

# ソフトウェア設計及び実験

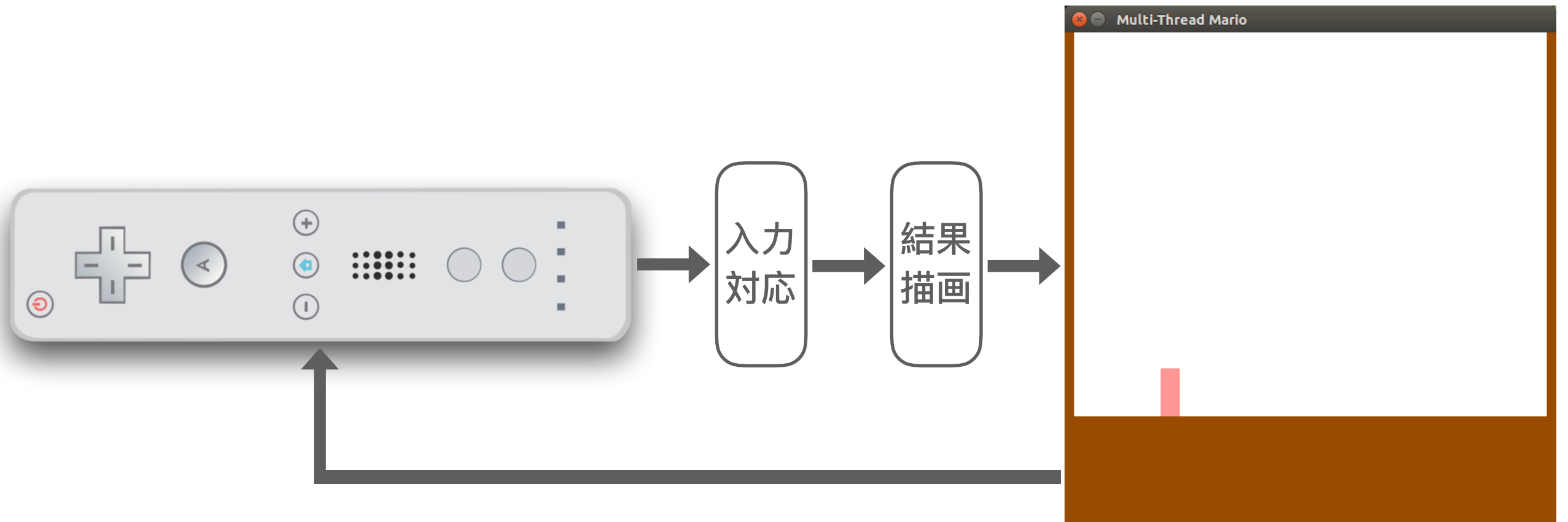
---

## マルチスレッドプログラミング

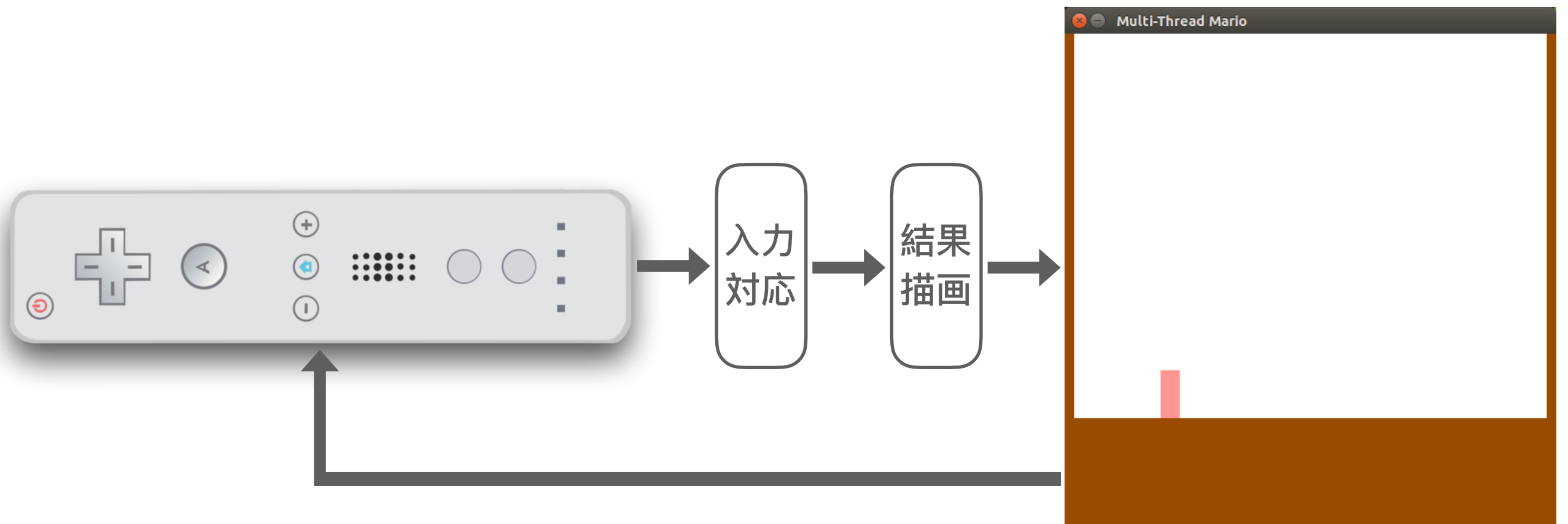
2019年6月4日

担当： 康 鑫

# シングルスレッドプログラミング

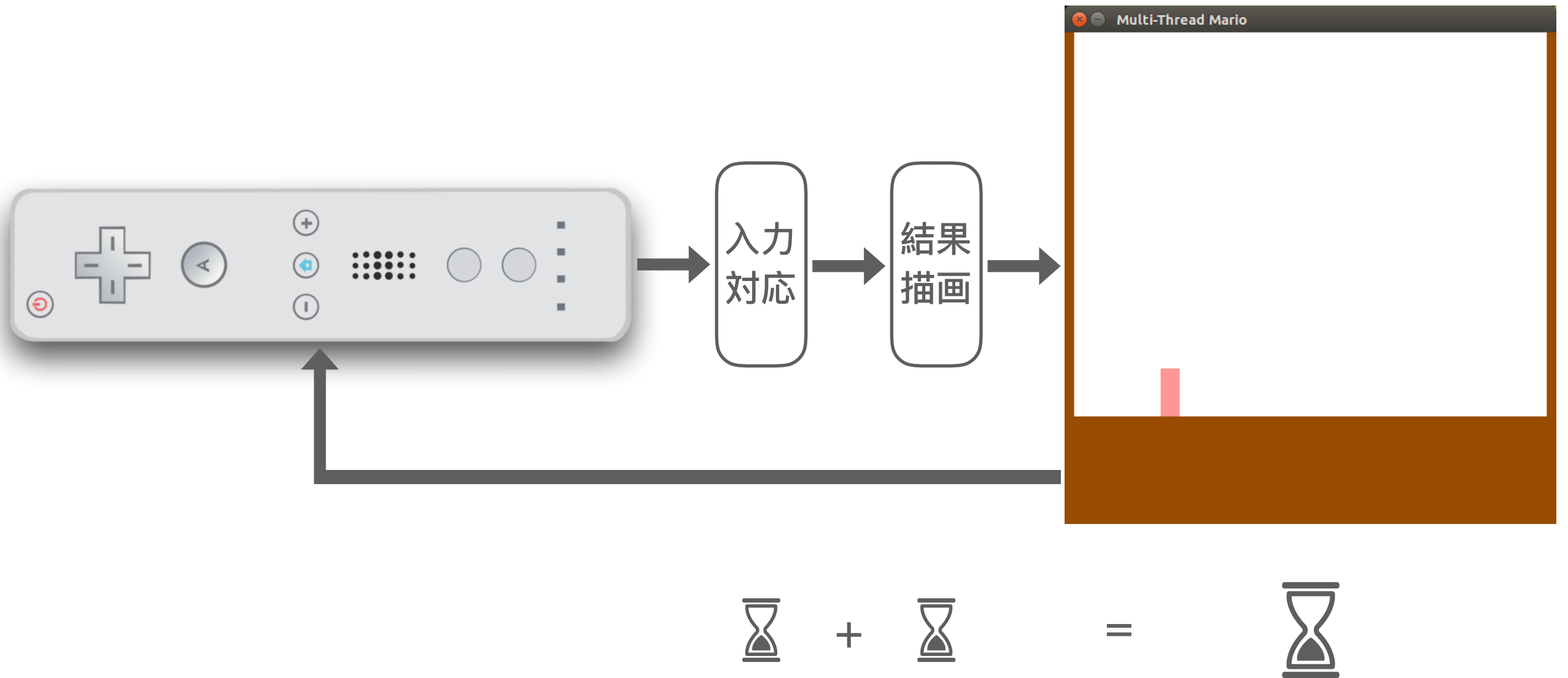


# シングルスレッドプログラミング

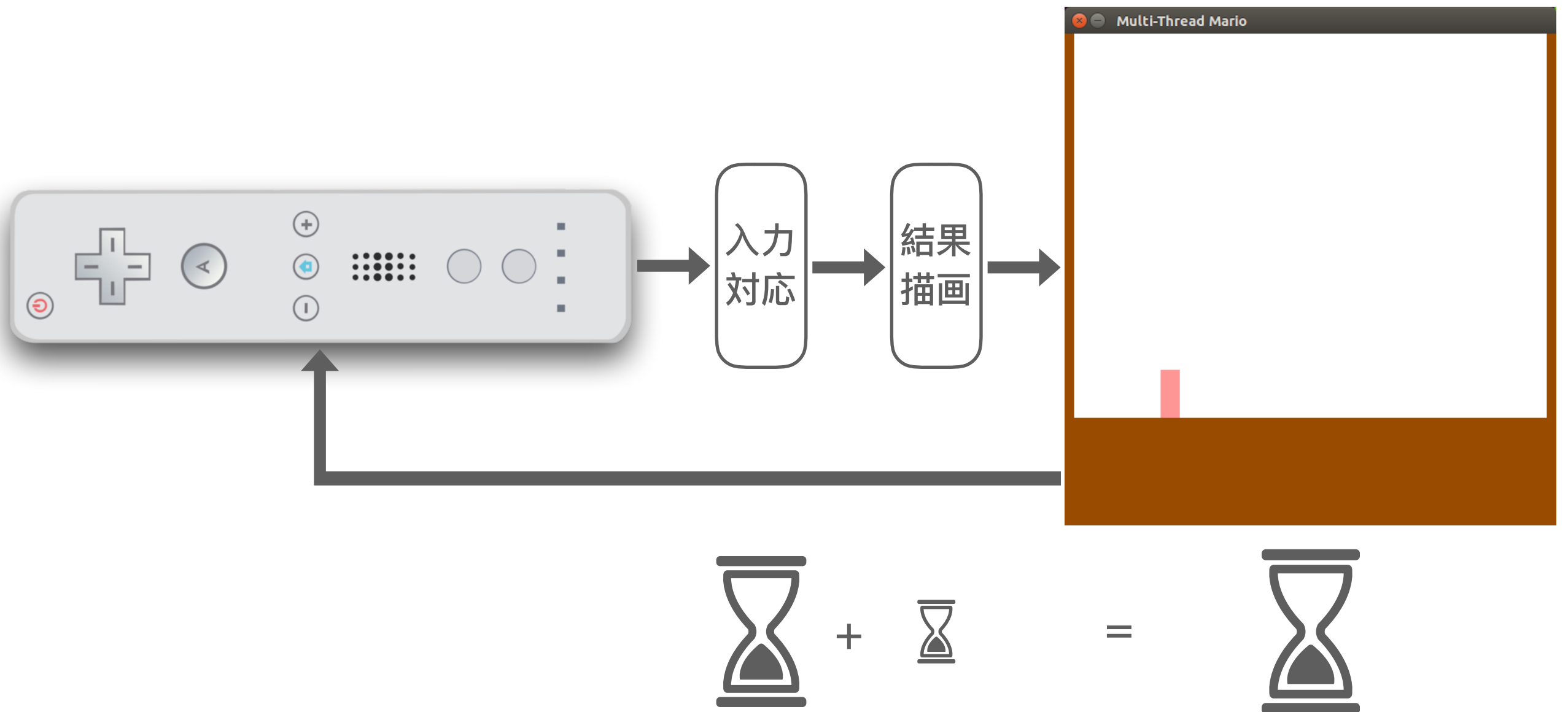


