

UNIVERSIDADE FEDERAL DO RIO DE JANEIRO - UFRJ

INSTITUTO DE MATEMÁTICA – IM DEPARTAMENTO DE CIÊNCIA DA COMPUTAÇÃO – DCC

ESTUDO SOBRE THREADS

Disciplina: Sistemas Operacionais Professor: Thomé

Júlio César Machado Bueno106033507Luiza Diniz e Castro107362705Roberta Santos Lopes107362886

Sumário

Estudo de Comandos	3
pthread_create()	3
pthread_join()	4
pthread_exit()	5
pthread attr init()	5
pthread_attr_setscope()	7
Prog1	
Funcionamento	8
Configuração da máquina utilizada no desenvolvimento e testes	8
Comparação de desempenho entre as versões	8
Análise dos resultados e conclusões	9
Prog2	10
Especificações gerais	
Versão 1	
Estrutura e Análise	11
Versão 2	12
Estrutura e Análise	12
Interface e Operação	
Apêndice	
Prog1.c	
Método de execução	20

Estudo de Comandos

pthread create()

A função *pthread_create()* é uma função que possibilita a criação de uma nova *thread* a partir de parâmetros configurados na inicialização das estruturas *pthread_attr_t* e *pthread_t* utilizando a implementação POSIX *thread* presente no cabeçalho *pthread.h*.

Cada thread criada na linguagem C executa uma função definida no código. As variáveis locais são acessíveis por thread. No caso dos recursos compartilhados, todas as threads tem acesso. Ao contrário da criação de um subprocesso, onde o subprocesso executa todo o código do processo pai a partir do momento em que foi criado (através do comando fork()), a thread executa somente o código definido pela função especificada na sua criação.

Para a execução da função pthread_create é necessário a passagem dos argumentos:

- Variável do tipo pthread_t, que identifica a thread
- Variável do tipo pthread_attr_t , que identifica os atributos da thread
- (essa variável tem o valor NULL se não há execução de pthread_attr_init(), que inicializa os atributos da thread)
- Função a ser executada pela thread
- Ponteiro para a variável passada como argumento para a função

A função *pthread_create()* retorna o valor 0 (zero) se a *thread* foi criada com sucesso. Caso contrário, retorna o número do erro associado a falha da criação da *thread*.

A seguir um exemplo de uso da função pthread_create():

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
//Inclui o cabeçalho para a criação da thread
#include <pthread.h>
int print(void *arg) {
  printf("%s", arg);
int main(void){
  //Cria os valores da thread
  pthread t thread;
  int retorno;
  //Define o argumento a ser passado
  char string[256] = "Mensagem exibida pela Thread criada!";
  //Cria de fato a thread
  retorno = pthread_create(&thread, NULL, print, (void*) &string);
  //Verifica se houve um erro ao criar a thread
  if(retorno != 0){
     printf("Erro número %i ao criar a thread", retorno);
     exit(1);
  exit(0);
```

pthread join()

Ao executar a função pthread_join(), uma thread fica suspensa enquanto outra thread, passada como parâmetro não é terminada ou cancelada. Ou seja, a thread "pai" fica aguardando o término ou o cancelamento da thread "filha". Análogo aos conceitos de subprocessos, a função pthread_join() tem a mesma funcionalidade que o wait(). Dessa forma, o pthread_join é responsável pela sincronização entre as threads, para os casos em que a continuação da execução de uma thread "pai" depende do término da execução de uma thread "filha".

Argumentos necessários:

- pthread t utilizado na função pthread create().
- thread_return, que é o valor de retorno da thread, usualmente NULL.

A seguir um exemplo da execução de pthread_join():

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
//Inclui o cabeçalho para a criação da thread
#include <pthread.h>
int print(void *arg) {
  printf("%s", arg);
int main(void){
  //Cria os valores da thread
  pthread t thread;
  int retorno;
  //Define o argumento a ser passado
  char string[256] = "Mensagem exibida pela Thread criada!";
  //Cria de fato a thread
  retorno = pthread create(&thread, NULL, print, (void*) &string);
  //Verifica se houve um erro ao criar a thread
  if(retorno != 0){
     printf("Erro número %i ao criar a thread", retorno);
     exit(1);
  }
  //Aguarda o retorno da thread criada
  pthread join(&thread, NULL);
  exit(0);
```

pthread_exit()

A função *pthread_exit()* termina a execução da *thread* corrente. Caso a *thread* "pai" tenha executado o comando *pthread_join()* para esta *thread* "filho" em questão, *pthread_exit()* pode retornar um valor que será disponível à *thread* "pai". Como padrão, retorna-se o valor *NULL*.

