

● J2Kad15D「スレッド① (Thread クラス)」

(実践編 P.31「複数のクラス宣言を持つプログラムコード」、P.61「方法 1 : Thread クラスを拡張する」)

MyThread クラスと J2Kad15D クラス (リスト 1) を作成し動作確認せよ。なお、MyThread クラスは Thread クラスを継承し、ファイル「J2Kad15D.java」に作成すること。

MyThread クラスの仕様 (Thread クラスを継承、ファイル「J2Kad15D.java に作成」)

メンバ	仕様
public void run()	① 0 から 99 まで「run : 0」「run : 1」…「run : 99」と順次表示する。 ② 表示が終了したら「run : 終了しました!」と表示する。

リスト 1 : 「スレッド① (Thread クラス)」 (ファイル「J2Kad15D.java」)

MyThread クラスを作成

```
public class J2Kad15D {
    public static void main(String[] args) {
        MyThread クラスを生成しスレッド開始
        for (int i = 0; i < 100; i++) {
            System.out.println("main : " + i);
        }
        System.out.println("main : 終了しました!");
    }
}
```

課題完成時の画面①

```
run : 0
main : 0
run : 1
main : 1
run : 2
main : 2
⋮
main : 67
run : 70
main : 68
run : 71
run : 72
⋮
run : 95
main : 99
run : 96
main : 終了しました!
run : 97
run : 98
run : 99
run : 終了しました!
```

課題完成時の画面②

```
run : 0
run : 1
run : 2
⋮
run : 25
main : 0
run : 26
main : 1
run : 27
main : 2
run : 28
⋮
run : 98
run : 99
main : 60
run : 終了しました!
main : 61
⋮
main : 98
main : 99
main : 終了しました!
```

run と main の実行タイミングは
実行するごとに異なる

● J2Kad15C 「スレッド② (Runnable インターフェイス)」

(実践編 P.63「方法 2 : Runnable インターフェイスを実装する」、P.67「スレッドの処理が終わるのを待つ」)

Sheep クラスが準備されている。Sheep クラスを継承して SheepRunner クラスを作成しスレッドとして実行せよ。また、main メソッドにはスレッドの終了を確認する処理を作成せよ。

Sheep
name : String
...

SheepRunner クラスの仕様 (Sheep クラスを継承、ファイル「J2Kad15C.java に作成」)

メソッド	仕様
public void run()	① 「xx が走ります！」と表示する (xx は名前)。 ② 「xx : 残り 100 メートル」「xx : 残り 99 メートル」… 「xx : 残り 1 メートル」と順次表示する。 ③ 「xx : ゴールしました！」と表示する。

リスト 1 : 「スレッド② (Runnable インターフェイス)」 (ファイル「J2Kad15C.java」)

SheepRunner クラスを作成

```
public class J2Kad15C {
    public static void main(String[] args) {
        SheepRunner クラスをスレッドとして開始
        スレッドが終了するのを待つ
        System.out.println("おつかれさまでした！");
    }
}
```

課題完成時の画面

```
ガリレオが走ります！
ガリレオ: 残り 100 メートル！
ガリレオ: 残り 99 メートル！
ガリレオ: 残り 98 メートル！
ガリレオ: 残り 97 メートル！
ガリレオ: 残り 96 メートル！
ガリレオ: 残り 95 メートル！
ガリレオ: 残り 94 メートル！
    ⋮
ガリレオ: 残り 10 メートル！
ガリレオ: 残り 9 メートル！
ガリレオ: 残り 8 メートル！
ガリレオ: 残り 7 メートル！
ガリレオ: 残り 6 メートル！
ガリレオ: 残り 5 メートル！
ガリレオ: 残り 4 メートル！
ガリレオ: 残り 3 メートル！
ガリレオ: 残り 2 メートル！
ガリレオ: 残り 1 メートル！
ガリレオ: ゴールしました！
おつかれさまでした！
```

「おつかれさまでした！」は
main メソッドが表示する。

● J2Kad15B 「そうだ！銀行へ行こう！！（スレッド版）」

(実践編 P.71 「マルチスレッドで問題が生じるケース」、P.74 「スレッドの同期」)

