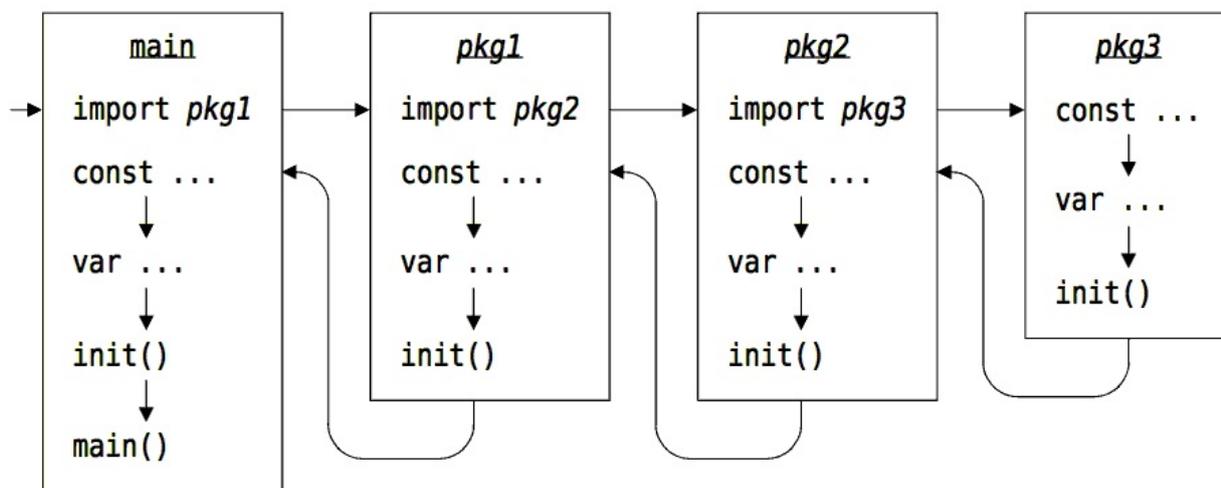
第二种转换操作是分别取到两个不同类型的切片头信息指针，任何类型的切片头部信息底层都是对应 `reflect.SliceHeader` 结构，然后通过更新结构体方式来更新切片信息，从而实现 `a` 对应的 `[]float64` 切片到 `c` 对应的 `[]int` 类型切片的转换。

通过基准测试，我们可以发现用 `sort.Ints` 对转换后的 `[]int` 排序的性能要比用 `sort.Float64s` 排序的性能好一点。不过需要注意的是，这个方法可行的前提是要保证 `[]float64` 中没有NaN和Inf等非规范的浮点数（因为浮点数中NaN不可排序，正0和负0相等，但是整数中没有这类情形）。

1.4. 函数、方法和接口

函数对应操作序列，是程序的基本组成元素。Go语言中的函数有具名函数和匿名函数之分：具名函数一般对应包级的函数，具名函数是匿名函数的一种特例，当匿名函数引用了外部作用域的变量时就成了闭包函数，闭包函数是函数式编程语言的核心。方法是绑定到一个具体类型的特殊函数，Go语言中的方法是依托于类型的，必须在编译时静态绑定。接口定义方法的集合，接口定义的方法依托于运行时的接口对象，因此接口对应的方法是在运行时动态绑定。Go语言通过隐式接口机制实现了鸭子面向对象模型。

Go语言程序的初始化和执行总是从 `main.main` 函数开始的。但是如果 `main` 包里导入了其它的包，则会按照顺序将它们包含进 `main` 包里（这里的导入顺序依赖具体实现，一般可能是以文件名或包路径名的字符串顺序导入）。如果某个包被多次导入的话，在执行的时候只会导入一次。当一个包被导入时，如果它还导入了其它的包，则先将其它的包包含进来，然后创建和初始化这个包的常量和变量。然后就是调用包里的 `init` 函数，如果一个包有多个 `init` 函数的话，实现可能是以文件名的顺序调用，同一个文件内的多个 `init` 则是以出现的顺序依次调用（`init` 不是普通函数，可以定义有多个，所有也不能被其它函数调用）。最后，当 `main` 包的所有包常量、包变量被创建和初始化，并且 `init` 函数被执行后，才会进入 `main.main` 函数，程序开始正常执行。下图是Go程序函数启动顺序的示意图：



要注意的是，在 `main.main` 函数执行之前所有代码都运行在同一个 `goroutine` 中，也就是运行在程序的主系统线程中。因此，如果某个 `init` 函数内部用 `go` 关键字启动了新的 `goroutine` 的话，新的 `goroutine` 只有在进入 `main.main` 函数之后才可能被执行到。

函数

在Go语言中，函数是第一类对象，我们可以将函数保持到变量中。函数主要有具名函数和匿名的函数之分，包级函数一般都是具名函数，具名函数是匿名函数的一种特例。当然，Go语言中每个类型还可以有自己的方法，方法其实也是函数的一种。

```
// 具名函数
func Add(a, b int) int {
    return a+b
}

// 匿名函数
var Add = func(a, b int) int {
    return a+b
}
```

Go语言中的函数可以有多个输入参数和多个返回值，输入参数和返回值都是以传值的方式和被调用者交换数据。在语法上，函数还支持可变数量的参数，可变数量的参数必须是最后出现的参数，可变数量的参数其实是一个切片类型的参数。

```
// 多个输入参数和多个返回值
func Swap(a, b int) (int, int) {
    return b, a
}

// 可变数量的参数
// more 对应 []int 切片类型
func Sum(a int, more ...int) int {
    for _, v := range more {
        a += v
    }
    return a
}
```

当可变参数是一个空接口类型时，调用者是否解包可变参数会导致不同的结果：

```
func main() {
    var a = []interface{}{123, "abc"}

    Print(a...) // 123 abc
    Print(a)   // [123 abc]
}

func Print(a ...interface{}) {
    fmt.Println(a...)
}
```

第一个 `Print` 调用时传入的参数是 `a...`，等价于直接调用 `Print(123, "abc")`。第二个 `Print` 调用传入的是为解包的 `a`，等价于直接调用 `Print([]interface{}{123, "abc"})`。

不仅函数的输入参数可以有名字，也可以给函数的返回值命名：

```
func Find(m map[int]int, key int) (value int, ok bool) {
    return m[key]
}
```

如果返回值命名了，可以通过名字来修改返回值，也可以通过 `defer` 语句在 `return` 语句之后修改返回值：

```
func Inc(x int) (v int) {
    v = 42
    defer func(){ v++ } ()
    return v
}
```

其中 `defer` 语句延迟执行了一个匿名函数，因为这个匿名函数捕获了外部函数的局部变量 `v`，这种函数我们一般叫闭包。闭包对捕获的外部变量并不是传值方式访问，而是以引用的方式访问。

闭包的这种引用方式访问外部变量的行为可能会导致一些隐含的问题：

```
func main() {
    for i := 0; i < 3; i++ {
        defer func(){ println(i) } ()
    }
}
// Output:
// 4
// 4
// 4
```

因为是闭包，在 `for` 迭代语句中，每个 `defer` 语句延迟执行的函数引用的都是同一个 `i` 迭代变量，在循环结束后这个变量的值为4，因此最终输出的都是4。

修复的思路是在每轮迭代中为每个 `defer` 函数生成独有的变量。可以用下面两种方式：

```

func main() {
    for i := 0; i < 3; i++ {
        i := i // 定义一个循环体内局部变量i
        defer func(){ println(i) } ()
    }
}

func main() {
    for i := 0; i < 3; i++ {
        // 通过函数函数传入i
        // defer 语句会马上对调用参数求值
        defer func(i int){ println(i) } (i)
    }
}

```

第一种方法是在循环体内部再定义一个局部变量，这样每次迭代 `defer` 语句的闭包函数捕获的都是不同的变量，这些变量的值也是对应迭代时的值。第二种方式是将迭代变量通过闭包函数的参数传入，`defer` 语句会马上对调用参数求值。两种方式都是可以工作的。不过一般在 `for` 循环内部执行 `defer` 语句并不是一个好的习惯，这里只是为了构造例子。

Go语言中，如果以切片为参数调用函数时，函数参数有时候会有传引用的假象：因为在被调用函数内部可以修改传入切片的元素。其实，任何可以通过函数参数修改调用参数的情形，都是因为函数参数中显式或隐式传入了指针参数。函数参数传值的规范更准确说是只针对数据结构中固定的部分传值，例如字符串或切片对应结构体中的指针和字符串长度结构体传值，但是并不包含指针间接指向的内容。将切片类型的参数替换为类似 `reflect.SliceHeader` 结构体就很好理解切片传值的含义了：

```

func twice(x int[]) {
    for i := range x {
        x[i] *= 2
    }
}

type IntSliceHeader struct {
    Data []int
    Len  int
    Cap  int
}

func twice(x IntSliceHeader) {
    for i := 0; i < x.Len; i++ {
        x.Data[i] *= 2
    }
}

```

因为切片中的底层数组部分是通过隐式指针传递，指针本身依然是传值的，但是指针指向的却是同一份的数据，因此被调用函数是可以通过指针修改调用参数切片中的数据。除了数据之外，切片结构还包含了切片长度和切片容量信息，这2个信息也是传值的。如果被调用函数中修改了 `Len` 或 `Cap` 信息的话，就无法反映到调用参数的切片中，这时候我们一般会通过返回修改后的切片来更新之前的切片。这也是为何内置的 `append` 必须要返回一个切片的原因。

Go语言中，函数还可以直接或间接地调用自己，也就是支持函数的递归调用。不过Go语言函数的递归调用深度逻辑上没有限制，函数调用的栈是不会出现溢出错误的，因为Go语言运行时会根据需要动态地调整函数栈的大小。每个goroutine刚启动时只会分配很小的栈（4或8KB，具体依赖实现），根据需要动态调整栈的大小，栈最大可以达到GB级（依赖具体实现）。在Go1.4以前，Go的动态栈采用的是分段式的动态栈，通俗地说就是采用一个链表来实现动态栈，每个链表的节点内存位置不会发生变化。但是链表实现的动态栈对某些导致跨越链表不同节点的热点调用的性能影响较大，因为相邻的链表节点它们在内存位置一般不是相邻的，这会增加CPU高速缓存命中失败的几率。为了解决热点调用的CPU缓存命中率问题，Go1.4之后改用连续的动态栈实现，也就是采用一个类似动态数组的结构来表示栈。不过连续动态栈也带来了新的问题：当连续栈动态增长时，需要将之前的数据移动到新的内存空间，这会导致之前栈中全部变量的地址发生变化。虽然Go语言运行时会自动更新引用了地址变化的栈变量的指针，但最重要的一点是要明白Go语言中指针不再是固定不变的了（因此不能随意将指针保持到数值变量中，Go语言的地址也不能随意保存到不在GC控制的环境中，因此使用CGO时不能在C语言中长期持有Go语言对象的地址）。

因为，Go语言函数的栈不会溢出，普通Go程序员已经很少需要关心栈的运行机制的。在Go语言规范中甚至故意没有讲到栈和堆的概念。我们无法知道函数参数或局部变量到底是保存在栈中还是堆中，我们只需要知道它们能给正常工作就可以了。看看下面这个例子：

```
func f(x int) *int {
    return &x
}

func g() int {
    x = new(int)
    return *x
}
```

第一个函数直接返回了函数参数变量的地址——这似乎是不可以的，因为如果参数变量在栈上的话，函数返回之后栈变量就失效了，返回的地址自然也应该失效了。但是Go语言的编译器和运行时比我们聪明的多，它会保证指针指向的变量在合适的地方。第二个函数，内部虽然调用 `new` 函数创建了 `*int` 类型的指针对象，但是依然不知道它具体保存在哪里。对于有C/C++编程经验的程序员需要强调的是：不用关心Go语言中函数栈和堆的问题，编译器和运行时帮我们搞定；同样不要假设变量在内存中的位置是固定不变的，指针随时可能会变化，特别是在你不期望它变化的时候。

方法

方法一般是面向对象编程(OOP)的一个特性，在C++语言中方法对应一个类对象的成员函数，是关联到具体对象上的虚表中的。但是Go语言的方法却是关联到类型的，这样可以在编译阶段完成方法的静态绑定。一个面向对象的程序会用方法来表达其属性和对应的操作，这样使用这个对象的用户就不需要直接去操作对象，而是借助方法来做这些事情。面向对象编程(OOP)进入主流开发领域一般认为是从C++开始的，C++就是在兼容C语言的基础之上支持了class等面向对象的特性。然后Java编程则号称是纯粹的面向对象语言，因为Java中函数是不能独立存在的，每个函数都必然是属于某个类的。

面向对象编程更多的只是一种思想，很多号称支持面向对象编程的语言只是将经常用到的特性内置到语言中了而已。Go语言的祖先C语言虽然不是一个支持面向对象的语言，但是C语言的标准库中的File相关的函数也用到了的面向对象编程的思想。下面我们实现一组C语言风格的File函数：

```
// 文件对象
type File struct {
    fd int
}

// 打开文件
func OpenFile(name string) (f *File, err error) {
    // ...
}

// 关闭文件
func CloseFile(f *File) error {
    // ...
}

// 读文件数据
func ReadFile(f *File, int64 offset, data []byte) int {
    // ...
}
```

其中 `OpenFile` 类似构造函数用于打开文件对象，`CloseFile` 类似析构函数用于关闭文件对象，`ReadFile` 则类似普通的成员函数，这三个函数都是普通的函数。`CloseFile` 和 `ReadFile` 作为普通函数，需要占用包级空间中的名字资源。不过 `CloseFile` 和 `ReadFile` 函数只是针对 `File` 类型对象的操作，这时候我们更希望这类函数和操作对象的类型紧密绑定在一起。

Go语言中的做法是，将 `CloseFile` 和 `ReadFile` 函数的第一个参数移动到函数名的开头：

```
// 关闭文件
func (f *File) CloseFile() error {
    // ...
}

// 读文件数据
func (f *File) ReadFile(int64 offset, data []byte) int {
    // ...
}
```

这样的话，`CloseFile` 和 `ReadFile` 函数就成了 `File` 类型独有的方法了（而不是 `File` 对象方法）。它们也不再占用包级空间中的名字资源，同时 `File` 类型已经明确了它们操作对象，因此方法名字一般简化为 `Close` 和 `Read`：

```
// 关闭文件
func (f *File) Close() error {
    // ...
}

// 读文件数据
func (f *File) Read(int64 offset, data []byte) int {
    // ...
}
```

将第一个函数参数移动到函数前面，从代码角度看虽然只是一个小的改动，但是从编程哲学角度来看，Go语言已经是进入面向对象语言的行列了。我们可以给任何自定义类型添加一个或多个方法。每种类型对应的方法必须和类型的定义在同一个包中，因此是无法给 `int` 这类内置类型添加方法的（因为方法的定义和类型的定义不在一个包中）。对于给定的类型，每个方法的名字必须是唯一的，同时方法和函数一样也不支持重载。

方法是由函数演变而来，只是将函数的第一个对象参数移动到了函数名前面了而已。因此我们依然可以按照原始的过程式思维来使用方法。通过叫方法表达式的特性可以将方法还原为普通类型的函数：

```
// 不依赖具体的文件对象
// func CloseFile(f *File) error
var CloseFile = (*File).Close

// 不依赖具体的文件对象
// func ReadFile(f *File, int64 offset, data []byte) int
var ReadFile = (*File).Read

// 文件处理
f, _ := OpenFile("foo.dat")
ReadFile(f, 0, data)
CloseFile(f)
```

在有些场景更关心一组相似的操作：比如 `Read` 读取一些数组，然后调用 `Close` 关闭。此时的环境中，用户并不关心操作对象的类型，只要能满足通用的 `Read` 和 `Close` 行为就可以了。不过在方法表达式中，因为得到的 `ReadFile` 和 `CloseFile` 函数参数中含有 `File` 这个特有的类型参数，这使得 `File` 相关的方法无法和其它不是 `File` 类型但是有着相同 `Read` 和 `Close` 方法的对象无缝适配。这种小困难难不倒我们Go语言码农，我们可以通过结合闭包特性来消除方法表达式中第一个参数类型的差异：

```
// 先打开文件对象
f, _ := OpenFile("foo.dat")

// 绑定到了 f 对象
// func Close() error
var Close = func Close() error {
    return (*File).Close(f)
}

// 绑定到了 f 对象
// func Read(int64 offset, data []byte) int
var Read = func Read(int64 offset, data []byte) int {
    return (*File).Read(f, offset, data)
}

// 文件处理
Read(0, data)
Close()
```

这刚好是方法值也要解决的问题。我们用方法值特性可以简化实现：

```
// 先打开文件对象
f, _ := OpenFile("foo.dat")

// 方法值：绑定到了 f 对象
// func Close() error
var Close = f.Close

// 方法值：绑定到了 f 对象
// func Read(int64 offset, data []byte) int
var Read = f.Read

// 文件处理
Read(0, data)
Close()
```

Go语言不仅支持传统面向对象中的继承特性，而是以自己特有的组合方式支持了方法的继承。Go语言中，通过在结构体内置匿名的成员来实现继承：

```
import "image/color"

type Point struct{ X, Y float64 }

type ColoredPoint struct {
    Point
    Color color.RGBA
}
```

虽然我们可以将 `ColoredPoint` 定义为一个有三个字段的扁平结构的结构体，但是我们这里将 `Point` 嵌入到 `ColoredPoint` 来提供 `X` 和 `Y` 这两个字段。

```
var cp ColoredPoint
cp.X = 1
fmt.Println(cp.Point.X) // "1"
cp.Point.Y = 2
fmt.Println(cp.Y)      // "2"
```

通过嵌入匿名的成员，我们不仅可以继承匿名成员的内部成员，而且可以继承匿名成员类型所对应的方法。我们一般会将 `Point` 看作基类，把 `ColoredPoint` 看作是它的继承类或子类。不过这种方式继承的方法并不能实现 C++ 中虚函数的多态特性。所有继承来的方法的接收者参数依然是那个匿名成员本身，而不是当前的变量。

```
type Cache struct {
    m map[string]string
    sync.Mutex
}

func (p *Cache) Lookup(key string) string {
    p.Lock()
    defer p.Unlock()

    return p.m[key]
}
```

`Cache` 结构体类型通过嵌入一个匿名的 `sync.Mutex` 来继承它的 `Lock` 和 `Unlock` 方法。但是在调用 `p.Lock()` 和 `p.Unlock()` 时，`p` 并不是 `Lock` 和 `Unlock` 方法的真正接收者，而是会将它们展开为 `p.Mutex.Lock()` 和 `p.Mutex.Unlock()` 调用。这种展开是编译期完成的，并没有运行时代价。

在传统的 C++ 或 Java 面向对象的继承中，子类的方法是在运行时动态绑定到对象的，因此基类实现的某些方法看到的 `this` 可能是不是基类类型对应的对象，这个特性会导致基类方法运行的不确定性。而在 Go 语言通过嵌入匿名的成员来继承的基类方法的 `this` 就是实现该方法的类型的对象，Go 语言中方法是编译时静态绑定的。如果需要虚函数的多态特性，我们需要借助 Go 语言接口来实现。

接口

Go语言之父Rob Pike曾说过一句名言：那些避免白痴行为的语言最终自己变成了白痴语言（Languages that try to disallow idiocy become themselves idiotic）。一般静态编程语言都有着严格的类型系统，这使得编译器可以深入检查程序员没有作出什么出格的举动。但是，过于严格的类型系统却会使得编程太过繁琐，让程序员把大好的青春都浪费在了和编译器的斗争中。Go语言试图让程序员能在安全和灵活的编程之间取得一个平衡。它在提供严格的类型检查的同时，通过接口类型实现了对鸭子类型的支持，使得安全动态的编程变得相对容易。

Go的接口类型是对其它类型行为的抽象和概括；因为接口类型不会和特定的实现细节绑定在一起，通过这种抽象的方式我们可以让对象更加灵活和更具有适应能力。很多面向对象的语言都有相似的接口概念，但Go语言中接口类型的独特之处在于它是满足隐式实现的鸭子类型。所谓鸭子类型说的是：只要走起路来像鸭子、叫起来也像鸭子，那么就可以把它当作鸭子。Go语言中的面向对象就是如此，如果一个对象只要看起来像是某种接口类型，那么它就可以作为该接口类型使用。这种设计可以让你创建一个新的接口类型满足已经存在的具体类型却不用去破坏这些类型原有的定义；当我们使用的类型来自于不受我们控制的包时这种设计尤其灵活有用。Go语言的接口类型是延迟绑定，可以实现类似虚函数的多态功能。

接口在Go语言中无处不在，在“Hello world”的例子中，`fmt.Printf` 函数的设计就是完全基于接口的，它的真正功能由 `fmt.Fprintf` 函数完成。用于表示错误的 `error` 类型更是内置的接口类型。在C语言中，`printf` 只能将几种有限的基础数据类型打印到文件对象中。但是Go语言灵活接口特性，`fmt.Fprintf` 却可以向任何自定义的输出流对象打印，可以打印到文件或标准输出、也可以打印到网络、甚至可以打印到一个压缩文件；同时，打印的数据也不仅仅局限于语言内置的基础类型，任意隐式满足 `fmt.Stringer` 接口的对象都可以打印，不满足 `fmt.Stringer` 接口的依然可以通过反射的技术打印。`fmt.Fprintf` 函数的签名如下：

```
func Fprintf(w io.Writer, format string, args ...interface{}) (int, error)
```

其中 `io.Writer` 用于输出的接口，`error` 是内置的错误接口，它们的定义如下：

```
type io.Writer interface {
    Write(p []byte) (n int, err error)
}

type error interface {
    Error() string
}
```

我们可以通过定制自己的输出对象，将每个字符转为大写字符后输出：

```

type UpperWriter struct {
    io.Writer
}

func (p *UpperWriter) Write(data []byte) (n int, err error) {
    return p.Writer(bytes.ToUpper(data))
}

func main() {
    fmt.Fprintln(&UpperWriter{os.Stdout}, "hello, world")
}

```

当然，我们也可以定义自己的打印格式来实现将每个字符转为大写字符后输出的效果。对于每个要打印的对象，如果满足了 `fmt.Stringer` 接口，则默认使用对象的 `String` 方法返回的结果打印：

```

type UpperString string

func (s UpperString) String() string {
    return strings.ToUpper(s)
}

type fmt.Stringer interface {
    String() string
}

func main() {
    fmt.Fprintln(os.Stdout, UpperString("hello, world"))
}

```

Go语言中，对于基础类型（非接口类型）不支持隐式的转换，我们无法将一个 `int` 类型的值直接赋值给 `int64` 类型的变量，也无法将 `int` 类型的值赋值给底层是 `int` 类型的新定义命名类型的变量。Go语言对基础类型的类型一致性要求可谓是非常的严格，但是Go语言对于接口类型的转换则非常的灵活。对象和接口之间的转换、接口和接口之间的转换都可能是隐式的转换。可以看下面的例子：

```

var (
    a io.ReadCloser = (*os.File)(f) // 隐式转换, *os.File 类型满足了 io.ReadCloser 接口
    b io.Reader     = a             // 隐式转换, io.ReadCloser 满足了 io.Reader 接口
    c io.Closer     = a             // 隐式转换, io.ReadCloser 满足了 io.Closer 接口
    d io.Reader     = c.(io.Reader) // 显式转换, io.Closer 并不显式满足 io.Reader 接口
)