O valores das variáveis locais são liberados na chamada de *pthread_exit()*. Já recursos compartilhados continuam disponíveis no sistema mesmo que a sua *thread* foi terminada.

A seguir o exemplo do comnado *pthread_exit()*:

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
//Inclui o cabeçalho para a criação da thread
#include <pthread.h>
int print(void *arg) {
  printf("%s", arg);
  pthread exit(NULL);
int main(void){
  //Cria os valores da thread
  pthread t thread;
  int retorno;
  //Define o argumento a ser passado
  char string[256] = "Mensagem exibida pela Thread criada!";
  //Cria de fato a thread
  retorno = pthread create(&thread, NULL, print, (void*) &string);
  //Verifica se houve um erro ao criar a thread
  if(retorno != 0){
     printf("Erro número %i ao criar a thread", retorno);
     exit(1);
  //Aquarda o retorno da thread criada
  pthread join(&thread, NULL);
  exit(0);
```

pthread attr init()

Inicializa atributos padrões para uma *thread* que será criada. Esta função é importante para a que se possa configurar os atributos de execução da *thread* de forma flexível.

pthread_attr_init() recebe como parâmetro um endereço de memória para uma variável do tipo pthread_attr_t (que identifica a thread). É possível iniciar uma nova thread com pthread_create sem inicializar atributos para a mesma. Nesse caso, o SO configura valores padrões para a nova thread. A seguir uma tabela que informa os valores padrões do SO para a criação de uma thread. Também pode-se destruir os atributos de uma thread através da funçao pthread attr destroy().

Atributo	Padrão	
Detach state	PTHREAD_CREATE_JOINABLE	
Scope	PTHREAD_SCOPE_PROCESS	
Inherit scheduler	PTHREAD_INHERIT_SCHED	
Scheduling policy	SHCED_OHTER	
Scheduling order	0	
Guard size	4096 bytes	
Stack address	#Address	
Stak size	#Address size in bytes	

No exemplo a seguir, como não há modificação dos atributos, a execução de *pthread_create()* somente com o atributo inicializado como parâmetro é a mesma que execução com o argumento *NULL* como parâmetro.

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
//Inclui o cabeçalho para a criação da thread
#include <pthread.h>
int print(void *arg) {
  printf("Mensagem exibida pela Thread criada!");
  pthread exit(NULL);
int main(void) {
  //Cria os valores da thread
  pthread t thread;
  pthread attr t atributosThread;
  int retorno;
  //Inicializa os atributos da thread
  pthread attr init(&atributosThread);
  //Cria de fato a thread
  retorno = pthread create(&thread, &atributosThreads, print, NULL);
  //Verifica se houve um erro ao criar a thread
  if(retorno != 0){
     printf("Erro número %i ao criar a thread", retorno);
      exit(1);
  //Aguarda o retorno da thread criada
  pthread join(&thread, NULL);
  exit(0);
```

pthread_attr_setscope()

Configura o atributo *SCOPE* da *thread* a ser iniciada. Desta forma configura o nível de execução da nova *thread*, se será no nível *kernel* ou no nível usuário. A *pthread_attr_setscope()* faz parte da família de funções *pthread_attr_set*()* que configura os parâmetros da *thread* a ser criada. Em casos de sucesso, a *pthread_attr_setscope* retorna zero, caso contrário retorna o número correspondente ao erro. Ela recebe os seguintes itens como parâmetro.

- Endereço de memória para a variável do tipo thread_attr_t
- Constante do SO que define o nível de execução da nova thread :
 - PTHREAD_SCOPE_PROCESS para execução em nível usuário, padrão do SO.
 - PTHREAD_SCOPE_SYSTEM para execução em nível *kernel*.