ECC 銀行が預金者を募集した！「あの ECC なら絶対大丈夫！」ということで定員いっぱいの 100 人が集まった。それぞれ 1 回あたり 1 円の預金を 1 万回繰り返し、計 1 万円預けた。ところが本来 100 万円 (1 万円×100 人) 集まっているはずの預金が少し足りない！このままでは ECC の信用にキズがつく。原因を究明し再発防止に努めよ！

- ① Bank クラス (銀行)、Customer クラス (預金者) を作成し、実際に預金額がおかしくなるのを確認せよ。
- ② 金額がおかしくならないようにプログラムを修正せよ。

Bank クラスの仕様 (ファイル「J2Kad15B.java に作成」)

メンバ	仕様
private static int money	預金額、初期値は 0。
public static int getMoney()	money の値を返す。
public static void addOneYen()	1 円預金する (money の値を 1 増やす)。

Customer クラスの仕様 (Thread クラスを継承、ファイル「J2Kad15B.java に作成」)

メンバ	仕様
コンストラクタ	「預金者がやってきた！「がんばってお金を預けるぞ！」と表示する。
public void run()	1 円預金を 1 万回繰り返す。

main メソッドの仕様

- ① Customer クラスのインスタンスを 100 個生成する。
- ② 生成したインスタンスをスレッドとして開始する。
- ③ すべてのスレッドの処理が終了するのを待つ。
- ④ 預金額を表示する。

課題完成時の画面 (仕様①まで)

```

お金を預けるのなら信用と信頼の ECC 銀行へ！
預金者がやってきた！「がんばってお金を預けるぞ！」
預金者がやってきた！「がんばってお金を預けるぞ！」
  ⋮
預金者がやってきた！「がんばってお金を預けるぞ！」
預金額は 860902 円です！
  
```

仕様通りに作ったとき。預金額が足りない！

課題完成時の画面 (仕様②まで)

```

お金を預けるのなら信用と信頼の ECC 銀行へ！
預金者がやってきた！「がんばってお金を預けるぞ！」
預金者がやってきた！「がんばってお金を預けるぞ！」
  ⋮
預金者がやってきた！「がんばってお金を預けるぞ！」
預金額は 1000000 円です！
  
```

原因究明して対処すると正しい預金額になる。

● J2Kad15A「ウサギ vs カメ」(実践編 P.66「スレッドの処理を一定時間停止させる」)

ウサギとカメが競争する処理を作成せよ。距離は 1000 メートル、ウサギはカメがスタートしてから 5 秒後にスタートするものとする。

Rabbit1 クラスの仕様 (ファイル「J2Kad15A.java に作成」)

メンバ	仕様
コンストラクタ	「ウサギがやってきた!」と表示する。
public void run()	① 「ウサギが走ります!」と表示する。 ② 距離を 1000 から 0 までカウントダウンする。 このとき 10 メートルごとに「ウサギ: 残り xx メートル」(xx は残りの距離) と表示する。 ③ 距離が 0 になったら「ウサギ: ゴールしました!」と表示する。

Turtle1 クラスの仕様 (ファイル「J2Kad15A.java に作成」)

メンバ	仕様
コンストラクタ	「カメがやってきた!」と表示する。
public void run()	① 「カメが走ります!」と表示する。 ② 距離を 1000 から 0 までカウントダウンする。 ただしカウントダウンする前に 10 ミリ秒のウェイトを入れる。 このとき 10 メートルごとに「カメ: 残り xx メートル」(xx は残りの距離) と表示する。 ③ 距離が 0 になったら「カメ: ゴールしました!」と表示する。

main メソッドの仕様

- ① 「ウサギとカメが競争します!」と表示し、Rabbit1 と Turtle1 のインスタンスを生成する。
- ② カメのスレッドを開始する。
- ③ 5 秒 (5000 ミリ秒) ウェイトしてからウサギのスレッドを開始する。

課題完成時の画面

ウサギとカメが競争します!
ウサギがやってきた!
カメがやってきた!
カメが走ります!
カメ: 残り 1000 メートル!
カメ: 残り 990 メートル!
:
カメ: 残り 540 メートル!
ウサギが走ります!
ウサギ: 残り 1000 メートル!
ウサギ: 残り 990 メートル!
:
ウサギ: 残り 10 メートル!
ウサギ: ゴールしました!
カメ: 残り 530 メートル!
:
カメ: 残り 10 メートル!
カメ: ゴールしました!

