

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15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。

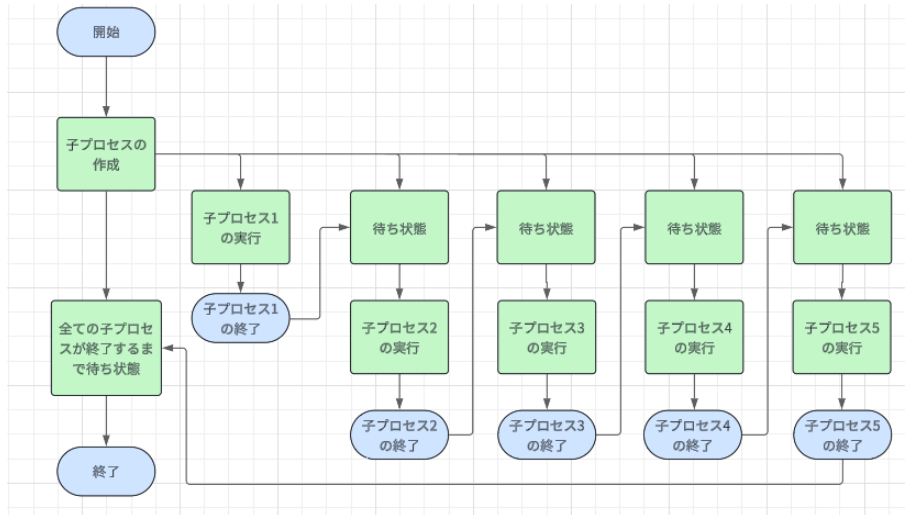


図 1: 課題 3-1 の処理の流れ

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

また、子プロセスの処理の流れは以下のようになる。

1. lock() を呼び出す
2. count1() を呼び出してファイルへの書き込み処理
3. unlock() を呼び出す
4. 子プロセスを終了

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]

次に, 子プロセスの処理について記述する。

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

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。

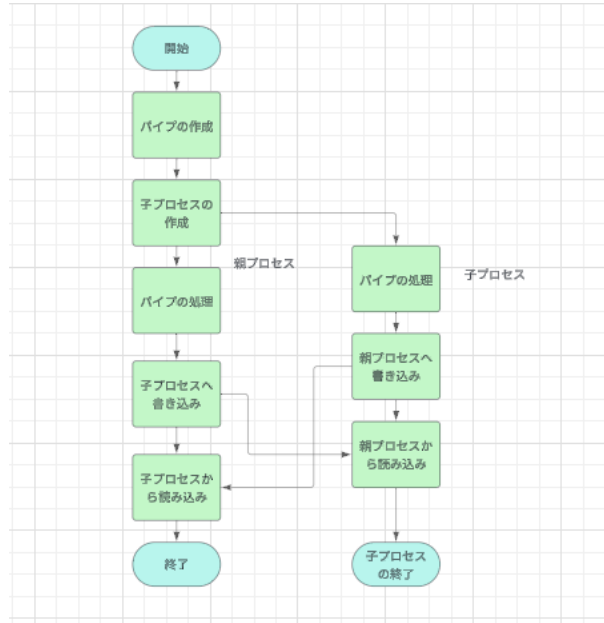


図 2: 課題 3-2 の処理の流れ

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。

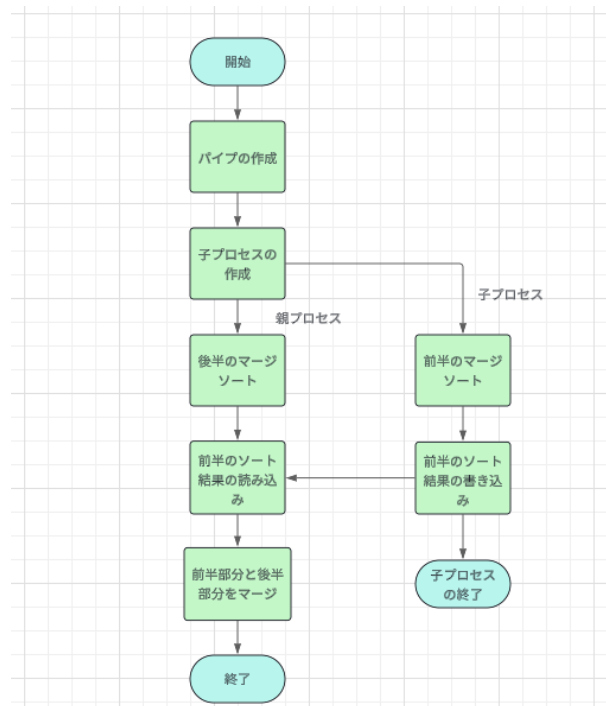


図 3: 課題 3-2 の処理の流れ

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() 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。

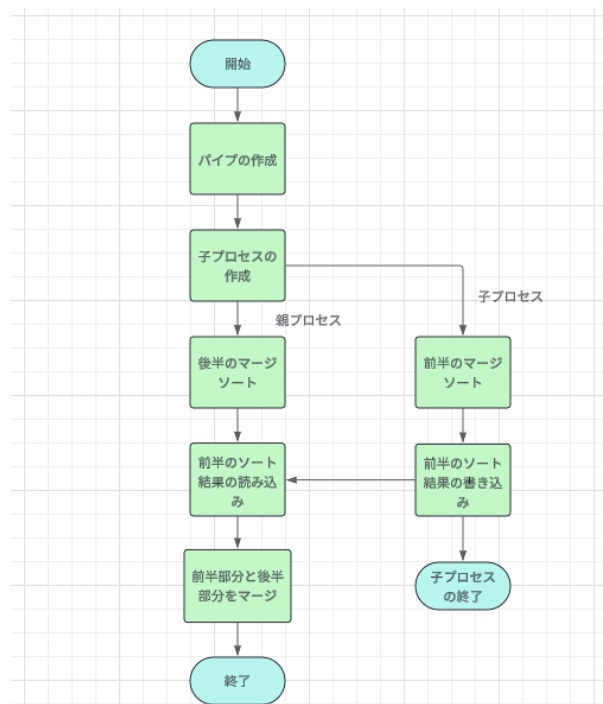


図 4: 課題 3-3-1 の処理の流れ

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親プロセス、右部が子プロセスの処理内容を表している。

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

5.2 実装方法

5.3 実行結果

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