

Université de Technologie de Compiègne

MI11

Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

Clément BLANQUET et Rafik CHENNOUF

Sommaire

1	Rapport T	TP 1 - Partie 1 et 2
	1ère partie	: Ordonnanceur de tâches
	1.1	file_init()
	1.2	$ajoute(n) \dots \dots \dots 4$
	1.3	$\operatorname{suivant}() \dots \dots$
	1.4	retire(n)
	1.5	affic_file()
	1.6	Test de ces fonctions
	2ème partie	: gestion et commutation de tâches
	2.1	Fonction noyau_exit()
	2.2	Fonction fin_tache()
	2.3	Fonction cree(TACHE_ADR adr_tache)
	2.4	Fonction active(uint16_t tache)
	2.5	Fonction scheduler
	2.6	Fonction schedule()
	2.7	Fonction start(TACHE_ADR adr_tache)
2	Rapport T	CP 2 - Partie 3 et 4
	Exercice 1:	Exclusion mutuelle
	1.1	Suspension d'une tâche
	1.2	Réveil d'une tâche
	1.3	Modèle de communications producteur/consommateur 18
	Exercice 2:	Sémaphores
	2.1	Implémentation
	2.2	Producteur/Consommateur
	2.3	2 Producteurs/ 1 Consommateur
	2.4	1 Producteur/ 2 Consommateurs
	2.5	2 Producteurs/ 2 Consommateurs
3	Rapport T	CP3 - Parties 5 et 6 56
		: Le dîner des philosophes
		: Communication par tubes 61
	2.1	Fonction init_pipes
		Fonction p open

Clément	BLANQUET	et Rafik	CHENNOUF

Page	2
- ~~~	

2.3	Fonction p_close	63
2.4	Fonction p_read	63
2.5	Fonction p_write	64
2.6	Test de ces fonctions	66

Table des figures

1.1	Résultat de testfile.c
2.1	Consommateur plus rapide que le producteur
2.2	Producteur plus rapide que le consommateur
2.3	Consommateur plus rapide que le producteur
2.4	Producteur plus rapide que le consommateur
2.5	2 producteurs plus rapide que le consommateur
2.6	Consommateur plus rapide que les 2 producteurs 50
2.7	Producteur plus rapide que les 2 consommateurs
2.8	2 consommateurs plus rapide que le producteur
2.9	2 producteurs et 2 consommateurs à la même vitesse
2.10	2 producteurs plus rapides que les 2 consommateurs
2.11	2 consommateurs plus rapides que les 2 producteurs
3.1	La table des philosophes
3.2	Le dîner des philosophes
3.3	Résultat du pipe

Chapitre 1

Rapport TP 1 - Partie 1 et 2

1ère partie : Ordonnanceur de tâches

Voici comment nous avons codé les fonctions $file_init()$, ajoute(n), suivant() et retire(n):

1.1 file_init()

Cette fonction permet simplement d'initialiser la file FIFO de tâches.

```
void file_init( void )
{
    int i;
    _queue=F_VIDE;

for (i=0;i<MAX_TACHES;i++)
    _file[i]=F_VIDE;
}</pre>
```

Dans cette fonction, on se contente d'initialiser la queue da la file FIFO à la valeur F_VIDE (F_VIDE = MAX_TACHES = 8), ce qui signifie que la file est vide. De plus, on initialise chaque case du tableau représentant la file à la même valeur, indiquant que chaque case est vide.

1.2 ajoute(n)

Cette fonction permet d'ajouter une tâche en fin de file.

```
void ajoute ( uint16_t n )
{
   if (n > MAX_TACHES - 1) // Si le numéro de la tâche est trop grand
   return;

if (_queue == F_VIDE) // Si la file est vide
   {
   _queue = n;
   _file[_queue] = n;
}
```

```
else // La file n'est pas vide
{
    uint16_t tmp = _file[_queue];
    _file[_queue] = n;
    _file[n] = tmp;
    _queue = n;
}
```

La fonction *ajoute* prend en argument un entier qui représente le numéro de la tâche à ajouter.

On commence par regarder si le numéro de la tâche à ajouter est cohérent (inférieur ou égal à 7). Si ce n'est pas le cas, on sort de la fonction.

Sinon, si la file est vide (_queue = F_vide), la queue devient la tâche qui vient d'être ajoutée et le successeur de cette tâche est elle-même.

Enfin, si la file n'est pas vide, on veut ajouter la nouvelle tâche en fin de file. Autrement dit, la queue doit valeur cette même nouvelle tâche. On commence par sauvegarder dans un tampon le successeur de la queue actuelle. Ensuite, on désigne la nouvelle tâche comme étant le successeur de la queue actuelle. De plus, on désigne le successeur de la nouvelle tâche comme étant la tâche sauvegardée dans le tampon, anciennement successeur de la queue actuelle. Enfin, on désigne notre nouvelle tâche comme étant la queue.

De cette façon, la nouvelle tâche s'est intercalée entre l'ancienne queue et son ancien successeur, et est devenue la nouvelle queue.

1.3 suivant()

Cette fonction retourne la tâche à activer, et met à jour _queue pour qu'elle pointe sur la suivante.

```
uint16_t suivant( void )
{
    _queue = __file[_queue];
    return __queue;
}
```

Ici on assigne à la queue son successeur (donc la tâche à activer) puis on la retourne.

1.4 retire(n)

Cette fonction permet de retirer une tâche de la file sans en modifier l'ordre.