シングルスレッド

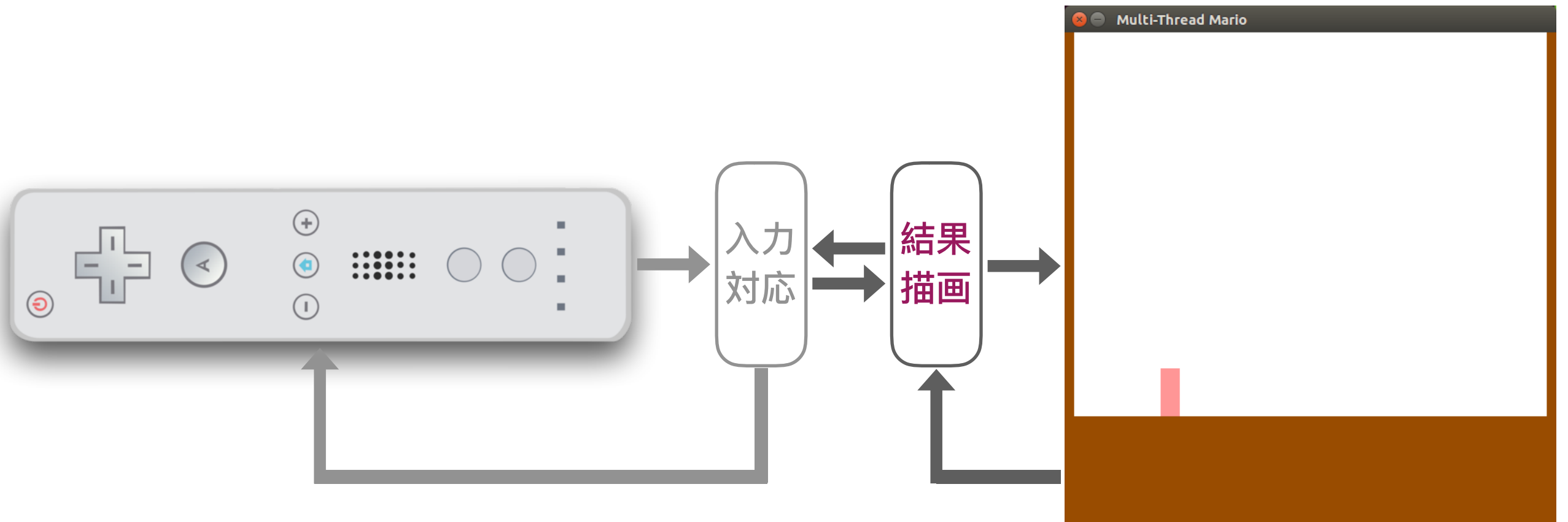
# シングルスレッドプログラミング



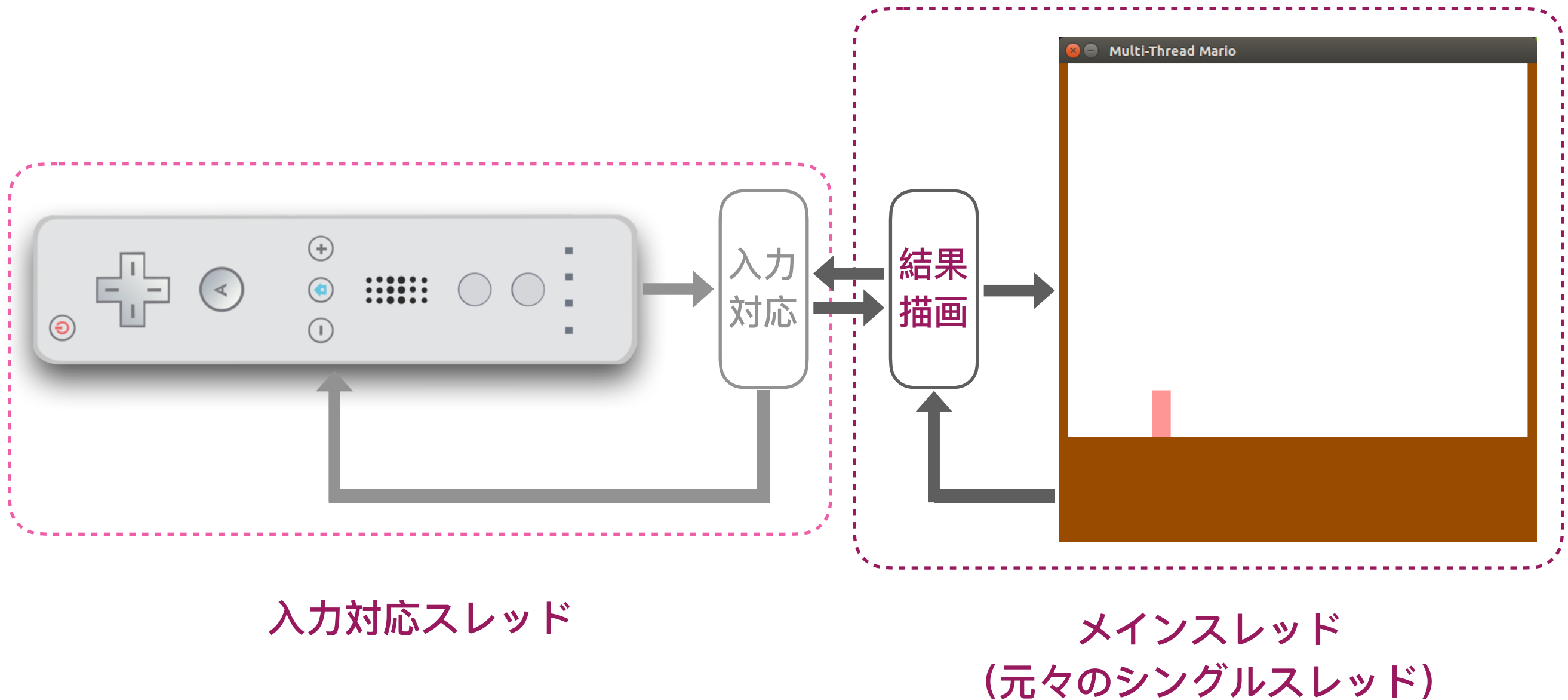
# シングルスレッドプログラミング



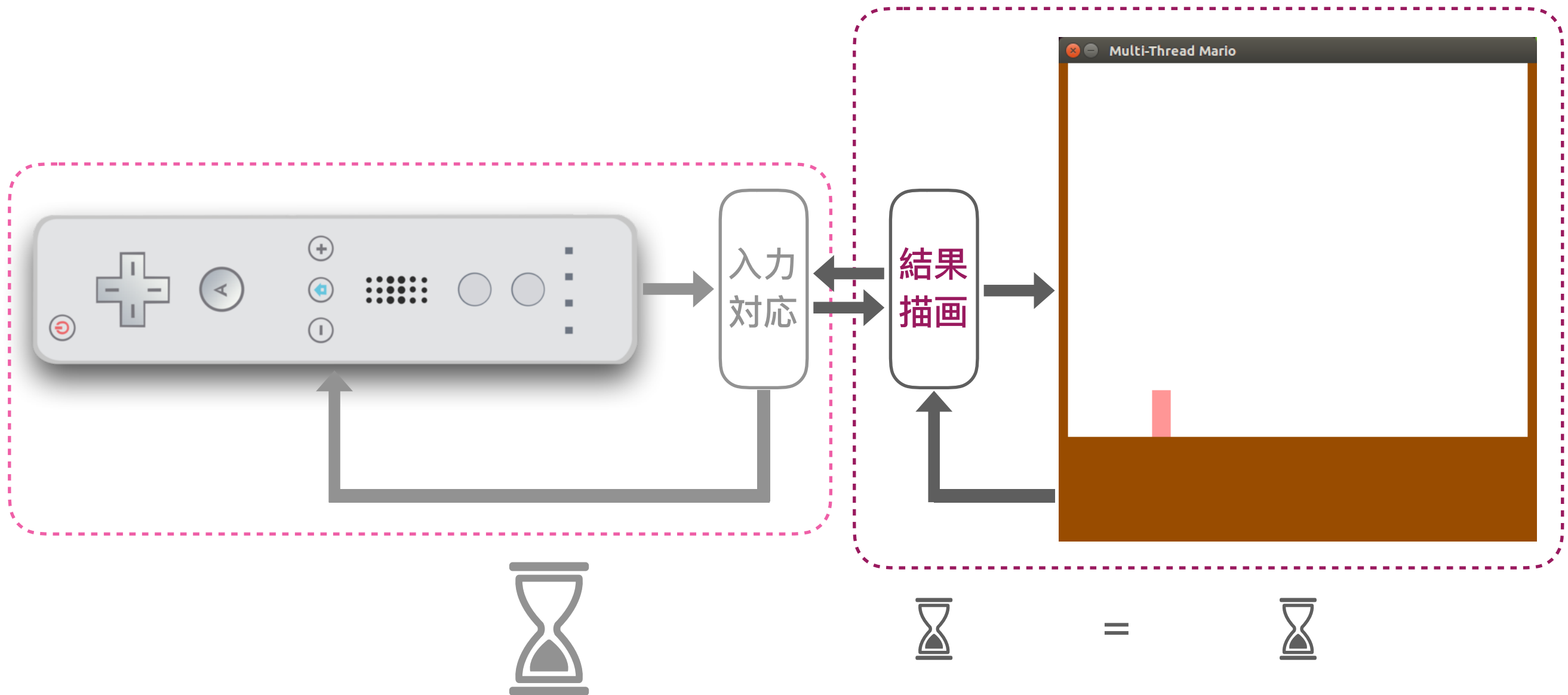
# マルチスレッドプログラミング



# マルチスレッドプログラミング



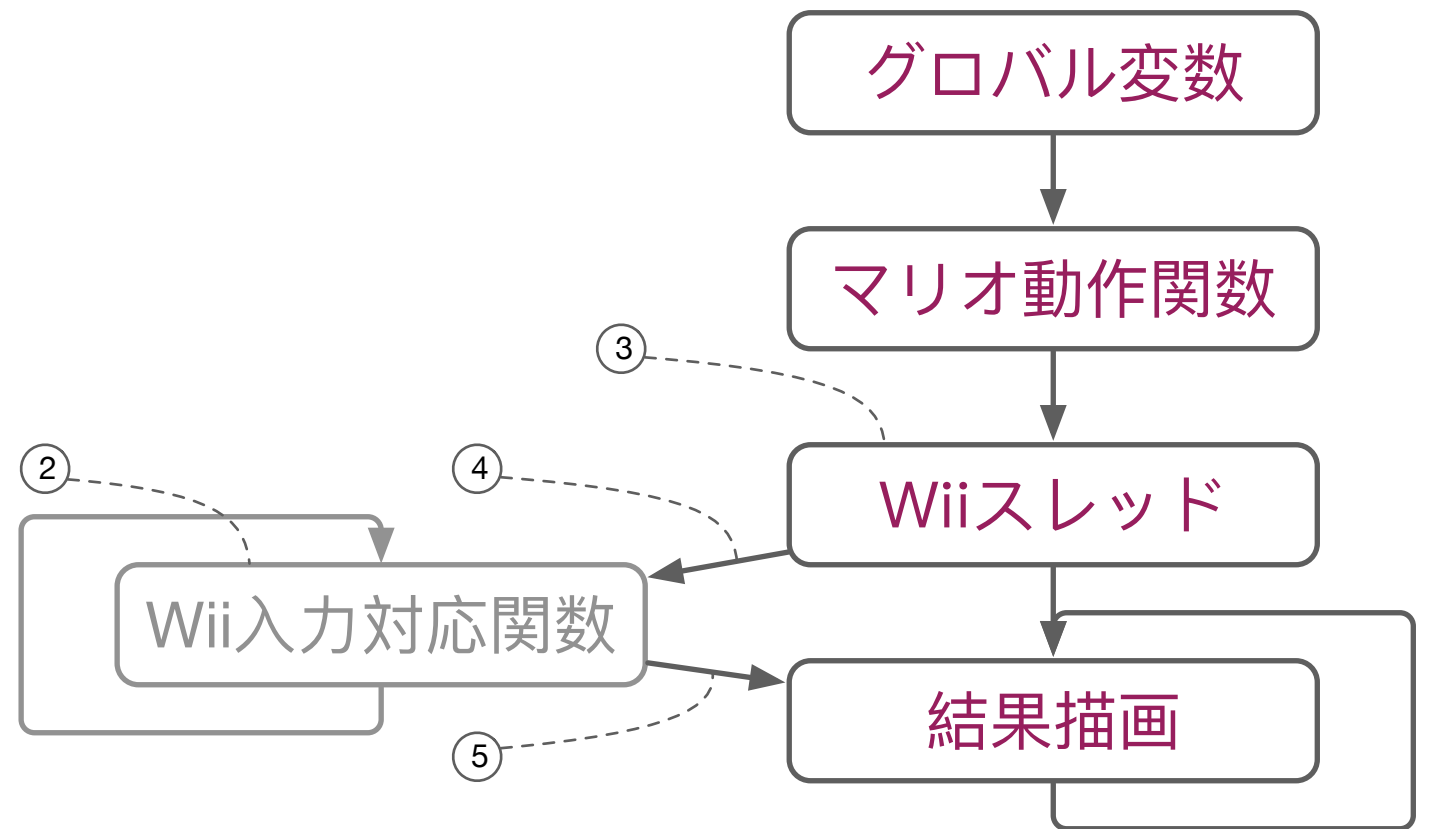
