

情報科学演習C 課題3レポート

氏名 山久保孝亮
所属 大阪大学基礎工学部情報科学科ソフトウェア科学コース
メールアドレス u327468b@ecs.osaka-u.ac.jp
学籍番号 09B22084
提出日 2024年6月26日
担当教員 平井健士, 中島悠太

1 課題 3-1

1.1 アルゴリズム

この課題の処理の流れは以下図 1 のフローチャートのとおりである。

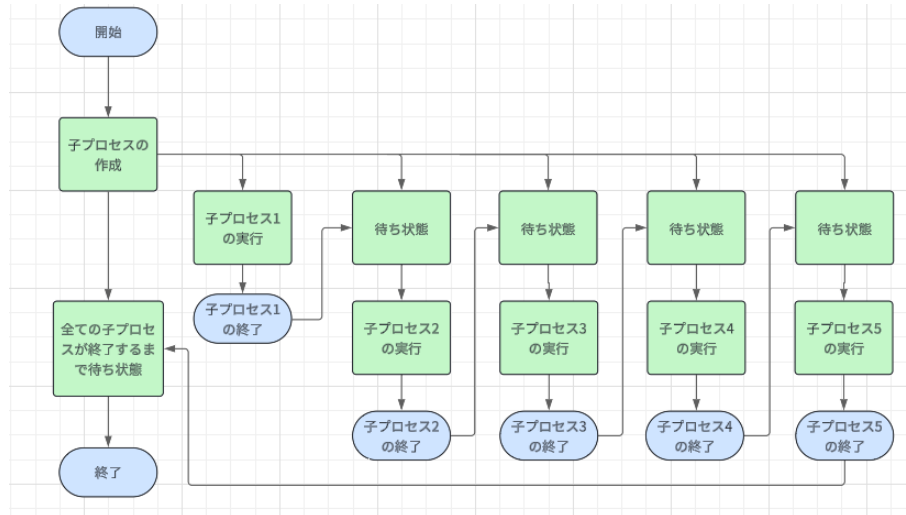


図 1: 課題 3-1 の処理の流れ

今回の file-counter プログラムでは子プロセスを 4 つ作成し、それぞれの子プロセス内の処理を順番に一つずつ実行していく必要がある。そのため、実行している子プロセス以外は待ち状態にしており、実行が終了してから一つだけ待ち状態を開放して処理を実行するというアルゴリズムで今回の課題を実装した。フローチャートにおいて、子プロセスの終了から待ち状態へ伸びている矢印は子プロセスが終わってから矢印の先の待ち状態が解放されるということを表している。今回の課題のクリティカルセクションは後述の count1 関数なので、この直前に待ち状態と解放を処理する関数を呼び出すようにした。

1.2 実装方法

ここではセマフォの処理について中心に記述する。以下は今回のプログラムにおける親プロセスの処理の流れである。

1. セマフォセットの初期設定
2. 子プロセスの作成
3. 子プロセスがすべて終了するまで待つ
4. セマフォの削除

以下でその詳細について記述する。

1. まず, `ftok()` を使って `key` を作成する。このとき、第一引数の `."` は現在のディレクトリを表し、第二引数の `"1"` はプロジェクトを一意に識別する文字を指定している。[1] 次に `semget()` を使ってセマフォセットを作成している。第一引数は作成した `key`、第二引数はセマフォの数である 4、第三引数はアクセス許可の定義として使用され、全てに読み込み、書き込み許可を与えるという設定である。[2] 最後に `semctl()` を使って 0 番目のセマフォの値を 1 に設定する。第一引数はセマフォ ID の `sem_id` を、第二引数でセマ

フォ番号の 0 を, 第三引数の SETVAL は semval の値を第四引数で指定された値に設定する制御操作を指定するパラメータ値である. セマフォの初期値を 1 に設定する理由については子プロセスにて詳細を記述する.