```

有时候对象和接口之间太灵活了，导致我们需要人为地限制这种无意之间的适配。常见的做法是定义一个含特殊方法来区分接口。比如 `runtime` 包中的 `Error` 接口就定义了一个特有的 `RuntimeError` 方法，用于避免其它类型无意中适配了该接口：

```

type runtime.Error interface {
    error

    // RuntimeError is a no-op function but
    // serves to distinguish types that are run time
    // errors from ordinary errors: a type is a
    // run time error if it has a RuntimeError method.
    RuntimeError()
}

```

在 `protobuf` 中，`Message` 接口也采用了类似的方法，也定义了一个特有的 `ProtoMessage`，用于避免其它类型无意中适配了该接口：

```

type proto.Message interface {
    Reset()
    String() string
    ProtoMessage()
}

```

不过这种做法只是君子协定，如果有人刻意伪造一个 `proto.Message` 接口也是很容易的。再严格一点的做法是给接口定义一个私有方法。只有满足了这个私有方法的对象才可能满足这个接口，而私有方法的名字是包含包的绝对路径名的，因此只能在包内部实现这个私有方法才能满足这个接口。测试包中的 `testing.PB` 接口就是采用类似的技术：

```

type testing.TB interface {
    Error(args ...interface{})
    Errorf(format string, args ...interface{})
    ...

    // A private method to prevent users implementing the
    // interface and so future additions to it will not
    // violate Go 1 compatibility.
    private()
}

```

不过这种通过私有方法禁止外部对象实现接口的做法也是有代价的：首先是这个接口只能包内部使用，外部包正常情况下是无法直接创建满足该接口对象的；其次，这种防护措施也不是绝对的，恶意的用户依然可以绕过这种保护机制。

在前面的方法一节中我们讲到，通过在结构体中嵌入匿名类型成员，可以继承匿名类型的方法。其实这个被嵌入的匿名成员不一定是普通类型，也可以是接口类型。我们可以通过嵌入匿名的 `testing.PB` 接口来伪造私有的 `private` 方法，因为接口方法是延迟绑定，编译时 `private` 方法是否真的存在并不重要。

```
package main

import (
    "fmt"
    "testing"
)

type TB struct {
    testing.TB
}

func (p *TB) Fatal(args ...interface{}) {
    fmt.Println("TB.Fatal disabled!")
}

func main() {
    var tb testing.TB = new(TB)
    tb.Fatal("Hello, playground")
}
```

我们在自己的 `PB` 结构体类型中重新实现了 `Fatal` 方法，然后通过将对象隐式转换为 `testing.TB` 接口类型（因为内嵌了匿名的 `testing.TB` 对象，因此是满足 `testing.TB` 接口的），然后通过 `testing.TB` 接口来调用我们自己的 `Fatal` 方法。

这种通过嵌入匿名接口或嵌入匿名指针对象来实现继承的做法其实是一种纯虚继承，我们继承的只是接口指定的规范，真正的实现在运行的时候才被注入。比如，我们可以模拟实现一个 `grpc` 的插件：

```
type grpcPlugin struct {
    *generator.Generator
}

func (p *grpcPlugin) Name() string { return "grpc" }

func (p *grpcPlugin) Init(g *generator.Generator) {
    p.Generator = g
}

func (p *grpcPlugin) GenerateImports(file *generator.FileDescriptor) {
    if len(file.Service) == 0 {
        return
    }

    p.P(`import "google.golang.org/grpc"`)
    // ...
}
```

构造的 `grpcPlugin` 类型对象必须满足 `generate.Plugin` 接口
(在 `"github.com/golang/protobuf/protoc-gen-go/generator"` 包中) :

```
type Plugin interface {
    // Name identifies the plugin.
    Name() string
    // Init is called once after data structures are built but before
    // code generation begins.
    Init(g *Generator)
    // Generate produces the code generated by the plugin for this file,
    // except for the imports, by calling the generator's methods P, In, and Out.
    Generate(file *FileDescriptor)
    // GenerateImports produces the import declarations for this file.
    // It is called after Generate.
    GenerateImports(file *FileDescriptor)
}
```

`generate.Plugin` 接口对应的 `grpcPlugin` 类型的 `GenerateImports` 方法中使用的 `p.P(...)` 函数却是通过 `Init` 函数注入的 `generator.Generator` 对象实现。这里的 `generator.Generator` 对应一个具体类型，但是如果 `generator.Generator` 是接口类型的话我们甚至可以传入直接的实现。

Go语言通过几种简单特性的组合，居然轻易就实现了鸭子面向对象和虚拟继承等高级特性，真的是不可思议。

1.5. 面向并发的内存模型

在早期，CPU都是以单核的形式顺序执行机器指令。而作为Go语言祖先的C语言正是这种顺序编程语言的代表。顺序编程语言中的顺序指的是，所有的指令都是以串行的方式执行，在相同的时刻有且仅有一个CPU在顺序执行程序指令。

不过随着处理器的发展，单核时代以提升处理器频率的方式遇到的瓶颈，目前各种主流的CPU频率基本被锁定在了3GHZ附近。单核CPU的发展虽然停滞了，但是却给多核CPU的发展带来了机遇。相应地，编程语言也开始逐步向并行化的方向发展。Go语言正是在多核和网络化的时代背景下诞生的原生支持并发的编程语言。

常见的并行编程有多种模型，主要有多线程、消息传递等。理论上讲，多线程和基于消息的并发编程是等价的。但是多线程并发模型可以自然对应到多核的处理器，主流的系统也都提供了系统级的多线程支持，而且从概念上讲多线程似乎也更直观，因此多线程编程模型逐步被吸纳到主流的编程语言特性或语言扩展库中。而主流编程语言对基于消息的并发编程模型支持比较少，Erlang语言是支持基于消息传递并发编程模型的代表者，不过Erlang编程语言的并发体之间是不共享内存的。Go语言是基于消息并发模型的集大成者，它将基于CSP模型的并发编程内置到了语言中，通过一个go关键字就可以轻易地启动一个Goroutine，同时Go语言中的Goroutine之间是共享内存的。

Goroutine和系统线程

Goroutine是Go语言特有的并发体，是一种轻量级的线程，由go关键字启动。在真实的Go语言的实现中，goroutine和系统线程也不是等价的。尽管两者的区别实际上只是一个量的区别，但正是这个量变引发量Go语言并发编程质的飞跃。

首先，每个系统级线程都会有一个固定大小的栈（一般默认可能是2MB），这个栈主要用来解决函数递归调用时函数参数和局部变量。因为是固定栈大小，导致很多只需要很小的栈空间的线程来说是一个巨大的浪费，同时对于少数但是需要巨大栈空间的线程来说又面临栈溢出的风险。通过降低固定的栈大小虽然可以提升空间的利用率允许创建更多的线程，或者增大栈的深度以允许更深的函数递归调用，不过这两者是没法同时兼得的。相反，一个Goroutine会以一个很小的栈启动（可能是2KB或4KB），当遇到深度递归导致当前栈空间不足时，Goroutine栈的大小会根据需要动态地伸缩（主流实现中栈的最大值可达到1GB）。因为启动的代价很小，我们可以轻易地启动成千上万个Goroutine。

Go的运行时还包含了其自己的调度器，这个调度器使用了一些技术手段，可以在n个操作系统线程上多工调度m个goroutine。Go调度器的工作和内核的调度是相似的，但是这个调度器只关注单独的Go程序中的goroutine。Goroutine采用的是半抢占式的协作调度，只有但当前

Goroutine发生阻塞时才会导致调度；同时发生在用户态，调度器会根据具体函数只保存必要的寄存器，切换的代价要比系统线程低得多。运行时有一个 `runtime.GOMAXPROCS` 变量，用于控制当前运行正常非阻塞Goroutine的系统线程数目。

在Go语言中启动一个Goroutine不仅和调用函数一样简单，而且Goroutine之间调度代价也很低，这些因素极大地促进量并发编程的流行和发展。

原子操作

所谓的原子操作就是并发编程中“最小的且不可并行化”的操作。通常，有多个并发体对一个共享资源的操作是原子操作的话，同一时刻最多只能有一个并发体对该资源进行操作。从线程角度看，在当前线程修改共享资源期间，其它的线程是不能访问该资源的。原子操作对于多线程并发编程模型来说，不会发生有别于单线程的意外情况，共享资源的完整性可以得到保证。

一般情况下，原子操作都是通过“互斥”访问来保证访问的，通常由特殊的CPU指令提供保护。当然，如果仅仅是想模拟下粗粒度的原子操作，我们可以借助于 `sync.Mutex` 来实现：

```
import (
    "sync"
)

var total struct {
    sync.Mutex
    value int
}

func worker(wg *sync.WaitGroup) {
    defer wg.Done()

    for i := 0; i <= 100; i++ {
        total.Lock()
        total.value += i
        total.Unlock()
    }
}

func main() {
    go worker(&wg)
    go worker(&wg)
    wg.Wait()

    fmt.Println(total.value)
}
```

在 `worker` 的循环中，为了保证 `total.value += i` 的原子性，我们通过 `sync.Mutex` 加锁和解锁来保证该语句在同一时刻只有一个线程可以访问。对于多线程模型的程序而言，进出临界区前后进行加锁和解锁都是必须的。如果没有锁的保护，`total` 的结果将由于多线程之间的竞争而导致错误结果。

用互斥锁来保护一个数值型的共享资源，不仅仅编写麻烦效率也很低下。其实标准库的 `sync/atomic` 包已经对原子操作提供了丰富的支持。我们可以重新实现上面的例子：

```
import (
    "sync"
    "sync/atomic"
)

var total int64

func worker(wg *sync.WaitGroup) {
    defer wg.Done()

    for i := 0; i <= 100; i++ {
        atomic.AddUint64(&total, i)
    }
}

func main() {
    go worker(&wg)
    go worker(&wg)
    wg.Wait()
}
```

`atomic.AddUint64` 函数调用保证了 `total` 的读取、更新和保存是一个原子操作，因此在多线程中访问也是安全的。

原子操作配合互斥锁可以实现非常高效的单件模式。互斥锁的代价比普通整数的原子读写高很多，在性能敏感的地方可以增加一个数字型的标志位，通过原子检测标志位状态通过降低互斥锁的次数来提高性能。

```

type singleton struct {}

var (
    instance    *singleton
    initialized uint32
    mu          sync.Mutex
)

func GetInstance() *singleton {
    if atomic.LoadUint32(&initialized) == 1 {
        return instance
    }

    mu.Lock()
    defer mu.Unlock()

    if instance == nil {
        defer atomic.StoreUint32(&initialized, 1)
        instance = &singleton{}
    }
    return instance
}

```

我们可以将通用的代码提取出来，就成了标准库中 `sync.Once` 的实现：

```

type Once struct {
    m    Mutex
    done uint32
}

func (o *Once) Do(f func()) {
    if atomic.LoadUint32(&o.done) == 1 {
        return
    }

    o.m.Lock()
    defer o.m.Unlock()

    if o.done == 0 {
        defer atomic.StoreUint32(&o.done, 1)
        f()
    }
}

```

基于 `sync.Once` 重新实现单件模式：

```

var (
    instance *singleton
    once     sync.Once
)

func GetInstance() *singleton {
    once.Do(func() {
        instance = &singleton{}
    })
    return instance
}

```

`sync/atomic` 包不仅仅对基本的数值类型提供的原子操作的支持，而且对复杂对象的读写也提供了原子操作的支持。`atomic.Value` 原子对象提供了 `Load` 和 `Store` 两个原子方法，分别用于加载和保存数据，返回值和参数都是 `interface{}` 类型，因此可以用于任意的自定义复杂类型。

```

var config atomic.Value // 保存当前配置信息

// 初始化配置信息
config.Store(loadConfig())

// 启动一个后台线程，加载更新后的配置信息
go func() {
    for {
        time.Sleep(time.Second)
        config.Store(loadConfig())
    }
}()

// 用于处理每个请求的工作者线程始终采用最新的配置信息
for i := 0; i < 10; i++ {
    go func() {
        for r := range requests() {
            c := config.Load()
            // ...
        }
    }()
}

```

这是一个简化的生产者、消费者模型：后台线程生成最新的配置信息；前台多个工作者线程获取最新的配置信息。所有线程共享配置信息资源。

顺序一致性内存模型

如果只是简单地想在线程之间进行数据同步的话，原子操作已经为编程人员提供了一些同步保障。不过这种安全所基于的假设前提是：顺序一致性的内存模型。要了解顺序一致性，我们先看看一个简单的例子：

```
var a string
var done bool

func setup() {
    a = "hello, world"
    done = true
}

func main() {
    go setup()
    for !done {}
    print(a)
}
```

我们创建了 `setup` 线程，用于对字符串 `a` 的初始化工作，初始化完成之后设置 `done` 标志为 `true`。`main` 函数所在的主线程中，通过 `for !done {}` 检测 `done` 变为 `true` 时，认为字符串初始化工作完成，然后进行字符串的打印工作。

但是Go语言并不保证在 `main` 函数中观测到的对 `done` 写入操作发生在对字符串 `a` 被写入的操作之后，因此程序很可能打印一个空字符串。更糟糕的是，因为两个线程之间没有同步事件，`setup` 线程对 `done` 的写入操作甚至无法被 `main` 线程看到，`main` 函数有可能陷入死循环中。

在Go语言中，在同一个Goroutine线程内部，顺序一致性内存模型依然是得到保证的。但是在不同的Goroutine之间，并不满足顺序一致性内存模型，需要通过明确定义的同步事件来作为同步的参考。如果两个事件不可排序，那么就说这两个事件是并发的。为了最大化并行，Go语言的编译器和处理器在不影响上述规定的前提下可能会对执行语句重新排序（CPU也会对一些指令进行乱序执行）。

因此，如果在一个Goroutine中顺序执行 `a = 1; b = 2;` 两个语句，虽然在当前的Goroutine中可以认为 `a = 1;` 语句先于 `b = 2;` 语句执行，但是在另一个Goroutine中 `b = 2;` 语句可能会先于 `a = 1;` 语句执行，甚至在另一个Goroutine中无法看到它们的变化（可能始终在寄存器中）。也就是说在另一个Goroutine看来，`a = 1; b = 2;` 两个语句的执行顺序是不确定的。如果一个并发程序无法确定事件的偏序关系，那么程序的运行结果往往会有不确定的结果。比如下面这个程序：

```
func main() {
    go println("你好, 世界")
}
```

根据Go语言规范，`main` 函数退出时程序结束，不会等待任何后台线程。因为Goroutine的执行和 `main` 函数的返回事件是并发的，谁都有可能先发生，所以什么时候打印，能否打印都是未知的。

用前面的原子操作并不能解决问题，因为我们无法确定两个原子操作之间的顺序。解决问题的办法就是通过同步原语来给两个事件明确排序：

```
func main() {
    done := make(chan int)

    go func(){
        println("你好, 世界")
        done <- 1
    }()

    <-done
}
```

当 `<-done` 执行时，必然要求 `done <- 1` 也已经执行。根据同一个Goroutine依然满足顺序一致性规则，我们可以判断当 `done <- 1` 执行时，`println("你好, 世界")` 语句必然已经执行完成了。因此，现在的程序确保可以正常打印结果。

当然，通过 `sync.Mutex` 互斥量也是可以实现同步的：

```
func main() {
    var mu sync.Mutex

    mu.Lock()
    go func(){
        println("你好, 世界")
        mu.Unock()
    }()

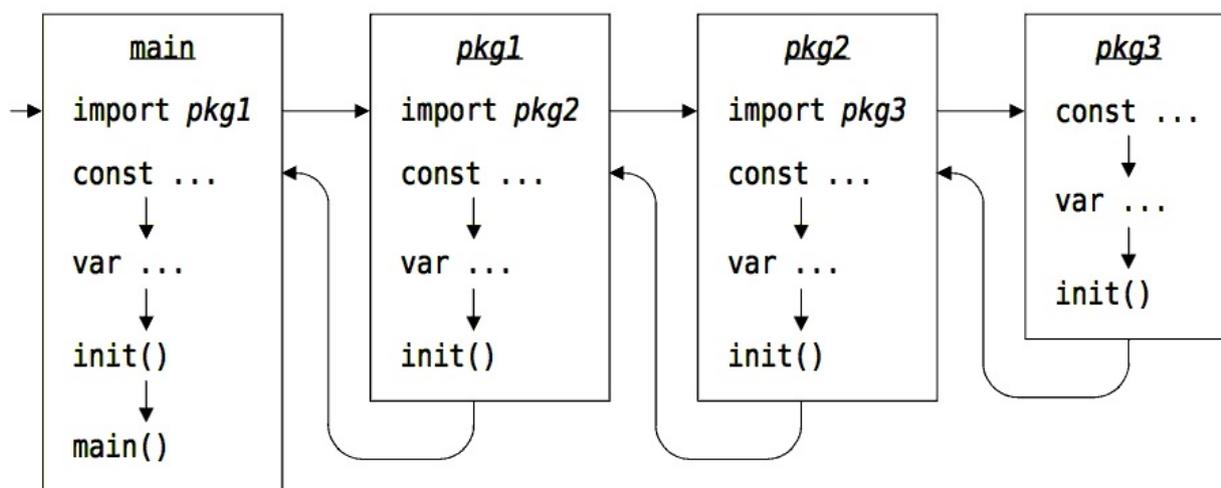
    mu.Lock()
}
```

可以确定后台线程的 `mu.Unock()` 必然在 `println("你好, 世界")` 完成后发生（同一个线程满足顺序一致性），`main` 函数的第二个 `mu.Lock()` 必然在后台线程的 `mu.Unock()` 之后发生（`sync.Mutex` 保证），此时后台线程的打印工作已经顺利完成了。

初始化顺序

前面函数章节中我们已经简单介绍过程序的初始化顺序，这是属于Go语言面向并发的内存模型的基础规范。

Go程序的初始化和执行总是从 `main.main` 函数开始的。但是如果 `main` 包里导入了其它的包，则会按照顺序将它们包含进 `main` 包里（这里的导入顺序依赖具体实现，一般可能是以文件名或包路径名的字符串顺序导入）。如果某个包被多次导入的话，在执行的时候只会导入一次。当一个包被导入时，如果它还导入了其它的包，则先将其它的包包包含进来，然后创建和初始化这个包的常量和变量。然后就是调用包里的 `init` 函数，如果一个包有多个 `init` 函数的话，实现可能是以文件名的顺序调用，同一个文件内的多个 `init` 则是以出现的顺序依次调用（`init` 不是普通函数，可以定义有多个，所以不能被其它函数调用）。最终，在 `main` 包的所有包常量、包变量被创建和初始化，并且 `init` 函数被执行后，才会进入 `main.main` 函数，程序开始正常执行。下图是Go程序函数启动顺序的示意图：



要注意的是，在 `main.main` 函数执行之前所有代码都运行在同一个goroutine中，也是运行在程序的主系统线程中。如果某个 `init` 函数内部用 `go` 关键字启动了新的goroutine的话，新的goroutine只有在进入 `main.main` 函数之后才可能被执行到。

因为所有的 `init` 函数和 `main` 函数都是在主线程完成，它们也是满足顺序一致性模型的。

Goroutine 的创建

`go` 语句会在当前Goroutine对应函数开始执行前启动新的Goroutine. 例如：

```
var a string

func f() {
    print(a)
}

func hello() {
    a = "hello, world"
    go f()
}
```

执行 `go f()` 语句创建 Goroutine 和 `hello` 函数是在同一个 Goroutine 中执行, 根据语句的书写顺序可以确定 Goroutine 的创建发生在 `hello` 函数返回之前, 但是新创建 Goroutine 对应的 `f()` 的执行事件和 `hello` 函数返回的事件则是不可排序的, 也就是并发的。调用 `hello` 可能会在将来的某一时刻打印 `"hello, world"`, 也很可能是在 `hello` 函数执行完成后才打印。

基于 Channel 的通信

Channel 通信是在 Goroutine 之间进行同步的主要方法。在无缓存的 Channel 上的每一次发送操作都有与其对应的接收操作相配对, 发送和接收操作通常发生在不同的 Goroutine 上 (在同一个 Goroutine 上执行 2 个操作很容易导致死锁)。无缓存的 Channel 上的发送操作总在对应的接收操作完成前发生。

```
var done = make(chan bool)
var msg string

func aGoroutine() {
    msg = "你好, 世界"
    done <- true
}

func main() {
    go aGoroutine()
    <-done
    println(msg)
}
```

可保证打印出“hello, world”。该程序首先对 `msg` 进行写入, 然后在 `done` 管道上发送同步信号, 随后从 `done` 接收对应的同步信号, 最后执行 `println` 函数。

若在关闭管道后从中接收数据, 接收者就会收到该信道返回的零值。因此在这个例子中, 用 `close(c)` 关闭管道代替 `done <- false` 依然能保证该程序产生相同的行为。

```
var done = make(chan bool)
var msg string

func aGoroutine() {
    msg = "你好, 世界"
    close(done)
}

func main() {
    go aGoroutine()
    <-done
    println(msg)
}
```

对于从无缓冲信道进行的接收，发生在对该信道进行的发送完成之前。

基于上面这个规则可知，交换两个Goroutine中的接收和发送操作也是可以的（但是很危险）：

```
var done = make(chan bool)
var msg string

func aGoroutine() {
    msg = "hello, world"
    <-done
}
func main() {
    go aGoroutine()
    done <- true
    println(msg)
}
```

也可保证打印出“hello, world”。后台线程首先对 `msg` 进行写入，然后从 `done` 中接收信号，随后 `main` 线程向 `done` 发送对应的信号，最后执行 `println` 函数完成。但是，若该信道为带缓冲的（例如，`done = make(chan bool, 1)`），`main` 线程的 `done <- true` 接收操作将不会被后台线程的 `<-done` 接收操作阻塞，该程序将无法保证打印出“hello, world”。

对于带缓冲的Channel，对于Channel的第 k 个接收完成操作发生在第 $k+c$ 个发送操作完成之前，其中 c 是Channel的缓存大小。如果将 c 设置为0自然就对应无缓存的Channel，也即使第 K 个接收完成在第 K 个发送完成之前。因为无缓存的Channel只能同步发1个，也就简化为前面无缓存Channel的规则：对于从无缓冲信道进行的接收，发生在对该信道进行的发送完成之前。

我们可以根据控制Channel的缓存大小来控制并发执行的Goroutine的最大数目，例如：

```
var limit = make(chan int, 3)

func main() {
    for _, w := range work {
        go func() {
            limit <- 1
            w()
            <-limit
        }()
    }
    select{}
}
```

最后一句 `select{}` 是一个空的管道选择语句，该语句会导致 `main` 线程阻塞，从而避免程序过早退出。还有 `for{}`、`<-make(chan int)` 等诸多方法可以达到类似的效果。因为 `main` 线程被阻塞了，如果需要程序正常退出的话可以通过调用 `os.Exit(0)` 实现。

不靠谱的同步

前面我们已经分析过，下面代码无法保证正常打印结果。实际的运行效果也是大概率不能正常输出结果。

```
func main() {
    go println("你好, 世界")
}
```

刚接触Go语言的话，可能希望通过加入一个随机的休眠时间来保证正常的输出：

```
func main() {
    go println("hello, world")
    time.Sleep(time.Second)
}
```

因为主线程休眠了1秒钟，因此这个程序大概率是可以正常输出结果的。因此，很多人会觉得这个程序已经没有问题了。但是这个程序是不稳健的，依然有失败的可能性。我们先假设程序是可以稳定输出结果的。因为Go线程的启动是非阻塞的，main 线程显式休眠了1秒钟退出导致程序结束，我们可以近似地认为程序总共执行了1秒多时间。现在假设 println 函数内部实现休眠的时间大于 main 线程休眠的时间的话，就会导致矛盾：后台线程既然先于 main 线程完成打印，那么执行时间肯定是小于 main 线程执行时间的。当然这是不可能的。

严谨的并发程序的正确性不应该是依赖于CPU的执行速度和休眠时间等不靠谱的因素的。严谨的并发也应该是可以静态推导出结果的：根据线程内顺序一致性，结合Channel或 sync 同步事件的可排序性来推导，最终完成各个线程各段代码的偏序关系排序。如果两个事件无法根据此规则来排序，那么它们就是并发的，也就是执行先后顺序不可靠的。

解决同步问题的思路是相同的：使用显式的同步。

1.6. 常见的并发模式

Go语言最吸引人的地方是它内建的并发支持。Go语言并发体系的理论是C.A.R Hoare在1978年提出的CSP（Communicating Sequential Process，通讯顺序进程）。尽管CSP有着精确的数学模型，并实际应用在Hoare实际参与设计的T9000通用计算机上。但是作为对CSP有着20多年实战经验的Rob Pike来说，它更关注的始终是将CSP应用在通用编程语言上的潜力，从NewSqueak、Alef、Limbo到现在的Go语言。作为Go并发编程核心的CSP理论的核心其实只有一个概念：同步通信。关于同步通信的话题我们在前面一节已经讲过，我们现在开始简单介绍下Go语言中常见的并发模式。

首先要明确一个概念：并发不是并行。并发更关注的是程序的设计层面，并发的程序完全是可以顺序执行的，只有在真正的多核CPU上才可能真正地同时运行。并行更关注的是程序的运行层面，并行一般是简单的大量重复，例如GPU中对图像处理都会有大量的并行运算。Go语言从开始设计开始，就围绕着如何能在编程语言的层级，对并发程序的支持设计一个简洁安全高效的抽象模型，让程序员专注于分解问题和组合方案，而且不用担心被线程管理和信号互斥这些繁琐的操作分散精力。

在并发编程中，为实现对共享资源的正确访问需要精确的控制，这在多数环境下都很困难。Go语言另辟蹊径，它将共享的值通过信道传递，实际上多个独立执行的线程很少主动共享资源。在任意给定的时刻，最好只有一个Go程能够拥有该资源。数据竞争从设计层面上就被杜绝了。为了提倡这种思考方式，Go语言将其并发编程哲学化为一句口号：

Do not communicate by sharing memory; instead, share memory by communicating.