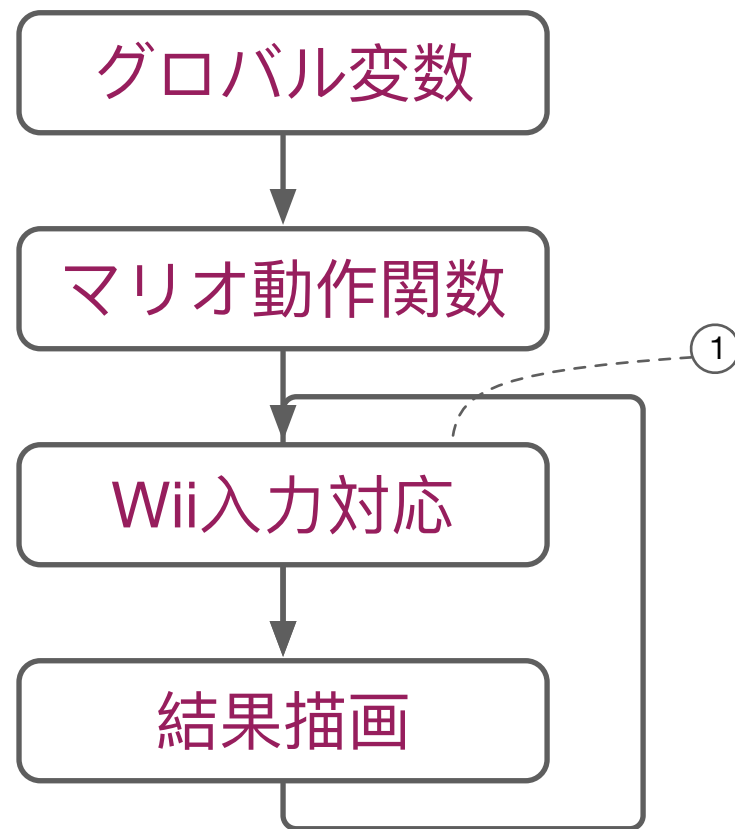
# マルチスレッドプログラミング





# プログラミングの手順

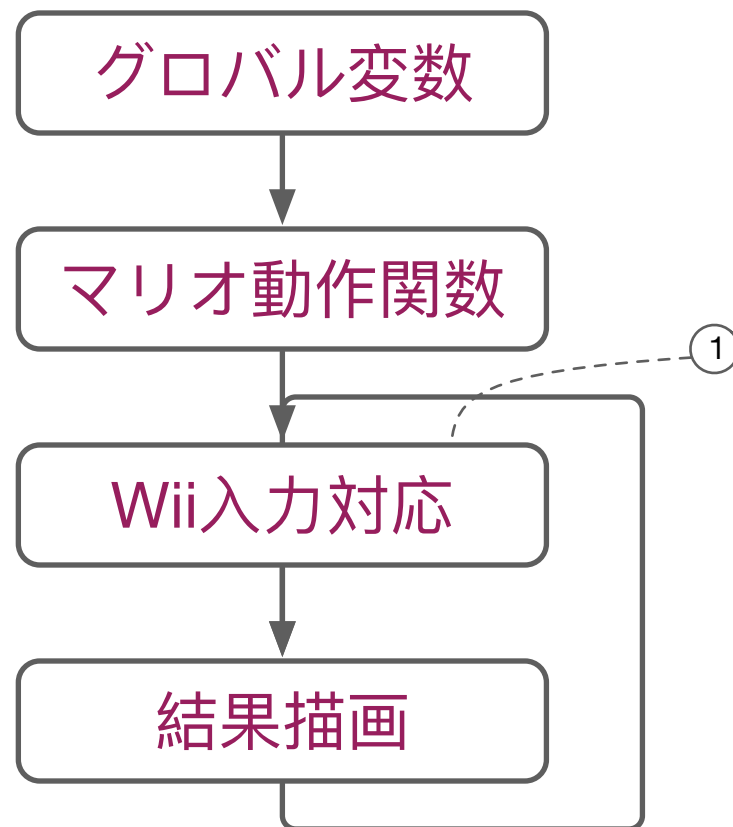
- ① 「Wii入力対応」 削除
- ② 「Wii入力対応関数」 作成
- ③ 「Wiiスレッド」 宣言
- ④ 「Wii入力対応関数」 の開始
- ⑤ 「Wii入力対応関数」 の終了