```
retire ( uint16 t t )
  {
     int i = 0;
     if (t > MAX_TACHES | | queue == F_VIDE)
       return;
     while (_file [i] != t)
                      // i = prédecesseur de t
9
                      // ex : (1 \rightarrow 0 \rightarrow 2) \Rightarrow avec t = 0, i = 1
     if (i == MAX TACHES)
       return;
13
     _file[i] = _file[t]; // 1 -> 2
_file[t] = F_VIDE;
     //_queue = __file [ i ];
     if(t == _queue)
21
                          // si le prédecesseur est lui même => une seule
       if(t == i)
      t\hat{a}che \Rightarrow queue \Rightarrow on vide
          _{queue} = F_{VIDE};
23
          _queue = i; // la queue devient le prédecesseur de la tâche
25
27
```

La fonction prend en argument le numéro de la tâche à retirer. On commence donc par vérifier que ce numéro est cohérent (inférieur ou égal à 7) et que la file n'est pas vide auquel cas il est impossible de retirer un élément.

Une fois cette vérification effectuée, on cherche le prédecesseur de la tâche à retirer. Si on ne trouve rien, cela signifie que la tâche n'existe pas et on sort donc de la fonction.

Sinon, on "saute au dessus" de la tâche à retirer, c'est à dire qu'on fixe le successeur du prédécesseur de cette tâche comme étant le successeur de cette même tâche.

Enfin, on doit vérifier si la tâche retirée était la queue ou non.

— Si oui

- Si la file ne contient qu'un élément (donc le prédécesseur de la tâche est la tâche elle-même), on assigne à _queue la valeur F_VIDE (car la file est alors vide)
- Sinon, la queue devient le prédécesseur de la tâche que l'on a retiré.
- Sinon, ne rien faire de plus.

1.5 affic_file()

Cette fonction permet d'afficher la file.

```
void affic_file( void )
  {
    int i = 0;
    while (file[i] = F VIDE) // Recherche du premier élément de la
      i++;
    int temp = i; // temp => premier élément de la file
    while (_file[i] !=temp) // Tant qu'on a pas fait tout le tour de la
      file
      if (i=_queue)
        printf(" %d(Q) -> ", i); // Si l'élément i est la queue,
13
     afficher un "(Q)" à côté
      else
          printf(" %d -> ", i); // Sinon l'afficher normalement
      i=_file[i]; // Passer à l'élément suivant
    // Affichage du dernier élément
    if (i== queue)
19
      printf(" %d (Q) -> ", i);
21
      printf(" %d -> ", i);
23
    printf("\n");
```

On commence par chercher le premier élément de la file. Ensuite, on effectue une boucle d'affichage tant qu'un tour complet de la file n'a pas été effectué. On affiche (Q) à côté de la tâche sur laquelle la queue pointe.

1.6 Test de ces fonctions

Nous avons pu tester le bon fonctionnement de ces fonctions grâce au fichier de test testfile.c suivant :

```
#include "noyau.h"
 #include "serialio.h"
5 int main()
    serial_init (115200);
    file_init();
    // Ajouts des différentes tâches comme dans l'exemple du sujet
    ajoute(3);
    ajoute (5);
    ajoute(1);
    ajoute (0);
17
    ajoute(2);
19
    affic_file(); // Affichage de la file
21
    affic_queue(); // Affichage de la queue
    printf("Suivant() \n");
23
    suivant(); // On fait un "suivant()"
    affic_queue(); // On vérifie la queue après le "suivant()"
25
    affic_file(); // Affichage de la file avec la nouvelle queue
27
    printf("Retire 0 : \n");
    retire (0); // On retire la tâche 0
    affic_file(); // Affichage de la file après le "retire(0)"
    printf("Ajoute 6 : \n");
    ajoute(6); // On ajoute 6
    affic_file(); // Affichage de la file après le "ajoute(6)"
35
    return 0;
```

A l'exécution, on obtient :

```
0 -> 2(Q) -> 3 -> 5 -> 1 ->
Queue : 2
Suivant()
Queue : 3
0 -> 2 -> 3(Q) -> 5 -> 1 ->
Retire 0 :
1 -> 2 -> 3(Q) -> 5 ->
Ajoute 6 :
1 -> 2 -> 3 -> 6(Q) -> 5 ->
```

FIGURE 1.1 – Résultat de testfile.c

C'est bien le résultat attendu. En effet, au départ la queue vaut 2 Car c'est la dernière tâche à avoir été ajoutée. Après le suivant, la valeur de la queue change et devient le successeur de 2 à savoir 3, ce qui s'affiche correctement. Le retire(0) fonctionne bien aussi puisque la tâche 0 a disparu de la file et les autres tâches ont leurs successeurs et prédécesseurs bien mis à jour. Enfin, le ajoute(6) ajoute bien la tâche 6 en fin de file en mettant à jour la queue.

2ème partie : gestion et commutation de tâches

Dans cette seconde partie, nous devons réaliser les primitives de gestion des tâches du mini noyau temps réel, ainsi que le système de commutation de tâches. Tout cela est écrit dans le fichier noyau.c.

Les codes nous étant fournis, nous devons les expliquer. Notons tout d'abord les variables internes au noyau :

```
static int compteurs [MAX_TACHES]; // Compteurs d'activations
CONTEXTE _contexte [MAX_TACHES]; // tableau des contextes

volatile uint16_t _tache_c; // numéro de tache courante
uint32_t _tos; // adresse du sommet de pile
int _ack_timer = 1; // = 1 si il faut acquitter le timer
```

2.1 Fonction noyau_exit()

Commençons par la fonction $noyau_exit()$ qui permet de sortir du noyau (donc d'arrêter tout). Les interruptions sont désactivées et juste avant de sortir du noyau (en faisant une boucle infinie), on affiche le nombre de fois que chaque tâche a été activée grâce au tableau compteurs.

2.2 Fonction fin_tache()

```
void fin_tache(void)
{
    // on interdit les interruptions
    _irq_disable_();
    // la tache est enlevee de la file des taches
    _contexte[_tache_c].status = CREE;
    retire(_tache_c);
    schedule();
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

9 }

Cette fonction permet de rendre une tâche inactive alors qu'elle était active jusqu'alors. Pour cela, après avoir interdit les interruptions, on change son statut à "CREE" ce qui fait que la tâche n'est plus prête à être exécutée. Elle reste tout de même connue du noyau et est simplement en attente. On la retire de la FIFO grâce à notre fonction retire() créée dans la première partie. A la fin, on lance la fonction schedule() (que l'on étudiera par la suite) pour que les tâches suivantes puissent s'exécuter. En fait, on appelle cette fonction à la fin de chaque tâche pour y mettre fin.