2. fork() を使って子プロセスを作成する.for 文の中で呼び出すことによって子プロセスを複数作成する.fork() の戻り値を pid に格納し,pid の値によって子プロセスを分岐させて親プロセスと子プロセスの処理内容を分ける. ここでは親プロセスについて記述するので, その後の親プロセスの処理について記述する.
3. wait() を使って子プロセスの終了を待つ. 引数には状況の情報値を格納する.2 で作成したプロセスの数だけ for 文でこれを繰り返すことですべてのプロセスが終了するまで待ち続けることができるようになる.[3]
4. 最後にセマフォを semctl() を使って削除する. 第三引数の IPC_RMID は第一引数によって指定されたセマフォID をシステムから除去し, それに関連するセマフォセットを破棄する.[2]

また, 子プロセスのプログラムは以下のようになる.

```
1 if (pid == 0) { /* Child process */
2     lock(sem_id);
3     count = count1();
4     printf("count = %d\n", count);
5     unlock(sem_id);
6     exit(0);
7 }
```

以下でその詳細について記述する.

1. 2 において pid の値が 0 のときは子プロセスであると判定できる. 子プロセス内の処理がクリティカルセクションであるので, まず lock() を呼び出す.lock() では,semop() を使ってプロセスを停止している. 第一引数はセマフォID の semid , 第二引数は sembuf 構造体のポインタ, 第三引数は第二引数の数を表す.sembuf 構造体は 3 津のメンバが存在し,sem_num はセマフォ番号,sem_op はセマフォ操作,sem_flag は操作フラグを表す.[4]sem_op は-1, それ以外は 0 に指定することによってセマフォ値が sem_op の値を足した結果 0 以上にならない場合はプロセスを停止する. セマフォ値の初期値を 1 にしていたことによって, 最初のプロセスは停止しないが, 次のプロセスはセマフォ値が 0 で sem_op を加算すると負の値になってしまうので停止する.
2. セマフォに関する処理はないので省略する.
3. unlock() では semop() を使ってセマフォ値を変更し, 子プロセスの待ち状態を一つ開放する. 第二引数の sembuf 構造体の sem_op を 1 に, それ以外を 0 に設定することによって待っている一つの状態の子プロセスにおいて-1 を加算してもセマフォ値が 0 以上になるので待ち状態ではなくなる. このようにして待ち状態のプロセスの開放を一つずつ行うことによって b クリティカルセクションに複数のプロセスが同時にアクセスできないようにしている.
4. exit() を使って子プロセスを終了する.

1.3 実行結果

この実行結果は以下のようになる.

```
k-yamakb@exp017:~/enshuC/kadai3$ ./file-counter
count = 1
count = 2
count = 3
count = 4
```

