

**“Low-intrusion”モデルによるスクリプト言語用デバッガの開発**  
**Low-intrusion multi-thread debugger for network software written in scripting languages**

B-6

伊藤 泰† 永井 和宏† 佐藤 規男†  
 Yasushi Itoh Kazuhiro Nagai Norio Sato

## 1. はじめに

OS やハードウェアの性能の向上によって十分な実行速度が得られるようになったことや、その生産性の高さからスクリプト言語が普及してきた。ネットワークプログラミングにおいてはネットワークがボトルネックとなるのであまりプログラム自身の性能を気にしなくてよいことなどから、スクリプト言語が使用されることが多い。このため多くのスクリプト言語ではマルチスレッドプログラミングがサポートされている。

本論文で提案するデバッガは、主にネットワークプログラミングにおけるマルチスレッドプログラムをデバッグする際に、柔軟なスレッドの扱いをすることにより簡単にデバッグできる環境を提供する。対象言語は先進的で明快な言語構造と豊富なライブラリモジュールを持ち、オープンソースである Python<sup>[1][3]</sup>とした。

続く 2 章では本デバッガの骨子となるスレッドの扱いや適用範囲について述べ、3 章では本デバッガの要求条件を示す。具体的な機能及び実装方法については 4 章で述べ、5 章でまとめを行う。

## 2. システムの特徴と適用領域

本論文で提案するデバッガはネットワークタイプのデバッガである。デバッガを介してターゲットホストでデバッギングを自動的に起動することが可能である。手動でデバッギングを起動しておいて他ホストからデバッガを接続することも可能である。また、同時に複数のプロセスを扱えるので、ネットワークプログラムにて通信元と通信先の双方を同時にデバッギング可能である。

従来あるデバッガの振る舞いは“Stop-the-world”モデルである。“Stop-the-world”モデルではデバッギング操作を行うため対象プロセス内の全てのスレッドが停止する。Python の標準的なデバッガ Pdb もシングルスレッドプログラムにしか対応していない。

これに対し本論文で提案する“Low-intrusion”モデルではデバッギング操作を行うために 1 つのスレッドを停止することはあっても、プログラム(プロセス)全体を停止する必要が無く、他のスレッドは実行を継続する。また、他のスレッドに対しても個別にデバッギングすることも可能である。

“Low-intrusion”モデルが有用となるのは、追跡すべき対象スレッド以外のスレッドに対して影響を最小限にした状態で、デバッギング対象スレッド以外のスレッドが何らかの処理を依頼または受け付けるような場合である。例としては、Boss-Worker パターンの並行サーバプログラムや Producer-Consumer パターンのプログラムが挙げられる。このような場合には全スレッドをユーザの制御下に置く必要がある。

## 3. 要求条件

“Low-intrusion”であることに加えて本システムに求められる条件として以下の A, B が挙げられる。

- A) スレッドモジュールの利用する C レベルのスレッド実装に依存しないこと。

Python のスレッドモジュールは C レベルのスレッドライブラリに依存して実装され、そのスレッドライブラリを複数の種類から選択できるようになっている。このため、デバッガの実装に特定のネイティブスレッドライブラリを利用することを想定できない。また、Python のみで書かれたプログラムはプラットフォーム移植性が高いのでデバッガもそうである必要がある。

- B) GUI を備えていること。

本システムは多数のスレッドを並行してデバッギングすることを想定しているので、スレッドの指定と操作を容易にする GUI が必須である。

## 4. 機能と実装

本章では本論文で提案するデバッガのシステム構成を述べる。

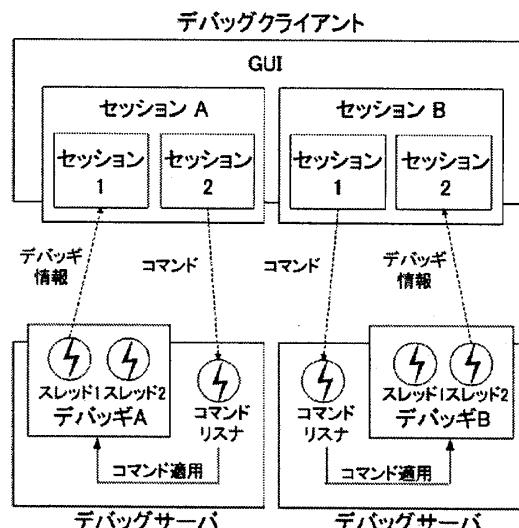


図 1. システム構成.

本システムは図 1 のようにユーザインターフェースを提供するクライアントとローカル・リモートホストで動作しデバッギングを制御する一つ以上のサーバから構成される。

“コマンド”は GUI 経由で送られるデバッギングコマンドで、“デバッギング情報”はコマンドにより変化したデバッギングの状態やコマンドによる問い合わせへの応答である。“Low-intrusion”モデルではコマンドとデバッギング情報は非同期にやり取りされる。

† 金沢工業大学大学院工学研究科

## 4.1 機能

図2に示すスクリーンショットを基に説明する。

ウィンドウ①にデバッグ対象のプロセスとスレッドがツリーで表示される。スレッドノードを選択することにより、他の3つのウィンドウがそのスレッドとのデバッグセッションに対応したものに切り替わる。他の3つのウィンドウはソースブラウザとコマンドシェルとデバッギングのアウトプットである。