不要通过共享内存来通信，而应通过通信来共享内存。

因此通过管道来传值是推荐的做法。这是更高层次的并发编程哲学。虽然，像引用计数这类低层的并发问题通过原子操作或互斥锁来很好地实现，但是通过信道来控制访问能够让你写出更简洁正确的程序。这个经验虽然是从UNIX中通过管道链接各个进程的经验总结而来，但是UNIX的管道和CSP其实有着相同的思路。

并发版本的Hello world

我们在一个新的Goroutine中输出“Hello world”，main等待后台线程输出工作完成之后退出。我们先以这个简单的并发程序作为一个热身。

并发编程的核心概念是同步通信，但是同步的方式却是有多种。我们先以大家熟悉的互斥量 `sync.Mutex` 来实现同步通信。根据文档，我们不能直接对一个未加锁状态的 `sync.Mutex` 进行解锁，这会导致一个运行时异常。下面这种方式并不能保证正常工作：

```
func main() {
    var mu sync.Mutex

    go func(){
        fmt.Println("你好, 世界")
        mu.Lock()
    }()

    mu.Unock()
}
```

因为 `mu.Lock()` 和 `mu.Unock()` 并不在同一个 **Goroutine** 中，因此也不满足顺序一致性内存模型。同时它们也没有其它的同步事件可以参考，这两个事件不可排序也就是并发的。因为是并发的，`main` 函数中的 `mu.Unock()` 很有可能先发生，而这个时刻 `mu` 互斥对象还处于未加锁的状态，从而会导致运行时异常。

下面是修复后的代码：

```
func main() {
    var mu sync.Mutex

    mu.Lock()
    go func(){
        fmt.Println("你好, 世界")
        mu.Unock()
    }()

    mu.Lock()
}
```

修复的方式是在 `main` 函数所在线程中执行两次 `mu.Lock()`，当第二次加锁时会因为锁已经被占用（不是递归锁）而阻塞，`main` 函数的阻塞状态驱动后台线程继续向前执行。当后台线程执行到 `mu.Unock()` 时解锁，解锁会导致 `main` 函数中第二个 `mu.Lock()` 阻塞状态取消，但是这时已经确保打印工作完成了。但是解锁后，后台线程和主线程再没有其它的同步事件参考，它们何时退出的事件将是并发的：在 `main` 函数退出导致程序退出时，后台线程可能已经退出了，也可能没有退出。虽然，无法确定两个线程退出的时间，但是打印工作是可以正确完成的。

使用 `sync.Mutex` 互斥锁同步是比较低级的做法。我们现在可以用无缓存的管道来实现同步：

```
func main() {
    done := make(chan int)

    go func(){
        fmt.Println("你好, 世界")
        <-done
    }()

    done <- 1
}
```

根据Go语言内存模型规范，对于从无缓冲信道进行的接收，发生在对该信道进行的发送完成之前。因此，后台线程 `<-done` 接收操作完成之后，`main` 线程的 `done <- 1` 发生操作才可能完成（从而退出`main`、退出程序），而此时打印工作已经完成了。

上面的代码虽然可以正确同步，但是对管道的缓存大小太敏感：如果管道有缓存的话，就无法保证能`main`退出之前后台线程能正常打印了。更好的做法是将管道的发送和接收方向调换一下，这样可以避免同步事件受管道缓存大小的影响：

```
func main() {
    done := make(chan int, 1) // 带缓存的管道

    go func(){
        fmt.Println("你好, 世界")
        done <- 1
    }()

    <-done
}
```

对于带缓冲的Channel，对于Channel的第K个接收完成操作发生在第K+C个发送操作完成之前，其中C是Channel的缓存大小。虽然管道是带缓存的，`main` 线程接收完成是在后台线程发送开始但还未完成的时刻，此时打印工作也是已经完成的。

基于带缓存的管道，我们可以很容易将打印线程扩展到N个。下面的例子是开启10个后台线程分别打印：

```

func main() {
    done := make(chan int, 10) // 带 10 个缓存

    // 开N个后台打印线程
    for i := 0; i < cap(done); i++ {
        go func(){
            fmt.Println("你好, 世界")
            done <- 1
        }()
    }

    // 等待N个后台线程完成
    for i := 0; i < cap(done); i++ {
        <-done
    }
}

```

对于这种要等待N个线程完成后再进行下一步的同步操作有一个简单的做法，就是使用 `sync.WaitGroup` 来等待一组事件：

```

func main() {
    var wg sync.WaitGroup

    // 开N个后台打印线程
    for i := 0; i < 10; i++ {
        wg.Add(1)

        go func() {
            fmt.Println("你好, 世界")
            wg.Done()
        }()
    }

    // 等待N个后台线程完成
    wg.Wait()
}

```

其中 `wg.Add(1)` 用于增加等待事件的个数，必须确保在后台线程启动之前执行（如果放到后台线程之中执行这不能保证被正常执行到）。当后台现在完成打印工作之后，调用 `wg.Done()` 表示完成一个事件。`main` 函数的 `wg.Wait()` 是等待全部的事件完成。

生产者消费者模型

并发编程中最常见的例子就是生产者消费者模式，该模式主要通过平衡生产线程和消费线程的工作能力来提高程序的整体处理数据的速度。简单地说，就是生产者生产一些数据，然后放到成果队列中，同时消费者从成果队列中来取这些数据。这样就让生产消费变成了异步的

两个过程。当成果队列中没有数据时，消费者就进入饥饿的等待中；而当成果队列中数据已满时，生产者则面临因产品挤压导致CPU被剥夺的下岗问题。

Go语言实现生产者消费者并发很简单：

```
// 生产者：生成 factor 整数倍的序列
func Producer(factor int, out chan<- int) {
    for i := 0; ; i++ {
        item <- i*factor
    }
}

// 消费者
func Consumer(in <-chan int) {
    for _, v := range in {
        fmt.Println(v)
    }
}

func main() {
    ch := make(chan int, 64) // 成果队列

    go Producer(3, ch) // 生成 3 的倍数的序列
    go Producer(5, ch) // 生成 5 的倍数的序列
    go Consumer(ch)    // 消费 生成的队列

    // 运行一定时间后退出
    time.Sleep(5 * time.Second)
}
```

我们开启了2个 `Producer` 生产流水线，分别用于生成3和5的倍数的序列。然后开启1个 `Consumer` 消费者线程，打印获取的结果。我们通过 `main` 函数休眠一定的时间来让生产者和消费者工作一定时间。正如前面一节说的，这种靠休眠方式是无法保证稳定的输出结果的。

我们可以让 `main` 函数保存阻塞状态不退出，只有当用户输入 `ctrl-c` 时才真正退出程序：

```
func main() {
    ch := make(chan int, 64) // 成果队列

    go Producer(3, ch) // 生成 3 的倍数的序列
    go Producer(5, ch) // 生成 5 的倍数的序列
    go Consumer(ch)    // 消费 生成的队列

    // Ctrl+C 退出
    ch := make(chan os.Signal, 1)
    signal.Notify(ch, syscall.SIGINT, syscall.SIGTERM)
    fmt.Printf("quit (%v)\n", <-ch)
}
```

我们这个例子中有2个生产者，并且两个生产者之间并无同步事件可参考，它们是并发的。因此，消费者输出的结果序列的顺序也是不确定的，这并没有问题，生产者和消费者依然可以相互配合工作。

发布订阅模型

发布/订阅（publish-and-subscribe）模型通常被简写为pub/sub模型。在这个模型中，消息生产者成为发布者（publisher），而消息消费者则称对应订阅者（subscriber），生产者和消费者是M:N的关系。在传统生产者和消费者模型中，成果是将消息发送到一个队列中，而发布/订阅模型则是将消息发布给一个主题。

为此，我们构建了一个名为 `pubsub` 的发布订阅模型支持包：

```
// Package pubsub implements a simple multi-topic pub-sub library.
package pubsub

import (
    "sync"
    "time"
)

type (
    subscriber chan interface{} // 订阅者为一个管道
    topicFunc  func(v interface{}) bool // 主题为一个过滤器
)

// 发布者对象
type Publisher struct {
    m          sync.RWMutex // 读写锁
    buffer     int           // 订阅队列的缓存大小
    timeout    time.Duration // 发布超时时间
    subscribers map[subscriber]topicFunc // 订阅者信息
}

// 构建一个发布者对象，可以设置发布超时时间和缓存队列的长度
func NewPublisher(publishTimeout time.Duration, buffer int) *Publisher {
    return &Publisher{
        buffer:     buffer,
        timeout:    publishTimeout,
        subscribers: make(map[subscriber]topicFunc),
    }
}

// 添加一个新的订阅者，订阅全部主题
func (p *Publisher) Subscribe() chan interface{} {
    return p.SubscribeTopic(nil)
}
```

```

// 添加一个新的订阅者，订阅过滤器筛选后的主题
func (p *Publisher) SubscribeTopic(topic topicFunc) chan interface{} {
    ch := make(chan interface{}, p.buffer)
    p.m.Lock()
    p.subscribers[ch] = topic
    p.m.Unlock()
    return ch
}

// 退出订阅
func (p *Publisher) Evict(sub chan interface{}) {
    p.m.Lock()
    defer p.m.Unlock()

    delete(p.subscribers, sub)
    close(sub)
}

// 发布一个主题
func (p *Publisher) Publish(v interface{}) {
    p.m.RLock()
    defer p.m.RUnlock()

    var wg sync.WaitGroup
    for sub, topic := range p.subscribers {
        wg.Add(1)
        go p.sendTopic(sub, topic, v, &wg)
    }
    wg.Wait()
}

// 关闭发布者对象，同时关闭所有的订阅者管道。
func (p *Publisher) Close() {
    p.m.Lock()
    defer p.m.Unlock()

    for sub := range p.subscribers {
        delete(p.subscribers, sub)
        close(sub)
    }
}

// 发送主题，可以容忍一定的超时
func (p *Publisher) sendTopic(sub subscriber, topic topicFunc, v interface{}, wg *sync.WaitGroup) {
    defer wg.Done()
    if topic != nil && !topic(v) {
        return
    }

    select {
    case sub <- v:
    case <-time.After(p.timeout):
    }
}

```

```
}
```

下面的例子中，有两个订阅者分别订阅了全部主题和含有"golang"的主题：

```
import "path/to/pubsub"

func main() {
    p := pubsub.NewPublisher(100*time.Millisecond, 10)
    defer p.Close()

    all := p.Subscribe()
    golang := p.SubscribeTopic(func(v interface{}) bool {
        if s, ok := v.(string); ok {
            return strings.Contains(s, "golang")
        }
        return false
    })

    p.Publish("hello, world!")
    p.Publish("hello, golang!")

    go func() {
        for _, msg := all {
            fmt.Println("all:", msg)
        }
    } ()

    go func() {
        for _, msg := golang {
            fmt.Println("golang:", msg)
        }
    } ()

    // 运行一定时间后退出
    time.Sleep(3 * time.Second)
}
```

在发布订阅模型中，每条消息都会传送给多个订阅者。发布者通常不会知道、也不关心哪一个订阅者正在接收主题消息。订阅者和发布者可以在运行时动态添加是一种松散的耦合关系，这使得系统的复杂性可以随时间的推移而增长。在现实生活中，不同城市的象天气预报之类的应用就是可以应用这个并发模式。

赢者为王

采用并发编程的动机有很多：并发编程可以简化问题，比如一类问题对应一个处理线程会更简单；并发编程还可以提升性能，在一个多核CPU上开2个线程一般会比开1个线程快一些。其实对于提升性能而言，程序并不是简单地运行速度快就表示用户体验好的；很多时候程序能快速响应用户请求才是最重要的，当没有用户请求需要处理的时候才合适处理一些低优先级的后台任务。

假设我们想快速地检索“golang”相关的主题，我们可能会同时打开Bing、Google或百度等多个搜索引擎。当某个检索最先返回结果后，就可以关闭其它检索页面了。因为受限于网络环境和搜索引擎算法的影响，某些搜索引擎可能很快返回检索结果，某些搜索引擎也可能遇到等到他们公司倒闭也没有完成检索的情况。我们可以采用类似的策略来编写这个程序：

```
func main() {
    ch := make(chan string, 32)

    go func() {
        ch <- searchByBing("golang")
    }
    go func() {
        ch <- searchByGoogle("golang")
    }
    go func() {
        ch <- searchByBaidu("golang")
    }

    fmt.Println(<-ch)
}
```

首先，我们创建了一个带缓存的管道，管道的缓存数目要足够大，保证不会因为缓存的容量引起不必要的阻塞。然后我们开启了多个后台线程，分别向不同的搜索引擎提交检索请求。当任意一个搜索引擎最先有结果之后，都会马上将结果发到管道中（因为管道带了足够的缓存，这个过程不会阻塞）。但是最终我们只从管道取第一个结果，也就是最先返回的结果。

通过适当开启一些冗余的线程，尝试用不同途径去解决同样的问题，最终以赢者为王的方式提升了程序的相应性能。

控制并发数

很多用户在适应了Go语言强大的并发特性之后，都倾向于编写最大并发的程序，因为这样似乎可以提供最大的性能。很多时候我们确实需要放慢我们的脚步享受生活，并发的程序也是一样：有时候我们需要适当地控制并发的程度，因为这样不仅仅可给给其它的应用让出一定的CPU资源，给新的任务预留一定的计算资源，也可以适当降低功耗缓解电池的压力。

在Go语言自带的godoc程序实现中有一个 `vfs` 的包对应虚拟的文件系统，在 `vfs` 包下面有一个 `gatefs` 的子包，`gatefs` 子包的目的是为了控制访问该虚拟文件系统的最大并发数。`gatefs` 包的应用很简单：

```
import (
    "golang.org/x/tools/godoc/vfs"
    "golang.org/x/tools/godoc/vfs/gatefs"
)

func main() {
    fs := gatefs.New(vfs.OS("/path"), make(chan bool, 8))
    // ...
}
```

其中 `vfs.OS("/path")` 基于本地文件系统构造一个虚拟的文件系统，然后 `gatefs.New` 基于现有的虚拟文件系统构造一个并发受控的虚拟文件系统。并发数控制的原理在前面一节已经讲过，就是通过带缓存管道的发送和接收规则来实现最大并发阻塞：

```
var limit = make(chan int, 3)

func main() {
    for _, w := range work {
        go func() {
            limit <- 1
            w()
            <-limit
        }()
    }
    select{}
}
```

不过 `gatefs` 对此做一个抽象类型 `gate`，增加了 `enter` 和 `leave` 方法分别对应并发代码的进入和离开。当超出并发数目限制的时候，`enter` 方法会阻塞直到并发数降下来为止。

```
type gate chan bool

func (g gate) enter() { g <- true }
func (g gate) leave() { <-g }
```

`gatefs` 包装的新的虚拟文件系统就是将需要控制并发的方法增加了 `enter` 和 `leave` 调用而已：

```

type gatefs struct {
    fs vfs.FileSystem
    gate
}

func (fs gatefs) Lstat(p string) (os.FileInfo, error) {
    fs.enter()
    defer fs.leave()
    return fs.fs.Lstat(p)
}

```

我们不仅可以控制最大的并发数目，而且可以通过带缓存Channel的使用量和最大容量比例来判断程序运行的并发率。当管道为空的时候可以认为是空闲状态，当管道满了时任务是繁忙状态，这对于后台一些低级任务的运行是有参考价值的。增加的方法如下：

```

func (g gate) Len() int { return len(g) }
func (g gate) Cap() int { return cap(g) }

func (g gate) Idle() bool { return len(g) == 0 }
func (g gate) Busy() bool { return len(g) == cap(g) }

func (g gate) Fraction() float64 {
    return float64(len(g)) / float64(cap(g))
}

```

然后我们可以在相对空闲的时候处理一些后台低优先级的任务，在并发相对繁忙或超出一定比例的时候提供预警：

```

func New(fs vfs.FileSystem, gate chan bool) *gatefs {
    p := &gatefs{fs, gate}

    // 后台监控线程
    go func() {
        for {
            switch {
            case p.gate.Idle():
                // 处理后台任务
            case p.gate.Fraction() >= 0.7:
                // 并发预警
            default:
                time.Sleep(time.Second)
            }
        }
    }()

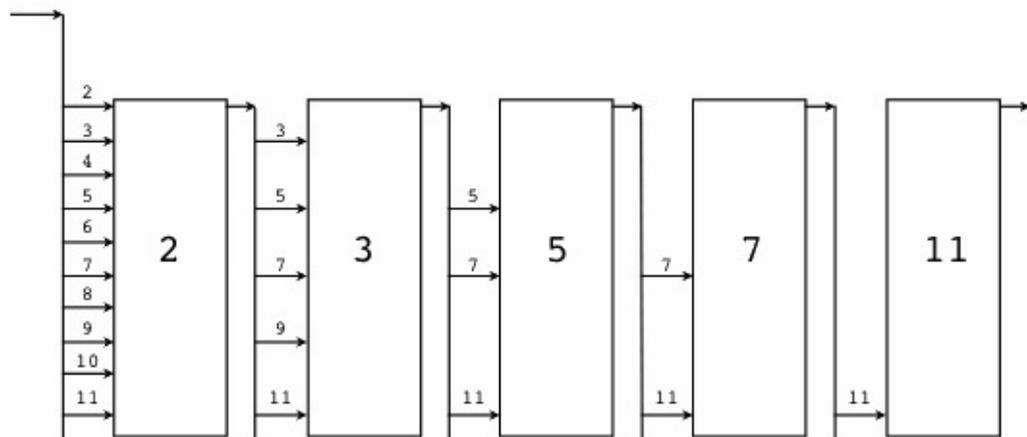
    return p
}

```

这样我们通过后台线程就可以根据程序的状态动态调整自己的工作模式。

素数筛

在“Hello world 的革命”一节中，我们为了演示Newsqueak的并发特性，文中给出了并发版本素数筛的实现。并发版本的素数筛是一个经典的并发例子，通过它我们可以更深刻地理解Go语言的并发特性。“素数筛”的原理如图：



我们需要先生成最初的 `2, 3, 4, ...` 自然数序列（不包含开头的0、1）：

```
// 返回生成自然数序列的管道: 2, 3, 4, ...
func GenerateNatural() chan int {
    ch := make(chan int)
    go func() {
        for i := 2; ; i++ {
            ch <- i
        }
    }()
    return ch
}
```

`GenerateNatural` 函数内部启动一个Goroutine生产序列，返回对应的管道。

然后是为每个素数构造一个筛子：将输入序列中是素数倍数的数提出，并返回新的序列，是一个新的管道。

```
// 管道过滤器：删除能被素数整除的数
func PrimeFilter(in <-chan int, prime int) chan int {
    out := make(chan int)
    go func() {
        for {
            if i := <-in; i%prime != 0 {
                out <- i
            }
        }
    }()
    return out
}
```

`PrimeFilter` 函数也是内部启动一个 `Goroutine` 生产序列，返回过滤后序列对应的管道。

现在我们可以 `main` 函数中驱动这个并发的素数筛了：

```
func main() {
    ch := GenerateNatural() // 自然数序列：2, 3, 4, ...
    for i := 0; i < 100; i++ {
        prime := <-ch // 新出现的素数
        fmt.Printf("%v: %v\n", i+1, prime)
        ch = PrimeFilter(ch, prime) // 基于新素数构造的过滤器
    }
}
```

我们先是调用 `GenerateNatural()` 生成最原始的从2开始的自然数序列。然后开始一个100次迭代的循环，希望生成100个素数。在每次循环迭代开始的时候，管道中的第一个数必定是素数，我们先读取并打印这个素数。然后基于管道中剩余的数列，并以当前取出的素数为筛子过滤后面的素数。不同的素数筛子对应的管道是串联在一起的。

素数筛展示了一种优雅的并发程序结构。但是因为每个并发体处理的任务粒度太细微，程序整体的性能并不理想。对于细粒度的并发程序，`CSP`模型中固有的消息传递的代价太高了（多线程并发模型同样要面临线程启动的代价）。

并发的安全退出

有时候我们需要通知 `goroutine` 停止它正在做的事情，特别是当它工作在错误的方向上的时候。`Go`语言并没有提供在一个直接终止 `Goroutine` 的方法，由于这样会导致 `goroutine` 之间的共享变量落在未定义的状态上。但是如果我们要退出两个或者任意多个 `Goroutine` 怎么办呢？