図 2: ターミナル上の実行結果

```
counter
1 4
```

図 3: counter ファイルの内容

以上の結果により、きちんと count が 1 ずつ増やされ、最終的に counter ファイルには 4 が記入されているということがわかる。

2 課題 3-2-1

2.1 アルゴリズム

この課題の処理の流れは以下図 3 のフローチャートのとおりである。

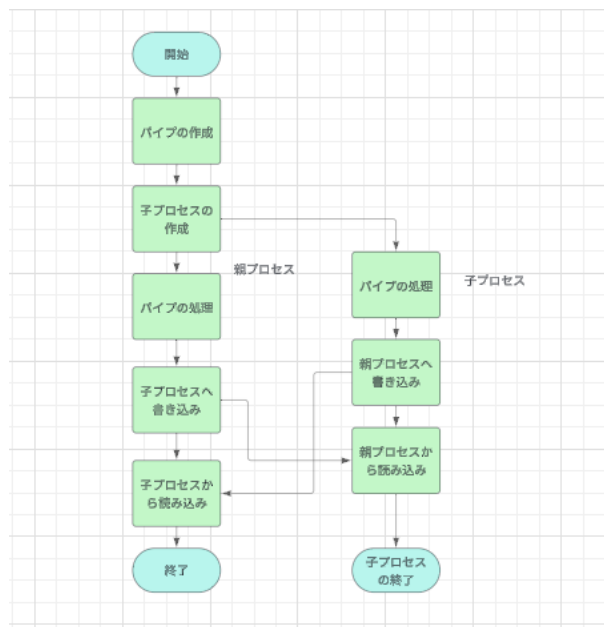


図 4: 課題 3-2 の処理の流れ

今回の two-way-pipe プログラムでは子プロセスを一つ作成し、子プロセスから親プロセスへ最初の引数の文字列を、親プロセスから子プロセスへ次の引数の文字列を送信する。そして親プロセスは子プロセスから、子プロセスは親プロセスから送られてきた文字列を受け取り標準入力に表示させる。図の左側は親プロセス、右側は子プロセスの処理を表す。双方向のパイプを実現するために、子プロセス用のパイプと親プロセス用のパイプの二つのパイプを作成して実装した。これは、パイプは安全のために書き込み側か読み込み側のどちらかをクローズする必要があるため、一つのパイプではどちらの機能も同時に使うことができないためである。

2.2 実装方法

パイプ部分を中心に実装方法を記述する。

1. パイプの作成は, `pipe()` を使って行う. 親プロセスから子プロセスへ送信したり, 親プロセスが読み込むためのパイプとして `parenttochild`, 子プロセスから親プロセスへ送信したり, 子プロセスが読み込むためのパイプとして `childtoparent` を定義した.
2. `fork()` を使って子プロセスを一つ作成し, `pid` が 0 かどうかで親プロセスと子プロセスの処理を分離した. 子プロセスでは `parenttochild` の書き込み機能と `childtoparent` の読み込み機能を使用しないので, これらを `close()` しておく. そして第二引数の文字列を `write()` を使って送信し `read()` を使って親プロセスから送られてきた第一引数の文字列を受信して標準出力に出力する. また, 親プロセスでは `parenttochild` の読み込み機能と `childtoparent` の書き込み機能を使用しないのでこれらを `close()` しておく. そして第一引数の文字列を `write()` を使って送信し `read()` を使って子プロセスから送られてきた第二引数の文字列を受信して標準出力に出力する.

2.3 実行結果

3 課題 3-2-2

3.1 アルゴリズム

この課題の処理の流れは以下図 5 のフローチャートのとおりである.

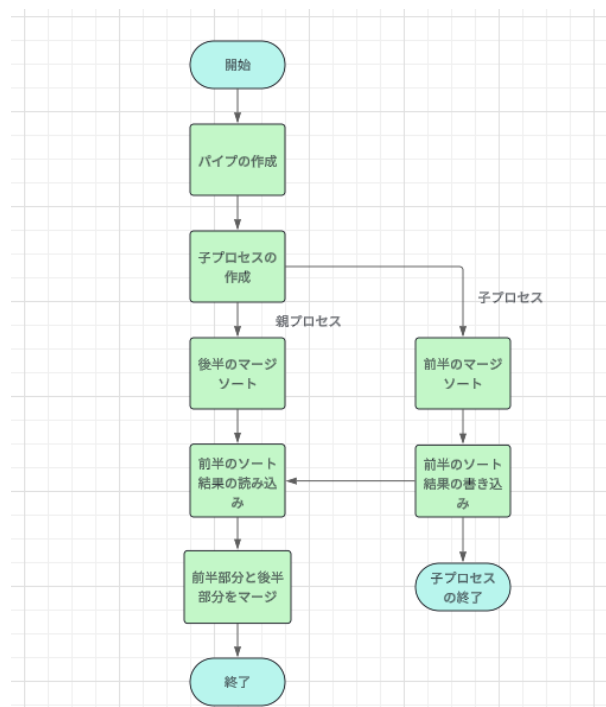


図 5: 課題 3-2 の処理の流れ

今回の mergesort プログラムでは子プロセスを一つ作成し, 子プロセスでソート対象の配列の前半半分を, 親プロセスでソート対象の配列の後半半部分をソートしてからマージするというアルゴリズムで作成した. 図 5 の左側が親プロセス, 右側が子プロセスに対応する. また, 子プロセスのソート結果を親プロセスに伝えるためにパイプを使用した. これにより前半と後半のソートを並列に実行できるようになる.