Configuração do atributo *SCOPE* através de pthread_attr_setscope() para a criação de uma *thread* de nível *kernel*:

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
//Inclui o cabeçalho para a criação da thread
#include <pthread.h>
int print(void *arg) {
  printf("%s", arg);
  pthread exit(NULL);
int main(void) {
  //Cria os valores da thread
  pthread t thread;
  pthread attr t atributosThread;
  int retorno;
  //Define o argumento a ser passado
  char string[256] = "Mensagem exibida pela Thread criada!";
  //Inicializa os atributos da thread
  pthread attr init(&atributosThread);
  //Configura a thread como thread do nível kernel
  pthread attr setscope&atributosThread, PTHREAD SCOPE SYSTEM);
  //Cria de fato a thread
  retorno = pthread create(&thread, &atributosThreads, print, (void*) &string);
  //Verifica se houve um erro ao criar a thread
  if(retorno != 0){
     printf("Erro número %i ao criar a thread", retorno);
     exit(1);
  //Aguarda o retorno da thread criada
  pthread join(&thread, NULL);
  exit(0);
```

Prog1

Funcionamento

- O Prog1 utiliza a criação de *threads* para o cálculo do Produto Interno descrito na especificação do trabalho utilizando os comandos pthread_create(), pthread_join(), pthread_exit() associados ao uso de:
 - Comunicação inter-threads (através de POSIX).
 - Manipulação de sequência de execução inter-threads (através do pthread_join()).
 - Término e retorno de threads.

Configuração da máquina utilizada no desenvolvimento e testes

Foram realizados dois testes nas máquinas do LCI-UFRJ. De acordo com a especificação do trabalho, o primeiro teste utilizou apenas um dos núcleos do processador e o segundo teste utilizou os dois núcleos disponíveis.

Configuração da máquina onde o teste foi realizado:

Intel Core 2 Duo E7300 2,66GHz (2 núcleos)

2 GB Memória RAM

HD 40 GB

Sistema Operacional: Linux Gentoo World

Comparação de desempenho entre as versões

Utilizando-se a máquina descrita anteriormente, foi avaliada a performance dos seguintes programas que calculam o produto interno de uma matriz: Prog1.c (versão utilizando threads) e Prog3c.c (versão utilizando subprocessos – a escolha desta versão foi devido ao seu melhor desempenho dentre as versões apresentadas no trabalho 1).

A escolha dos parâmetros de entrada para os testes ocorreu de forma a garantir uma comparação válida, considerando a natureza de cada programa.

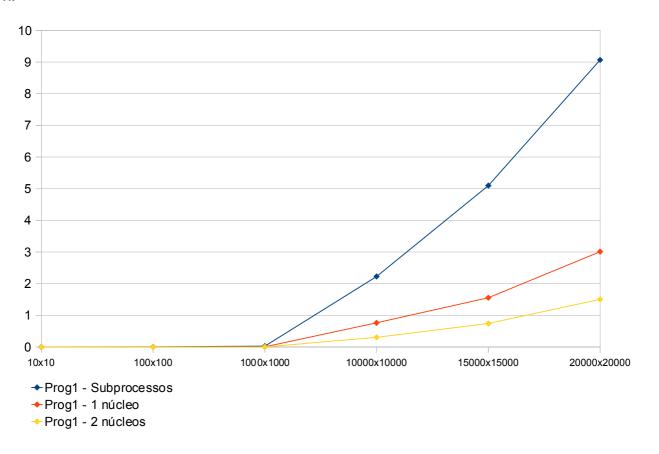
Os resultados obtidos através da execução das versões dos programas estão listados na tabela abaixo:

Dimensão da Matriz	Versão 1 Subprocessos Tempo (segundos)	Versão 2 1 núcleo habilitado Tempo (segundos)	Versão 3 2 núcleos habilitados Tempo (segundos)
10 X 10	0,000	0,000	0,000
50 X 50	0,004	0,000	0,000
100 X 100	0,004	0,000	0,000
500 X 500	0,009	0,002	0,001
1000 X 1000	0,028	0,006	0,003
5000 X 5000	0,574	0,181	0,079
10000 X 10000	2,227	0,763	0,304
15000 X 15000	5,099	1,557	0,741
20000 X 20000	9,068	3,012	1,506