`Go`语言中不同 `Goroutine` 之间主要依靠管道进行通信和同步。要同时处理多个管道的发送或接收操作，我们需要使用 `select` 关键字（这个关键字和网络编程中的 `select` 函数的行为类似）。当 `select` 有多个分支时，会随机选择一个可用的管道分支，如果没有可用的管道分支

则选择 `default` 分支，否则会一直保存阻塞状态。

基于 `select` 实现的管道的超时判断：

```
select {
case v := <-in:
    fmt.Println(v)
case <-time.After(time.Second):
    return // 超时
}
```

通过 `select` 的 `default` 分支实现非阻塞的管道发送或接收操作：

```
select {
case v := <-in:
    fmt.Println(v)
default:
    // 没有数据
}
```

通过 `select` 来阻止 `main` 函数退出：

```
func main() {
    // do some thins
    select{}
}
```

当有多个管道均可操作时，`select` 会随机选择一个管道。基于该特性我们可以用 `select` 实现一个生成随机数列的程序：

```
func main() {
    ch := make(chan int)
    go func() {
        for {
            select {
            case ch <- 0:
            case ch <- 1:
            }
        }
    }()

    for v := range ch {
        fmt.Println(v)
    }
}
```

我们通过 `select` 和 `default` 分支可以很容易实现一个 Goroutine 的退出控制：

```
func worker(cannel chan bool) {
    for {
        select {
        default:
            fmt.Println("hello")
            // 正常工作
        case <-cannel:
            // 退出
        }
    }
}

func main() {
    cannel := make(chan bool)
    go worker(cannel)

    time.Sleep(time.Second)
    cannel <- true
}
```

但是管道的发送操作和接收操作是一一对应的，如果要停止多个Goroutine那么可能需要创建同样数量的管道，这个代价太大了。其实我们可以通过 `close` 关闭一个管道来实现广播的效果，所有从关闭管道接收的操作均会收到一个零值和一个可选的失败标志。

```
func worker(cannel chan bool) {
    for {
        select {
        default:
            fmt.Println("hello")
            // 正常工作
        case <-cannel:
            // 退出
        }
    }
}

func main() {
    cancel := make(chan bool)

    for i := 0; i < 10; i++ {
        go worker(cancel)
    }

    time.Sleep(time.Second)
    close(cancel)
}
```

我们通过 `close` 来关闭 `cancel` 管道向多个 `Goroutine` 广播退出的指令。不过这个程序依然不够稳健：当每个 `Goroutine` 收到退出指令退出时一般会进行一定的清理工作，但是退出的清理工作并不能保证被完成，因为 `main` 线程并没有等待各个工作 `Goroutine` 退出工作完成的机制。我们可以结合 `sync.WaitGroup` 来改进：

```
func worker(wg *sync.WaitGroup, cancel chan bool) {
    defer wg.Done()

    for {
        select {
        default:
            fmt.Println("hello")
        case <-cancel:
            return
        }
    }
}

func main() {
    cancel := make(chan bool)

    var wg sync.WaitGroup
    for i := 0; i < 10; i++ {
        wg.Add(1)
        go worker(&wg, cancel)
    }

    time.Sleep(time.Second)
    close(cancel)
    wg.Wait()
}
```

现在每个工作者并发体的创建、运行、暂停和退出都是在 `main` 函数的安全控制之下了。

消费海量的请求

在前面的生产者、消费者并发模型中，只有当生产者和消费的速度近似相等时才会达到最佳的效果，同时通过引入带缓存的管道可以消除因临时效率波动产生的影响。但是当生产者和消费者的速度严重不匹配时，我们是无法通过带缓存的管道来提高性能的（缓存的管道只能延缓问题发生的时间，无法消除速度差异带来的问题）。当消费者无法及时消费生产者的输出时，时间积累会导致问题越来越严重。

对于生产者、消费者并发模型，我们当然可以通过降低生产者的产能来避免资源的浪费。但在很多场景中，生产者才是核心对象，它们生产出各种问题或任务单据，这时候产生的问题是必须要解决的、任务单据也是必须要完成的。在现实生活中，制造各种生活垃圾的海量人类其实就是垃圾生产者，而清理生活垃圾的少量的清洁工就是垃圾消费者。在网络服务中，

提交POST数据的海量用户则变成了生产者，Web后台服务则对应POST数据的消费者。海量生产者的问题也就变成了：如何构造一个能够处理海量请求的Web服务（假设每分钟百万级请求）。

在Web服务中，用户提交的每个POST请求可以看作是一个Job任务，而服务器是通过后台的Worker工作者来消费这些Job任务。当面向海量的Job处理时，我们一般可以通过构造一个Worker工作者池来提高Job的处理效率；通过通过一个带缓存的Job管道来接收新的任务请求，避免任务请求功能无法响应；Job请求接收管道和Worker工作者池通过分发系统来衔接。

我们可以用管道来模拟工作者池：当需要处理一个任务时，先从工作者池取一个工作者，处理完任务之后将工作者返回给工作者池。 `WorkerPool` 对应工作者池， `Worker` 对应工作者。

```

type WorkerPool struct {
    workers []*Worker
    pool    chan *Worker
}

// 构造工作者池
func NewWorkerPool(maxWorkers int) *WorkerPool {
    p := &WorkerPool{
        workers: make([]*Worker, maxWorkers)
        pool:    make(chan *Worker, maxWorkers)
    }

    // 初始化工作者
    for i, _ := range p.workers {
        worker := NewWorker(0)
        p.workers[i] = worker
        p.pool <- worker
    }
    return p
}

// 启动工作者
func (p *WorkerPool) Start() {
    for _, worker := range p.workers {
        worker.Start()
    }
}

// 停止工作者
func (p *WorkerPool) Stop() {
    for _, worker := range p.workers {
        worker.Stop()
    }
}

// 获取工作者(阻塞)
func (p *WorkerPool) Get() *Worker {
    return <-p.pool
}

// 返回工作者
func (p *WorkerPool) Put(w *Worker) {
    p.pool <- w
}

```

工作者池通过一个带缓存的管道来提高工作者的管理。当所有工作者都在处理任务时，工作者的获取会阻塞直到有工作者可用为止。

`Worker` 对应工作者实现，具体任务由后台一个固定的Goroutine完成，和外界通过专有的管道通信（工作者的私有管道也可以选择带有一定的缓存）具体实现如下：

```
type Worker struct {
    job chan interface{}
    quit chan bool
    wg sync.WaitGroup
}

// 构造工作者
func NewWorker(maxJobs int) *Worker {
    return &Worker{
        job: make(chan interface{}, maxJobs),
        quit: make(chan bool),
    }
}

// 启动任务
func (w *Worker) Start() {
    p.wg.Add(1)

    go func() {
        defer p.wg.Done()

        for {
            // 接收任务
            // 此时工作中已经从工作者池中取出
            select {
            case job := <-p.job:
                // 处理任务

            case <-w.quit:
                return
            }
        }
    }()
}

// 关闭任务
func (p *Worker) Stop() {
    p.quit <- true
    p.wg.Wait()
}

// 提交任务
func (p *Worker) AddJob(job interface{}) {
    p.job <- job
}
```

任务的分发系统在 `Service` 对象中完成：

```
type Service struct {
    workers *WorkerPool
    jobs    chan interface{}
    maxJobs int
    wg      sync.WaitGroup
}

func NewService(maxWorkers, maxJobs int) *Service {
    return &Service {
        workers: NewWorkerPool(maxWorkers),
        jobs:    make(chan interface{}, maxJobs),
    }
}

func (p *Service) Start() {
    p.jobs = make(chan interface{}, maxJobs)

    p.wg.Add(1)
    p.workers.Start()

    go func() {
        defer p.wg.Done()

        for job := range p.jobs:
            go func(job Job) {
                // 从工作者池取一个工作者
                worker := p.workers.Get()

                // 完成任务后返回给工作者池
                defer p.workers.Put(worker)

                // 提交任务处理(异步)
                worker.AddJob(job)
            }(job)
        }()
    }()
}

func (p *Service) Stop() {
    p.workers.Stop()
    close(p.jobs)
    p.wg.Wait()
}

// 提交任务
// 任务管道带较大的缓存, 延缓阻塞的时间
func (p *Service) AddJob(job interface{}) {
    p.jobs <- job
}
```

主程序可以是一个web服务器：

```
var (  
    MaxWorker = os.Getenv("MAX_WORKERS")  
    MaxQueue  = os.Getenv("MAX_QUEUE")  
)  
  
func main() {  
    service := NewService(MaxWorker, MaxQueue)  
  
    service.Start()  
    defer service.Stop()  
  
    // 处理海量的任务  
    http.HandleFunc("/jobs", func(w http.ResponseWriter, r *http.Request) {  
        if r.Method != "POST" {  
            w.WriteHeader(http.StatusMethodNotAllowed)  
            return  
        }  
  
        // Job以JSON格式提交  
        var jobs []Job  
        err := json.NewDecoder(io.LimitReader(r.Body, MaxLength)).Decode(&jobs)  
        if err != nil {  
            w.Header().Set("Content-Type", "application/json; charset=UTF-8")  
            w.WriteHeader(http.StatusBadRequest)  
            return  
        }  
  
        // 处理任务  
        for _, job := range jobs {  
            service.AddJob(job)  
        }  
  
        // OK  
        w.WriteHeader(http.StatusOK)  
    })  
  
    // 启动web服务  
    log.Fatal(http.ListenAndServe(":8080", nil))  
}
```

基于Go语言特有的管道和Goroutine特性，我们以非常简单的方式设计了一个针对海量请求的处理系统结构。在世纪的系统里，用户可以根据任务的具体类型和特性，将管道定义为具体类型以避免接口等动态特性导致的开销。

更多

在Go1.7发布时，标准库增加了一个 `context` 包，用来简化对于处理单个请求的多个 Goroutine 之间与请求域的数据、超时和退出等操作，官方有博文对此做了专门介绍。我们可以用 `context` 包来重新实现前面的线程安全退出或超时的控制：

```
func worker(ctx context.Context, wg *sync.WaitGroup) error {
    defer wg.Done()

    for {
        select {
        default:
            fmt.Println("hello")
        case <-ctx.Done():
            return ctx.Err()
        }
    }
}

func main() {
    ctx, cancel := context.WithTimeout(context.Background(), 10*time.Second)

    var wg sync.WaitGroup
    for i := 0; i < 10; i++ {
        wg.Add(1)
        go worker(ctx, &wg)
    }

    time.Sleep(time.Second)
    cancel()

    wg.Wait()
}
```

当并发体超时或 `main` 主动停止工作者 Goroutine 时，每个工作者都可以安全退出。

Go 语言是带内存自动回收的特性，因此内存一般不会泄漏。在前面素数筛的例子中，`GenerateNatural` 和 `PrimeFilter` 函数内部都启动了新的 Goroutine，当 `main` 函数不再使用管道时后台 Goroutine 有泄漏的风险。我们可以通过 `context` 包来避免这个问题，下面是改进的素数筛实现：

```

// 返回生成自然数序列的管道: 2, 3, 4, ...
func GenerateNatural(ctx context.Context) chan int {
    ch := make(chan int)
    go func() {
        for i := 2; ; i++ {
            select {
            case <- ctx.Done():
                return
            case ch <- i:
            }
        }
    }()
    return ch
}

// 管道过滤器: 删除能被素数整除的数
func PrimeFilter(ctx context.Context, in <-chan int, prime int) chan int {
    out := make(chan int)
    go func() {
        for {
            if i := <-in; i%prime != 0 {
                select {
                case <- ctx.Done():
                    return
                case out <- i:
                }
            }
        }
    }()
    return out
}

func main() {
    // 通过 Context 控制后台Goroutine状态
    ctx, cancel := context.WithCancel(context.Background())

    ch := GenerateNatural(ctx) // 自然数序列: 2, 3, 4, ...
    for i := 0; i < 100; i++ {
        prime := <-ch // 新出现的素数
        fmt.Printf("%v: %v\n", i+1, prime)
        ch = PrimeFilter(ctx, ch, prime) // 基于新素数构造的过滤器
    }

    cancel()
}

```

当main函数完成工作前，通过调用 `cancel()` 来通知后台Goroutine退出，这样就避免了Goroutine的泄漏。

并发是一个非常大的主题，我们这里只是展示几个非常基础的并发编程的例子。官方文档也有很多关于并发编程的讨论，国内也有专门讨论Go语言并发编程的书籍。读者可以根据自己的需求查阅相关的文献。

1.7. 错误和异常

错误处理是每个编程语言都要考虑的一个重要话题。在Go语言的错误处理中，错误是软件包API和应用程序用户界面的一个重要组成部分。

在程序中总有一部分函数总是要求必须能够成功的运行。比如 `strconv.Itoa` 将整数转换为字符串，从数组或切片中读写元素，从 `map` 读取已经存在的元素等。这类操作在运行时几乎不会失败，除非程序中有BUG，或遇到灾难性的、不可预料的情况，比如运行时的内存溢出。如果真的遇到真正异常情况，我们只要简单终止程序就可以了。

排除异常的情况，如果程序运行失败仅被认为是几个预期的结果之一。对于那些将运行失败看作是预期结果的函数，它们会返回一个额外的返回值，通常是最后一个来传递错误信息。如果导致失败的原因只有一个，额外的返回值可以是一个布尔值，通常被命名为 `ok`。比如，当从一个 `map` 查询一个结果时，可以通过额外的布尔值判断是否成功：

```
if v, ok := m["key"]; ok {
    return value
}
```

但是导致失败的原因通常不止一种，很多时候用户希望了解更多的错误信息。如果只是用简单的布尔类型的状态值将不能满足这个要求。在C语言中，默认采用一个整数类型的 `errno` 来表达错误，这样就可以根据需要定义多种错误类型。在Go语言中，`syscall.Errno` 就是对应C语言中 `errno` 类型的错误。在 `syscall` 包中的接口，如果有返回错误的话，底层也是 `syscall.Errno` 错误类型。

比如我们通过 `syscall` 包的接口来修改文件的模式时，如果遇到错误我们可以将 `err` 强制断言为 `syscall.Errno` 错误类型处理：

```
err := syscall.Chmod(":invalid path:", 0666)
if err != nil {
    log.Fatal(err.(syscall.Errno))
}
```

我们还可以进一步地通过类型查询或类型断言来获取底层真实的错误类型，这样就可以获取更详细的错误信息。不过一般情况下我们并不关心错误在底层的表达方式，我们只需要知道它是一个错误就可以了。当返回的错误值不是 `nil` 时，我们可以通过调用 `error` 接口类型的 `Error` 方法来获得字符串类型的错误信息。

在Go语言中，错误被认为是一种可以预期的结果；而异常则是一种非预期的结果，发生异常可能表示程序中存在BUG或发生了其它不可控的问题。Go语言推荐使用 `recover` 函数将内部异常转为错误处理，这使得用户可以真正的关心业务相关的错误处理。

如果某个接口简单地将所有普通的错误当做异常抛出，将会错误的信息杂乱没有价值。就像在 `main` 函数中直接捕获全部一样，是没有意义的：

```
func main() {
    defer func() {
        if r := recover(); r != nil {
            log.Fatal(r)
        }
    }()

    ...
}
```

捕获异常不是最终的目的。如果异常不可预测，直接输出异常信息是最好的处理方式。

错误处理策略

让我们演示一个文件复制的例子：函数需要打开两个文件，然后将其中一个文件的内容复制到另一个文件：

```
func CopyFile(dstName, srcName string) (written int64, err error) {
    src, err := os.Open(srcName)
    if err != nil {
        return
    }

    dst, err := os.Create(dstName)
    if err != nil {
        return
    }

    written, err = io.Copy(dst, src)
    dst.Close()
    src.Close()
    return
}
```

上面的代码虽然能够工作，但是隐藏一个bug。如果第二个 `os.Open` 调用失败，那么会在没有释放 `src` 文件资源的情况下返回。虽然我们可以通过在第二个返回语句前添加 `src.Close()` 调用来修复这个BUG；但是当代码变得复杂时，类似的问题将很难被发现和修复。我们可以通过 `defer` 语句来确保每个被正常打开的文件都能被正常关闭：

```

func CopyFile(dstName, srcName string) (written int64, err error) {
    src, err := os.Open(srcName)
    if err != nil {
        return
    }
    defer src.Close()

    dst, err := os.Create(dstName)
    if err != nil {
        return
    }
    defer dst.Close()

    return io.Copy(dst, src)
}

```

`defer` 语言可以让我们在打开文件时马上思考如何关闭文件。不管函数如何返回，文件关闭语句始终会被执行。同时 `defer` 语句可以保证，即使 `io.Copy` 发生了异常，文件依然可以安全地关闭。

前文我们说到，Go语言中的导出函数一般不抛出异常，一个未受控的异常可以看作是程序的BUG。但是对于有一些提供类似Web服务的框架而言；它们经常需要接入第三方的中间件。因为第三方的中间件是否存在BUG是否会抛出异常，Web框架本身是不能确定的。为了提高系统的稳定性，Web框架一般会通过 `recover` 来防御性地捕获所有处理流程中可能产生的异常，然后将异常转为普通的错误返回。

让我们以JSON解析器为例，说明`recover`的使用场景。考虑到JSON解析器的复杂性，即使某个语言解析器目前工作正常，也无法肯定它没有漏洞。因此，当某个异常出现时，我们不会选择让解析器崩溃，而是会将`panic`异常当作普通的解析错误，并附加额外信息提醒用户报告此错误。

```

func ParseJSON(input string) (s *Syntax, err error) {
    defer func() {
        if p := recover(); p != nil {
            err = fmt.Errorf("JSON: internal error: %v", p)
        }
    }()
    // ...parser...
}

```

在标准库中的 `json` 包，在内部递归解析JSON数据的时候如果遇到错误，会通过抛出异常的方式来快速跳出深度嵌套的函数调用，然后由最外以及的接口通过 `recover` 捕获 `panic`，然后返回相应的错误信息。

Go语言库的实现习惯：即使在包内部使用了 `panic`，但是在导出函数时会被转化为明确的错误值。

获取错误的上下文

有时候为了方便上层用户理解；很多时候底层实现者会将底层的错误重新包装为新的错误类型返回给用户：

```
if _, err := html.Parse(resp.Body); err != nil {
    return nil, fmt.Errorf("parsing %s as HTML: %v", url, err)
}
```

上层用户在遇到错误时，可以很容易从业务层面理解错误发生的原因。但是鱼和熊掌总是很难兼得，在上层用户获得新的错误的同时，我们也丢失了底层最原始的错误类型（只剩下错误描述信息了）。

为了记录这种错误类型在包装的变迁过程中的信息，我们一般会定义一个辅助的 `WrapError` 函数，用于包装原始的错误，同时保留完整的原始错误类型。为了问题定位的方便，同时也为了能记录错误发生时的函数调用状态，我们很多时候希望在出现致命错误的时候保存完整的函数调用信息。同时，为了支持RPC等跨网络的传输，我们可能要需要将错误序列号为类似JSON的数据，然后再从表示原始错误的JSON数据中解码恢复错误。

为此，我们可以定义自己的 `github.com/chai2010/errors` 包，里面以下的错误类型：

```
type Error interface {
    Caller() []CallerInfo
    Wrapped() []error
    Code() int
    error

    private()
}

type CallerInfo struct {
    FuncName string
    FileName string
    FileLine int
}
```

其中 `Error` 为接口类型，是 `error` 接口类型的扩展，用于给错误增加调用栈信息，同时支持错误的多级嵌套包装，支持支持错误码格式。为了使用方便，我们可以定义以下的辅助函数：

```
func New(msg string) error
func NewWithCode(code int, msg string) error

func Wrap(err error, msg string) error
func WrapWithCode(code int, err error, msg string) error

func FromJson(json string) (Error, error)
func ToJson(err error) string
```

`New` 用于构建新的错误类型，和标准库中 `errors.New` 功能类似，但是增加了出错误时的函数调用栈信息。`FromJson` 用于从JSON字符串编码的错误中恢复错误对象。`NewWithCode` 则是构造一个带错误码的错误，同时也包含出错误时的函数调用栈信息。`Wrap` 和 `wrapWithCode` 则是错误二次包装函数，用于将底层的错误包装为新的错误，但是保留的原始的底层错误信息。这里返回的错误对象都可以直接调用 `json.Marshal` 将错误编码为JSON字符串。

我们可以这样使用包装函数：

```
import (
    "github.com/chai2010/errors"
)

func loadConfig() error {
    _, err := ioutil.ReadFile("/path/to/file")
    if err != nil {
        return errors.Wrap(err, "read failed")
    }

    // ...
}

func setup() error {
    err := loadConfig()
    if err != nil {
        return errors.Wrap(err, "invalid config")
    }

    // ...
}

func main() {
    if err := setup(); err != nil {
        log.Fatal(err)
    }

    // ...
}
```

上面的例子中，错误被进行了2层包装。我们可以这样遍历原始错误经历了哪些包装流程：

```
for i, e := range err.(errors.Error).Wraped() {
    fmt.Printf("wraaped(%d): %v\n", i, e)
}
```

同时也可以获取每个包装错误的函数调用堆栈信息：

```
for i, x := range err.(errors.Error).Caller() {
    fmt.Printf("caller:%d: %s\n", i, x.FuncName)
}
```

如果需要将错误通过网络传输，可以用 `errors.ToJson(err)` 编码为JSON字符串：

```
// 以JSON字符串方式发送错误
func sendError(ch chan<- string, err error) {
    ch <- errors.ToJson(err)
}

// 接收JSON字符串格式的错误
func recvError(ch <-chan string) error {
    p, err := errors.FromJson(<-ch)
    if err != nil {
        log.Fatal(err)
    }
    return p
}
```

对于基于http协议的网络服务，我们还可以给错误绑定一个对应的http状态码：

```
err := errors.NewWithCode(404, "http error code")

fmt.Println(err)
fmt.Println(err.(errors.Error).Code())
```

在Go语言中，错误处理也有一套独特的编码风格。检查某个子函数是否失败后，我们通常将处理失败的逻辑代码放在处理成功的代码之前。如果某个错误会导致函数返回，那么成功时的逻辑代码不应放在 `else` 语句块中，而应直接放在函数体中。

```
f, err := os.Open("filename.ext")
if err != nil {
    // 失败的情形，马上返回错误
}

// 正常的处理流程
```

Go语言中大部分函数的代码结构几乎相同，首先是一系列的初始检查，用于防止错误发生，之后是函数的实际逻辑。

错误的错误返回

Go语言中的错误是一种接口类型。接口信息中包含了原始类型和原始的值。只有当接口的类型和原始的值都为空的时候，接口的值才对应 `nil`。其实当接口中类型为空的时候，原始值必然也是空的；反之，当接口对应的原始值为空的时候，接口对应的原始类型并不一定为空的。

在下面的例子中，试图返回自定义的错误类型，当没有错误的时候返回 `nil`：

```
func returnsError() error {
    var p *MyError = nil
    if bad() {
        p = ErrBad
    }
    return p // Will always return a non-nil error.
}
```