3.2 実装方法

ここではマージソートのアルゴリズムについては言及せず、どのようにして並列化をしたかについて中心に記述する。関数 `mergesort` 中に図5のフローチャートの流れで並列化を実装したのでそれぞれの詳細について記述する。

1. `pipe()` を使ってパイプ `fd` を作成した。
2. `fork()` を使って子プロセスを作成し、`pid` が0かどうかで親プロセスと子プロセスの処理を分離した。子プロセスでは `fd` の読み込み機能は使用しないので `close()` しておく。引数には0と配列の要素の中央値を渡して `msort()` を呼び出す。これによってソート対象の配列の前半部分をマージソートすることができる。次に `write()` を呼び出して前半がソートされた配列を親プロセスに送信する。このときに引数に0と配列の要素の中央値を渡すことで配列全体ではなく前半部分のみを送ることができる。配列全体を送ってしまうと親プロセスでソートされた部分と競合してしまい、正しいソート結果ではなくなってしまう。
3. 親プロセスでは `fd` の書き込み機能は使用しないので `close()` しておく。親プロセスでは引数として配列の要素数の中央値と配列の要素数を渡して `msort()` を呼び出す。これによってソート対象の配列の後半部分をマージソートすることができる。その後 `read()` を使って子プロセスから送信された前半のソート結果を読み込む。このときに引数に配列の0と配列の要素数の中央値を渡すことで前半部分だけを読み込む。
4. 最後に前半部分と後半部分を `mergesort()` を呼び出してソートする。

3.3 実行結果

4 課題 3-3-1

4.1 アルゴリズム

この課題の処理の流れは以下図のフローチャートの通りである。

今回の課題では `alarm` プログラム内の `myalarm()` を `alarm()` を使用せずに実現するというものである。`alarm()` は子プロセスが引数で指定した秒数 `sec` だけ経つとシグナルを送信し、親プロセス内でシグナルハンドラが呼び出される。上図フローチャートの左部が `main()` の処理、中央と右部が `alarm()` の処理を表している。

4.2 実装方法

今回の課題では `myalarm()` 内の実装のみを求められているので、`myalarm()` の実装方法について詳細に記述する。`fork()` の戻り値をタイマー管理用のプロセス ID を格納しているグローバル変数 `timer_pid` に格納している。この変数は最初に-1に初期化されているので、`myalarm()` の呼び出しが初めてなのかどうかを子の変数の値によって判定することができる。まず最初に `time_pid` が正であるかどうかを判定している。`fork()` の戻り値はなので、正であれば初めての `myalarm()` の呼び出しではないので、前回作成した子プロセスを終了させ、`waitpid()` を使って子プロセスの終了を待つことでゾンビプロセスが発生することを避ける。次に時間経過を測定するために `fork()` を使用して子プロセスを作成し、`pid` によって条件分岐することで親プロセスと子プロセスの処理を分ける。親プロセスでは前述の通り `timer_pid` に `fork()` の戻り値を格納する。子プロセスでは `while` 文の繰り返しを一定時間が経過するまで繰り返し続けることで一定時間の計測を実現している。具体的には、`myalarm()` を呼び出したときの時刻と `while` 文のそれぞれの繰り返し時の時刻との差を格納している `elapsed_seconds` と指定した `sec` を比較し、前者の方が大きくなった際にループを抜けるとい