Para todas as versões, os testes realizados para entradas com valores de m e k menores que 1000, a diferença de performance entre os programas mostrou-se irrelevante.

Análise dos resultados e conclusões

Baseado nos dados apresentados na tabela anterior, foi gerado o gráfico abaixo para facilitar a análise comparativa do desempenho dos programas, diante da variação dos valores de $m \in k$.



A partir da análise gráfica, conclui-se que o uso de *threads* é mais eficiente que o uso de subprocessos em máquinas com apenas um núcleo e ainda mais eficiente em máquinas com dois núcleos.

Na comparação entre as versões do programa que utilizam *threads*, observa-se que quando se tem um processador com dois núcleos, as duas *threads* podem entrar em execução paralelamente. Dessa forma, em teoria, o tempo de execução do programa é reduzido em aproximadamente metade do tempo de quando ele é rodado em uma máquina com processador de um núcleo.

Associado a este fato, é importante considerar que a criação de *threads* é menos onerosa que a criação de subprocessos. Visto que que a estrutura do PCB (Process Control Block) não é copiada a cada nova criação de *threads*, ela gera menos *overhead* os subprocessos.

Prog2

Especificações gerais

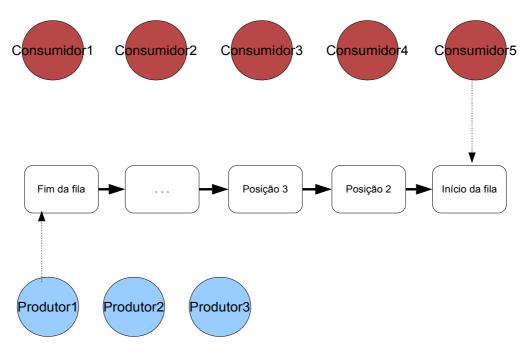
O Prog2 foi criado para ser uma simulação de um problema conhecido na literatura como Sistema Produtor/Consumidor. Neste problema temos m entidades chamadas de Produtor e n entidades chamadas de Consumidor. Também temos no sistema uma terceira entidade chamada de Recurso ou Produto. Nesse sistema, cada Produtor é responsável por produzir de forma independente das demais entidades, uma unidade do Recurso em tempo constante e finito. Da mesma forma, um Consumidor deve consumir uma unidade do Recurso também em tempo constante e finito.

A dinâmica deste sistema se dá pela forma em que os Produtores se organizam para produzir; como os Recursos são armazenados e disponibilizados aos Consumidores; e como estes se dispõem para consumir os Recursos.

Dadas as especificações do trabalho temos a seguinte dinâmica a ser implementada:

- 3 Produtores e 5 Consumidores.
- Produção de 1000 Recursos no total.
- Recursos dispostos em um fila (buffer) com 50 posições.
- o Produtores inserem no final da fila.
- Consumidores consomem no início da fila.
- Ambiente assíncrono.

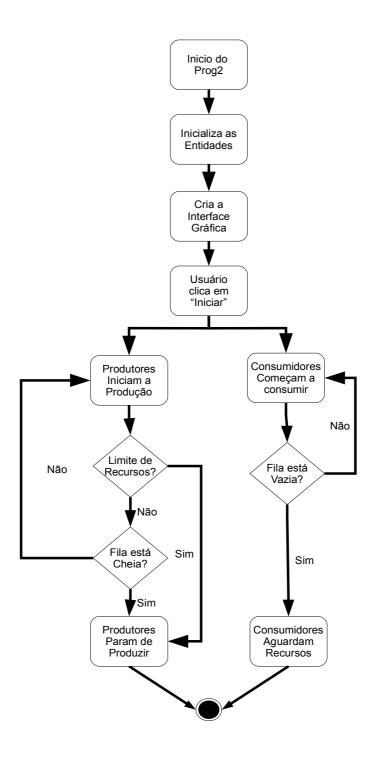
Para ilustrar em formas gerais como essa dinâmica se, dá podemos esboçar a seguinte figura:



A especificação do Prog2 também requeria que a simulação contasse com uma interface gráfica que exibisse os valores relacionados a implementação. Desta forma, diferente dos demais programas, foi escolhida a linguagem *Java* por possuir uma fácil implementação de Interface Gráfica além de compatibilidade entre os diversos SO.

Versão A Estrutura e Análise