2.3 Fonction cree(TACHE_ADR adr_tache)

```
uint16_t cree( TACHE_ADR adr_tache )
    CONTEXTE *p;
                                      // pointeur d'une case de _contexte
           uint16 t tache = -1;
                                      // contient numero dernier cree
    static
                                      // debut section critique
    _lock_();
    tache++;
                                      // numero de tache suivant
    if (tache >= MAX\_TACHES)
                                      // sortie si depassement
      noyau_exit();
    p = &_contexte[tache];
                                      // contexte de la nouvelle tache
13
    p \rightarrow sp_i = tos;
                                      // allocation d'une pile a la tache
    _tos -= PILE_TACHE + PILE IRQ;
                                      // decrementation du pointeur de
     pile pour la prochaine tache
                                      // fin section critique
    _unlock_();
19
                                      // memorisation adresse debut de
    p->tache_adr = adr_tache;
     tache
    p\rightarrow status = CREE;
                                      // mise a l'etat CREE
    return (tache);
                                      // tache est un uint16 t
23
```

La fonction *cree* permet de créer une tâche et de lui allouer une pile et un numéro. On commence tout d'abord par incrémenter le nombre de tâches créées via la variable *tache*. On récupère ensuite le contexte de la nouvelle tâche via le pointeur p. Le pointeur de pile associé à la tâche pointe à l'adresse du sommet de

pile (_tos) ce qui permet d'allouer une pile à la tâche. On décrémente ensuite le pointeur de pile par la taille maximale de la pile d'une tâche + la taille maximale de la pile IRQ par tâche. Ceci permet d'allouer assez de place pour la tâche suivante. Enfin, on enregistre l'adresse de début de la tâche et on passe le statut de la tâche à "CREE".

2.4 Fonction active(uint16_t tache)

```
active ( uint16 t tache )
void
 CONTEXTE *p = &_contexte[tache]; // acces au contexte tache
  if (p->status == NCREE)
    noyau_exit();
                                      // sortie du noyau
                                      // debut section critique
   _lock__();
                                      // n'active que si receptif
  if (p\rightarrow status = CREE)
    p \rightarrow status = PRET;
                                      // changement d'etat, mise a l'etat
    PRET
                                      // ajouter la tache dans la liste
    ajoute (tache);
    schedule();
                                      // activation d'une tache prete
  \_\operatorname{unlock}\_();
                                      // fin section critique
```

Cette fonction place une tâche dans la file d'attente des tâches éligibles. Elle prend en entrée le numéro de la tâche.

On vérifie d'abord si la tâche est bien créée. Si c'est le cas, alors on va modifier le statut de la tâche (de CREE à PRET) et l'ajouter à notre FIFO (on rentre donc dans une section critique). On finit par lancer un *schedule()* pour activer la prochaine tâche.

2.5 Fonction scheduler

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
"nop \ t \ "
                                          // Attendre un cycle
                                         // Ajustement pointeur de pile
                 sp, sp, \#60 \ t \ "
10
                                         // Sauvegarde de spsr_irq
                  r0, spsr \ t \ "
         "stmfd sp!, \{r0, lr\}\t\n"\};// et de lr\_irq
    if (_ack_timer)
                                         // Réinitialiser le timer si
      nécessaire
       register struct imx_timer* tim1 = (struct imx_timer *)
16
      TIMER1_BASE;
       tim1 \rightarrow tstat \&=\sim TSTAT_COMP;
18
    else
20
    {
       _{ack\_timer} = 1;
22
    _contexte[_tache_c].sp_irq = sp;// memoriser le pointeur de pile
    _{\text{tache}\_c} = \text{suivant}();
                                        // recherche du suivant
    if (_tache_c == F_VIDE)
26
       printf("Plus rien à ordonnancer.\n");
       noyau exit();
                                         // Sortie du noyau
30
    compteurs [_tache_c]++;
                                        // Incrémenter le compteur d'
      activations
    p = \&\_contexte[\_tache\_c];
                                         // p pointe sur la nouvelle tache
      courante
                                          // tache prete ?
    if (p->status == PRET)
                                          // Charger sp_irq initial
       sp = p - sp_ini;
36
                                          // Passer en mode système
       \_set\_arm\_mode\_(ARMMODE\_SYS) \; ;
                                          // Charger sp_sys initial
       sp = p \rightarrow sp_i - PILE_IRQ;
38
       p \rightarrow status = EXEC;
                                         // status tache -> execution
                                         // autoriser les interuptions
       _irq_enable_();
40
                                         // lancement de la tâche
       (*p->tache_adr)();
    }
42
    else
44
                                         // tache deja en execution,
      sp = p - sp_irq;
      restaurer sp irq
46
    // Restaurer le contexte complet depuis la pile IRQ
      _asm___ volatile___(
         " \, ldmfd \quad sp\,!\;,\;\; \{\,r0\;,\;\; l\,r\,\} \backslash \,t\,\backslash n\,"
                                         // Restaurer lr_irq
50
                  spsr, r0 \t \n"
                                         // et spsr_irq
         "ldmfd sp, \{r0-r14\}^{\ \ \ } t \ "
                                         // Restaurer registres mode system
52
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

Cette fonction fait office d'ordonnanceur de tâches. On rappelle que cette fonction s'exécute en mode IRQ. On commence tout d'abord par sauvegarder le contexte complet sur la pile IRQ car nous allons modifié le pointeur de pile sp du mode IRQ dans la fonction. On exécute ensuite la fonction suivant() pour récupérer la tâche à activer. Si cette tâche est vide alors il n'y a plus rien à ordonnancer donc on quitte le noyau. Sinon, on incrémente le compteur d'activations associé à cette tâche pour spécifier que cette tâche a été activée une fois de plus. Pour activer la tâche, il faut qu'elle soit en mode "PRET" sinon cela veut dire que la tâche est déjà en exécution. Dans ce deuxième cas, on met juste à jour le pointeur de pile sp du mode IRQ avec la valeur courante du pointeur de pile associé à la tâche. Dans le premier cas, si la tâche est en mode "PRET" alors il faut que le pointeur de pile sp en mode SYSTEM pointe sur la pile associé à la tâche. Pour cela, on passe en mode SYSTEM puis on affecte au pointeur de pile sp du mode SYSTEM la valeur initiale du pointeur de pile associé à la tâche - la taille maximale de la pile IRQ par tâche. On passe ensuite le statut de la tâche en "EXEC" pour qu'elle soit exécutable puis on exécute la tâche. Enfin, on restaure le contexte complet depuis la pile IRQ.