但是，最终返回的结果其实并非是 `nil`：是一个正常的错误，错误的值是一个 `MyError` 类型的空指针。下面是改进的 `returnsError`：

```
func returnsError() error {
    if bad() {
        return (*MyError)(err)
    }
    return nil
}
```

因此，在处理错误返回值的时候，没有错误的返回值最好直接写为 `nil`。

Go语言作为一个强类型语言，不同类型之前必须要显示的转换（而且必须有相同的基础类型）。但是，Go语言中 `interface` 是一个例外：非接口类型到接口类型，或者是接口类型之间的转换都是隐式的。这是为了支持方便的鸭子面向对象编程，当然会牺牲一定的安全特性。

剖析异常

`panic` 支持抛出任意类型的异常（而不仅仅是 `error` 类型的错误），`recover` 函数调用的返回值和 `panic` 函数的输入参数类型一致，它们的函数签名如下：

```
func panic(interface{})
func recover() interface{}
```

Go语言函数调用的正常流程是函数执行返回语句返回结果，在这个流程中是没有异常的，因此在这个流程中执行 `recover` 异常捕获函数始终是返回 `nil`。另一种是异常流程：当函数调用 `panic` 抛出异常，函数将停止执行后续的普通语句，但是之前注册的 `defer` 函数调用仍然保证会被正常执行，然后再返回到调用者。对于当前函数的调用者，因为处理异常状态还没有被捕获，和直接调用 `panic` 函数的行为类似。在异常发生时，如果在 `defer` 中执行 `recover` 调用，它可以捕获触发 `panic` 时的参数，并且恢复到正常的执行流程。

在非 `defer` 语句中执行 `recover` 调用是初学者常犯的错误：

```
func main() {
    if r := recover(); r != nil {
        log.Fatal(r)
    }

    panic(123)

    if r := recover(); r != nil {
        log.Fatal(r)
    }
}
```

上面程序中两个 `recover` 调用都不能捕获任何异常。在第一个 `recover` 调用执行时，函数必然是在正常的非异常执行流程中，这时候 `recover` 调用将返回 `nil`。发生异常时，第二个 `recover` 调用将没有机会被执行到，因为 `panic` 调用会导致函数马上执行已经注册 `defer` 的函数后返回。

其实 `recover` 函数调用有着更严格的要求：我们必须在 `defer` 函数中直接调用 `recover`。如果 `defer` 中调用的是 `recover` 函数的包装函数的话，异常的捕获工作将失败！比如，有时候我们可能希望包装自己的 `MyRecover` 函数，在内部增加必要的日志信息然后再调用 `recover`，这是错误的做法：

```

func main() {
    defer func() {
        // 无法捕获异常
        if r := MyRecover(); r != nil {
            fmt.Println(r)
        }
    }()
    panic(1)
}

func MyRecover() interface{} {
    log.Println("trace...")
    return recover()
}

```

同样，如果是在嵌套的 `defer` 函数中调用 `recover` 也将导致无法捕获异常：

```

func main() {
    defer func() {
        defer func() {
            // 无法捕获异常
            if r := recover(); r != nil {
                fmt.Println(r)
            }
        }()
    }()
    panic(1)
}

```

2层嵌套的 `defer` 函数中直接调用 `recover` 和1层 `defer` 函数中调用包装的 `MyRecover` 函数一样，都是经过了2个函数帧才到达真正的 `recover` 函数，这个时候Goroutine的对应上一级栈帧中已经没有异常信息。

如果我们直接在 `defer` 语句中调用 `MyRecover` 函数又可以正常工作了：

```

func MyRecover() interface{} {
    return recover()
}

func main() {
    // 可以正常捕获异常
    defer MyRecover()
    panic(1)
}

```

但是，如果 `defer` 语句直接调用 `recover` 函数，依然不能正常捕获异常：

```
func main() {
    // 无法捕获异常
    defer recover()
    panic(1)
}
```

必须要和有异常的栈帧只隔一个栈帧，`recover` 函数才能正常捕获异常。换言之，`recover` 函数捕获的是祖父一级调用函数栈帧的异常（刚好可以跨越一层 `defer` 函数）！

当然，为了避免 `recover` 调用者不能识别捕获到的异常，应该避免用 `nil` 为参数抛出异常：

```
func main() {
    defer func() {
        if r := recover(); r != nil { ... }
        // 虽然总是返回nil, 但是可以恢复异常状态
    }()

    // 警告: 用`nil`为参数抛出异常
    panic(nil)
}
```

当希望将捕获到的异常转为错误时，如果希望忠实返回原始的信息，需要针对不同的类型分别处理：

```
func foo() (err error) {
    defer func() {
        if r := recover(); r != nil {
            switch x := r.(type) {
            case string:
                err = errors.New(x)
            case error:
                err = x
            default:
                err = fmt.Errorf("Unknown panic: %v", r)
            }
        }
    }()

    panic("TODO")
}
```

基于这个代码模板，我们甚至可以模拟出不同类型的异常。通过为定义不同类型的保护接口，我们就可以区分异常的类型了：

```
func main {
    defer func() {
        if r := recover(); r != nil {
            switch x := r.(type) {
            case runtime.Error:
                // 这是运行时错误类型异常
            case error:
                // 普通错误类型异常
            default:
                // 其他类型异常
            }
        }
    }()

    ...
}
```

不过这样做和Go语言简单直接的编程哲学背道而驰了。

1.8. 配置开发环境

工欲善其事，必先利其器！Go语言编程对外部的编辑工具要求甚低，但是配置适合自己的开发环境依然可以达到事倍功半的效果。本节简单介绍几个作者经常使用的Go语言编辑器和轻量级集成开发环境。

经过多年的发展完善，目前支持Go语言的开发工具已经很多了。其中LiteIDE是国人visualfc用Qt专门为Go语言开发的跨平台轻量级集成开发环境。在早期的Go语言的核心代码库中也包含了vim/Emacs/Netepad++/Eclipse等工具对Go语言支持的各种插件，目前这些第三方的扩展已经从核心库剥离到外部仓库独立维护。相对完整的IDE或插件列表可以从Go语言的官方wiki页面查看：<https://github.com/golang/go/wiki/IDEsAndTextEditorPlugins>。

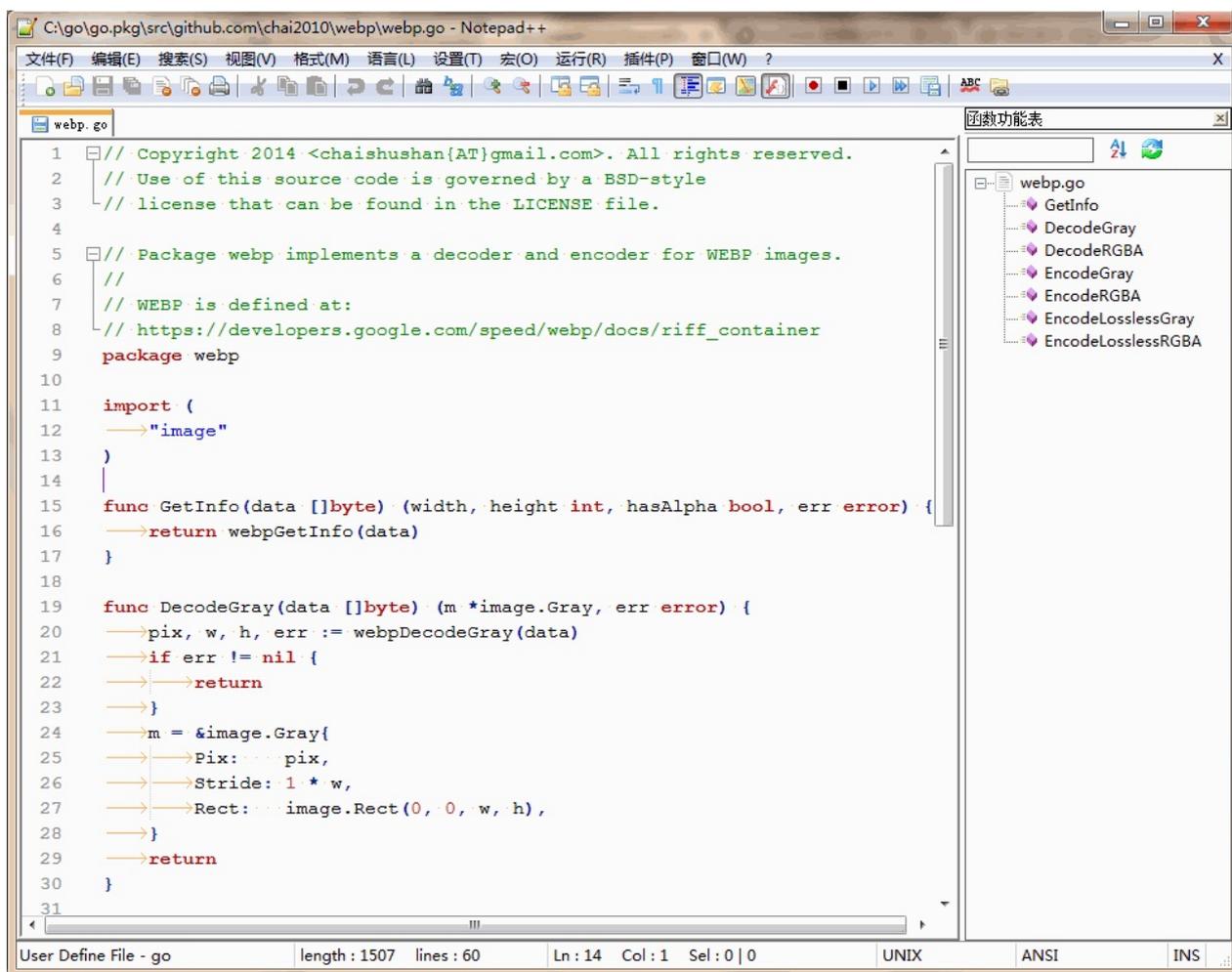
对于Windows环境，Go语言纯代码编写的话推荐Notepad++工具，如果需要代码自动补全和调试的话推荐使用微软的Visual Studio Code集成开发环境。如果是Mac OS X用户，可以选择免费的TextMate编辑器，它被誉为macOS下的Notepad++。如果是想基于iPad Pro平台做轻办公，可以选择收费的Textastic应用，它可以完美地配合Working Copy的Git工作流程，同时支持WebDAV协议。在Linux环境，Go语言纯代码编写的话推荐Gtihub Atom工具，如果是命令行的老司机用户也可以配置自己的Vim/Emacs开发环境，调试环境依然推荐Visual Studio Code。

Windows: Notepad++

Notepad++是Windows操作系统下严肃程序员们编写代码的利器！Notepad++不仅仅免费、体积小（安装程序7+MB）、启动迅速，而且对中文的各种编码支持非常友好，支持众多程序语言的语法高亮，对于正则表达式、函数列表、多工程等特性也有不错的支持。

首先去Notepad++的官网 <http://notepad-plus-plus.org> 下载最新的安装包。然后去 <https://github.com/chai2010/notepadplus-go> 下载针对Go语言的配置文件并安装。需要说明的是，对于Go汇编语言用户来说，notepadplus-go是目前唯一支持Go汇编语言语法高亮和函数列表的开发环境。

下面是Go语言的语法高亮预览，其中右侧是Go函数列表：



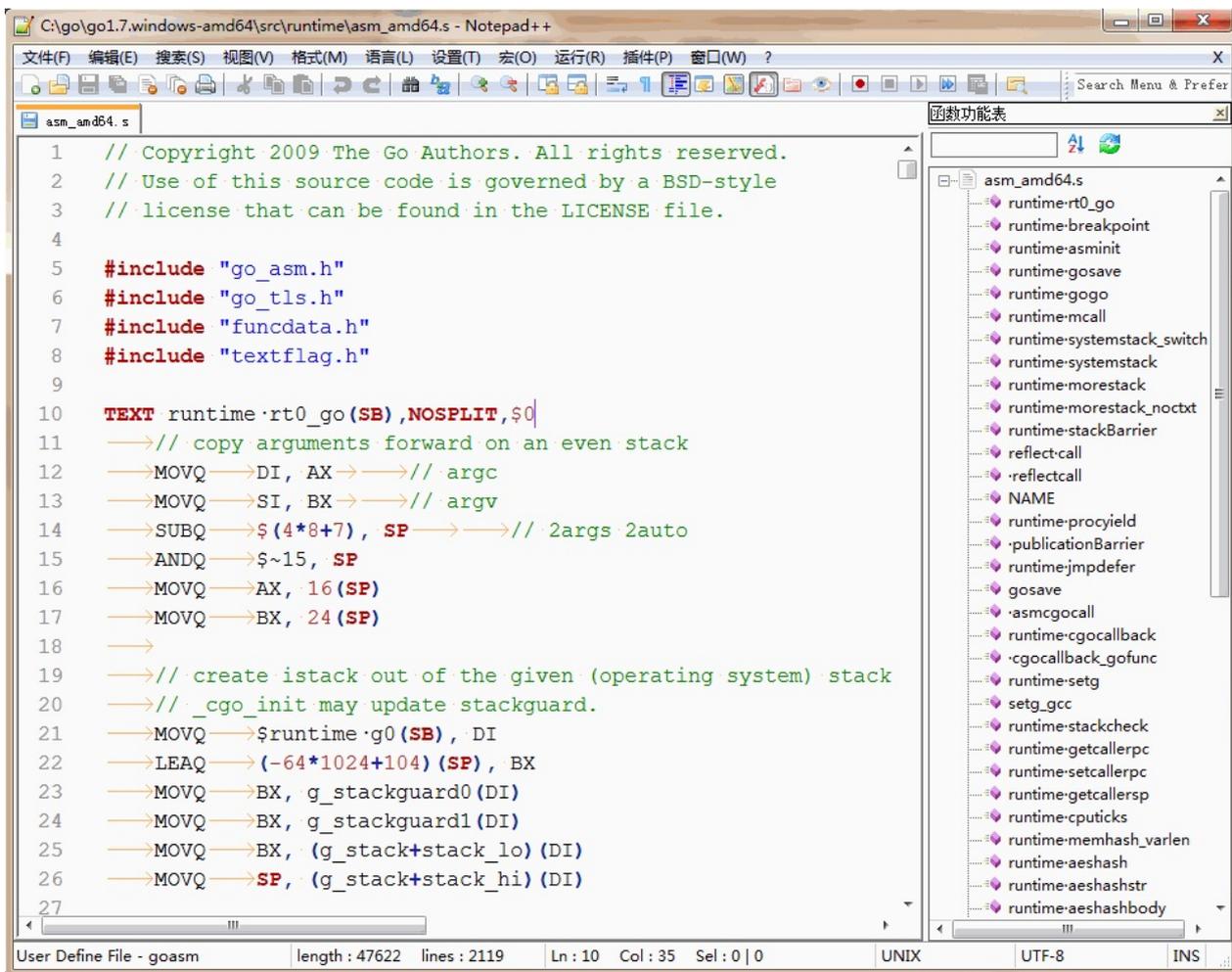
```
1 // Copyright 2014 <chaishushan{AT}gmail.com>. All rights reserved.
2 // Use of this source code is governed by a BSD-style
3 // license that can be found in the LICENSE file.
4
5 // Package webp implements a decoder and encoder for WEBP images.
6 //
7 // WEBP is defined at:
8 // https://developers.google.com/speed/webp/docs/riff_container
9 package webp
10
11 import (
12     "image"
13 )
14
15 func GetInfo(data []byte) (width, height int, hasAlpha bool, err error) {
16     return webpGetInfo(data)
17 }
18
19 func DecodeGray(data []byte) (m *image.Gray, err error) {
20     pix, w, h, err := webpDecodeGray(data)
21     if err != nil {
22         return
23     }
24     m = &image.Gray{
25         Pix: pix,
26         Stride: 1 * w,
27         Rect: image.Rect(0, 0, w, h),
28     }
29     return
30 }
31
```

函数功能表

- webp.go
 - GetInfo
 - DecodeGray
 - DecodeRGBA
 - EncodeGray
 - EncodeRGBA
 - EncodeLosslessGray
 - EncodeLosslessRGBA

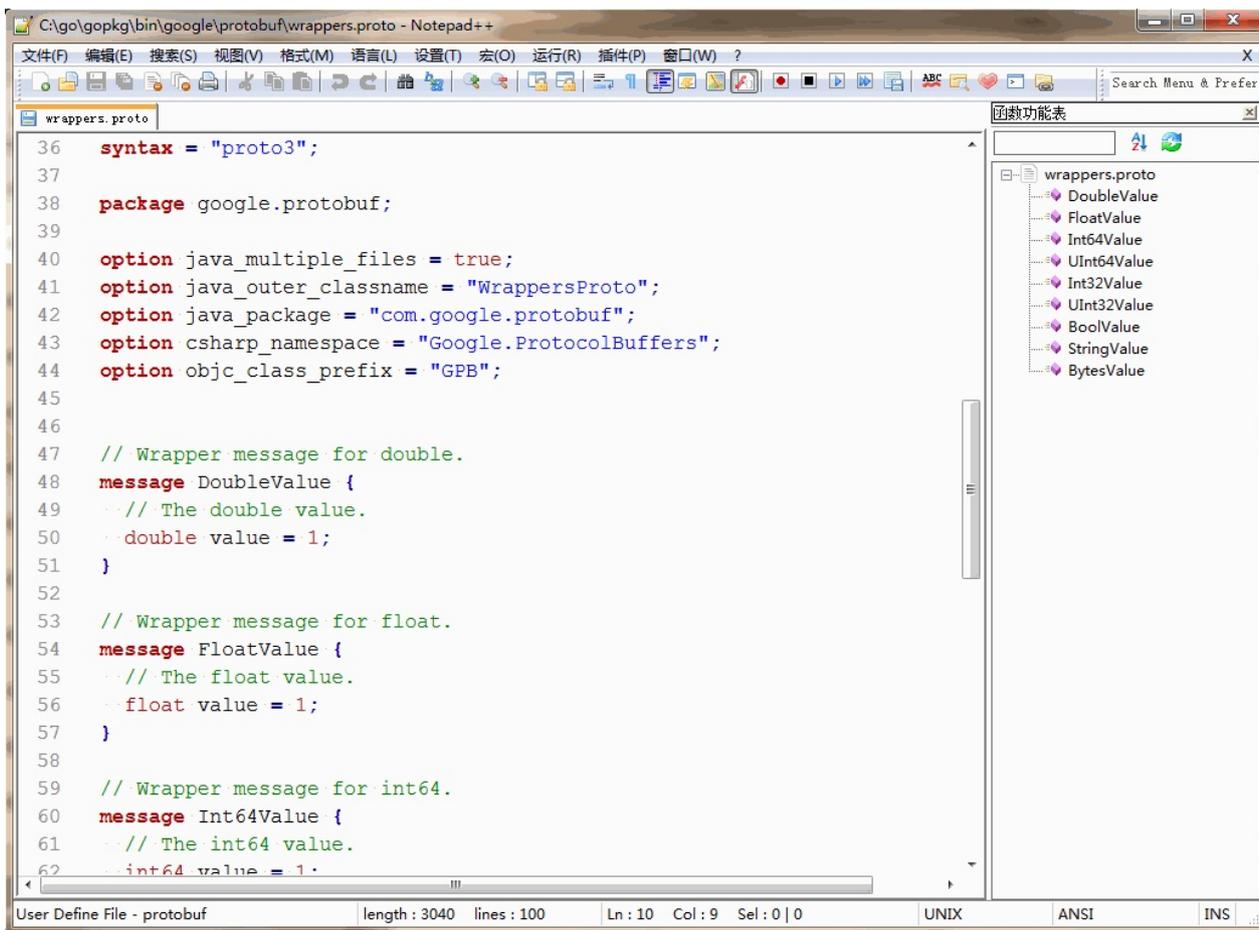
User Define File - go | length : 1507 | lines : 60 | Ln : 14 | Col : 1 | Sel : 0 | 0 | UNIX | ANSI | INS

下面是Go语言汇编的语法高亮预览：其中右侧是汇编函数列表：



对于Protobuf或GRPC的用户，可以从 <https://github.com/chai2010/notepadplus-protobuf> 下载相应的插件。

下面是Protobuf的语法高亮预览：



配置Notepad++的语法高亮

Notepad++从v6.2版本之后，用户自定义语言文件 `userDefineLang.xml` 改用 UDL2 语法，这些的配置文件全部采用的是新的 UDL2 的语法。

如果是通过Notepad++安装程序安装的，需要将 `userDefineLang.xml` 文件中的内容添加到 `%APPDATA%\Notepad++\userDefineLang.xml` 文件中，放在 `<NotepadPlus> ... </NotepadPlus>` 标签中间，然后重启Notepad++程序。

如果是从Notepad++ zip/7z压缩包解压绿色安装，配置文件 `userDefineLang.xml` 在解压目录。

配置Notepad++函数列表支持

函数列表功能是Notepad++ v6.4新增加的特性，配置方法和语法高亮的配置过程类似。需要注意的是v6.4和v6.5对应的 `<associationMap>...</associationMap>` 配置语法稍有不同，具体请参考 `functionList.xml` 文件中的注释说明。

如果是采用Notepad++安装程序安装的，需要将 `functionList.xml` 文件中的内容添加到 `%APPDATA%\Notepad++\functionList.xml` 文件中，放到 `<associationMap> ... </associationMap>` 和 `<parsers> ... </parsers>` 标签中间，然后重启Notepad++程序。

如果是从Notepad++ zip/7z压缩包解压绿色安装，配置文件 `functionList.xml` 在解压目录。

Notepad++内置函数的自动补全

Notepad++还支持关键字的自动补全。假设Notepad++安装在 <DIR> 目录，将 go.xml 文件复制到 <DIR>\plugins\APIs 目录下，然后重启Notepad++程序。