A versão A do Prog2 determina a execução da simulação através do fluxo de execução abaixo. Porém, é importante ressaltar que, dado um ambiente assíncrono, este fluxo tem como objetivo apenas exemplificar uma execução.



Quando as atividades do sistema Produtor/Consumidor são iniciadas pelo usuário, os produtores e consumidores disputam fatias de tempo no processador. De acordo com a especificação do trabalho, os Produtores tem a mesma prioridade de acesso ao processador do que os Consumidores. Nesta versão, os consumidores não disputam os recursos entre si, apenas seguem a fila circular.

Versão B

Estrutura e Análise

A versão B do Prog2 pode ser ilustrada através do mesmo fluxo de execução da versão A, já que este não representa a ordem de acesso dos Consumidores à fila de recursos.

Entretanto, nesta versão, como os Consumidores disputam os Recursos entre si, o que pode ocorrer uma variação considerável do número de Recursos consumidos por cada Consumidor. Os Produtores também devem ter prioridade maior que os Consumidores no acesso a Região Crítica, acarretando em alguns períodos onde são produzidos diversos Recursos sem que os Consumidores tem acesso aos mesmos.

Interface e Operação

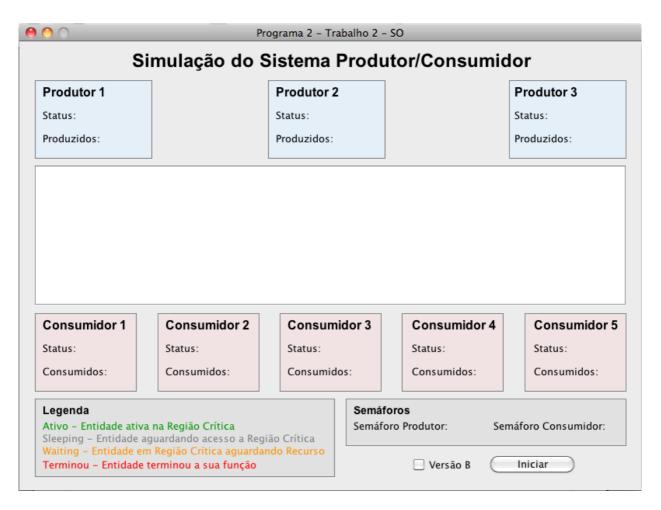
Esta interface exibe o status do processamento de cada um dos Produtores e Consumidores. Além disso, durante a execução do programa, é exibido um registro em forma de *log* que informa todas as ações do simulador, assim como dos recursos a cada produção ou consumo dos mesmos. Dessa forma:

- Quando o produtor produz um recurso, é inserida um registro indicando:
 - Número de identificação do Recurso produzido. Afim de simplificação, cada novo Recurso tem o seu identificador igual a sua posição de produção.
 - Total de recursos já produzidos até o momento.
 - Total de recursos disponíveis para consumo.
- Quando o Consumidor consome um Recurso, é inserido um novo registro indicando:
 - O número de identificação do Recurso consumido.
 - Total de recursos ainda disponíveis para consumo.

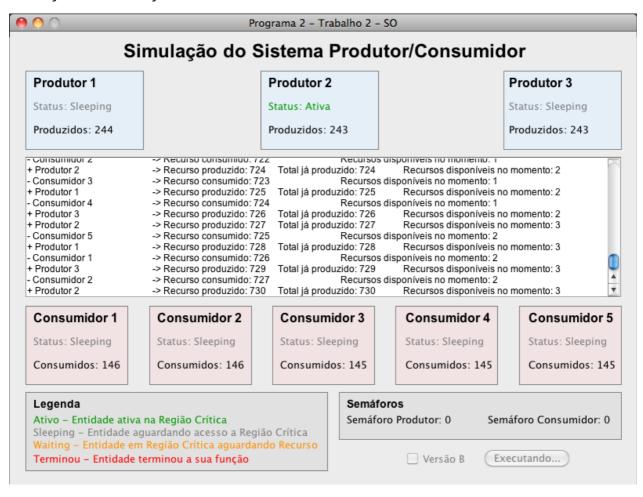
Também é exibido um painel informativo contendo valores dos Semáforos utilizados para controlar o acesso a Região Crítica do sistema. Nesse caso, temos um Semáforo utilizado pelos Consumidores e outro pelos Produtores. Os valores podem ser 0 ou 1 para os Produtores e, dependendo da versão selecionada, 0 ou 1 ou, valores inteiros entre 0 e 5 para o Consumidores.

É possível selecionar entre os dois tipos de dinâmicas, de acordo com a proposta da alteração da especificação no item b através de um *checkbox* denominado "Versão B". Não selecionado o *checkbox*, a dinâmica é a descrita no item a. Selecionando o *checkbox* a dinâmica é a descrita pelo item b. Durante a execução, não é possível alternar entre as dinâmicas.

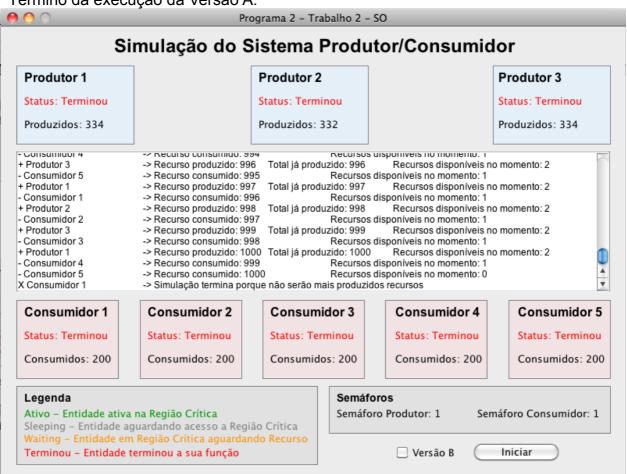
A seguir temos um quadro que mostra os itens descritos, assim como a sua disposição na interface. É importante lembrar que pequenas variações de layout podem decorrer em diferentes SOs.