2.6 Fonction schedule()

```
void
         schedule (void)
    _lock_();
                                            // Debut section critique
    // On simule une exception irq pour forcer un appel correct à
      scheduler().
     ack timer = 0;
     set arm mode (ARMMODE IRQ);
                                            // Passer en mode IRQ
                _volatile___(
               r0, cpsr \ t \ "
         "mrs
                                                Sauvegarder cpsr dans spsr
                spsr, r0 \t \n"
         ^{"}\,\mathrm{msr}
10
         "add
                lr, pc, \#4\t\n"
                                                Sauvegarder pc dans lr et
                                               l'ajuster
         " b
                scheduler \setminus t \setminus n"
                                                Saut à scheduler
     _set_arm_mode_(ARMMODE_SYS);
                                                Repasser en mode system
14
     _{\rm unlock}_{\rm ()};
                                            // Fin section critique
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
}
```

La fonction schedule() permet en fait de faire un appel à la fonction scheduler(). Dans un section critique, elle commence par passer en mode IRQ (car la fonction scheduler doit s'exécuter dans ce mode).

*******A COMPLETER STP *************

2.7 Fonction start(TACHE ADR adr tache)

```
void
        start ( TACHE ADR adr tache )
  {
    short j;
    register unsigned int sp asm("sp");
    struct imx_timer* tim1 = (struct imx_timer *) TIMER1_BASE;
    struct imx_aitc* aitc = (struct imx_aitc *) AITC_BASE;
    for (j=0; j<MAX\_TACHES; j++)
      \_contexte[j].status = NCREE;
                                        // initialisation de l'etat des
     taches
    }
    _{\text{tache}\_c} = 0;
                                         // initialisation de la tache
     courante
    file_init();
                                         // initialisation de la file
                                         // Haut de la pile des tâches
    _{\text{tos}} = \text{sp};
    _set_arm_mode_(ARMMODE_IRQ);
                                         // Passer en mode IRQ
    sp = \_tos;
                                         // sp_irq initial
17
    _{\text{set}\_arm\_mode\_(ARMMODE\_SYS)};
                                         // Repasser en mode SYS
19
    _irq_disable_();
                                         // on interdit les interruptions
21
    // Initialisation du timer à 100 Hz
    tim1->tcmp = 10000;
    tim1 \rightarrow tprer = 0;
    tim1->tctl |= TCTL_TEN | TCTL_IRQEN | TCTL_CLKSOURCE_PERCLK16;
    // Initialisation de l'AITC
    aitc->intennum = TIMER1_INT;
29
    active(cree(adr_tache));
                                       // creation et activation
     premiere tache
31 }
```

Cette fonction permet de lancer la première tâche et donc de lancer le système. On commence par initialiser les statuts des tâches à "NCREE", la FIFO et la tâche courante à 0. L'adresse du sommet de la pile ($_tos$) est ensuite mis à jour avec la valeur du pointeur de pile sp en mode SYSTEM car on s'apprête à lancer la première tâche. On passe ensuite en mode IRQ pour mettre à jour le pointeur de pile sp du mode IRQ qui lui pointe vers l'adresse du sommet de la pile. On repasse en mode SYSTEM puis on crée et on active la tâche pour lancer le système.

Chapitre 2

Rapport TP 2 - Partie 3 et 4

Le but de ce TP est d'implémenter des fonctions d'exclusions mutuelles afin que plusieurs tâches ne puissent pas accéder à une section critique en même temps au risque de créer un interblocage.

Exercice 1: Exclusion mutuelle

Tout d'abord, il est possible de faire du partage de ressources en agissant directement sur les tâches dépendantes en les faisant s'endormir ou se réveiller selon la situation. Dès qu'une tâche a terminée son accès à la mémoire partagée elle s'endort et réveille l'autre tâche afin qu'elle puisse y avoir accès et vis-versa.

1.1 Suspension d'une tâche

L'endormissement d'une tâche se fait via la primitive dort() du fichier **noyau.c**. Le but de cette fonction est de suspendre la tâche courante qui passe donc de l'état **EXEC** pour 'exécuter' à l'état **SUSP** pour 'suspendre'. La tâche est ensuite retirée de la file ds tâches et un appel à l'ordonnanceur est réalisé afin de charger la tâche suivante. De plus, toutes ces opérations constituent une section critique qui ne doivent pas être exécutées en même temps par plusieurs fonctions. C'est pour cela qu'il faut les protéger avec un mutex ou un lock.

Ci-dessous le code de la fonction dort():

1.2 Réveil d'une tâche

Le réveil d'une tâche se fait via la primitive reveille() du fichier **noyau.c**. Cette primitive fonctionne de la même manière que la fonction dort() vue précédemment sauf que l'état de la tâche courante est passé en mode EXEC au lieu de SUSP afin que la tâche puisse être exécutable par l'ordonnanceur après l'avoir ajoutée dans la file.

Ci-dessous le code de la fonction reveille():

```
void reveille(uint16_t t)
{

// on vérifie que la tâche existe et est suspendue
    if(t > MAX_TACHES || _contexte[t].status != SUSP)
    return;

s _lock_(); // section critique

CONTEXTE *p = &_contexte[t];
    p->status = EXEC; // exécution

ajoute(t); // ajout dans la file
    schedule();

_unlock_();
}
```

1.3 Modèle de communications producteur/consommateur.

Afin de tester nos deux primitives dort() et reveille(), nous avons implémenté le modèle de communications producteur/consommateur. Tout d'abord le programme comporte deux tâches; la première, le producteur, produit des entiers dans une file circulaire, la seconde, le consommateur, retire ces entiers de la file et les affiche.

Pour faire cela, nous disposons d'une FIFO sous forme d'un tableau d'entiers de taille fixée (3 dans notre cas). On distingue 4 cas possibles :

1) Le producteur a tellement produit que la file est pleine => il s'endort. 2) Le producteur a produit au moins un entier, la file est non vide => il réveille le consommateur pour qu'il consomme un ou des entiers. 3) La file est vide car le producteur n'y a rien produit => le consommateur s'endort. 4) Il reste encore de

la place dans la file, la file est non pleine => le producteur se réveille pour produire des entiers.

Pour gérer tous ces cas, nous possédons une variable qui compte le nombre de places libres et qui est, au début du programme, initialisée à la taille du tableau. Lorsque le nombre de places libres est supérieur ou égal à 1, le producteur produit un entier dans la file puis décrémente le nombre de places libres. De même, si le nombre de places libres est inférieur à la taille totale de la file alors le consommateur consomme un entier puis incrémente le nombre de places libres.