下面是内置函数 println 自动补全后函数参数提示的预览图：

```

2 func main() {
3     →println(
4     }           println (args ...Type)

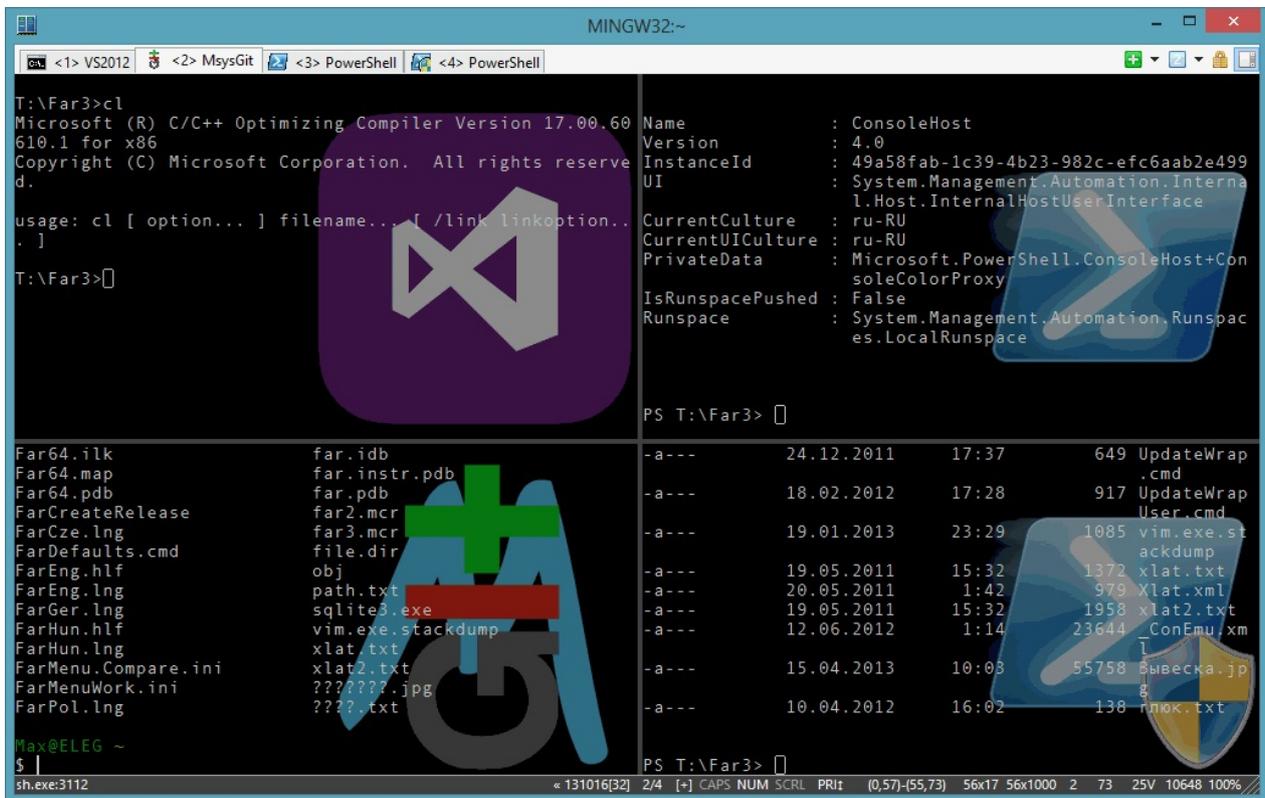
```

这是一个比较鸡肋的功能，用户根据自己需要选择是否安装。

命令行窗口

对于Go语言开发来说，需要经常在命令行运行 go fmt 、 go test 、 go run x.go 等辅助工具。虽然Notepad++也可以将这些工具配置成标准的菜单中，但是命令行依然是不可缺少的开发环境。

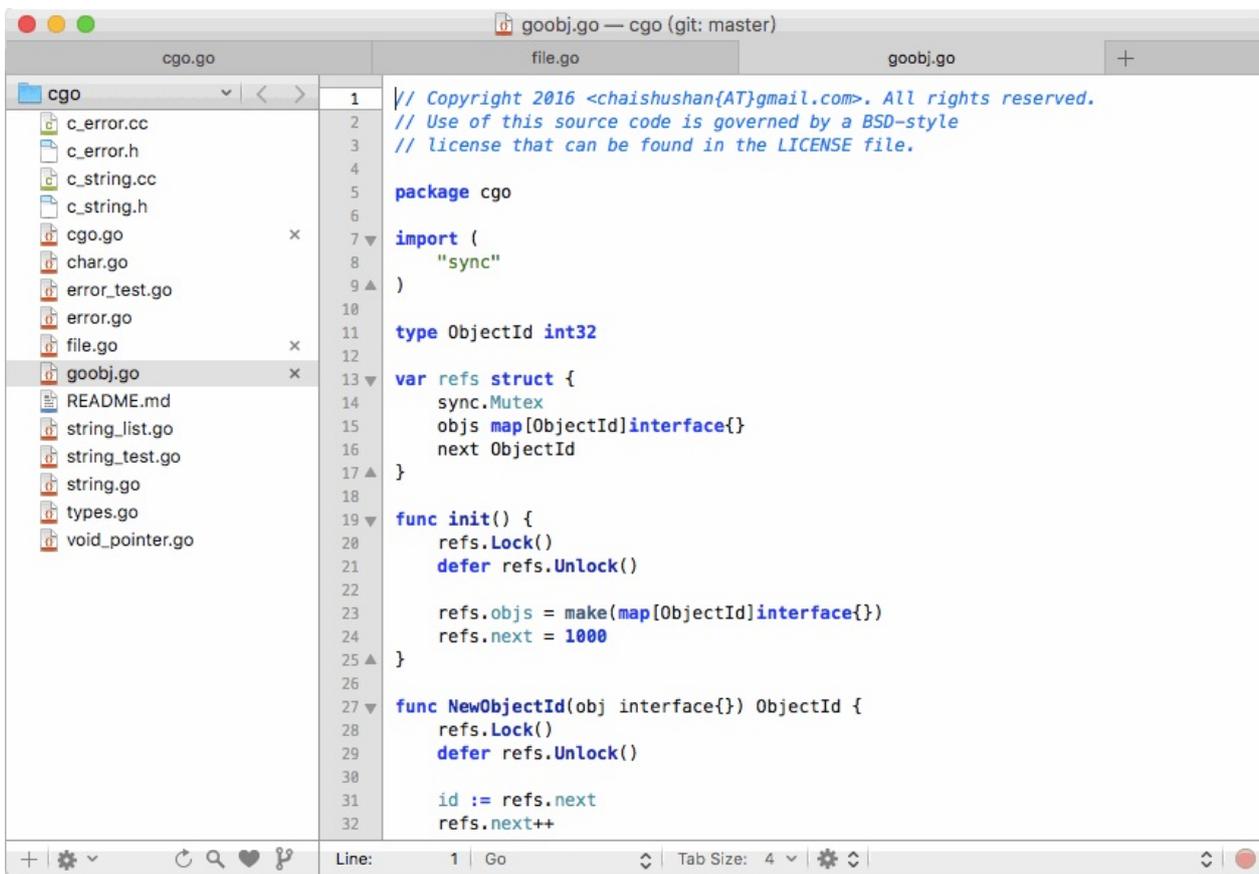
不过Windows自带的命令行工具比较简陋，不是理想的命令行开发环境。如果读者还没有自己合适命令行环境，可以试试ConEmu这个免费命令行软件。ConEmu支持多标签页窗口，复制粘贴也比较方便。下面是ConEmu的预览图：



ConEmu的主页在：<http://conemu.github.io/>。

macOS: TextMate

对于macOS平台的用户，免费的轻量级软件推荐TextMate编辑器。TextMate是macOS下的Notepad++工具。支持目录列表，支持Go语言的诸多特性。下面是TextMate的预览图：



对于iPad Pro用户，目前也有不少编辑软件对Go语言提供了不错的支持。比如Textastic Code、Coda等，很多都支持iPad和macOS平台的同步，它们一般都是需要单独购买的收费软件。

iOS: Textastic

Textastic是一款收费应用，它是macOS/iOS下著名的轻量级代码编辑工具，支持包含Go语言在内的多达80多种编程语言的高亮显示。Textastic功能特点有：

- 句法高亮，同时支持80余种语言，包含Go语言
- 与TextMate句法定义，主题兼容
- 对HTML、CSS、JavaScript、PHP、C、Objective-C支持自动补全代码
- Symbol list快速导航内容
- 自动保存代码和版本
- iCloud同步 (Mountain Lion only)

在macOS下，Textastic的界面和TextMate非常相似。不过Textastic在左边侧栏提供了基于工程的检索工具。下面是macOS下Textastic的预览图：

```

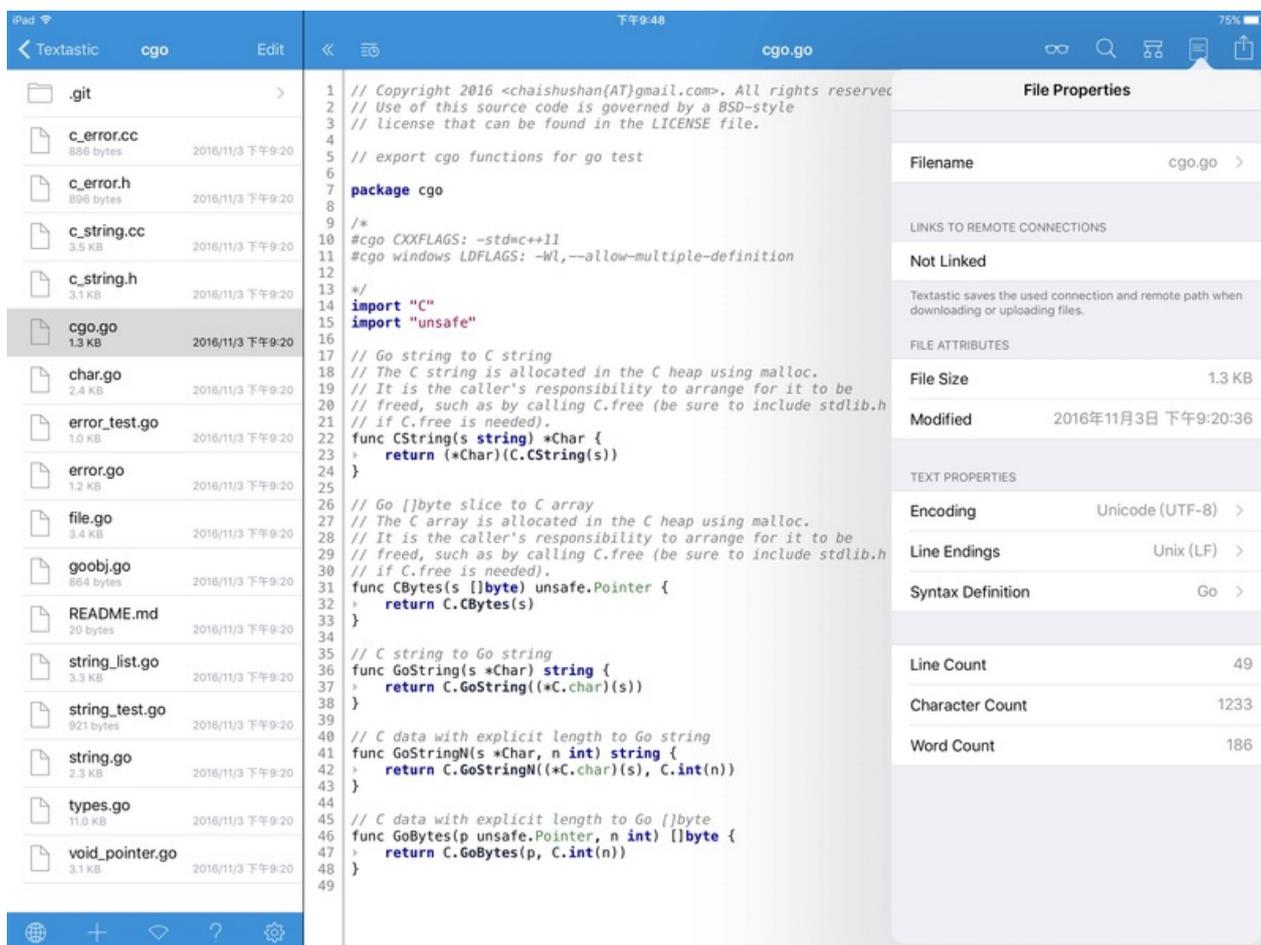
1 // Copyright 2016 <chaishushan(AT)gmail.com>. All rights reserved.
2 // Use of this source code is governed by a BSD-style
3 // license that can be found in the LICENSE file.
4
5 // export cgo functions for go test
6
7 package cgo
8
9 /*
10 #cgo CXXFLAGS: -std=c++11
11 #cgo windows LDFLAGS: -Wl,--allow-multiple-definition
12
13 */
14 import "C"
15 import "unsafe"
16
17 // Go string to C string
18 // The C string is allocated in the C heap using malloc.
19 // It is the caller's responsibility to arrange for it to be
20 // freed, such as by calling C.free (be sure to include stdlib.h
21 // if C.free is needed).
22 func CString(s string) *Char {
23     return (*Char)(C.CString(s))
24 }
25
26 // Go []byte slice to C array
27 // The C array is allocated in the C heap using malloc.
28 // It is the caller's responsibility to arrange for it to be
29 // freed, such as by calling C.free (be sure to include stdlib.h
30 // if C.free is needed).
31 func CBytes(s []byte) unsafe.Pointer {
32     return C.CBytes(s)
33 }
34
35 // C string to Go string
36 func GoString(s *Char) string {
37     return C.GoString((*C.char)(s))
38 }
39
40 // C data with explicit length to Go string
41 func GoStringN(s *Char, n int) string {
42     return C.GoStringN((*C.char)(s), C.int(n))
43 }
44
45 // C data with explicit length to Go []byte
46 func GoBytes(p unsafe.Pointer, n int) []byte {
47     return C.GoBytes(p, C.int(n))
48 }

```

因为iOS环境不支持编译和调试，如果需要在iOS环境编写Go程序，首先要解决和其他平台的共享问题。这样可以在iOS环境编写代码，然后在其他电脑上进行编译和测试。

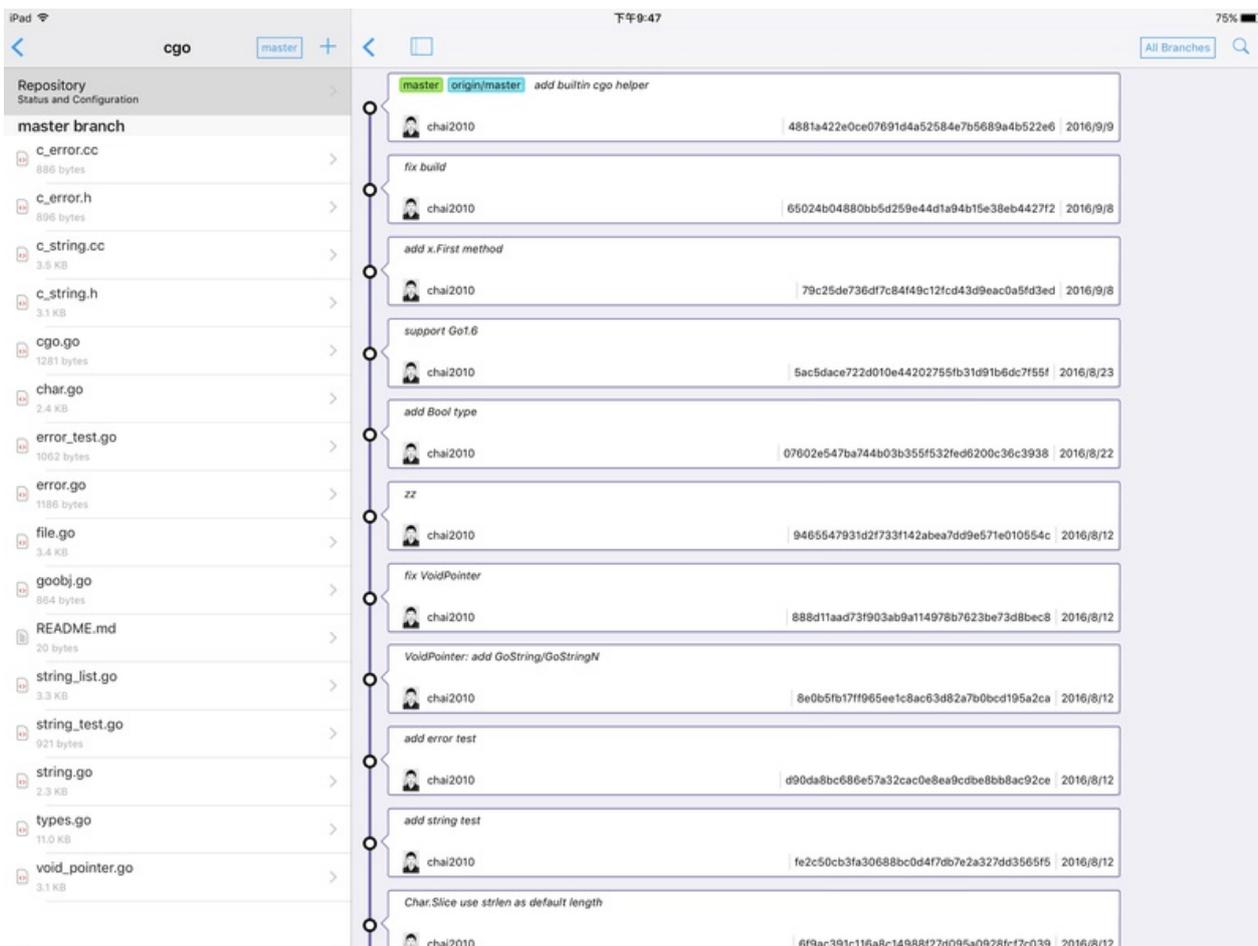
最简单的共享方式是在iCloud的Textastic专有的目录中创建Go语言的工作区目录，然后通过iCloud方案实现和其他平台共享。此外，还可以通过WebDAV标准协议来实现文件的共享，常见的NAS系统都会提供WebDAV协议的共享方式。另外，用Go语言也很容易临时实现一个WebDAV的服务器，具体请参考第七章中WebDAV的相关主题。

下面是iPad Pro下Textastic的预览图：



如果Go语言代码是放在Git服务器中，可以通过Working Copy应用将仓库克隆到iOS中，然后再Textastic中通过iOS协议打开工作区文件。编辑完成之后，在通过Working Copy将修改提交到中心仓库中。

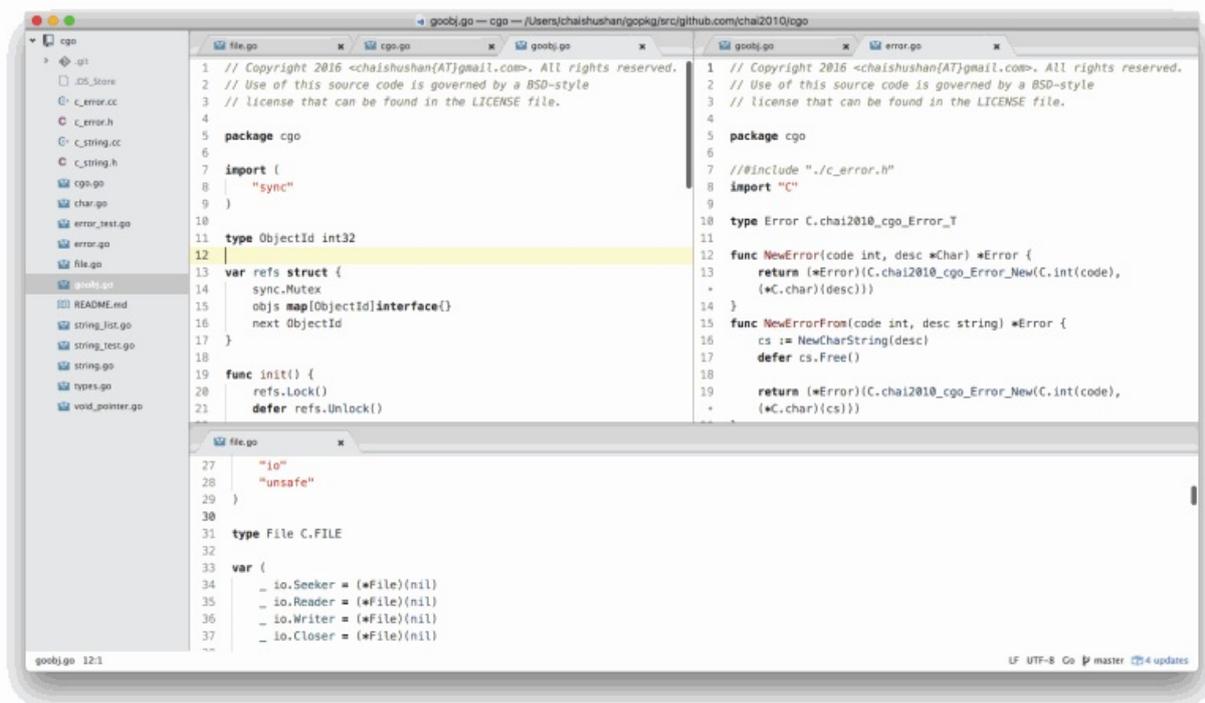
下面是iPad Pro下Working Copy查看Git更新日志的预览图：



跨平台编辑器: Github Atom

Github Atom是Github专门为程序员推出的一个跨平台文本编辑器。具有简洁和直观的图形用户界面，内置支持Go语言语法高亮。同时Github Atom支持宏、自动完成分屏功能，同时集成了文件管理器，对于macOS和Linux用户来说是一个优秀的Go语言编辑器。

Github Atom的预览图:



Github Atom作为一个Go语言编辑器，不足之处是没有Go汇编语言的高亮显示插件。而且Github Atom对于大文件的支持性能不是很好。

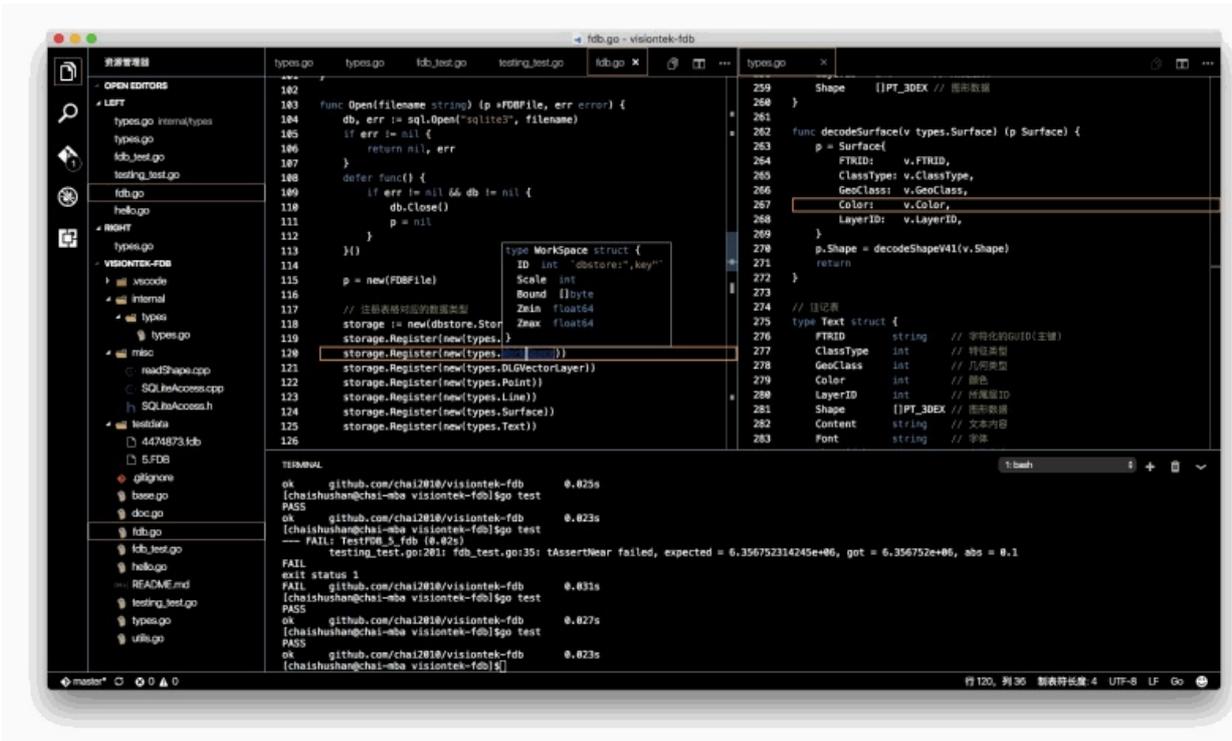
跨平台IDE: Visual Studio Code

Visual Studio Code是微软推出的轻量级跨平台集成开发环境，简称VSCode。VSCode最初的目的是支持JavaScript和TypeScript开发，但是它逐步增加了第三方编程语言的支持，目前它已经可以说是完美的Go语言集成开发环境了。

VSCode虽然是基于Github Atom而来，不过VSCode支持Go语言的代码自动补全和调试功能，因此已经超越Github Atom单作为编辑器的定位，是一个轻量级的集成开发环境。

VSCode对于大文件的支持也比Github Atom优秀很多。

下面是用VScode打开的Go语言工程的预览图：



因为，VSCode和Github Atom都是采用的Chrome核心，它不仅仅能编辑显示代码，还可以用来显示网页查看图像，甚至可以在一个分屏窗口中播放视频文件：



VSCode安装Go语言插件中，默认的很多参数设置比较严格。比如，默认会使用 `golint` 来严格检查代码是否符合编码规范，对于git工程启动时还会自动获取和刷新。对于一般的Go语言代码来说，`golint` 检测过于严格，很难完全通过（Go语言标准库也无法完全通过），从而导致每次保存时都会提示很多干扰信息。当然，对相对稳定的程序定期做 `golint` 检查也是有必要，它的信息可以作为我们改进代码的参考。同样的，如果git仓库有密码认证的话，VSCode在启动的时候总是弹出输入密码的对话框。

我们可以在工程目录的 `.vscode/settings.json` 配置文件中定制这些选项。下面配置是强制在保存的时候采用 `gofmt` 格式化代码，并且关闭保存时 `golint` 检查。同时在VSCode刚启动的时候，禁止Git自动刷新和获取操作。

```
// 将设置放入此文件中以覆盖默认值和用户设置。
{
  // Pick 'gofmt', 'goimports' or 'goreturns' to run on format.
  "go.formatTool": "gofmt",

  // [EXPERIMENTAL] Run formatting tool on save.
  "go.formatOnSave": true,

  // Run 'golint' on save.
  "go.lintOnSave": false,

  "git.autorefresh": false,
  "git.autofetch": false
}
```

VSCode作为一个专业的Go语言集成开发环境，稍显不足之处是没有Go汇编语言的高亮显示插件。

第二章 CGO 编程

C/C++经过几十年的发展，已经积累了庞大的软件资产，它们很多久经考验而且性能已经足够优化。Go语言必须能够站在C/C++这个巨人的肩膀之上，有了海量的C/C++软件资产兜底之后，我们才可以放心愉快地用Go语言编程。C语言作为一个通用语言，很多库会选择提供一个C兼容的API，然后用其他不同的编程语言实现。Go语言通过自带的一个叫CGO的工具来支援C语言函数调用，同时我们可以用Go语言导出C东塔库接口给其它语言使用。本章主要讨论CGO编程中涉及的一些问题。

2.1. 你好, CGO!