Mostramos a seguir imagens de iterações e seus resultados. Iteração em execução da Versão A:



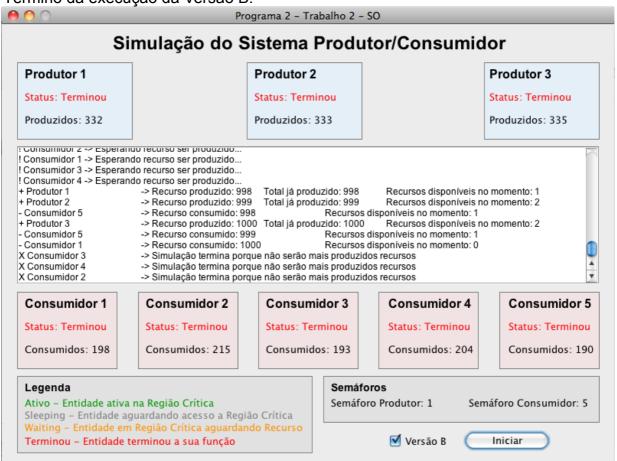
Término da execução da Versão A:



Iteração em execução da Versão B:



Término da execução da Versão B:



Apêndice

A seguir disponibilizamos o código fonte do Prog1 utilizado no estudo.

Prog1.c

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <math.h>
#include <sys/timeb.h>
#include <pthread.h>
#define INF 0x33333333
#define THREADS 2
int **matriz, *produtoInterno;
int i, j, k, m, menor, maior, menor_i, maior_i, menor_matriz, maior_matriz,
menor matriz_i, maior_matriz_i, menor_matriz_j, maior_matriz_j;
int parte[THREADS], returnThread[THREADS];
double soma, soma desvio, desvio padrao, tempo execucao;
struct timeb inicio execucao, fim execucao;
pthread t thread[THREADS];
pthread attr t atributosThread;
int **aloca matriz(int m, int k) {
     //ponteiro para a matriz e variável de iteração
     int **v, i;
     //Veririfica os parâmetros
     if(m < 1 \mid \mid k < 1)
           printf ("\n\nErro: Valores de m e k inválidos!\n\n");
           exit(1);
     }
     //Aloca a linha da matriz
     v = (int **) calloc (m, sizeof(int *));
     if(v == NULL) {
           printf ("\n\nErro: Memória insuficiente!\n\n");
           exit(1);
     }
     //Aloca as colunas
     for( i = 0; i < m; i++ ){
           v[i] = (int*) calloc (k, sizeof(int));
           if(v[i] == NULL) {
                 printf ("\n\nErro: Memória insuficiente!\n\n");
                 exit(1);
           }
     }
     //Retorna a matriz
     return (v);
int **free matriz(int m, int k, int **v) {
     int i;
     if(v == NULL) {
           exit(1);
```

```
//Verifica parâmetros
      if(m < 1 \mid \mid k < 1) {
           printf("\n\nErro: Parâmetro invalido!\n\n");
           return(v);
      //Libera as linhas da matriz
      for(i=0; i<m; i++) {
           free(v[i]);
      //Libera a matriz
      free(v);
     return (NULL);
}
int *aloca vetor(int m) {
      //ponteiro do vetor
      int *v;
      //Veririfica o parâmetro
      if(m < 1){
           printf ("\n\nErro: Parâmetro invalido!\n\n");
           exit(1);
      }
      //Aloca a linha da matriz
      v = (int *) calloc (m+1, sizeof(int *));
      if(v == NULL) {
           printf ("\n\nErro: Memória insuficiente!\n\n");
           exit(1);
      }
      //Retorna o vetor
     return (v);
}
void *calculaProdutoInterno(void *arg) {
     int i, j, *pos, inicio, fim, somatorio;
     pos = (int *) arg;
      inicio = (*pos - 1)*floor(m/THREADS);
      fim = inicio + floor(m/THREADS) ;
     //Detecta se a thread é a última. Nesse caso precisa calcular também o resto
da divisão
     if( m-fim < THREADS ) {</pre>
           fim = m;
      }
      //Calcula o somatório
      for(i=inicio; i<fim; i++){</pre>
           somatorio = 0;
           for (j=0; j< k; j++) {
                 //Realiza o produto interno