← 5 秒後にウサギがスタート

● J2Kad15S 「眠りウサギ参戦！」※Runnable インターフェイスを使うこと

J2Kad15A の Rabbit1 クラスと Turtle1 クラスは動物の名前（ウサギ、カメ）と距離をカウントダウンするときのウェイト（ウサギ：ウェイトなし、カメ：10 ミリ秒のウェイト）が異なるだけで、あとの処理は同じである。

- ① 共通部分を Animal クラスとして定義し、Animal クラスを継承してあらためて Rabbit2 クラス（Rabbit1 と同等の仕様）と Turtle2 クラス（Turtle1 と同等の仕様）を作成せよ。なお、今回は Thread クラスではなく（Runnable インターフェイスの練習も兼ねて）Runnable インターフェイスを使うこと。
- ② さらに Sleepy クラス（眠りウサギ、ときどき昼寝する）を追加し、ウサギと同じく 5 秒後にスタートするようにせよ。なお、Sleepy の仕様は以下の通り。

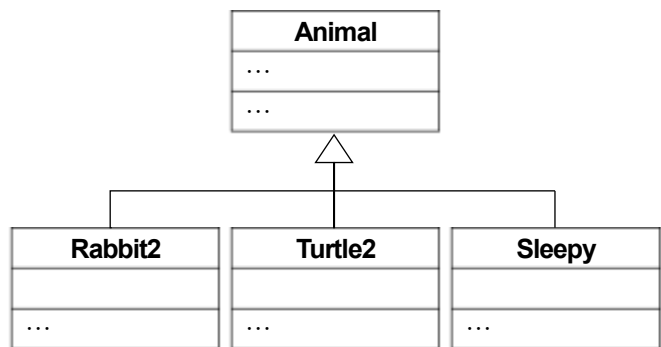
Sleepy クラスの仕様

- ・名前：「眠りウサギ」
- ・カウントダウンのとき、100 分の 1 の確率で昼寝する。

「眠りウサギは昼寝した！！」と表示

→500 ミリ秒ウェイト

→「眠りウサギは目を覚ました！！」と表示



課題完成時の画面

ウサギとカメと眠りウサギが競争します！
 ウサギがやってきた！
 カメがやってきた！
 眠りウサギがやってきた！
 カメが走ります！
 カメ：残り 1000 メートル！
 カメ：残り 990 メートル！
 ⋮
 カメ：残り 540 メートル！
 ウサギが走ります！
 ウサギ：残り 1000 メートル！
 ウサギ：残り 990 メートル！
 眠りウサギが走ります！
 ウサギ：残り 980 メートル！
 ⋮
 ウサギ：残り 820 メートル！
 眠りウサギ：残り 1000 メートル！
 ウサギ：残り 810 メートル！
 眠りウサギ：残り 990 メートル！
 ⋮
 ウサギ：残り 720 メートル！
 眠りウサギは昼寝した！！
 ウサギ：残り 710 メートル！
 ウサギ：残り 700 メートル！
 ⋮

(続き)

ウサギ：残り 20 メートル！
 ウサギ：残り 10 メートル！
 ウサギ：ゴールしました！
 カメ：残り 530 メートル！
 カメ：残り 520 メートル！
 カメ：残り 510 メートル！
 カメ：残り 500 メートル！
 カメ：残り 490 メートル！
 眠りウサギは目を覚ました！！
 眠りウサギ：残り 910 メートル！
 眠りウサギは昼寝した！！
 カメ：残り 480 メートル！
 ⋮
 カメ：残り 20 メートル！
 カメ：残り 10 メートル！
 カメ：ゴールしました！
 眠りウサギは目を覚ました！！
 眠りウサギ：残り 30 メートル！
 眠りウサギ：残り 20 メートル！
 眠りウサギ：残り 10 メートル！
 眠りウサギ：ゴールしました！