sdl2\_thread.c

# プログラミングの手順

- ① 「Wii入力対応」 削除
- ② 「Wii入力対応関数」 作成



```
////////////////////////////////////
// STEP. 1
// STEP_1_BEGINからSTEP_1_ENDまでの
// コードをStep. 2で指示されたところ
// に移動する
////////////////////////////////////

// ***** STEP_1_BEGIN *****
// Wiiリモコンの状態を取得・更新する
if(wiimote_update(&wiimote))
{
    // ***** Wiiのキー（ボタン）ごとに処理 *****
    // Wii Homeボタンが押された時
    if(wiimote.keys.home)
    {
        wiimote_disconnect(&wiimote); // Wiiリモコンとの接続を解除
    }

    ...

    print_wii(); // Wiiボタン値を表示
}
else
{
    wiimote_disconnect(&wiimote);
}
// ***** STEP_1_END *****
```

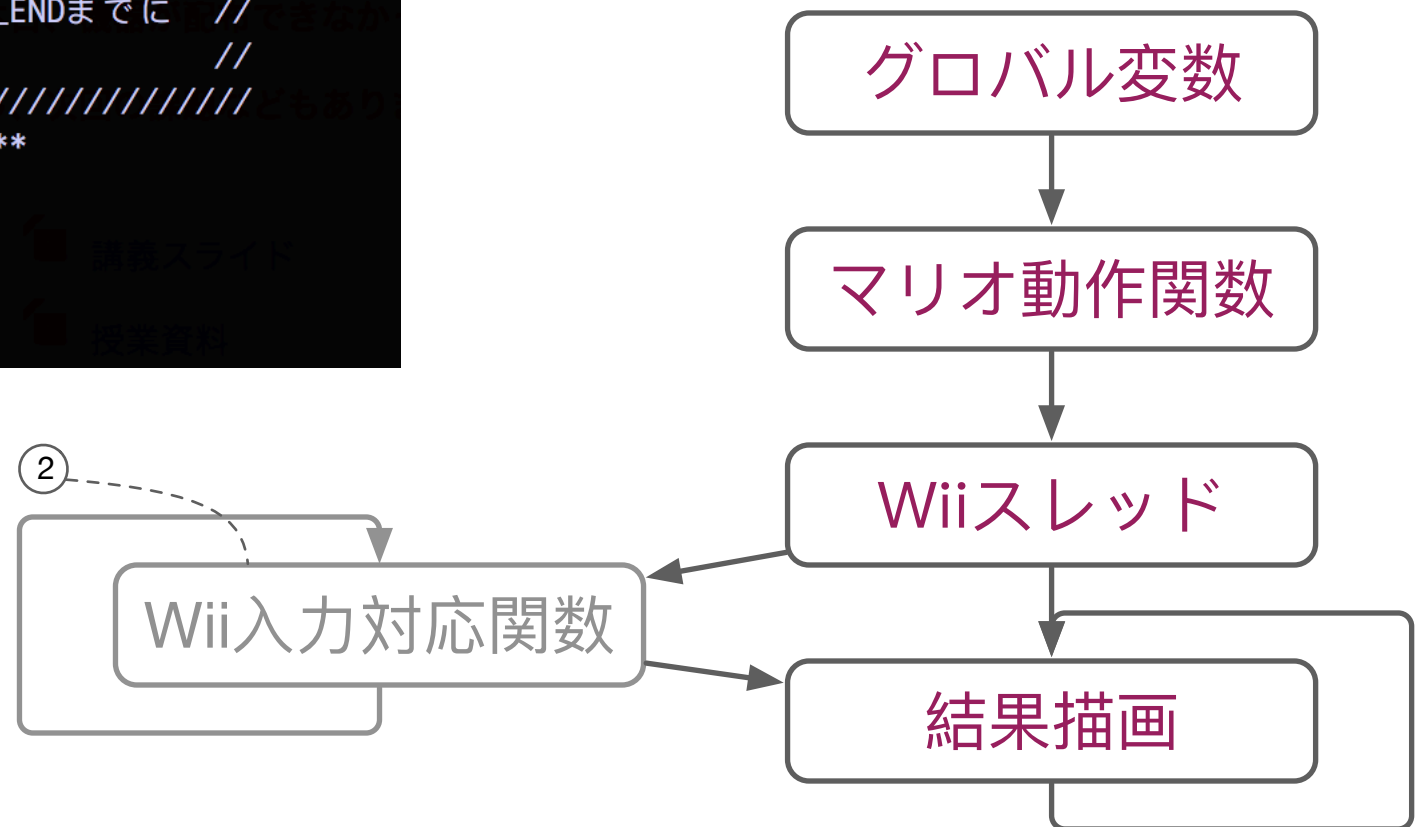
の開始  
の終了

# プログラミングの手順

```
// Wiiボタン値によって、マリオの座標を計算
// スレッド実行する関数
int wii_func(void * args)
{
    // Wiiリモコンがオープン（接続状態）であればループ
    while(wiimote_is_open(&wiimote))
    {
        //////////////////////////////////////
        // STEP. 2
        // STEP_1で指示されたコードを
        // STEP_2_BEGINからSTEP_2_ENDまでに
        // に移動する
        //////////////////////////////////////
        // ***** STEP_2_BEGIN *****
        // ***** STEP_2_END *****
    }
    return 0;
}
```

- wii\_func: Wii入力対応関数
- args: void \*型の引数  
(実際の引数の型に変更できる)
- 返値: 通常は0

- ① 「Wii入力対応」 削除
- ② 「Wii入力対応関数」 作成
- ③ 「Wiiスレッド」 宣言
- ④ 「Wii入力対応関数」 の開始
- ⑤ 「Wii入力対応関数」 の終了



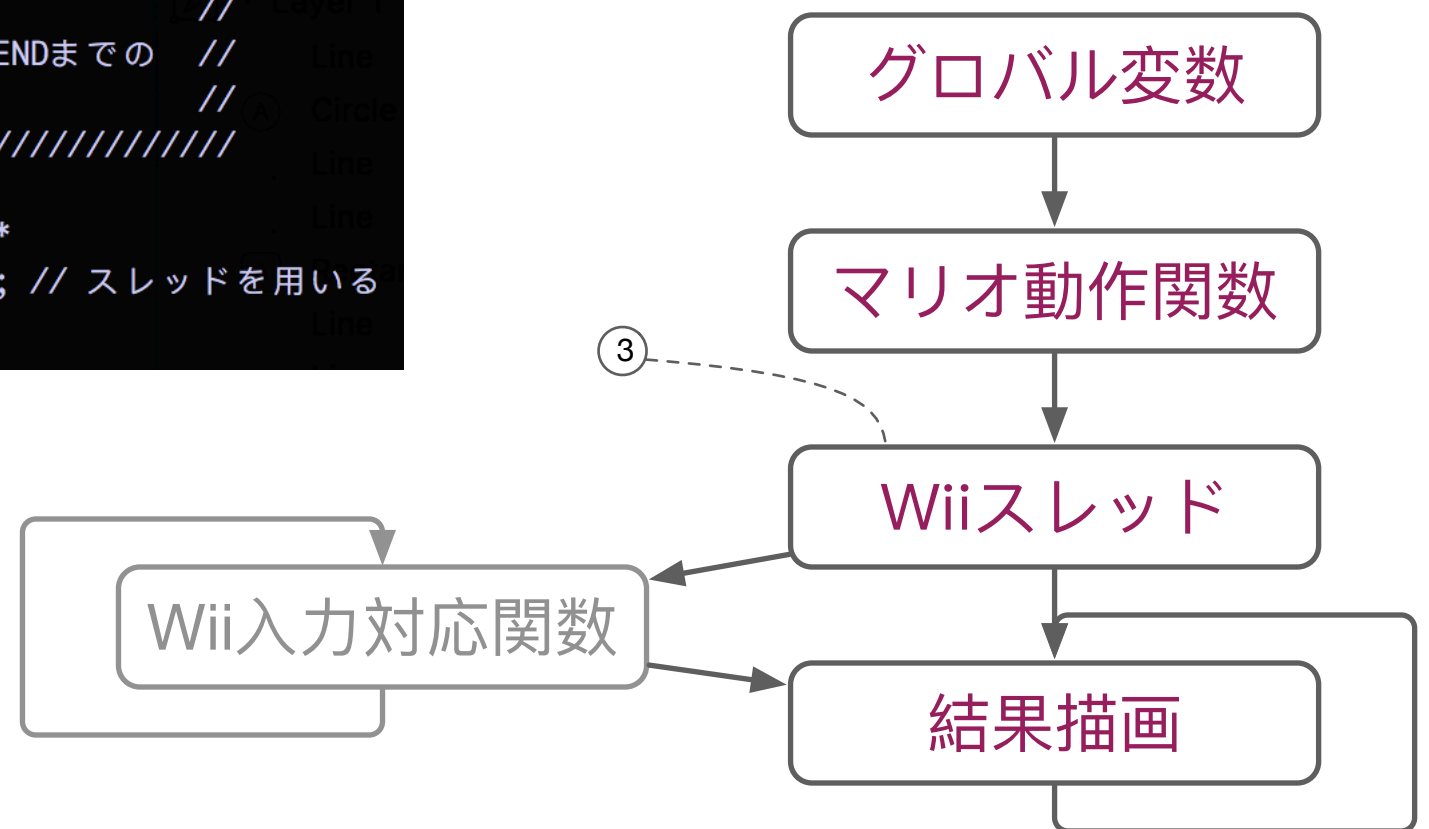
sdl2\_thread.c

# プログラミングの手順

SDL\_Thread: SDLスレッドの型

```
////////////////////////////////////  
// STEP. 3  
// STEP_3_BEGINからSTEP_3_ENDまでの  
// コードのコメントを外す  
////////////////////////////////////  
  
// ***** STEP_3_BEGIN *****  
// SDL_Thread * wii_thread; // スレッドを用いる  
// ***** STEP_3_END *****
```