Le cas 1 se produit lorsque la file est pleine, c'est à dire lorsque le nombre de places libres est égal à 0. Le cas 2 se produit lorsque la file est non vide, c'est à dire lorsque le nombre de places libres est inférieur à la taille totale de la file. Le cas 3 se produit lorsque la file est vide, c'est à dire lorsque le nombre de places libres est égal à la taille totale de la file. Le cas 4 se produit lorsque la file est non pleine, c'est à dire lorsque le nombre de places libres est égal à 1.

En résumé, le producteur produit des entiers dans la file tant que celle-ci n'est pas pleine sinon il s'endort et le consommateur lit ces entiers tant que la file n'est pas vide sinon il s'endort. Lorsqu'il y a la moindre place dans la file, le consommateur réveille le producteur et lorsqu'il y a le moindre entier dans la file, le producteur réveille le consommateur. A noté aussi que l'accès à la file représente une zone critique qu'il faut protéger via un *lock*. Initialement, seul le producteur est réveillé et le consommateur est endormi car il faut pouvoir produire au moins un entier.

Nous avons testé deux cas de figures, un cas où le producteur est plus rapide que le consommateur et le cas inverse.

Ci-dessous le code du modèle de communications producteur/consommateur dans le cas où le consommateur est plus rapide que le producteur :

```
#define TAILLE_TABLEAU 3

TACHE tacheStart();
TACHE tacheProd();
TACHE tacheConso();
uint16_t prod, conso;
uint16_t fifo [TAILLE_TABLEAU]; // la file
uint16_t nb_places_libres = TAILLE_TABLEAU;

TACHE tacheStart(void) // tâche de démarrage
{
    puts("-----> EXEC tache Start");
    prod = cree(tacheProd);
    conso = cree(tacheConso);
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
active (prod);
    active (conso);
17
    fin_tache();
19
  TACHE tacheProd(void) // tâche producteur
23
    puts("-----> EXEC tache Prod");
    uint16_t j=0,k, i=0;
27
    while (1)
29
      for (k=0; k<30000; k++);
                                  // producteur plus lent
31
      if (nb_places_libres>=1)
                                   // production d'un entier
33
        _lock_();
                                   // zone critique
        printf("**PROD** -> Production : fifo[%d] = %d\n", i, j);
35
        fifo[i]=j;
        _unlock_();
37
        j++;
39
        nb_places_libres--;
41
        i++;
        if (i=TAILLE_TABLEAU) // i = indice de la file
43
          i = 0;
      }
45
                // file pleine
      else
        _lock_();
        puts("**PROD** -> Producteur dort (Cas 1 : File pleine)\n");
49
        _unlock_();
        dort(); // producteur s'endort
      }
      if (nb_places_libres<TAILLE_TABLEAU) // file non vide
        _lock_();
        puts("**PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)\n");
        _unlock_();
59
        reveille (conso); // consommateur se réveille
61
      }
```

```
fin_tache();
67
[69] TACHE tacheConso(void) // tâche consommateur
     uint16 t k, i=0;
     puts ("----> EXEC tache Conso");
     dort(); // consommateur dort initialement
     while (1)
       for (k=0; k<10000; k++); // consommateur plus rapide
79
      if (nb_places_libres=TAILLE_TABLEAU) // file vide
         _lock_();
83
        puts("**CONSO** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)\n");
        _unlock_();
         dort(); // consommateur s'endort
87
       }
       else
89
         _lock_();
91
         printf("**CONSO** -> Lecture de fifo[%d] = %d\n", i, fifo[i]);
         _unlock_();
         nb_places_libres++;
95
         i++;
97
         if (i=TAILLE_TABLEAU) // i = indice de la file
           i = 0;
99
       }
101
       if (nb places libres==1) // file non pleine
         _lock_();
         puts("**CONSO** -> Reveil prod (Cas 4 : File non pleine)\n");
105
         _unlock_();
         reveille (prod); // producteur se réveille
109
111
     fin_tache();
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

Le résultat obtenu lorsque le consommateur est plus rapide que le producteur est donné sur la figure 2.3.

Initialement, le producteur écrit l'entier 0 à la case 0 de la file puis il réveille le consommateur (Cas 2 : file non vide). Le consommateur qui est très rapide s'empresse aussitôt de lire l'entier 0 à la case 0 puis s'endort (Cas 3 : file vide). Ensuite, le producteur écrit l'entier 1 à la case 1 de la file puis il réveille le consommateur pour qu'il lise cet entier.

Comme le consommateur est plus rapide que le producteur, nous obtenu une succession d'écriture/lecture. Dès qu'un entier est présent dans la file, le consommateur le lit. Cliquez sur l'animation suivante pour voir le résultat de notre programme (nécessite de lire ce PDF avec Adobe Acrobat Reader) :

Figure 2.1 – Consommateur plus rapide que le producteur

Nous pouvons aussi tester le cas où le producteur est plus rapide que le consommateur (figure 2.4).

Dans ce cas, le producteur enchaîne deux écritures à la suite (entier 0 à la case 0 et entier 1 à la case 1) car il est plus rapide que le consommateur qui n'a pas le temps de lire le premier entier. Après cela, le consommateur peut enfin lire l'entier 0 à la case 0 puis le producteur reprend la main et enchaîne de nouveau deux écritures (entier 2 à la case 2 et entier 3 à la case 0). Le consommateur se réveille et lit donc l'entier 1 à la case 1, on se retrouve donc dans le cas 4 (file non pleine). Le producteur reprend la main et écrit l'entier 4 à la case 1 qui vient d'être libérée par le consommateur puis il s'endort (Cas 1 : file pleine). Le producteur aura toujours une longueur d'avance sur le consommateur et sera souvent endormi à cause d'une file pleine. Cliquez sur l'animation suivante pour voir le résultat de notre programme (nécessite de lire ce PDF avec Adobe Acrobat Reader) :

FIGURE 2.2 – Producteur plus rapide que le consommateur

La méthode d'exclusion mutuelle présentée précédemment avec endormissement et réveil des tâches peut poser problème dans le cas général. En effet, nous ne sommes pas à l'abri d'un interblocage des deux tâches si elles sont toutes les deux endormies et qu'elles attendent d'être réveillées. Ceci peut arriver puisque rien ne garantit qu'un signal de réveil ne soit pas interrompue. Une première tâche pourrait en principe envoyer son signal de réveil avant que la seconde tâche s'endorme ce qui engendrerait une attente infinie.

Exercice 2 : Sémaphores

Un deuxième outil plus efficace que le précédent pour gérer les problèmes de ressources partagées repose sur les sémaphores. Ce mécanisme permet de gérer l'envoi des signaux indépendamment de l'exécution des tâches.

2.1 Implémentation

Un sémaphore est composé d'une FIFO de tâches en attente et d'une valeur représentant le nombre de ressources disponibles. Une FIFO est une structure circulaire composée d'une file de tâches, de l'indice de début de la file et de l'indice de fin de la file. Dans cet exercice, nous considérons un tableau de sémaphores. Ci-dessous le fichier header sem.h:

```
#ifndef SEM H
2 #define SEM_H_
4 #include <stdint.h>
6 #define MAX_SEM 15
8 typedef struct {
    short taches [MAX TACHES];
    short debut_file;
    short fin_file;
12 } FIFO;
14 typedef struct {
                   // File circulaire des tâches en attente
    FIFO file:
    short valeur ; // compteur du sémaphore e(s)
  } SEMAPHORE ;
  void s_init( void );
 ushort s_cree ( short v );
 void s_close( ushort n );
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
void s_wait( ushort n );
void s_signal ( ushort n );
#endif /* SEM_H_ */
```

Un sémaphore se manipule via les cinq fonctions suivantes : s_init , s_cree , s_close , s_wait et s_signal , toutes définies dans le fichier **sem.c**.

Tout d'abord la fonction s_init permet d'initialiser la valeur de notre tableau de sémaphores. Ici, nous avons choisi d'initialiser toutes nos sémaphores à -1000, nombre que nous considérons, dans cet exercice, inatteignable.

```
SEMAPHORE _sem [MAX_SEM];

void s_init( void )
{
   int i;

for(i = 0; i < MAX_SEM; i++)
   {
   __sem[i].valeur = -1000; // non crée
   }
}</pre>
```

La seconde fonction s_cree nous sert à créer un séma phore et à l'initialiser à une certaine valeur donnée.

```
ushort s_cree( short v )
{
    int i = 0;

    // si la valeur du sémaphore dépasse le nombre de tâches
    if (v >= MAX_TACHES)
    return -1;

    // on cherche un emplacement libre
    while(i < MAX_SEM && _sem[i].valeur != -1000)
    i++;

if (i >= MAX_SEM) // si on n'a pas trouver d'emplacement libre
    return -1;

// initialisation du sémaphore à la valeur v
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
__sem[i].valeur = v;
__sem[i].file.debut_file = 0;
__sem[i].file.fin_file = 0;
__return i;
}
```

La troisième fonction s_close réinitialise une sémaphore donnée. La valeur du sémaphore est remise à -1000 pour qu'on le considère non crée.

```
void s_close( ushort n )
{
   if (n >= MAX_SEM || n < 0)
    return;
   _sem[n].valeur = -1000;
}</pre>
```

La fonction s_wait implémente l'opération P qui permet de prendre une ressource associée au sémaphore. On décrémente donc la valeur du sémaphore et si celle-ci est strictement inférieure à 0 alors on bloque/endort la tâche ayant effectué la requête et on la met dans la file des tâches en attente associée au sémaphore. Dans notre fonction les tâches sont ajoutées en fin de file.

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
// incrémente la fin de la file
__sem[n]. file . fin__file = __sem[n]. file . fin__file + 1;

// on met à jour la fin de la file circulaire
// si fin__file < MAX_TACHES alors on ne change rien sinon on
revient au début de la file
__sem[n]. file . fin__file = (_sem[n]. file . fin__file) % MAX_TACHES;

dort(); // la tâche courante s'endort
}

__unlock__();

unlock__();
```

Enfin, la fonction s_signal implémente l'opération V qui permet de libérer une ressource associée au sémaphore. On incrémente donc la valeur du sémaphore et si celle-ci est inférieure ou égale à 0 alors on extrait une tâche de la file des tâches en attente et on la libère/réveille. Dans notre fonction les tâches sont extraites au début de file.

```
void s_signal ( ushort n )
  {
    short tache;
    if(n) = MAX\_SEM \mid \mid n < 0
      return;
    // si le sémaphore n'est pas crée
    if (\_sem[n]. valeur = -1000)
      return;
    // zone critique car plusieurs tâches ne doivent pas modifier le
      sémaphore en même temps
    _lock_();
                               // incrémentation du sémaphore
    \underline{\text{sem}}[n]. valeur++;
    if(\underline{sem}[n].valeur \ll 0)
17
      // on extrait une tâche au début de la file
      tache = _sem[n]. file.taches[_sem[n].file.debut_file];
21
      // incrémente le début de la file
      _sem[n].file.debut_file = _sem[n].file.debut_file + 1;
23
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
// on met à jour le début de la file circulaire
// si debut_file < MAX_TACHES alors on ne change rien sinon on va
à la fin de la file
_sem[n].file.debut_file = (_sem[n].file.debut_file) % MAX_TACHES;

reveille(tache); // réveil de la tâche
}

_unlock_();

-unlock_();
```