運が良ければカメが眠りウサギに勝つこともある。

● J2Kad15X 「右折できません！（デッドロック）」※実践編 P.69、P.113

車を表す Car クラスが準備されている。課題完成時の画面を参考に以下の仕様で交通渋滞のシミュレーションを行え。道路は片側 1 車線（対向車線と合わせて 2 車線）、それぞれ「レーン 1」「レーン 2」とする。

レーン (Lane クラス) の仕様（スレッドとして並行処理する、クラス定義は各自で考えること）

- ・ 10 分の 1 の確率で車 (Car クラス) が並んでいく。
- ・ 5 分の 1 の確率で先頭の車が右折する。ただし対向車線に車が 5 台以上並んでいるときは右折できない。
- ・ 並んでいる車は Queue インターフェイスを介して LinkedList に格納する（使い方は実践編 P.113 「LinkedList クラスによるキュー」参照）。
- ・ スレッドの停止は running フラグを作って行う（実践編 P.69 「スレッドを止める」参照）。

main メソッドの仕様

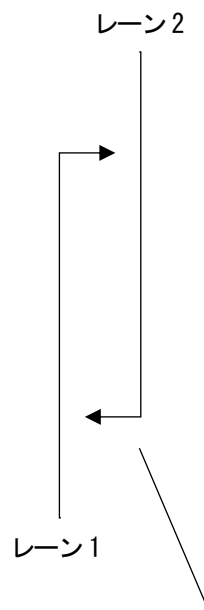
- ① Lane クラスのインスタンスを 2 つ生成する（レーン 1、レーン 2 とする）。
- ② それぞれもう片方を対向車線として設定する（レーン 1 にはレーン 2 を設定、レーン 2 にはレーン 1 を設定する）。
- ③ レーン 1、レーン 2 ともにスレッドを開始する。
- ④ 50 ミリ秒ウェイトする。
- ⑤ レーン 1、レーン 2 ともに停止させる。

課題完成時の画面（デッドロックが発生したパターン）

```

レーン 2：シエンタがやってきた！現在の行列：○
レーン 1：エクリプスがやってきた！現在の行列：○
レーン 2：シエンタは右折した！現在の行列：なし
レーン 1：エクリプスは右折した！現在の行列：なし
レーン 2：アルトがやってきた！現在の行列：○
レーン 1：クラウンがやってきた！現在の行列：○
レーン 2：アルトは右折した！現在の行列：なし
レーン 1：プリウスがやってきた！現在の行列：○○
    ⋮
レーン 1：フィットは右折した！現在の行列：○○○○○○○○○○
レーン 1：スイフトがやってきた！現在の行列：○○○○○○○○○○
レーン 2：アルトは右折できない！現在の行列：○○○
レーン 1：フェアレディ Z は右折した！現在の行列：○○○○○○○○○○
レーン 2：デリカがやってきた！現在の行列：○○○○
レーン 1：セレナは右折した！現在の行列：○○○○○○○○○○
レーン 2：カムリがやってきた！現在の行列：○○○○○
レーン 1：スカイラインは右折できない！現在の行列：○○○○○○○○○○
レーン 2：アルトは右折できない！現在の行列：○○○○○
レーン 1：ハリヤーがやってきた！現在の行列：○○○○○○○○○○
レーン 2：アコードがやってきた！現在の行列：○○○○○○○
レーン 1：スカイラインは右折できない！現在の行列：○○○○○○○○○○
レーン 2：インサイトがやってきた！現在の行列：○○○○○○○○○
レーン 1：ミラーージュがやってきた！現在の行列：○○○○○○○○○○○○
レーン 2：アルトは右折できない！現在の行列：○○○○○○○○○
レーン 1：スカイラインは右折できない！現在の行列：○○○○○○○○○○○○
    ⋮
  
```

デッドロックのイメージ



対向車線に 5 台以上並んでいると右折できない。



レーン 1・2 ともに右折できないとキューから車を取り出す処理ができなくなり、行列がどんどん長くなっていく（デッドロック）。