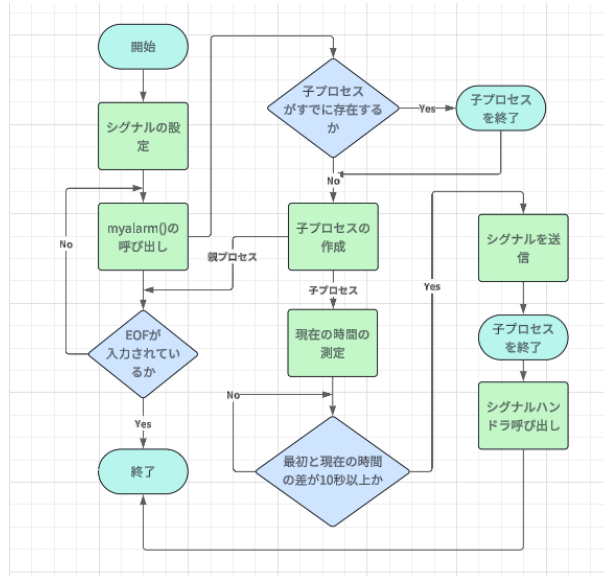


図 6: 課題 3-3-1 の処理の流れ

う処理としている。自刻の計測には `time()` を使用し、差の計算には `difftime()` を使用した。そしてループを抜けた後に `kill()` を使ってシグナルハンドラを起動するシグナルを送り、子プロセスを終了する。

4.3 実行結果

5 課題 3-3-2

5.1 アルゴリズム

この課題の処理の流れは以下のフローチャートの通りである。

この課題は大部分が課題 2 の内容なので、以下では追加した点について中心に記述する。図 5 の `myalarm()` の呼び出しの下側は子プロセスの処理、右側は親プロセスの処理となっている。また、それぞれのプロセスの終了から出ている両方向への有向辺は一方のプロセスが終了するともう一方のプロセスの処理も終了することを示している。これによって、10 秒間経過するか EOF が入力されたときにどちらのプロセスも終了させることができる。

5.2 実装方法

以下では 4 で述べた `myalarm()` を使用するので、この関数については詳細を記述しない。今回の課題に当たって変更した点は以下の 5 つである。

1. シグナル送信の設定
2. `myalarm()` の呼び出し
3. シグナルハンドラ timeout の設定
4. タイムアウトの条件分岐
5. while 分の繰り返し条件の変更

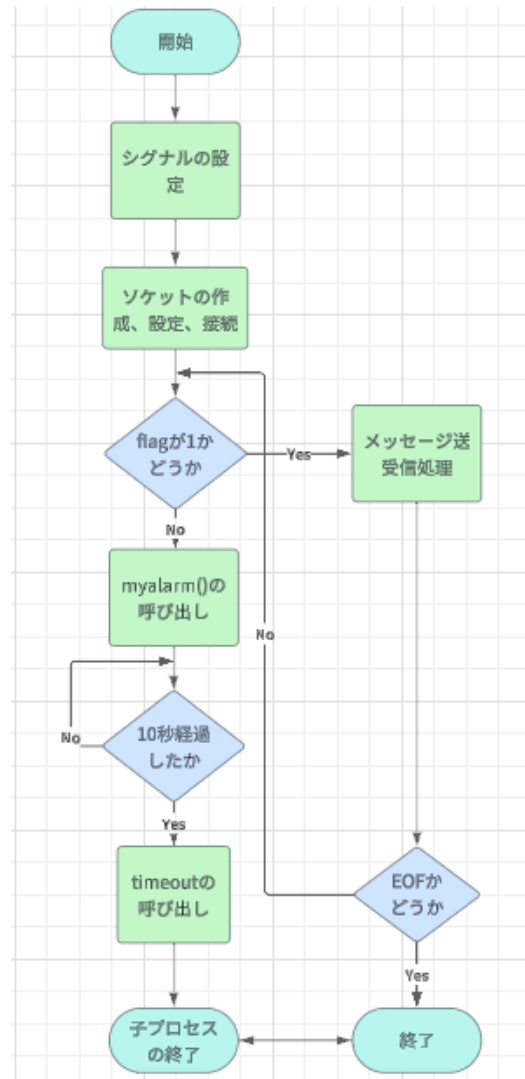


図 7: 課題 3-3-2 の処理の流れ

以下でその詳細について述べる.