ウィンドウ②はデバッギングの標準出力やサーバの出力を表示する。

ウィンドウ③はソースブラウザである。ブレークポイントの操作などが行える。

ウィンドウ④はコマンド入力用CUIである。

ツールバーにはサーバとの接続などのコマンドや、頻繁に利用するステップ実行等に対応するアイコンがある。

## 4.2 クライアントの実装

クライアント(図1上)はGUI部とサーバと通信するデバッギングプロキシ部で構成され、GUIイベントとサーバからのイベントを監視する。GUIの記述に PyQt<sup>1</sup>モジュール<sup>[4]</sup>を用いることにより、シングルスレッドでこれらのイベントを受信することが容易に出来、シンプルな構成になる<sup>2</sup>。

## 4.3 サーバの実装

サーバ(図1下)は、コマンドリスナとコールバックスクリプトとtmcモジュールから構成した。

コマンドリスナはクライアントからのコマンドを受付ける専用のデーモンスレッドである。コマンドリスナは受けたコマンド<sup>3</sup>を実行し、コマンドの機能に応じたファイルタリング情報を設定する。

コールバックスクリプトはスレッドがトレース状態であ

る時にインタプリタから呼び出される。コールバックスクリプトはデバッギング情報をフィルタリングしてクライアントに通知し、必要なら該当スレッドの実行を中断する。

tmcモジュールはPythonインタプリタの拡張部でデバッガの他の部分に、スレッド毎のトレースフック設定機能を提供する。実装はC記述のシェアドライブラリとした。

また、インタプリタはPOSIXスレッド<sup>[2]</sup>をブラックボックスとして利用する実装である<sup>5</sup>ため、スレッドの状態情報は外部で補完する必要がある。これはThreadingクラスをデバッギング時に動的に拡張することにより実現した。

## 5.まとめ

本研究にてスクリプト言語Python用のネットワークタイプマルチスレッドデバッガを試作した。“Low-intrusion”モデルを適用することでマルチスレッドプログラムをデバッグする際の新しい方向性を示した。

今後はRuby等他言語へのデバッギングシステムの移植や、“Low-intrusion”と“High-intrusion”的切替え、言語の動的特徴を利用したフィルタリング等を予定している。

## 参考文献

- [1] Python Language Website, <http://www.python.org/>
- [2] David Butenhof, “Programming with POSIX Threads”, Addison Wesley Longman (1997), 邦訳：“POSIXスレッドプログラミング”，油井尊，宗方あゆむ訳，アジソン・ウェスレイ・パブリッシャーズ・ジャパン株式会社 (1998).
- [3] David M. Beazley, “Python Essential Reference”, NEW-RIDERS (2000); 邦訳：“Pythonテクニカルリファレンス”，習志野弥治朗訳，ピアソン・エデュケーション (2000).
- [4] PyQt, <http://www.riverbankcomputing.co.uk/pyqt/>

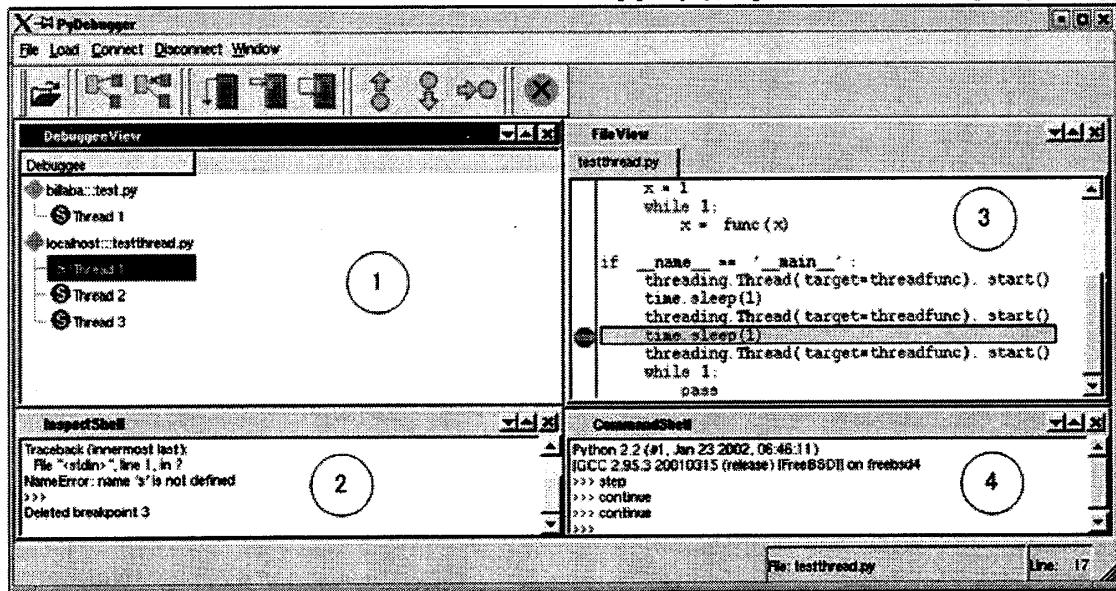


図2. GUIのスクリーンショット。

<sup>1</sup> QtツールキットのPythonバインディング

<sup>2</sup> Qtによりウィジェットの一種として提供されているソケットを用いる。Qtはスレッドセーフでないのでこのウィジェットは有用である。

<sup>3</sup> 式評価、スレッド、スタック、ソースの読み出し

<sup>4</sup> ブレークポイント設定とステップ実行要求

<sup>5</sup> GNU Pth等の他のスレッドライブラリにもオプションとして対応している。