                 somatorio += matriz[i][j] * matriz[i][j];
           }
           //Armazena o PI(i) e soma para cálculo de média
           produtoInterno[i] = somatorio;
           soma += produtoInterno[i];
```

```
}
     printf("\nThread %i terminou de calcular as linhas entre %i e %i", *pos,
inicio+1, fim);
     //Termina a thread
     pthread exit(NULL);
}
int main(void) {
     //Recebe os valores iniciais de m e k
     printf("Defina o número de linhas -> m = ");
     scanf("%i", &m);
     printf("Defina o número de colunas -> k = ");
     scanf("%i", &k);
     //Inicia o parâmetro da contagem de tempo
     srand((unsigned) time(NULL));
     //Configura os atributos da Thread
     pthread attr init(&atributosThread);
     pthread attr setdetachstate(&atributosThread, PTHREAD CREATE JOINABLE);
     //No caso, tipo Kernel
     pthread attr setscope(&atributosThread, PTHREAD SCOPE SYSTEM);
     while ( m! = 0 \&\& k! = 0 ) {
           //Inicializa outros valores da iteração
           menor = INF;
           maior = -INF;
           menor matriz = INF;
           maior matriz = -INF;
           menor i = 0;
           maior i = 0;
           menor matriz i = 0;
           maior matriz i = 0;
           menor_matriz_j = 0;
           maior matriz j = 0;
           soma = 0;
           soma desvio = 0;
           desvio padrao = 0;
           //Inicia a contagem do tempo de execução
           //ftime(&inicio execucao);
           //Aloca a matriz e vetor de Produto Interno
           printf("\nMontando a matriz... ");
           matriz = aloca matriz(m, k);
           produtoInterno = aloca vetor(m);
           printf("Concluído!\n\n");
           //Gera a matriz
           printf("Inserindo valores na Matriz... ");
           for(i=0; i<m; i++) {
                 for (j=0; j< k; j++) {
                       //gera o número aleatório e armazena na matriz
                       matriz[i][j] = (rand() %201) -100;
                       //Detecta o maior e menor na matriz
                       if(matriz[i][j] <= menor matriz){</pre>
                             menor matriz = matriz[i][j];
                             menor matriz i = i+1;
                             menor matriz j = j+1;
```

```
if(matriz[i][j] >= maior matriz){
                             maior matriz = matriz[i][j];
                             maior_matriz_i = i+1;
                            maior matriz j = j+1;
                       }
           printf("Concluído!\n\n");
           printf("Calculando a Produto Interno...");
           //Neste programa estamos calculando o tempo necessário para realizar o
produto interno utilizando threads.
           //pega o tempo inicial da execução
           ftime(&inicio execucao);
           //Loop que cria as threads
           for(i=0; i<THREADS; i++) {</pre>
                 //Determina o posicionamento da Thread na matriz
                 parte[i] = i+1;