1. シグナル送信の設定は課題 3-5-1 と同様に設定した.
2. myalarm の呼び出しは,select による待ち状態になる前, 即ちサーバと接続されたときまたは標準入力へ EOF 以外の書き込みが起こったときに行われる.alarm() は一度呼び出されてから 10 秒以内にもう一度呼び出すと前回呼び出した際のプロセスを終了する. これによって, 何も入力されない状態が 10 秒続けばシグナルが送信されプログラムが終了するという機能が達成される.
3. シグナルハンドラは仕様により非同期安全な関数のみしか使用できない. したがって,printf のような関数は使用できないため, 今回のプログラムではシグナルハンドラ timeout 内では flag という変数の値を変更するだけとした. この flag は子プロセス内で 10 秒が経過したときに 1 となり, それ以外は 0 のグローバル変数である.
4. タイムアウトが発生すると先ほどシグナルハンドラで立てた flag が 1 となる. その条件分岐を select() による待ち状態の直前, 即ち myalarm() の後に配置すると 10 秒経った時点で if 分の内部の式が実行

される. そこではソケットを閉じて, タイムアウトが発生したと標準出力に表示してから `exit()` によってプログラムを終了する.

- 課題 2 の `simple-talk-client` ではメッセージ送受信を複数回行うための `while` 文の繰り返し条件は 1 で, 無限ループだったが, 今回の課題ではその条件式を `flag` が 1 出ない限り繰り返すという条件に変更した. これによって, 10 秒以内にメッセージを送受信し続ける限り, `flag` が立たないので無限に繰り返し続けることができるようになる.

5.3 実行結果

6 発展課題 1

6.1 アルゴリズム

6.2 実装方法

6.3 実行結果

7 発展課題 2

7.1 アルゴリズム

今回の課題では課題 3-2-2 における, 子プロセスによるマージソートを高速化プログラムを改良し, 指定された任意の k 個のプロセスに配列を分解してソートするプログラムを作成した. この課題では `mergesort()` の部分のみを変更したのでその部分のフローチャートを以下に示す. フローチャート中の p は, そのプロセ

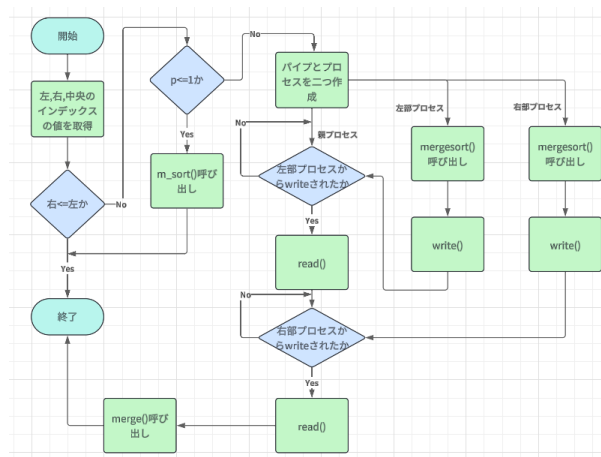


図 8: `mergesort()` のフローチャート

スにおいて作成しなければならないプロセスの個数を表す.

このプログラムでは任意の k 個のプロセスに分解する方法として二分木の形状で再帰的に `mergesort()` を呼び出すという方法を採用した. 具体的には, 以下の手順に従っている.