- ① 「Wii入力対応」 削除
- ② 「Wii入力対応関数」 作成
- ③ 「Wiiスレッド」 宣言
- ④ 「Wii入力対応関数」 の開始
- ⑤ 「Wii入力対応関数」 の終了



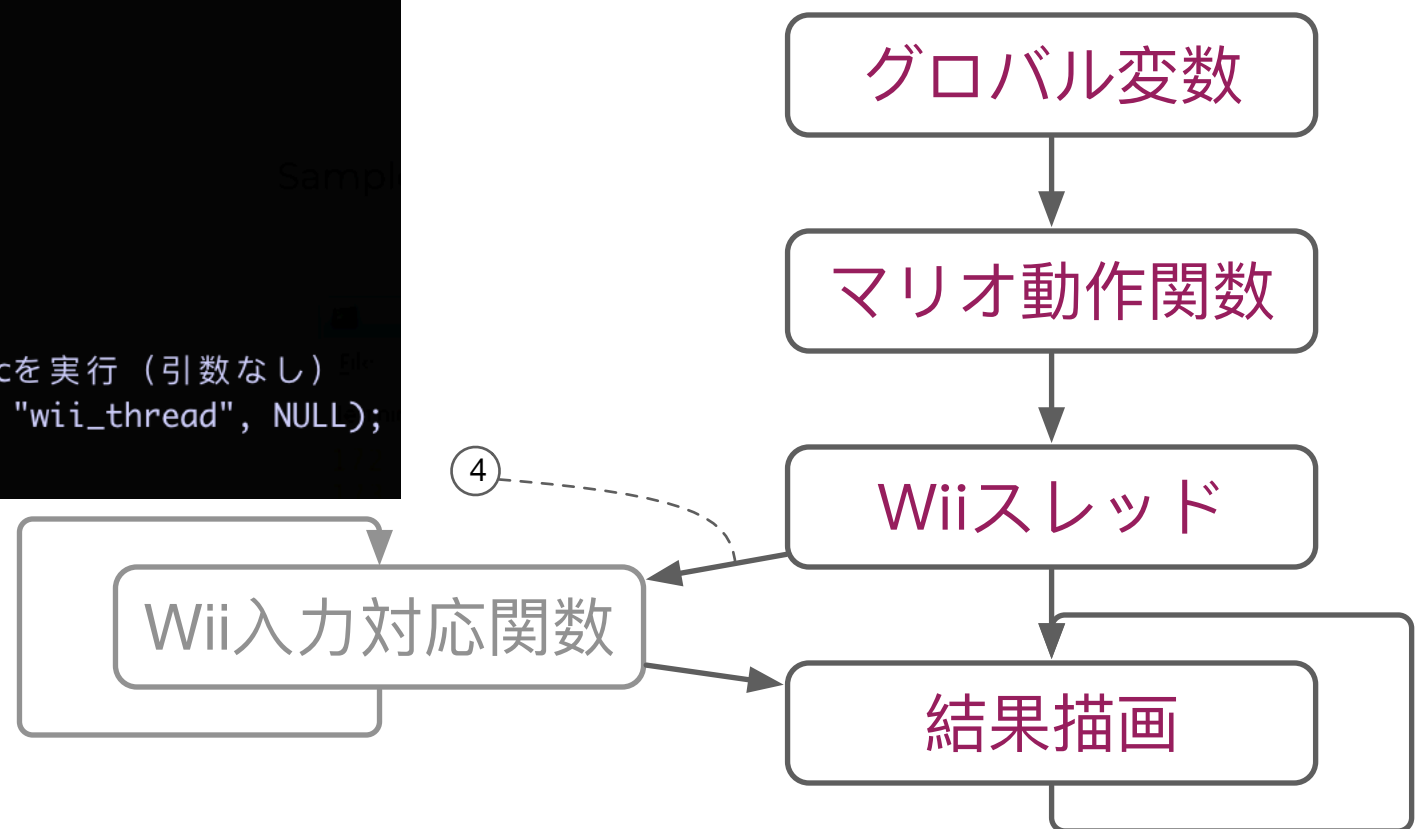
sdl2\_thread.c

# プログラミングの手順

- SDL\_CreateThread: スレッド作成・実行
- 引数 1 (wii\_func): ②で作成した関数名
- 引数 2 ("wii\_thread"): スレッドの名前
- 引数 3 (NULL): ②で作成した関数の引数
- 返値(wii\_thread): 作成されたスレッド③に

```
////////////////////////////////////  
// STEP. 4  
// STEP_4_BEGINからSTEP_4_ENDまでの  
// コードのコメントを外す  
////////////////////////////////////  
  
// ***** STEP_4_BEGIN *****  
// スレッドを作成・実行  
// wii_threadを作成し、スレッド関数wii_funcを実行（引数なし）  
// wii_thread = SDL_CreateThread(wii_func, "wii_thread", NULL);  
// ***** STEP_4_END *****
```

- ① 「Wii入力対応」削除
- ② 「Wii入力対応関数」作成
- ③ 「Wiiスレッド」宣言
- ④ 「Wii入力対応関数」の開始
- ⑤ 「Wii入力対応関数」の終了



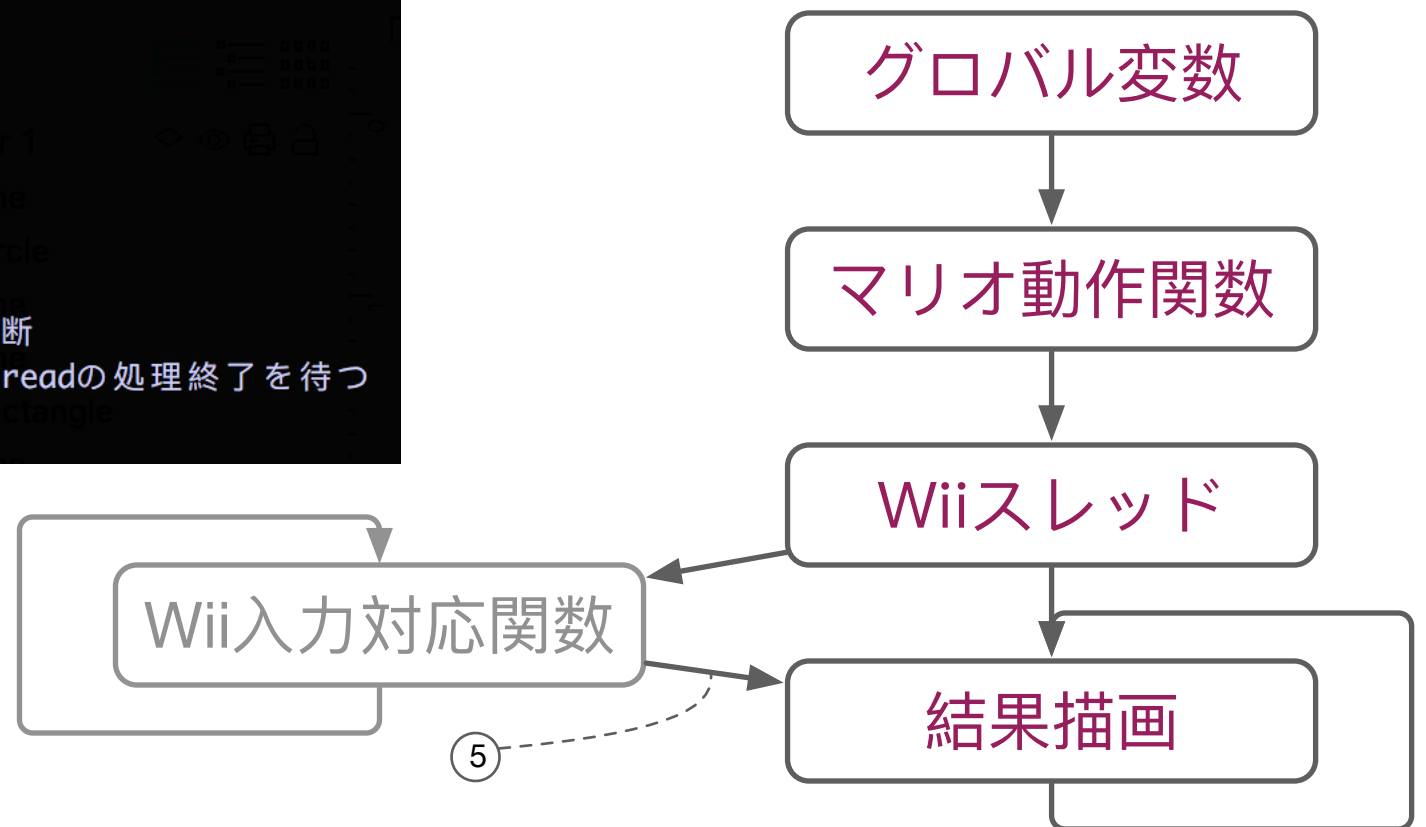
sdl2\_thread.c

# プログラミングの手順

- SDL\_WaitThread: スレッドが終了するのを待つ
- 引数 1 (wii\_thread): ③で宣言されたスレッド
- 引数 2 (NULL): スレッドの状態 (通常はNULL)
- 返回值: なし

```
////////////////////////////////////  
// STEP. 5                               //  
// STEP_5_BEGINからSTEP_5_ENDまでの     //  
// コードのコメンドを外す              //  
////////////////////////////////////  
  
// ***** STEP_5_BEGIN *****  
// 各スレッドが終了するまでmain関数の処理を中断  
// SDL_WaitThread(wii_thread, NULL); // wii_threadの処理終了を待つ  
// ***** STEP_5_END *****
```