2.2 Producteur/Consommateur

Afin de tester nos sémaphores, nous avons ré-implémenté le problème du producteur/consommateur en remplaçant les primitives dort() et reveille() par respectivement s_wait et s_signal . Nous mettons en place deux sémaphores associés respectivement au producteur et au consommateur qu'on initialise à 0. Ceci permet au producteur d'être bloqué si la file est pleine et au consommateur d'être réveillé si il y a un entier à consommer. Le principe reste exactement le même que dans l'exercice précédent.

```
#define TAILLE_TABLEAU 3
 TACHE tacheStart();
  TACHE tacheProd();
 TACHE tacheConso();
  uint16_t prod, conso;
  uint16_t fifo[TAILLE_TABLEAU]; // la file
  uint16_t nb_places_libres = TAILLE_TABLEAU;
  ushort sem1, sem2; // sem1 => producteur, sem2 => consommateur
11 TACHE tacheStart(void)
                           // tâche de démarrage
    puts("——> EXEC tache Start");
    prod = cree(tacheProd);
    conso = cree (tacheConso);
    active (prod);
    active (conso);
    fin_tache();
23 TACHE tacheProd(void) // tâche producteur
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
puts ("---> EXEC tache Prod");
    uint16_t j=0,k, i=0;
27
    while(1)
29
      for (k=0; k<30000; k++); // producteur plus lent
31
      if (nb_places_libres>=1) // production d'un entier
33
        _lock_();
                                    // zone critique
35
        printf("**PROD** \rightarrow Production : fifo[%d] = %d\n", i, j);
        fifo[i]=j;
        _unlock_();
        j++;
39
        nb_places_libres--;
        i++;
43
        if (i=TAILLE_TABLEAU) // i = indice de la file
          i = 0:
45
                // file pleine
      else
47
49
        _lock_();
        puts("**PROD** -> Producteur dort (Cas 1 : File pleine)\n");
        _unlock_();
        s_wait(sem1);
                          // dort()
53
55
      if (nb_places_libres<TAILLE_TABLEAU) // file non vide
        _lock_();
        puts("**PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)\n");
59
        _unlock_();
        s_signal(sem2); // reveille(conso);
      }
63
    fin_tache();
  TACHE tacheConso(void) // tâche consommateur
    uint16\_t k, i=0;
```

```
puts ("----> EXEC tache Conso");
    s_wait(sem2); // dort()
77
    while(1)
79
      for (k=0; k<10000; k++); // consommateur plus rapide
81
      if (nb_places_libres=TAILLE_TABLEAU) // file vide
         _lock_();
        puts("**CONSO** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)\n");
85
        _unlock_();
        s_wait(sem2); // dort()
      }
89
      else
91
         _lock_();
        printf("**CONSO** \rightarrow Lecture de fifo[%d] = %d\n", i, fifo[i]);
93
        _unlock_();
        nb_places_libres++;
97
         if (i=TAILLE_TABLEAU) // i = indice de la file
99
           i = 0;
      if (nb_places_libres==1) // file non pleine
         _lock_();
        puts("**CONSO** -> Reveil prod (Cas 4 : File non pleine)\n");
        _unlock_();
        s_signal(sem1);  // reveille(prod);
109
111
    fin_tache();
113
115
  int main()
117 {
    serial_init (115200);
    puts("Test noyau");
119
    puts("Noyau preemptif");
    puts("*******************\n\n\n\n\n\n");
121
```

```
printf("TAILLE DU TABLEAU : %d\n", TAILLE_TABLEAU);

s_init();
sem1 = s_cree(0); // prod
sem2 = s_cree(0); // conso
start(tacheStart);

return(0);

129
    return(0);
```

Le résultat obtenu lorsque le consommateur est plus rapide que le producteur est exactement le même que sur la figure 2.3. De même, dans le cas où le producteur est plus rapide que le consommateur, nous obtenons exactement le même résultat que dans la figure 2.4.

2.3 2 Producteurs/ 1 Consommateur

Nous avons également testé nos sémaphores en ajoutant un producteur au problème précédent. Pour cela, il faut mettre en place un sémaphore binaire ou mutex qu'on initialise à 1 et qui empêche les deux producteurs de produire en même temps. On bloque le mutex avant production et on le libère après. De plus, il faut mettre en place des variables globales pour les indices et les valeurs de la file pour que les producteurs manipulent les mêmes données.

```
#define TAILLE_TABLEAU 3

TACHE tacheStart();
TACHE tacheProd1();
TACHE tacheProd2();
TACHE tacheConso();
uint16_t prod1, prod2, conso; // 2 producteurs et 1 consommateur uint16_t fifo [TAILLE_TABLEAU];
uint16_t nb_places_libres = TAILLE_TABLEAU;
ushort sem1, sem2, semMutexProd;

// variables globales pour les producteurs
// l => indice de la file et j => valeur à cet indice int l = 0, j = 0;

TACHE tacheStart(void)
{
    puts("-----> EXEC tache Start");
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
prod1 = cree(tacheProd1);
    prod2 = cree(tacheProd2);
21
    conso = cree (tacheConso);
23
    active (conso);
    active (prod1);
25
    active (prod2);
27
    fin_tache();
29 }
  TACHE tacheProd1(void)
    puts ("---> EXEC tache Prod 1");
    uint16_t k;
35
    while (1)
      // for (k=0; k<30000; k++);
39
      for (k=0; k<10000; k++);
      s_wait(semMutexProd); // P du mutex (entrée de la zone critique)
43
      if (nb_places_libres>=1)
45
         _lock_();
         printf("**PROD 1** \rightarrow Production : fifo[%d] = %d\n", l, j);
47
         fifo[l]=j;
         _unlock_();
         j++;
         nb_places_libres--;
         1++;
         if (l=TAILLE_TABLEAU)
           l = 0;
      }
57
      else
      {
59
                         // dort()
         s_wait(sem1);
61
      s\_signal(semMutexProd); //\ V\ du\ mutex\ (sortie\ de\ la\ zone\ critique)
63
65
      if (nb_places_libres<TAILLE_TABLEAU)</pre>
67
         s_signal(sem2); // reveille(conso);
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
}
     fin_tache();
  TACHE tacheProd2(void)
     puts("----> EXEC tache Prod 2");
     uint16_t k;
81
     while(1)
83
       // for (k=0; k<30000; k++);
       for (k=0; k<10000; k++);
85
       s_wait(semMutexProd); // P du mutex (entrée de la zone critique)
87
       if (nb_places_libres>=1)
89
         _lock_();
91
         printf("**PROD 2** \rightarrow Production : fifo[%d] = %d\n", l, j);
         fifo[l]=j;
         \_unlock\_(\,)\;;
         j++;
95
         nb_places_libres--;
97
         1++;
99
         if (l=TAILLE_TABLEAU)
           l = 0;
101
       else
103
       {
         s_wait(sem1); // dort()
107
       s_signal(semMutexProd);// V du mutex (sortie de la zone critique)
       if (nb_places_libres<TAILLE_TABLEAU)</pre>
         s_signal(sem2); // reveille(conso);
113
115
     fin_tache();
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
TACHE tacheConso(void)
     \verb|uint16_t| k, i=0;
123
     puts("------> EXEC tache Conso");
125
     s_wait(sem2); // dort()
127
     while (1)
129
       for (k=0; k<30000; k++);
       // for (k=0; k<10000; k++);
131
       if (nb_places_libres=TAILLE_TABLEAU)
133
         s_wait(sem2); // dort()
       else
       {
         _lock_();
         printf("**CONSO** \rightarrow Lecture de fifo[%d] = %d\n", i, fifo[i]);
         _unlock_();
141
         nb_places_libres++;
143
         i++;
145
         if (i=TAILLE_TABLEAU)
           i = 0;
149
       if (nb_places_libres==1)
151
         s\_signal(sem1); // reveille(prod);
153
155
     fin_tache();
159
   int main()
161
     serial_init (115200);
     puts("Test noyau");
163
     puts("Noyau preemptif");
     puts("*******************\n\n\n\n\n\n");
165
```

```
printf("TAILLE DU TABLEAU : %d\n", TAILLE_TABLEAU);

s_init();
sem1 = s_cree(0); // prod
sem2 = s_cree(0); // conso

// mutex entre les 2 producteurs pour les empêcher de produire en
même temps
semMutexProd = s_cree(1);

start(tacheStart);

return(0);

179 }
```