- 配列を右部と左部に分け, それぞれに対応する子プロセスを作成する. 以下ではこれらをそれぞれ左部のプロセス 1.1 と右部のプロセス 1.2 と呼ぶ. 各プロセスの数字は二分木におけるの深さと左から何番目であるかに対応するものとする. このとき, 子プロセスを作成して `mergesort()` を呼び出すがその際の p は左部のプロセスでは $p_{left} = \frac{p}{2}$, 右部のプロセスでは $p_{right} = p - p_{left}$ として引数にする.

- さらにプロセス 1.1 を左部のプロセス 2.1 と右部のプロセス 2.2 に分ける. 右プロセスも同様に分ける.
- 合計の子プロセスの個数が指定した k に達するまで行う. k に達したかどうかは引数として与えている p の値が子プロセスになるにつれて減少していることから判断する.

実際に 9 個のプロセスに分けると考えたときの二分木の様子は以下になる. 黒い葉は $p=1$ のときの

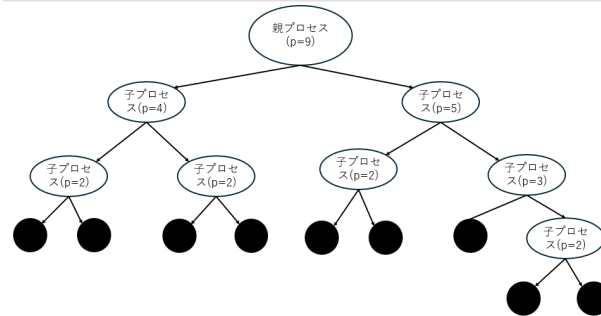


図 9: 実際にプロセスに分ける様子

子プロセスを表しており, それぞれの白い節点で葉の処理が終わってから `merge()` が呼び出される.

7.2 実装方法

`mergesort()` の引数は以下になっている.

```
1 void mergeSort(int numbers[], int temp[], int left, int right, int p);
```

`numbers` と `temp` は課題 3-2-2 と同じで, ソートする対象の左端と右端を表す `left` と `right`, そのプロセスにおいて作成しなければならないプロセスの個数である p を引数として追加した. 先ほどのアルゴリズムで示したように, `mergesort()` を再帰的に呼び出す処理を行う. そのための処理としては以下のプログラムのようになる.

```
1 if (left_pid == 0) {
2     close(fd_left[0]);
3     mergeSort(numbers, temp, left, mid, p_left);
4     if (write(fd_left[1], &numbers[left], size_left * sizeof(int)) == -1) {
5         perror("pipe write.");
6         exit(1);
7     }
8     close(fd_left[1]);
9     exit(0);
10 }
```

上は左部プロセスについての処理である. 再帰的に呼び出すために, `mergesort()` の引数として左端を `left`, 右端を $mid = \frac{left+right}{2}$ とした.

```
1 if (right_pid == 0) {
2     close(fd_right[0]);
3     mergeSort(numbers, temp, mid + 1, right, p_right);
4     if (write(fd_right[1], &numbers[mid + 1], size_right * sizeof(int)) == -1) {
5         perror("pipe write.");
6         exit(1);
7     }
8     close(fd_right[1]);
9     exit(0);
10 }
```

```

7     }
8     close(fd_right[1]);
9     exit(0);
10 }

```

また、右部プロセスについての処理である。再帰的に呼び出すために、mergesort() の引数として左端を mid+1, 右端を right とした。パイプの処理についてはどちらのプロセスでも書き込みをしたいので二つのパイプ fd_left と fd_right を使用した。そして左部プロセスと右部プロセスの両方が終了すればそのプロセスにおける left, mid, right を使って merge() を実行する。