- ① 「Wii入力対応」 削除
- ② 「Wii入力対応関数」 作成
- ③ 「Wiiスレッド」 宣言
- ④ 「Wii入力対応関数」 の開始
- ⑤ 「Wii入力対応関数」 の終了



sdl2\_thread.c

# プログラミングのまとめ

- 目的：効率向上
- 方法
  - 非効率部分のコードを見付ける
  - スレッド関数に移動
  - スレッド変数を宣言
  - スレッドの開始
  - メインスレッドで他のコードを実行
  - スレッドの終了

# 試しに実行してみよう

- コード修正

「sdl2\_thread.c」をStep. 1~5に従って修正

- コンパイル

「make」で

- 実行

./sdl2\_thread 識別ID

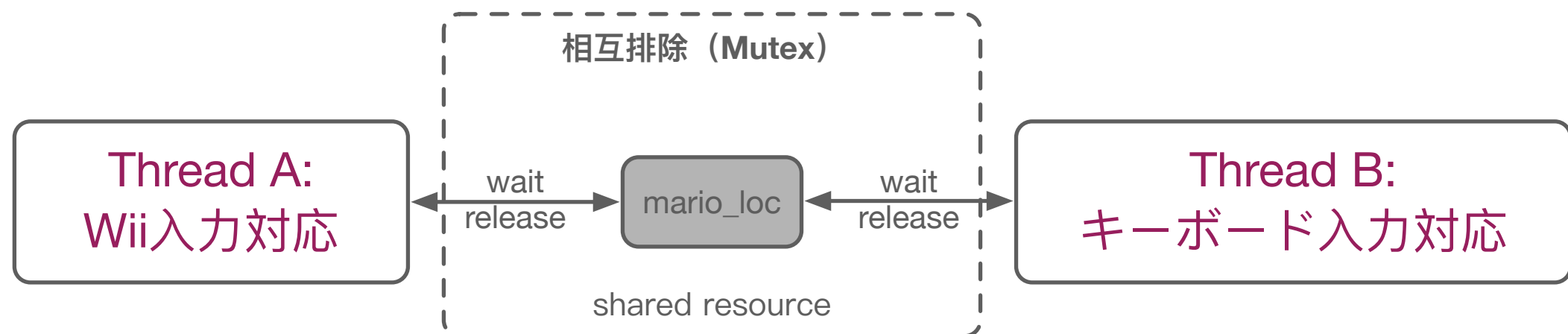


# 相互排除

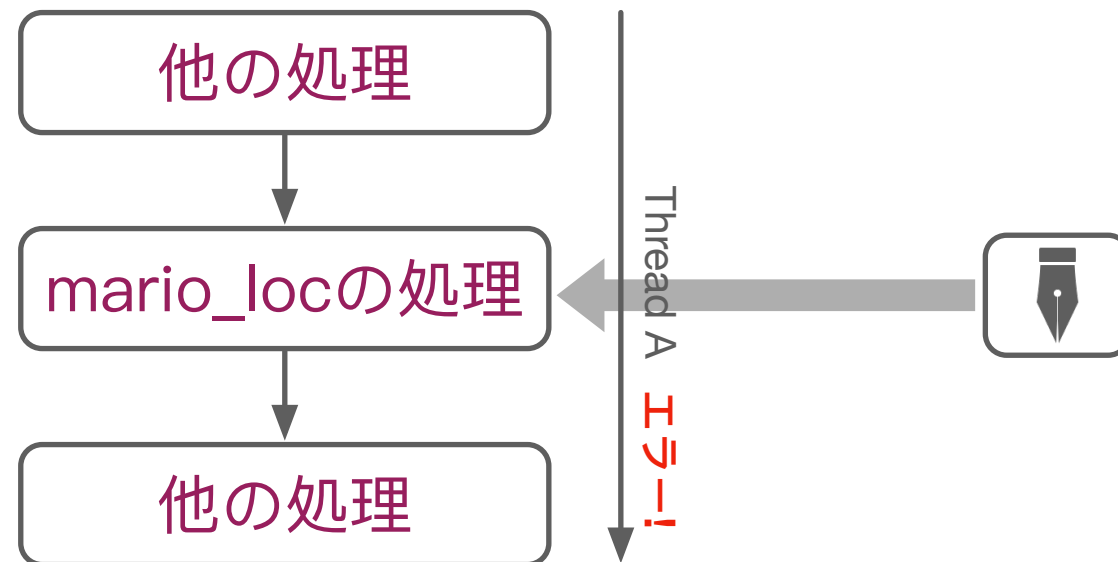
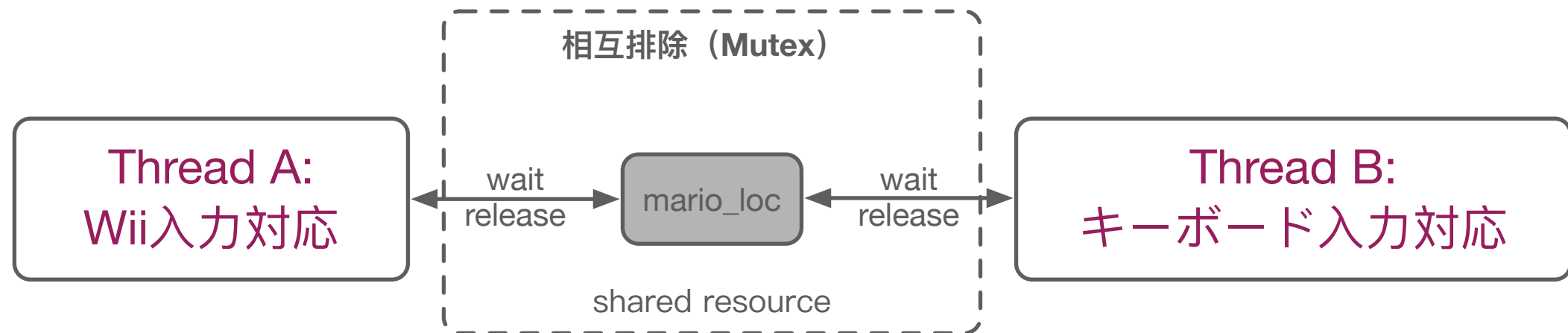
- 2つ以上のスレッドが同時に1つの変数値を変化 (✗)
- 例: Wiiとキーボード2つのデバイスで、マリオをコントロール

mario\_locはThread Aに利用される時、Thread Bが一時中止

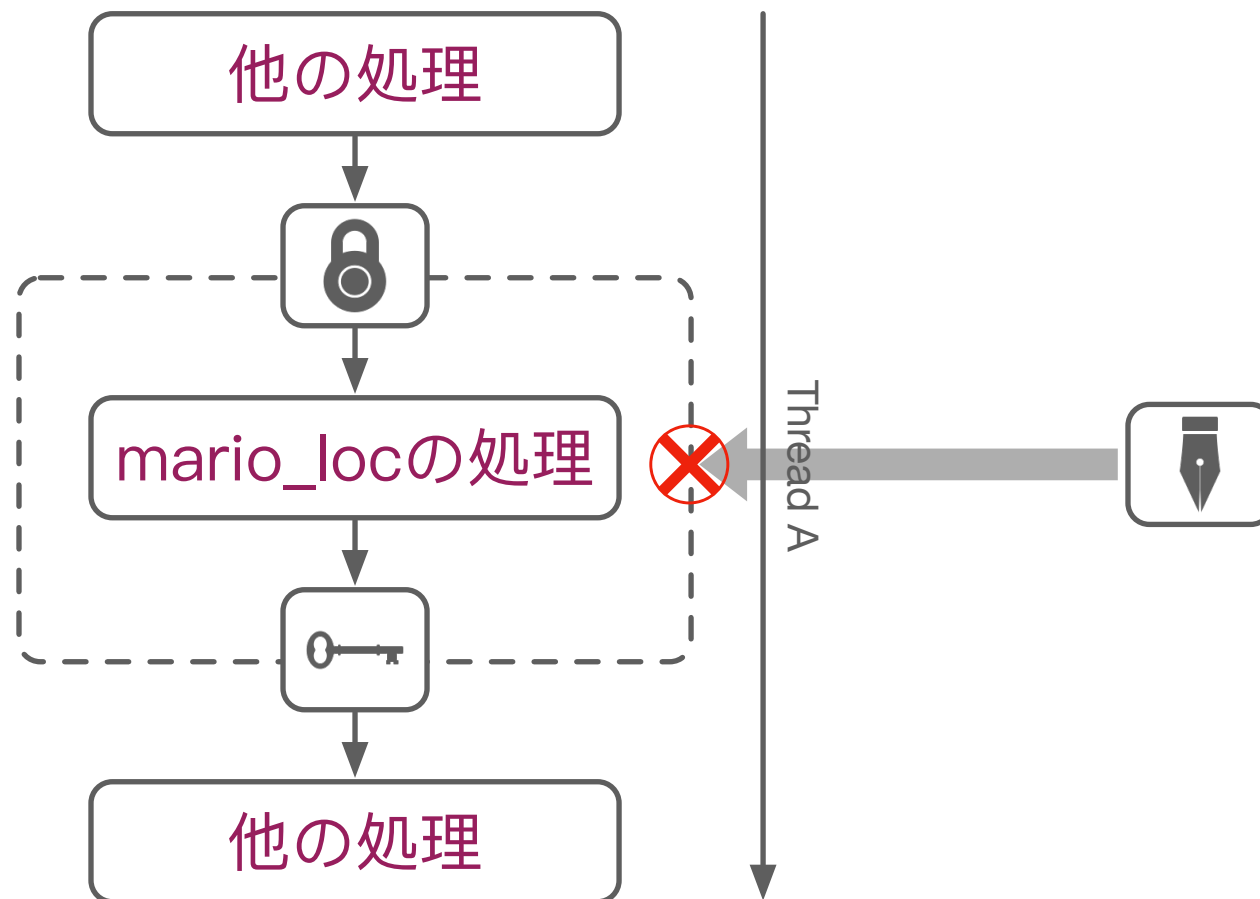
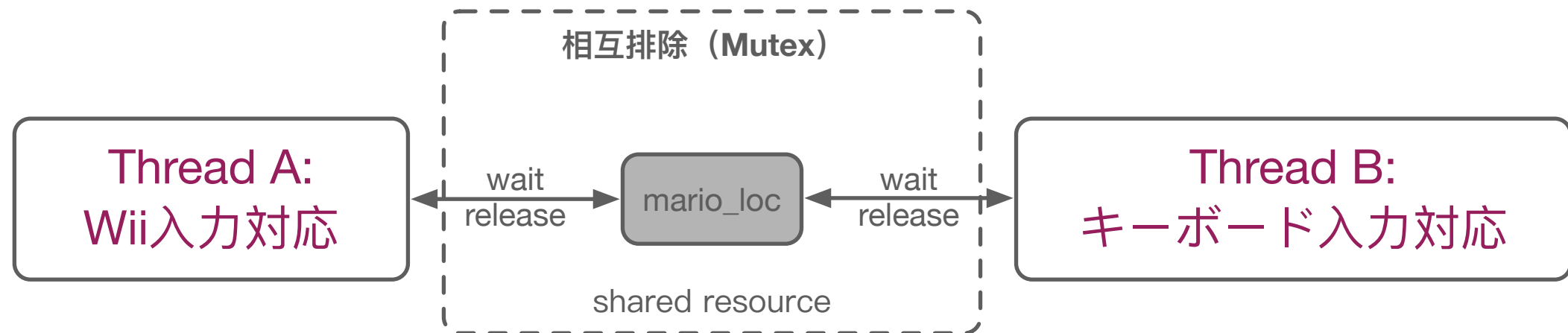
mario\_locはThread Bに利用される時、Thread Aが一時中止