                 //Inicializa as threads passando o parâmetro da sua posição
                 returnThread[i] = pthread create(&(thread[i]), &atributosThread,
calculaProdutoInterno, (void*) & (parte[i]));
                 //Verifica se houve um erro ao criar a Thread
                 if(returnThread[i] > 0){
                       printf("Não foi possível criar a Thread para o segmento i=
%i", i);
                       exit(1);
           }
           //Aguarda o término das threads
           for(i=0; i<THREADS; i++) {</pre>
                 pthread join(thread[i], NULL);
           //pega o tempo final da execução
           ftime(&fim execucao);
           printf("Concluído!\n\n");
           //Calcula o desvio padrão
           for(i=0; i<m; i++) {
                 soma desvio += pow(produtoInterno[i]-(soma/m), 2);
                 //Detecta o maior e menor
                 if(produtoInterno[i] <= menor) {</pre>
                       menor = produtoInterno[i];
                       menor i = i+1;
                 if(produtoInterno[i] >= maior){
                       maior = produtoInterno[i];
                       maior i = i+1;
           desvio padrao = sqrt(soma desvio/m);
           //Calcula o tempo de execução
           //ftime(&fim execucao);
```

```
tempo_execucao
                                                      (((fim execucao.time-
inicio execucao.time) *1000.0+fim execucao.millitm) -inicio execucao.millitm) /1000.0;
         //Libera as linhas da matriz
         free matriz(m, k, matriz);
         free(produtoInterno);
         //Exibe os valores resultantes
         printf("-----Valores
Aferidos----\n");
         printf("Menor valor na matriz = %i (i=%i, j=%i) e Maior valor na matriz
= %i (i=%i, j=%i)\n", menor matriz, menor matriz i, menor matriz j, maior matriz,
maior matriz i, maior matriz j);
         printf("Menor valor Produto Interno = %i (m=%i) e Maior valor Produto
Interno = %i (m=%i) \n", menor, menor i, maior, maior i);
         printf("Desvio Padrão = %f\n", desvio padrao);
         printf("Tempo de execução = %.3f segundos\n", tempo execucao);
printf("-----
----\n\n");
         //Recebe os valores de m e k para nova iteração
         printf("Nova iteração\n");
         printf("Defina o número de linhas -> m = ");
         scanf("%i", &m);
         printf("Defina o número de colunas -> k = ");
         scanf("%i", &k);
    }
    exit(0);
```

Método de execução

O Prog1 deve ser compilado e executado em um ambiente UNIX compatível através dos seguintes comandos:

```
A) Prog 1 - Este programa utiliza threads gcc -o Prog1 Prog1.c -pthread -lm ./Prog1
```

B) Prog 1 - Este programa utiliza subprocessos gcc -o Prog3c Prog3c.c -lm ./Prog3c

O Prog2 deve ser compilado e executado em qualquer ambiente que possua uma máquina virtual Java 1.5 ou superior.

```
eclipse-3.5 /opt/sun-jdk-1.6.0.26/bin/java

-Criar um Novo Projeto

-Adicionar os arquivos do diretório ./Prog2

java -jar ./Prog2.jar
```