7.3 実行結果

8 発展課題 3

8.1 アルゴリズム

ここでは交互実行をセマフォを使って実装した。具体的な処理の流れは以下のフローチャートのような

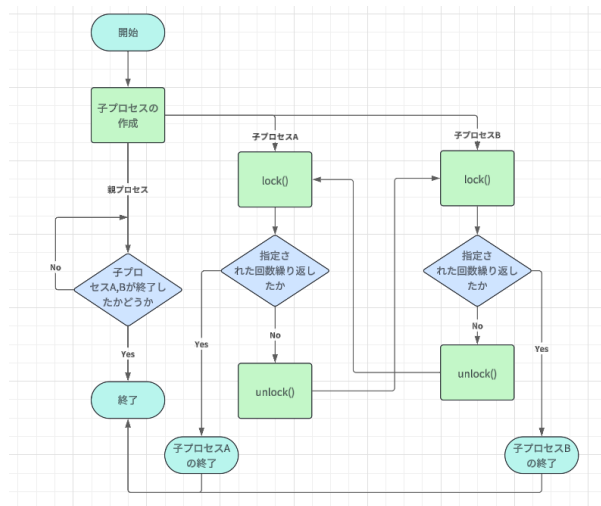


図 10: 発展課題 3 のフローチャート

ここで登場する lock() と unlock() は課題 3-1 で使用したものと同じである。unlock() から lock() に有向辺が出ているのは、セマフォの値を unlock() で増加させることで、lock() により待ち状態であったもう一方の子プロセスを開放するというを表す。これにより、お互いに待ち状態と実行状態を交互に繰り返すようにした。

8.2 実装方法

実装方法としては、以下のとおりである。

1. セマフォ用のキーを作成し、セマフォセットを作成して初期値を 1 とする。
2. 子プロセスを二つ作成する。子プロセス A ではグローバル変数の配列 A_list を要素数だけ標準出力に出力する。子プロセス B ではグローバル変数の配列 B_list を要素数だけ標準出力に出力する。

3. 親プロセスでは子プロセスの終了を待ち、両方のプロセスが終了すればセマフォを開放する。

いかに詳細を記述する。

1. ここは課題 3-1 と同様なので省略する。

2. 子プロセス A の処理は以下のようなプログラムである。

```
1      if (a_pid == 0) { // 子プロセス A
2          for (int i = 0; i < NUM; i++) {
3              lock(sem_id);
4              printf("a%d\n", A_list[i]);
5              unlock(sem_id);
6          }
7          exit(0);
8      }
```

NUM には配列 A_list と B_list の要素数を表す変数が格納されており、printf() が呼ばれるたびに lock() と unlock() が上のようなタイミングで呼び出される。これは課題 3-1 の時と同様にセマフォの値が unlock() を呼び出すたびに 1 増加されてもう一方のプロセスで待ち状態が解放されて処理が始まるということを表し、これにより交互に実行することが実現される。

また、子プロセス B の処理は以下のようなプログラムである。

```
1      if (b_pid == 0) { // 子プロセス B
2          for (int i = 0; i < NUM; i++) {
3              lock(sem_id);
4              printf("b%d\n", B_list[i]);
5              unlock(sem_id);
6          }
7          exit(0);
8      }
```

これも子プロセス A と同様である。

3. プロセスの待ちとセマフォの開放は以下ようになる。

```
1      wait(NULL);
2      wait(NULL);
3
4      // セマフォを解放
5      if (semctl(sem_id, 0, IPC_RMID) == -1) {
6          perror("semctl IPC_RMID エラー.");
7          exit(1);
8      }
```

8.3 実行結果

9 考察

今回の課題を通して私が考察したのは、

参考文献

- [1] <https://www.ibm.com/docs/ja/aix/7.3?topic=f-ftok-subroutine> 6/12 アクセス
- [2] <https://www.ibm.com/docs/ja/aix/7.3?topic=s-semget-subroutine> 6/12 アクセス
- [3] <https://www.ibm.com/docs/ja/zos/2.5.0?topic=functions-wait-wait-child-process-end>
6/12 アクセス
- [4] <https://www.c-lang.net/semop/index.html> 6/12 アクセス