# 相互排除

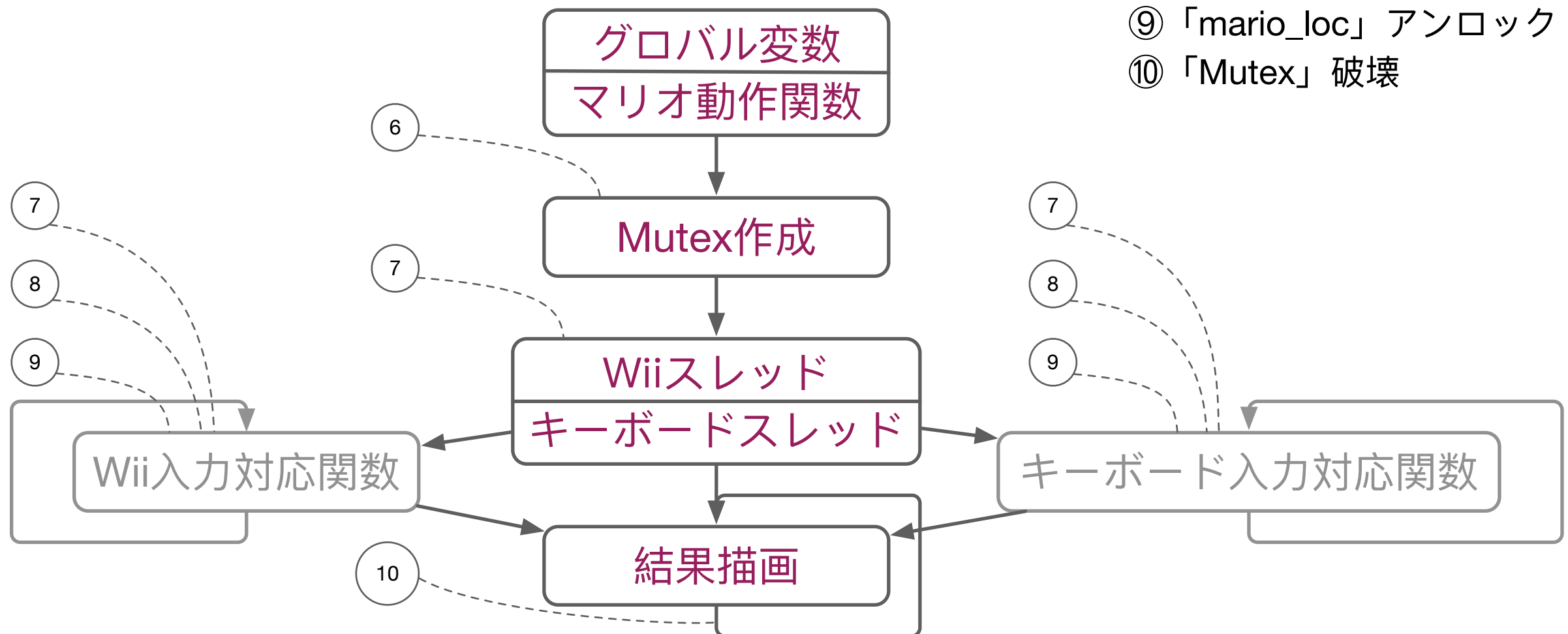


# 相互排除



# プログラミングの手順

- ⑥ 「Mutex」 作成
- ⑦ 「スレッド関数の引数」 作成
- ⑧ 「mario\_loc」 ロック
- ⑨ 「mario\_loc」 アンロック
- ⑩ 「Mutex」 破壊



# プログラミングの手順

```

////////////////////////////////////
// STEP. 6
// STEP_6_BEGINからSTEP_6_ENDまでの
// コードのコメントを外す
////////////////////////////////////

// ***** STEP_6_BEGIN *****
// 相互排除 (Mutex) あり
// SDL_mutex *mtx = SDL_CreateMutex(); // 相互排除 (Mutex) を用いる
// ***** STEP_6_END *****