在第一章的“Hello, World 的革命”一节中，我们已经见过一个CGO程序。这一节我们重新将给出三个版本的CGO实现，简单展示CGO的用法。

基于C标准库

第一章那个CGO程序还不够简单，我们现在看看更简单的版本：

```
package main

//#include <stdio.h>
import "C"

func main() {
    C.puts(C.CString("Hello, World\n"))
}
```

我们通过 `import "C"` 语句启用CGO特性，同时包含C语言的 `<stdio.h>` 头文件。然后通过CGO包的 `c.CString` 函数将Go语言字符串转为C语言字符串，然后调用C语言的 `c.puts` 函数向标准输出窗口打印转换后的C字符串。

相比“Hello, World 的革命”一节中的CGO程序最大的不同是：我们没有在程序退出前释放 `c.CString` 创建的C语言字符串；还有我们改用 `puts` 函数直接向标准输出打印，之前是采用 `fputs` 向标准输出打印。

没有释放 `c.CString` 创建的C语言字符串似乎会导致内存泄露。但是对于这个小程序是没有问题的，因为程序退出后操作系统会自动回收程序的所有资源。

使用自己的C函数

前面我们使用的标准库中已有的函数。我们现在用一个叫 `SayHello` 的C函数来实现打印，然后从Go语言环境中调用这个 `SayHello` 函数：

```
package main

/*
#include <stdio.h>

static void SayHello(const char* s) {
    puts(s);
}
*/
import "C"

func main() {
    C.SayHello(C.CString("Hello, World\n"))
}
```

除了 `SayHello` 函数是我们自己实现的，其它的部分和前面的例子一本相似。

我们也可以将 `SayHello` 函数放到当前目录下一个C语言源文件中（后缀名必须是 `.c`）。因为是放到独立的C文件中，需要去掉函数的 `static` 修饰符。

```
// hello.c

#include <stdio.h>

void SayHello(const char* s) {
    puts(s);
}
```

然后在CGO部分先声明 `SayHello` 函数，其它部分不变：

```
package main

//void SayHello(const char* s);
import "C"

func main() {
    C.SayHello(C.CString("Hello, World\n"))
}
```

既然 `SayHello` 函数已经放到独立的C文件中了，我们自然可以先将对应的C文件编译打包为静态库或动态库文件使用。如果是静态库或动态库方式引用 `SayHello` 函数的话，需要将对应的C源文件移出当前目录（CGO构建程序会自动构建当前目录下的C源文件，从而导致C函数名冲突）。关于静态库等细节在稍后章节讲解。

用Go来实现C函数

其实CGO不仅仅用于Go语言中调用C语言函数，还可以用于导出Go语言函数给C语言函数调用。

```
package main

/*
#include <stdio.h>

void cgoPuts(char* s);

static void SayHello(const char* s) {
    cgoPuts(s);
}
*/
import "C"

func main() {
    C.SayHello(C.CString("Hello, World\n"))
}

//export cgoPuts
func cgoPuts(s *C.char) {
    fmt.Print(C.GoString(s))
}
```

我们通过CGO的 `//export cgoPuts` 指令将Go语言实现的函数 `cgoPuts` 导出给C语言函数使用。然后在C语言版本的 `SayHello` 函数中，用 `cgoPuts` 替换之前的 `puts` 函数调用。在使用之前，同样要先声明 `cgoPuts` 函数。

需要主要的是，这里其实有两个版本的 `cgoPuts` 函数：一个Go语言环境的；另一个是C语言环境的。在C语言环境中，`SayHello` 调用的也是C语言环境的 `cgoPuts` 函数；这是CGO自动生成的桥接函数，内部会调用Go语言环境的 `cgoPuts` 函数。因此，我们也可以直接在Go语言环境中调用C语言环境的 `cgoPuts` 函数。

我们现在可以改用Go语言重新实现C语言接口的 `SayHello` 函数，然后在 `main` 函数中还是和之前一样调用 `c.SayHello` 实现输出：

```
package main

//void SayHello(char* s);
import "C"

import (
    "fmt"
)

func main() {
    C.SayHello(C.CString("Hello, world\n"))
}

//export SayHello
func SayHello(s *C.char) {
    fmt.Print(C.GoString(s))
}
```

虽然看起来全部是Go语言代码，但是执行的时候是先从Go语言的 `main` 函数，到CGO自动生成的C语言版本 `SayHello` 桥接函数，最好又回到了Go语言环境的 `SayHello` 函数。虽然看起来有点绕，但CGO确实是这样运行的。

需要注意的是，CGO导出Go语言函数时，函数参数中不再支持C语言中 `const` 修饰符。

2.2. 基础类型转换

顾名思义，CGO最初是为了利用C语言资源、是C语言到Go语言、从Go语言函数调用C语言函数的意思。当然，最初因为C语言还会涉及回调函数，自然也会涉及到从C语言函数调用Go语言函数。现在，CGO已经演变为C语言和Go语言双向通讯的桥梁，它连接了C语言和Go语言两大编程语言。要想利用好CGO特性，自然需要了解C语言类型和Go语言类型之间的转换，这是本节要讨论的问题。

数值类型

Go语言中访问C语言的符号时，一般是通过虚拟的“C”包访问，比如 `c.int` 对应C语言的 `int` 类型。但是，有些C语言的类型是由多个关键字组成，通过虚拟的“C”包访问C语言类型时名称部分不能有空格字符，比如C语言的 `unsigned int` 不能直接通过 `c.unsigned int` 访问。CGO对基础的数值类型都提供了对应规则，比如 `c.uint` 对应C语言的 `unsigned int`。

Go语言中数值类型和C语言数据类型基本上是相似的，以下是它们的对应关系表。

C语言类型	CGO类型	Go语言类型
char	C.char	byte
singed char	C.schar	int8
unsigned char	C.uchar	uint8
short	C.short	int16
unsigned short	C.short	uint16
int	C.int	int32
unsigned int	C.uint	uint32
long	C.long	int32
unsigned long	C.ulong	uint32
long long int	C.longlong	int64
unsigned long long int	C.ulonglong	uint64
float	C.float	float32
double	C.double	float64
size_t	C.size_t	uint

需要注意的是，虽然C语言中 `int`、`short` 等类型没有明确定义内存大小，但是它们在CGO中的内存大小是确定的。在CGO中，C语言的 `int` 和 `long` 类型都是对应4个字节的内存大小，`size_t` 类型可以当作Go语言 `uint` 无符号整数类型对待。

CGO中，虽然C语言的 `int` 固定为4字节的大小，但是Go语言自己的 `int` 和 `uint` 则在32位和64位系统下分别对应4个字节和8个字节大小。如果需要在C语言中访问Go语言的 `int` 类型，可以通过 `GoInt` 类型访问，`GoInt` 类型在CGO工具生成的 `_cgo_export.h` 头文件中定义。其实在 `_cgo_export.h` 头文件中，每个基本的Go数值类型都定义了对应的C语言类型，它们一般都是以单词Go为前缀。下面是64位环境下，`_cgo_export.h` 头文件生成的Go数值类型的定义，其中 `GoInt` 和 `GoUint` 类型分别对应 `GoInt64` 和 `GoUint64`：

```
typedef signed char GoInt8;
typedef unsigned char GoUint8;
typedef short GoInt16;
typedef unsigned short GoUint16;
typedef int GoInt32;
typedef unsigned int GoUint32;
typedef long long GoInt64;
typedef unsigned long long GoUint64;
typedef GoInt64 GoInt;
typedef GoUint64 GoUint;
typedef float GoFloat32;
typedef double GoFloat64;
```

除了 `GoInt` 和 `GoUint` 之外，我们并不推荐直接访问 `GoInt32`、`GoInt64` 等类型。更好的做法是通过C语言的C99标准引入的 `<stdint.h>` 头文件。在 `<stdint.h>` 文件中，它是为了提高C语言的可移植性，每个数值类型都提供了明确内存大小，而且和Go语言的类型命名更加一致。

C语言类型	CGO类型	Go语言类型
<code>int8_t</code>	<code>C.int8_t</code>	<code>int8</code>
<code>uint8_t</code>	<code>C.uint8_t</code>	<code>uint8</code>
<code>int16_t</code>	<code>C.int16_t</code>	<code>int16</code>
<code>uint16_t</code>	<code>C.uint16_t</code>	<code>uint16</code>
<code>int32_t</code>	<code>C.int32_t</code>	<code>int32</code>
<code>uint32_t</code>	<code>C.uint32_t</code>	<code>uint32</code>
<code>int64_t</code>	<code>C.int64_t</code>	<code>int64</code>
<code>uint64_t</code>	<code>C.uint64_t</code>	<code>uint64</code>

前文说过，如果C语言的类型是由多个关键字组成，无法通过虚拟的“C”包直接访问。比如C语言的 `unsigned short` 不能直接通过 `C.unsigned short` 访问。但是，在 `<stdint.h>` 中通过使用C语言的 `typedef` 关键字将 `unsigned short` 重新定义为 `uint16_t` 一个单词的类型后，我们就

可以通过 `c.uint16_t` 访问原来的 `unsigned short` 类型了。对于比较复杂的C语言类型，推荐使用 `typedef` 关键字提高一个规则的类型命名，这样更利于在CGO中访问。

结构体、联合、枚举类型

C语言的结构体、联合、枚举类型不能作为匿名成员被嵌入到Go语言的结构体中。在Go语言中，我们可以通过 `c.struct_xxx` 来访问C语言中定义的 `struct xxx` 结构体类型。结构体的内存布局按照C语言的通用对齐规则，在32位Go语言环境C语言结构体也按照32位对齐规则，在64位Go语言环境按照64位的对齐规则。对于指定了特殊对齐规则的结构体，无法在CGO中访问。

结构体的简单用法如下：

```
/*
struct A {
    int i;
    float f;
};
*/
import "C"
import "fmt"

func main() {
    var a C.struct_A
    fmt.Println(a.i)
    fmt.Println(a.f)
}
```

如果结构体的成员名字中有的是Go语言的关键字，可以通过在成员名开头添加下划线来访问：

```
/*
struct A {
    int type; // type 是 Go 语言的关键字
};
*/
import "C"
import "fmt"

func main() {
    var a C.struct_A
    fmt.Println(a._type) // _type 对应 type
}
```

但是如果有2个成员：一个是以Go语言关键字命名，另一个刚好是以下划线和Go语言关键字命名命名，那么以Go语言关键字命名将无法访问（被屏蔽）：

```
/*
struct A {
    int type; // type 是 Go 语言的关键字
    float _type; // 将屏蔽CGO对 type 成员的访问
};
*/
import "C"
import "fmt"

func main() {
    var a C.struct_A
    fmt.Println(a._type) // _type 对应 _type
}
```

C语言结构体中位字段对应的成员无法在Go语言中访问，如果需要操作位字段成员，需要通过在C语言中定义辅助函数来完成。对应零长数组的成员，无法在Go语言中直接访问数组的元素。其中零长的数组成员所在位置的偏移量依然可以通过 `unsafe.Offsetof(a.arr)` 来访问。

```
/*
struct A {
    int size: 10; // 位字段无法访问
    float arr[]; // 零长的数组也无法访问
};
*/
import "C"
import "fmt"

func main() {
    var a C.struct_A
    fmt.Println(a.size) // 错误：位字段无法访问
    fmt.Println(a.arr) // 错误：零长的数组也无法访问
}
```

在C语言中，我们无法直接访问Go语言定义的结构体类型。

对于联合类型，我们可以通过 `c.union_xxx` 来访问C语言中定义的 `union xxx` 类型。但是Go语言中并不支持C语言联合类型，它们会被转为对应大小的字节数组。

```

/*
#include <stdint.h>

union B1 {
    int i;
    float f;
};

union B2 {
    int8_t i8;
    int64_t i64;
};
*/
import "C"
import "fmt"

func main() {
    var b1 C.union_B1;
    fmt.Printf("%T\n", b1) // [4]uint8

    var b2 C.union_B2;
    fmt.Printf("%T\n", b2) // [8]uint8
}

```

如果需要操作C语言的联合类型变量一般有三种方法：第一种是在C语言中定义辅助函数来完成；第二种是通过Go语言的"encoding/binary"手工解码成员，但是需要主要大端小端问题；第三种是使用 `unsafe` 包强制转型为对应类型后访问，这是性能最好的方式。下面是通过 `unsafe` 包访问联合类型成员的方式：

```

/*
#include <stdint.h>

union B {
    int i;
    float f;
};
*/
import "C"
import "fmt"

func main() {
    var b C.union_B;
    fmt.Println("b.i:", *(*C.int)(unsafe.Pointer(&b)))
    fmt.Println("b.f:", *(*C.float)(unsafe.Pointer(&b)))
}

```

虽然 `unsafe` 包访问最简单、性能也最好，但是对于有嵌套联合类型的情况处理会导致问题复杂化。对于复杂的联合类型，推荐通过在C语言中定义辅助函数的方式处理。

对于枚举类型，我们可以通过 `C.enum_xxx` 来访问C语言中定义的 `enum xxx` 结构体类型。

```
/*
enum C {
    ONE,
    TWO,
}
*/
import "C"
import "fmt"

func main() {
    var c C.enum_C = C.TWO
    fmt.Println(c)
    fmt.Println(C.ONE)
    fmt.Println(C.TWO)
}
```

在C语言中，枚举类型底层对应 `int` 类型，支持负数类型的值。我们可以通过 `C.ONE`、`C.TWO` 等直接访问定义的枚举值。

数组、字符串和切片

在C语言中，数组名其实对应一个指针，指向特定类型特定长度的一段内存，但是这个指针不能被修改；当把数组名传递给一个函数时，实际上传递的是数组第一个元素的地址。为了讨论方便，我们将一段特定长度的内存统称为数组。C语言的字符串是一个 `char` 类型的数组，字符串的长度需要根据表示结尾的 `NULL` 字符的位置确定。C语言中没有切片类型。

在Go语言中，数组是一种值类型，而且数组的长度是数组类型的一个部分。Go语言字符串对应一段长度确定的只读 `byte` 类型的内存。Go语言的切片则是一个简化版的动态数组。

Go语言和C语言的数组、字符串和切片之间的相互转换可以简化为Go语言的切片和C语言中指向一定长度内存的指针之间的转换。

CGO的C虚拟包提供了以下一组函数，用于Go语言和C语言之间数组和字符串的双向转换：

```
// Go string to C string
// The C string is allocated in the C heap using malloc.
// It is the caller's responsibility to arrange for it to be
// freed, such as by calling C.free (be sure to include stdlib.h
// if C.free is needed).
func C.CString(string) *C.char

// Go []byte slice to C array
// The C array is allocated in the C heap using malloc.
// It is the caller's responsibility to arrange for it to be
// freed, such as by calling C.free (be sure to include stdlib.h
// if C.free is needed).
func C.CBytes([]byte) unsafe.Pointer

// C string to Go string
func C.GoString(*C.char) string

// C data with explicit length to Go string
func C.GoStringN(*C.char, C.int) string

// C data with explicit length to Go []byte
func C.GoBytes(unsafe.Pointer, C.int) []byte
```

其中 `C.CString` 针对输入的Go字符串，克隆一个C语言格式的字符串；返回的字符串由C语言的 `malloc` 函数分配，不需要时可以通过C语言的 `free` 函数释放。`C.CBytes` 函数的功能和 `C.CString` 类似，用于将输入的Go语言字节切片克隆一个C语言版本的字节数组，返回的C语言数组不需要时可以通过 `free` 函数释放。`C.GoString` 用于将以NULL结尾的C语言字符串克隆一个Go语言字符串。`C.GoStringN` 用于将一个字符数组克隆一个Go语言字符串。`C.GoBytes` 用于将C语言数组，克隆一个Go语言字节切片。

该组辅助函数都是以克隆的方式运行。当Go语言字符串和切片向C语言转换时，克隆的内存由C语言的 `malloc` 函数分配，最终可以通过 `free` 函数释放。当C语言字符串或数组向Go语言转换时，克隆的内存由Go语言分配管理。通过该组转换函数，转换前和转换后的内存依然在各自的语言环境中，它们并没有跨越Go语言和C语言。克隆方式实现转换的优点是接口和内存管理都很简单，缺点是克隆需要分配新的内存和复制操作都会导致额外的开销。

在 `reflect` 包中有字符串和切片的定义：

```

type StringHeader struct {
    Data uintptr
    Len  int
}

type SliceHeader struct {
    Data uintptr
    Len  int
    Cap  int
}

```

如果不希望单独分配内存，可以在Go语言中直接访问C语言的内存空间：

```

/*
static char arr[10];
static char *s = "Hello";
*/
import "C"
import "fmt"

func main() {
    // 通过 reflect.SliceHeader 转换
    var arr0 []byte
    var arr0Hdr = (*reflect.SliceHeader)(unsafe.Pointer(&arr0))
    arr0Hdr.Data = uintptr(unsafe.Pointer(&C.arr[0]))
    arr0Hdr.Len = 10
    arr0Hdr.Cap = 10

    // 通过切片语法转换
    arr1 := (*[31]byte)(unsafe.Pointer(&C.arr[0]))[:10:10]

    var s0 string
    var s0Hdr := (*reflect.StringHeader)(unsafe.Pointer(&s0))
    s0Hdr.Data = uintptr(unsafe.Pointer(C.s))
    s0Hdr.Len = int(C.strlen(C.s))

    sLen := int(C.strlen(C.s))
    s1 := string((*[31]byte)(unsafe.Pointer(&C.s[0]))[:sLen:sLen])
}

```

因为Go语言的字符串是只读的，用户需要自己保证Go字符串在使用期间，底层对应的C字符串内容不会发生变化、内存不会被提前释放掉。

在CGO中，会为字符串和切片生成和上面结构对应的C语言版本的结构体：

```

typedef struct { const char *p; GoInt n; } GoString;
typedef struct { void *data; GoInt len; GoInt cap; } GoSlice;

```

在C语言中可以通过 `GoString` 和 `GoSlice` 来访问Go语言的字符串和切片。如果是Go语言中数组类型，可以将数组转为切片后再行转换。如果字符串或切片对应的底层内存空间由Go语言的运行时管理，那么在C语言中不能长时间保存Go内存对象。

```
// 例子
// 字符串和切片
// 作为参数或返回值 和 C 函数通信
```

关于CGO内存模型的细节在稍后章节中会详细讨论。

指针和切片

C语言和Go语言指针的转换可以看做是两中不同类型的指针之间的转换。在Go语言中我们无法在不同类型之间做转换，不同类型的指针也是由此限制。但是任意类型的指针均可以和 `unsafe.Pointer` 相互转换，我们可以以 `unsafe.Pointer` 作为中间桥接类型实现不同类型指针之间的转换。

```
var p *X
var q *Y

q = (*Y)(unsafe.Pointer(p)) // *X => *Y
p = (*X)(unsafe.Pointer(q)) // *Y => *X
```

再结合 `reflect.SliceHeader` 类型，我们可以实现 `[]X` 和 `[]Y` 类型的切片转换：

```
var p []X
var q []Y

pHdr := (*reflect.SliceHeader)(unsafe.Pointer(&p))
qHdr := (*reflect.SliceHeader)(unsafe.Pointer(&q))

pHdr.Data = qHdr.Data
pHdr.Len = qHdr.Len * unsafe.Sizeof(q[0]) / unsafe.Sizeof(p[0])
pHdr.Cap = qHdr.Cap * unsafe.Sizeof(q[0]) / unsafe.Sizeof(p[0])
```

如果X和Y类型的大小不同，需要重新即使Len和Cap属性。需要注意的是，如果X或Y是空类型，上述代码中可能导致除0的问题，实际代码需要根据情况酌情处理。

针对CGO中常用的功能，作者封装了 "github.com/chai2010/cgo" 包，提供基本的转换功能，具体的细节可以参考实现代码。

2.3. CGO编程基础(TODO)

Go是一门以实用为主要目的的编程语言，我们可以通过cgo来直接调用C语言代码，也可以在C语言代码中直接调用Go函数。要使用CGO特性，需要安装C/C++构建工具链，在macOS和Linux下是要安装和GCC，在windows下是需要安装MinGW工具。同时需要保证环境变量 `CGO_ENABLED` 被设置为1，这表示CGO是被启用的状态。在本地构建时 `CGO_ENABLED` 默认是启用的，当交叉构建时CGO默认是禁止的。比如要交叉构建ARM环境运行的Go程序，需要手工设置好C/C++交叉构建的工具链，同时开启 `CGO_ENABLED` 环境变量。

import "C" 语句

如果在Go代码中出现 `import "C"` 语句这表示使用了CGO特性，在这行语句前面紧跟着的注释是一种特殊语法，里面包含的是正常的C语言代码。当确保CGO启用的情况下，还可以在当前目录中包含C或C++对应的源文件。

