readme.md 2025-05-13

Title: NTU IM Operating-System HW 03

Student ID: R12631070

Name: 林育新

問答題 (6.14)

6.14 題目解答:

a. 請說明此程式碼中有哪些競爭條件(race condition)?

allocate_process() 和 release_process() 對共享變數 number_of_processes 存在競爭條件。

b. 假設有一個名為 mutex 的互斥鎖, 並提供 acquire() 與 release() 兩個操作。請指出在程式中應該在哪些 地方加上鎖來防止競爭條件。

```
int allocate_process() {
  int new_pid;
   acquire(mutex); // A 鎖定互斥鎖
   if (number_of_processes == MAX_PROCESSES) {
      return -1;
   } else {
     /* 修改共享資源 */
     ++number_of_processes;
   }
   return new pid;
}
void release_process() {
   acquire(mutex); // 🖺 鎖定互斥鎖
   /* 修改共享資源 */
   --number_of_processes;
   }
```

程式題 hw3.c (6.33)

readme.md 2025-05-13

1. 使用方式

```
Make
./hw3
```

2. 算法解釋:

蒙特卡羅方法: 用大量隨機資料來模擬問題的解答,並從中估算出結果。

假設有一個半徑為1的圓(面積為π),內接於一個邊長為2的正方形(面積為4)中。

隨機產生大量的點落在這個正方形內,統計有多少點落在圓內。

估計的 π 值: $\pi \approx 4 \times (圓內點數量) / (總點數量) ; 概念相當於 正方形面積 * (圓形面積/正方形面積)。$

3. 子線程邏輯:

。 生成隨機點並計算圓內點數, 結束前用mutex更新global的point數量。

```
void *generate_points(void *arg)
   const int POINTS_PER_THREAD = 1000; // 每個線程固定生成1000個點
   unsigned long long local_count = 0; // 本地計數器
   // 初始化隨機數生成器 (使用線程ID作為種子)
   unsigned int seed = time(NULL) ^ pthread_self();
   for (int i = 0; i < POINTS_PER_THREAD; ++i)</pre>
       // 生成[-1, 1]範圍內的隨機數
       double x = (double)rand_r(\&seed) / RAND_MAX * 2.0 - 1.0;
       double y = (double)rand r(&seed) / RAND MAX * 2.0 - 1.0;
       // 檢查點是否在單位圓內 (x² + y² ≤ 1)
       if (x * x + y * y <= 1.0)
       {
           local count++; // 如果在圓內,本地計數加1
       }
   }
   // 使用互斥鎖安全地更新全域計數
   pthread mutex lock(&mutex); // 上鎖
   points in circle += local count; // 更新圓內點數
   pthread_mutex_unlock(&mutex); // 解鎖
   return NULL;
}
```

4. 主線程邏輯:

- o pthread_create 創建線程。
- 。 pthread_join 等待所有子線程完成以後, 計算π的估計值。

readme.md 2025-05-13

```
int main()
{
   const int NUM_THREADS = 5; // 固定創建5個線程
   pthread_t threads[NUM_THREADS]; // 線程陣列
   // 初始化隨機數種子 (僅用於主線程)
   srand(time(NULL));
   // 創建並啟動所有線程
   for (int i = 0; i < NUM_THREADS; ++i)</pre>
       pthread_create(&threads[i], NULL, generate_points, NULL);
   }
   // 等待所有線程完成
   for (int i = 0; i < NUM_THREADS; ++i)</pre>
       pthread_join(threads[i], NULL);
   }
   // 計算並輸出π的估算值
   double pi_estimate = 4.0 * points_in_circle / (NUM_THREADS *
1000.0);
   printf("估算的π值: %.15f\n", pi_estimate);
   printf("總點數: %d\n", NUM_THREADS * 1000);
   printf("圓內點數: %llu\n", points_in_circle);
   // 銷毀互斥鎖
   pthread_mutex_destroy(&mutex);
   return 0;
}
```