```

## ⑥ 「Mutex」 作成

## ⑦「スレッド関数の引数」作成

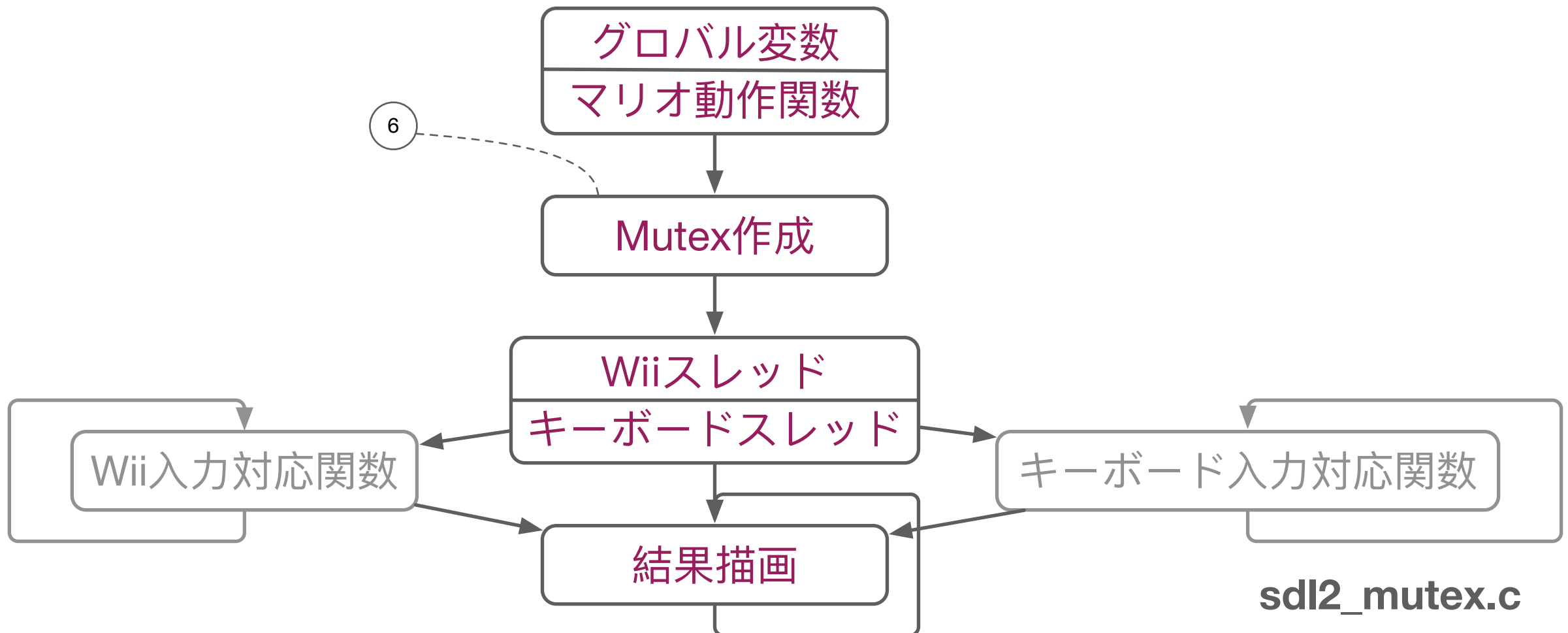
- **SDL\_Mutex: SDL相互排除の型**

- **SDL\_CreateMutex: Mutex作成**

☐ ック

アンロック

壞



# プログラミングの手順

```
// Wiiボタン値によって、マリオの座標を計算
// スレッド実行する関数
int wii_func(void * args)
{
    //////////////////////////////////////
    // STEP. 7
    // STEP_7_BEGINからSTEP_7_ENDまでの
    // コードのコメントを外す
    //////////////////////////////////////

    // ***** STEP_7_BEGIN *****
    // SDL_mutex *mtx = (SDL_mutex *)args; // 引数型はmtxに変更
    // ***** STEP_7_END *****

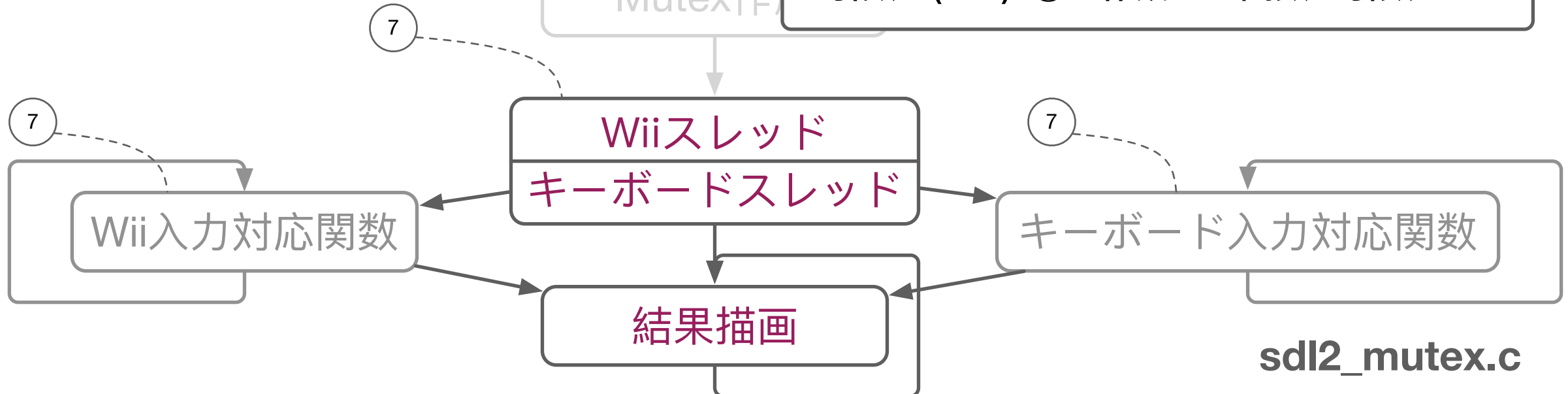
    ...
}
```

```
// wii_threadを作成し、スレッド関数wii_funcを実行（引数mtx）
// wii_thread = SDL_CreateThread(wii_func, "wii_thread", mtx);
```

- ⑥ 「Mutex」作成
- ⑦ 「スレッド関数の引数」作成
- ⑧ 「mario\_loc」ロック
- ⑨ 「mario\_loc」アンロック
- ⑩ 「mario\_loc」破壊

● args: void \*型の引数  
(SDL\_mutex型に変更)

- SDL\_CreateThread: スレッド作成・実行
- 引数 1 (wii\_func): ②で作成した関数名
- 引数 2 ("wii\_thread"): スレッドの名前
- 引数 3 (mtx): ②で作成した関数の引数



# プログラミングの手順

```
////////////////////////////////////  
// STEP. 8                               //  
// STEP_8_BEGINからSTEP_8_ENDまでの    //  
// コードのコメントを外す              //  
////////////////////////////////////  
  
// ***** STEP_8_BEGIN *****          //  
// SDL_LockMutex(mtx); // Mutexをロックして、他のスレッドが共有変数にアクセスできないようにする  
// ***** STEP_8_END *****
```

- ⑥ 「Mutex」 作成
- ⑦ 「スレッド関数の引数」 作成
- ⑧ 「mario\_loc」 ロック
- ⑨ 「mario\_loc」 アンロック
- ⑩ 「Mutex」 破壊

- SDL\_LockMutex: 共有変数をロック
- 引数(mtx): ⑥で作成した相互排除
- 返値: 0(成功)又は-1(失敗)

グローバル変数  
マリオ動作関数

Mutex作成

Wiiスレッド  
キーボードスレッド

Wii入力対応関数

キーボード入力対応関数

結果描画

sdl2\_mutex.c

# プログラミングの手順

```
////////////////////////////////////  
// STEP. 9  
// STEP_9_BEGINからSTEP_9_ENDまでの  
// コードのコメントを外す  
////////////////////////////////////  
  
// ***** STEP_9_BEGIN *****  
// SDL_UnlockMutex(mtx); // Mutexをアンロックし、他のスレッドが共有変数にアクセスできるようにする  
// ***** STEP_9_END *****
```

- ⑥ 「Mutex」 作成
- ⑦ 「スレッド関数の引数」 作成
- ⑧ 「mario\_loc」 ロック
- ⑨ 「mario\_loc」 アンロック
- ⑩ 「Mutex」 破壊

- SDL\_UnlockMutex: 共有変数をアンロック
- 引数(mtx): ⑥で作成した相互排除
- 返値: 0(成功)又は-1(失敗)

グローバル変数  
マリオ動作関数

Mutex作成

Wiiスレッド  
キーボードスレッド

Wii入力対応関数

結果描画

キーボード入力対応関数

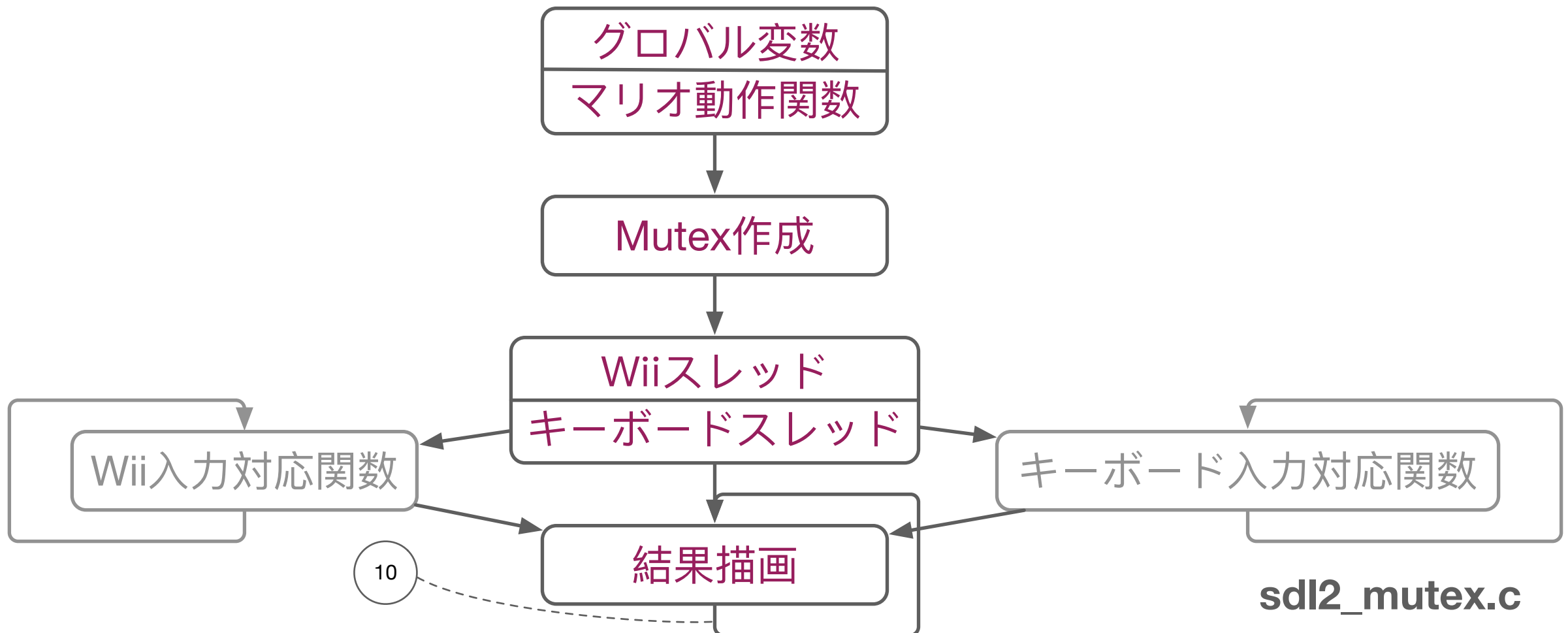
sdl2\_mutex.c



# プログラミングの手順

```
////////////////////////////////////  
// STEP. 10  
// STEP_10_BEGINからSTEP_10_ENDまでの//  
// コードのコメントを外す  
////////////////////////////////////  
  
// ***** STEP_10_BEGIN *****  
// SDL_DestroyMutex(mtx); // Mutexを破棄  
// ***** STEP_10_END *****
```

- ⑥ 「Mutex」 作成
- ⑦ 「スレッド関数の引数」 作成
- ⑧ 「mario\_loc」 ロック
- ⑨ 「mario\_loc」 アンロック
- ⑩ 「Mutex」 破壊



# 相互排除のまとめ

- 目的：スレッドで共有変数を独占する為に
- 方法
  - 相互排除変数Mutex作成
  - スレッド関数にMutexを渡す
  - 共有変数をロック
  - 共有変数の処理
  - 共有変数をアンロック
  - Mutexを破壊

# 課題

マリオゲームのマルチスレッド化:

1. ソースコード「sdl2\_mutex.c」
2. makefileの修正「sdl2\_thread」→「sdl2\_mutex」
3. Step. 1~5に従って「Wii入力対応」スレッドを作成
4. Step. 1~5を参照して「キーボード入力対応」スレッドを作成
5. Step. 6~10に従って「mario\_loc処理」相互排除を作成

提出物（学籍番号.zip）：

1. makefile
2. sdl2\_mutex.c