举个最简单的例子：

```
package main

/*
#include <stdio.h>

void printint(int v) {
    printf("printint: %d\n", v);
}
*/
import "C"
import "unsafe"

func main() {
    v := 42
    C.printint(C.int(v))
}
```

这个例子展示了cgo的基本使用方法。开头的注释中写了要调用的C函数和相关的头文件，头文件被include之后里面的所有的C语言元素都会被加入到"C"这个虚拟的包中。需要注意的是，`import "C"`语句前有特殊的注释语法，该导入语句需要单独一行，不能与其他包一同import。向C函数传递参数也很简单，就直接转化成对应C语言类型传递就可以。如上例中 `C.int(v)` 用于将强制类型转换将一个Go中的int类型值转化为C语言中的int类型，然后调用C语言定义的printint函数进行打印。

需要注意的是，Go是强类型语言，所以cgo中传递的参数类型必须与声明的类型完全一致，而且传递前必须用"C"中的转化函数转换成对应的C类型，不能直接传入Go中类型的变量。同时通过虚拟的C包导入的C语言符号并不需要是大写字母开头，它们并不受Go语言的导出规则约束。

cgo是将当前包引用的C语言符号都放到了虚拟的C包了，同样其它依赖的Go语言包内部可能也是通过cgo引入了相似的虚拟C包，但是不同的Go语言包引入的虚拟的C包之间的类型是不能通用的。这个问题约束看起来似乎没有什么影响，但是对于自己要构造一些cgo辅助函数会有一些影响。

比如我们希望在Go中定义一个C语言字符指针对应的CChar类型，然后增加一个GoString方法返回Go语言字符串：

```
package cgo_helper

import "C"

type CChar C.char

func (p *CChar) GoString() string {
    return C.GoString((*C.char)(p))
}

func PrintCString(cs *C.char) {
    print(cs.GoString())
}
```

现在我们可能会想在其它的Go语言包中也使用这个辅助函数：

```
package main

// static char* cs = "hello"
import "C"
import "./cgo_helper"

func main() {
    cgo_helper.PrintCString(C.cs)
}
```

但是这段代码是不能正常工作的。因为当前main包引入的 `C.cs` 类型的变量是当前main包的cgo构造的虚拟的C包下的char类型指针，它和cgo_helper包引入的 `*C.char` 类型是不同的。在Go语言中方法是依附于类型存在的，不同Go包中引入的虚拟的C包却是不同的类型，这导致从它们延伸出来的Go类型也是不同的类型，这最终导致了前面代码不能正常工作。

有Go语言使用经验的用户可能会建议参数转型后再传入。但是这个方法似乎也是不可行的，因为 `cgo_helper.PrintCString` 的参数是它自身包引入的 `*c.char` 类型，在外部是无法直接获取这个类型的。换言之，一个包如果在公开的接口中直接使用了 `*c.char` 等类似的虚拟C包的类型，其它的Go包是无法直接使用这些类型的，除非这个Go包同时也提供了 `*c.char` 类型的构造函数。因为这些诸多因素，如果想在 `go test` 环境直接测试这些 `cgo` 导出的类型也会于通用的限制。

#cgo 语句

在 `import "C"` 语句前的注释中可以通过 `#cgo` 语句设置相关的编译阶段和链接阶段的参数。编译阶段的参数主要是定义相关宏和指定头文件检索路径。链接阶段的参数主要是指定库文件检索路径和要链接的库文件。

```
// #cgo CFLAGS: -DPNG_DEBUG=1 -I./include
// #cgo LDFLAGS: -L/usr/local/lib -lpng
// #include <png.h>
import "C"
```

上面的代码中，`CFLAGS`部分，`-D`部分定义了宏 `PNG_DEBUG`，值为1；`-I`定义了头文件包含的检索目录。`LDFLAGS`部分，`-L`指定了链接时库文件检索目录，`-l`指定了链接时需要链接 `png` 库。

因为C/C++遗留的问题，C头文件检索目录可以是相对目录，但是库文件检索目录则需要绝对路径。如果库文件的检索目录中可以通过 `${SRCDIR}` 变量表示当前包目录的绝对路径：

```
// #cgo LDFLAGS: -L${SRCDIR}/libs -lfoo
```

上面的代码在链接时将被展开为：

```
// #cgo LDFLAGS: -L/go/src/foo/libs -lfoo
```

`#cgo` 语句主要影响 `CFLAGS`、`CPPFLAGS`、`CXXFLAGS`、`FFLAGS` 和 `LDFLAGS` 几个编译器环境变量。`CFLAGS` 针对C语言代码设置编译参数。其中，`CFLAGS`、`CPPFLAGS`、`CXXFLAGS`、`FFLAGS` 几个变量用于改变编译阶段的构建参数，`LDFLAGS` 用于设置链接时的参数。

对于在 `cgo` 环境混合使用C和C++的用户来说，可能有三种不同的编译选项：其中 `CFLAGS` 对应C语言特有的编译选项、`CXXFLAGS` 对应是C++特有的编译选项、`CPPFLAGS` 则对应C和C++共有的便于选项。但是在链接阶段，C和C++的链接选项是通用，因此这个时候已经不存在C和C++语言的区别，它们都是相同的类型的目标文件。

如果是针对特定平台的参数，可以通过Go语言的build tag来指定：

```
// #cgo amd64 386 CFLAGS: -DX86=1
```

TODO

2.4. CGO 内存模型(TODO)

TODO

2.5. C++ 类包装(TODO)

TODO

2.6. 命令行工具和构建参数(TODO)

TODO

2.7 静态库和动态库(TODO)

TODO

2.8. 封装LevelDB(TODO)

TODO

2.9. 补充说明(TODO)

TODO

第六章 go 和 web

本章将会阐述 go 在 web 开发方面的现状，并以几个典型的开源 web 框架为例，带大家深入 web 框架本身的执行流程。

同时会介绍现代企业级 web 开发面临的一些问题，以及在 golang 中如何面对，并解决这些问题。

6.1. web 开发简介

由于 `golang` 的 `net/http` 提供了基础的路由函数组合，并且也提供了丰富的功能函数。所以在 `golang` 社区里有一种观点认为用 `golang` 写 `api` 不需要框架。其看法也存在一定的道理，如果你的项目路由在个位数，`URI` 固定且不通过 `URI` 来传递参数，那么使用官方库也就足够。但在复杂场景下，官方的 `http` 库还是有些力不从心。例如下面这样的路由：

```
GET    /card/:id
POST   /card/:id
DELTE  /card/:id
GET    /card/:id/name
...
GET    /card/:id/relations
```

可见是否该用框架还是要具体问题具体分析。

`golang` 的 `web` 框架大致可以分为这么两类：

1. `router` 框架
2. `mvc` 类框架

在使用哪种框架上，大多数情况下都是看个人的喜好和公司技术人员的背景。例如公司有很多技术人员是 `php` 出身，那么他们一定会非常喜欢像 `beego` 这样的框架，但如果公司有很多 `C` 程序员，那么他们的想法可能是越简单越好。比如很多大厂的 `C` 程序员可能甚至都会去用 `C` 去写很小的 `CGI` 程序，可能本身并没有什么意愿去学习你的 `MVC` 或者更复杂的 `web` 框架，他们需要的只是一个非常简单的路由(甚至连路由都不需要，只需要一个基础的 `http` 协议处理库来帮他省掉没什么意思的体力劳动)。

`golang` 的 `net/http` 库提供的就是这样基础的功能，写一个 `http echo server` 只需要三十秒。

```
//brief_intro/echo.go
package main
import (...)

func echo(wr http.ResponseWriter, r *http.Request) {
    msg, err := ioutil.ReadAll(r.Body)
    if err != nil {
        wr.Write([]byte("echo error"))
        return
    }

    writeLen, err := wr.Write(msg)
    if err != nil || writeLen != len(msg) {
        log.Println(err, "write len:", writeLen)
    }
}

func main() {
    http.HandleFunc("/", echo)
    err := http.ListenAndServe(":8080", nil)
    if err != nil {
        log.Fatal(err)
        os.Exit(1)
    }
}
```

如果你 30 秒没有完成这个程序，检查一下自己的打字速度是不是慢了。开个玩笑。这个例子是为了说明如果你想写一个 http 协议的小程序有多么简单。如果你面临的情况比较复杂，例如几十个接口的企业级应用，直接用 net/http 库就显得不太合适了。

我们来看看开源社区中一个 kafka 监控项目中的做法：

```
//Burrow: http_server.go
func NewHttpServer(app *ApplicationContext) (*HttpServer, error) {
    ...
    server.mux.HandleFunc("/", handleDefault)

    server.mux.HandleFunc("/burrow/admin", handleAdmin)

    server.mux.Handle("/v2/kafka", appHandler{server.app, handleClusterList})
    server.mux.Handle("/v2/kafka/", appHandler{server.app, handleKafka})
    server.mux.Handle("/v2/zookeeper", appHandler{server.app, handleClusterList})
    ...
}
```

上面这段代码来自大名鼎鼎的 linkedin 公司的 kafka 监控项目 Burrow，没有使用任何 router 框架，只使用了 net/http。只看上面这段代码似乎非常优雅，我们的项目里大概只有这五个简单的 URI，所以我们提供的服务就是下面这个样子：

```

/
/burrow/admin
/v2/kafka
/v2/kafka/
/v2/zookeeper

```

如果你确实这么想的话就被骗了。我们再进行 `handleKafka` 这个函数一探究竟：

```

func handleKafka(app *ApplicationContext, w http.ResponseWriter, r *http.Request) (int, s
    pathParts := strings.Split(r.URL.Path[1:], "/")
    if _, ok := app.Config.Kafka[pathParts[2]]; !ok {
        return makeErrorResponse(http.StatusNotFound, "cluster not found", w, r)
    }
    if pathParts[2] == "" {
        // Allow a trailing / on requests
        return handleClusterList(app, w, r)
    }
    if (len(pathParts) == 3) || (pathParts[3] == "") {
        return handleClusterDetail(app, w, r, pathParts[2])
    }

    switch pathParts[3] {
    case "consumer":
        switch {
        case r.Method == "DELETE":
            switch {
            case (len(pathParts) == 5) || (pathParts[5] == ""):
                return handleConsumerDrop(app, w, r, pathParts[2], pathParts[4])
            default:
                return makeErrorResponse(http.StatusMethodNotAllowed, "request method not
            }
        case r.Method == "GET":
            switch {
            case (len(pathParts) == 4) || (pathParts[4] == ""):
                return handleConsumerList(app, w, r, pathParts[2])
            case (len(pathParts) == 5) || (pathParts[5] == ""):
                // Consumer detail - list of consumer streams/hosts? Can be config info l
                return makeErrorResponse(http.StatusNotFound, "unknown API call", w, r)
            case pathParts[5] == "topic":
                switch {
                case (len(pathParts) == 6) || (pathParts[6] == ""):
                    return handleConsumerTopicList(app, w, r, pathParts[2], pathParts[4])
                case (len(pathParts) == 7) || (pathParts[7] == ""):
                    return handleConsumerTopicDetail(app, w, r, pathParts[2], pathParts[4]
                }
            case pathParts[5] == "status":
                return handleConsumerStatus(app, w, r, pathParts[2], pathParts[4], false)
            case pathParts[5] == "lag":
                return handleConsumerStatus(app, w, r, pathParts[2], pathParts[4], true)
            }
        default:

```

```
        return makeErrorResponse(http.StatusMethodNotAllowed, "request method not sup
    }
    case "topic":
        switch {
        case r.Method != "GET":
            return makeErrorResponse(http.StatusMethodNotAllowed, "request method not sup
        case (len(pathParts) == 4) || (pathParts[4] == ""):
            return handleBrokerTopicList(app, w, r, pathParts[2])
        case (len(pathParts) == 5) || (pathParts[5] == ""):
            return handleBrokerTopicDetail(app, w, r, pathParts[2], pathParts[4])
        }
    case "offsets":
        // Reserving this endpoint to implement later
        return makeErrorResponse(http.StatusNotFound, "unknown API call", w, r)
    }

    // If we fell through, return a 404
    return makeErrorResponse(http.StatusNotFound, "unknown API call", w, r)
}
```

因为默认的 `http` 库中的 `mux` 不支持带参数的路由，`Burrow` 这个项目使用了非常蹩脚的字符串 `Split` 和乱七八糟的 `switch case` 来达到自己的目的，但实际上却让本来应该很集中的路由管理逻辑变得复杂，散落在系统的各处，难以维护和管理。如果读者细心地看过这些代码之后，可能会发现其它的几个 `handler` 函数逻辑上较简单，最复杂的也就是这个 `handleKafka`。但实际上我们的系统总是从这样微不足道的混乱开始积少成多，最终变得难以收拾。

简单地来说，只要你的路由带有参数，并且这个项目的 `api` 数目超过了 10，就尽量不要使用 `net/http` 中默认的路由。在 `golang` 开源圈应用最广泛的 `router` 是 `httpRouter`，很多开源的 `router` 框架都是基于 `httpRouter` 进行一定程度的改造。关于 `httpRouter` 路由的原理，会在本章节的 `router` 一节中进行详细的阐释。

再来回顾一下文章开头说的，开源界有这么几种框架，第一种是对 `httpRouter` 进行简单的封装，然后提供定制的 `middleware` 和一些简单的小工具集成比如 `gin`，主打轻量，易学，高性能。第二种是借鉴其它语言的编程风格的一些 `MVC` 类框架，例如 `beego`，方便从其它语言迁移过来的程序员快速上手，快速开发。还有一些框架功能更为强大，除了 `db` 设计，大部分代码直接生成，例如 `goa`。不管哪种框架，适合读者背景的就是最好的。

本章的内容除了会展开讲解 `router` 和 `middleware` 的原理，还会以现在工程界面临的问题结合 `golang` 来进行一些实践性的说明。希望没有接触过相关内容的读者能够有所受用。

附录

附录部分主要包含三个部分：第一部分是摘录量一些Go语言常见的坑和解决方案；第二部分是参考网站和参考数目；第三部分是作者信息。

附录A：Go语言常见坑

这里列举的Go语言常见坑都是符合Go语言语法的，可以正常的编译，但是可能是运行结果错误，或者是有资源泄漏的风险。

数组是值传递

在函数调用参数中，数组是值传递，无法通过修改数组类型的参数返回结果。

```
func main() {
    x := [3]int{1, 2, 3}

    func(arr [3]int) {
        arr[0] = 7
        fmt.Println(arr)
    }(x)

    fmt.Println(x)
}
```

必要时需要使用切片。

map遍历是顺序不固定

map是一种hash表实现，每次遍历的顺序都可能不一样。

```
func main() {
    m := map[string]string{
        "1": "1",
        "2": "2",
        "3": "3",
    }

    for k, v := range m {
        println(k, v)
    }
}
```

返回值被屏蔽

在局部作用域中,命名的返回值内同名的局部变量屏蔽:

```
func Foo() (err error) {
    if err := Bar(); err != nil {
        return
    }
    return
}
```

recover必须在defer函数中运行

recover捕获的是祖父级调用时的异常,直接调用时无效:

```
func main() {
    recover()
    panic(1)
}
```

直接defer调用也是无效:

```
func main() {
    defer recover()
    panic(1)
}
```

defer调用时多层嵌套依然无效:

```
func main() {
    defer func() {
        defer func() {
            func() { recover() }()
        }()
    }()
    panic(1)
}
```

必须在defer函数中直接调用才有效:

```
func main() {
    defer func() {
        recover()
    }()
    panic(1)
}
```

main函数提前退出

后台Goroutine无法保证完成任务.

```
func main() {  
    go println("hello")  
}
```

通过Sleep来回避并发中的问题

休眠并不能保证输出完整的字符串:

```
func main() {  
    go println("hello")  
    time.Sleep(time.Second)  
}
```

类似的还有通过插入调度语句:

```
func main() {  
    go println("hello")  
    runtime.Gosched()  
}
```

独占CPU导致其它Goroutine饿死

Goroutine是协作式调度, Goroutine本身不会主动放弃CPU:

```
func main() {  
    runtime.GOMAXPROCS(1)  
  
    go func() {  
        for i := 0; i < 10; i++ {  
            fmt.Println(i)  
        }  
    }()  
  
    for {} // 占用CPU  
}
```

解决的方法是在for循环加入runtime.Gosched()调度函数:

```
func main() {
    runtime.GOMAXPROCS(1)

    go func() {
        for i := 0; i < 10; i++ {
            fmt.Println(i)
        }
    }()

    for {
        runtime.Gosched()
    }
}
```

或者是通过阻塞的方式避免CPU占用:

```
func main() {
    runtime.GOMAXPROCS(1)

    go func() {
        for i := 0; i < 10; i++ {
            fmt.Println(i)
        }
    }()

    select {}
}
```

不同Goroutine之间不满足顺序一致性内存模型

因为在不同的Goroutine, main函数可能无法观测到done的状态变化, 那么for循环会陷入死循环:

```
var msg string
var done bool = false

func main() {
    runtime.GOMAXPROCS(1)

    go func() {
        msg = "hello, world"
        done = true
    }()

    for {
        if done {
            println(msg)
            break
        }
    }
}
```

解决的办法是用显示同步:

```
var msg string
var done = make(chan bool)

func main() {
    runtime.GOMAXPROCS(1)

    go func() {
        msg = "hello, world"
        done <- true
    }()

    <-done
    println(msg)
}
```

闭包错误引用同一个变量

```
func main() {
    for i := 0; i < 5; i++ {
        defer func() {
            println(i)
        }()
    }
}
```

改进的方法是在每轮迭代中生成一个局部变量

```
func main() {
    for i := 0; i < 5; i++ {
        i := i
        defer func() {
            println(i)
        }()
    }
}
```

或者是通过函数参数传入

```
func main() {
    for i := 0; i < 5; i++ {
        defer func(i int) {
            println(i)
        }(i)
    }
}
```

在循环内部执行defer语句

defer在函数退出时才能执行, 在for执行defer会导致资源延迟释放:

```
func main() {
    for i := 0; i < 5; i++ {
        f, err := os.Open("/path/to/file")
        if err != nil {
            log.Fatal(err)
        }
        defer f.Close()
    }
}
```

解决的方法可以在for中构造一个局部函数, 在局部函数内部执行defer:

```
func main() {
    for i := 0; i < 5; i++ {
        func() {
            f, err := os.Open("/path/to/file")
            if err != nil {
                log.Fatal(err)
            }
            defer f.Close()
        }()
    }
}
```

切片会导致整个底层数组被锁定

切片会导致整个底层数组被锁定，底层数组无法释放内存。如果底层数组较大会对内存产生很大的压力。

```
func main() {
    headerMap := make(map[string][]byte)

    for i := 0; i < 5; i++ {
        name := "/path/to/file"
        data, err := ioutil.ReadFile(name)
        if err != nil {
            log.Fatal(err)
        }
        headerMap[name] = data[:1]
    }

    // do some thing
}
```

解决的方法是将结果克隆一份，这样可以释放底层的数组：

```
func main() {
    headerMap := make(map[string][]byte)

    for i := 0; i < 5; i++ {
        name := "/path/to/file"
        data, err := ioutil.ReadFile(name)
        if err != nil {
            log.Fatal(err)
        }
        headerMap[name] = append([]byte{}, data[:1]...)
    }

    // do some thing
}
```

空指针和空接口不等价

比如返回了一个错误指针,但是并不是空的error接口:

```
func returnsError() error {
    var p *MyError = nil
    if bad() {
        p = ErrBad
    }
    return p // Will always return a non-nil error.
}
```

内存地址会变化

Go语言中对象的地址可能发生变化,因此指针不能从其它非指针类型的值生成:

```
func main() {
    var x int = 42
    var p uintptr = uintptr(unsafe.Pointer(&x))

    runtime.GC()
    var px *int = (*int)(unsafe.Pointer(p))
    println(*px)
}
```

当内存发送变化的时候,相关的指针会同步更新,但是非指针类型的uintptr不会做同步更新.

同理,cgo中也不能保存Go对象地址.

Goroutine 泄露

Go语言是带内存自动回收的特性，因此内存一般不会泄漏。但是Goroutine确实存在泄漏的情况，同时泄漏的Goroutine引用的内存同样无法被回收。

```
func main() {
    ch := func() <-chan int {
        ch := make(chan int)
        go func() {
            for i := 0; ; i++ {
                ch <- i
            }
        } ()
        return ch
    }()

    for v := range ch {
        fmt.Println(v)
        if v == 5 {
            break
        }
    }
}
```

上面的程序中后台Goroutine向管道输入自然数序列，main函数中输出序列。但是当break跳出for循环的时候，后台Goroutine就处于无法被回收的状态了。

我们可以通过context包来避免这个问题：

```
func main() {
    ctx, cancel := context.WithCancel(context.Background())

    ch := func(ctx context.Context) <-chan int {
        ch := make(chan int)
        go func() {
            for i := 0; ; i++ {
                select {
                    case <- ctx.Done():
                        return
                    case ch <- i:
                }
            }
        } ()
        return ch
    }(ctx)

    for v := range ch {
        fmt.Println(v)
        if v == 5 {
            cancel()
            break
        }
    }
}
```

当main函数在break跳出循环时，通过调用 `cancel()` 来通知后台Goroutine退出，这样就避免了Goroutine的泄漏。

附录B：参考资料

参考网站

- Go语言官网: <https://golang.org>
- SWIG官网: <http://swig.org>
- GopherJS官网: <http://www.gopherjs.org>
- GRPC官网: <http://www.grpc.io>
- rsc博客: <http://research.swtch.com>

参考书目

- 《Go语言圣经》: <https://gopl.io>
- 《Go语言圣经(中文版)》: <https://github.com/golang-china/gopl-zh>
- 《Go语言·云动力》: <http://www.ituring.com.cn/book/1040>
- 《Go语言编程》: <http://www.ituring.com.cn/book/967>
- 《Go语言程序设计》: <http://www.ptpress.com.cn/Book.aspx?id=35714>
- 《C程序设计语言》: <http://product.china-pub.com/14975>
- 《汇编语言:基于X86处理器》: <http://product.china-pub.com/4934543>
- 《现代x86汇编语言程序设计》: <http://product.china-pub.com/5006762>
- 《深入理解程序设计：使用Linux汇编语言》: <http://product.china-pub.com/3768972>
- 《代码的未来》: <http://product.china-pub.com/3767536>

附录C：作者简介

- 柴树杉（网络ID：[chai2010](#)）是国内第一批Go语言爱好者，创建了最早的QQ讨论组和golang-china邮件列表，组织[Go语言官方文档](#)和《[Go语言圣经](#)》的翻译工作，Go语言代码的贡献者，并开源了诸多[Go语言相关的资源](#)。