Nous avons testé deux configurations, l'une où les producteurs sont plus rapides que le consommateur et la deuxième où le consommateur est plus rapide que les producteurs. On suppose que les producteurs ont la même vitesse.

Le résultat dans le premier cas est visible sur la figure 2.5. On voit bien dans ce cas que le producteur 1 et 2 ne produisent pas en même temps mais à tour de rôle. Comme le consommateur est plus lent il consomme les entiers avec un retard de 2 indices. Par exemple, le producteur 2 écrit l'entier 2 à la case 2 et juste après le consommateur lit l'entier 0 à la case 0 (2 écritures ont été faite entre temps à cause de la rapidité des producteurs).

Dans le cas où le consommateur est plus rapide (figure 2.6), on remarque qu'il n'a pas de retard, il consomme les entiers directement après production ce qui est tout à fait cohérent.

2.4 1 Producteur/ 2 Consommateurs

Nous avons également testé le cas opposé où il y a cette fois-ci un producteur et deux consommateurs. Le principe est exactement le même que précédemment sauf que le mutex s'applique aux deux consommateurs avant et après lecture d'un entier. De même que précédemment, les consommateurs partagent des variables globales. On suppose que les consommateurs ont la même vitesse.

```
#define TAILLE_TABLEAU 3
 TACHE tacheStart();
 TACHE tacheProd();
 TACHE tacheConso1();
 TACHE tacheConso2();
                                     // 2 conso et 1 prod
 uint16_t prod, conso1, conso2;
  uint16_t fifo[TAILLE_TABLEAU];
  uint16_t nb_places_libres = TAILLE_TABLEAU;
  ushort sem1, sem2, semMutexConso;
  // variables globales pour les producteurs
13 // l => indice de la file et j => valeur à cet indice
  int 1 = 0, j = 0;
 TACHE tacheStart(void)
17
    puts ("----> EXEC tache Start");
19
    prod = cree(tacheProd);
    conso1 = cree(tacheConso1);
21
    conso2 = cree(tacheConso2);
    active (conso1);
    active (conso2);
    active (prod);
    fin_tache();
29
31 TACHE tacheProd(void)
    puts("-----> EXEC tache Prod");
    uint16\_t j=0,k, i=0;
    while (1)
37
      for (k=0; k<30000; k++);
```

```
// \text{for } (k=0; k<10000; k++);
      if (nb_places_libres>=1)
43
         _lock_();
         printf("**PROD** -> Production : fifo[%d] = %d\n", i, j);
         fifo[i]=j;
         _unlock_();
47
        j++;
49
         nb_places_libres --;
        i++;
         if (i=TAILLE_TABLEAU)
          i = 0;
      }
      else
        s_wait(sem1); // dort()
59
      if (nb_places_libres<TAILLE_TABLEAU)</pre>
        s_signal(sem2); // reveille(conso);
63
65
67
    fin_tache();
  TACHE tacheConso1(void)
73
  {
    uint16_t k;
    puts("——> EXEC tache Conso 1");
    s_wait(sem2); // dort()
79
    while(1)
81
      // for (k=0; k<30000; k++);
      for (k=0; k<10000; k++);
83
85
      s_wait(semMutexConso); // P du mutex (entrée de la zone critique)
      if (nb_places_libres=TAILLE_TABLEAU)
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
s_wait(sem2); // dort()
91
       else
93
         _lock_();
        printf("**CONSO 1** -> Lecture de fifo[%d] = %d\n", 1, fifo[1]);
95
         _unlock_();
97
         nb_places_libres++;
99
         if (l=TAILLE_TABLEAU)
101
           l = 0;
103
       s_signal(semMutexConso); // V du mutex (sortie de la zone critique
       if (nb_places_libres==1)
         s_signal(sem1); // reveille(prod);
111
113
     fin_tache();
115
TACHE tacheConso2(void)
     uint16_t k;
119
     puts ("---> EXEC tache Conso 2");
     s_wait(sem2); // dort()
123
     while(1)
125
       // for (k=0; k<30000; k++);
       for (k=0; k<10000; k++);
129
       s_wait(semMutexConso); // P du mutex (entrée de la zone critique)
131
       if (nb_places_libres=TAILLE_TABLEAU)
133
         s_wait(sem2); // dort()
135
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
else
      {
        _lock_();
139
        printf("**CONSO 2** \rightarrow Lecture de fifo[%d] = %d\n",1, fifo[1]);
        _unlock_();
141
        nb places libres++;
143
145
        if (l=TAILLE_TABLEAU)
          l = 0;
149
      s_signal(semMutexConso);// V du mutex (sortie de la zone critique
151
      if (nb_places_libres==1)
        s_signal(sem1); // reveille(prod);
159
    fin_tache();
161
  int main()
163
    serial_init (115200);
    puts("Test noyau");
    puts("Noyau preemptif");
167
    169
    printf("TAILLE DU TABLEAU : %d\n", TAILLE_TABLEAU);
171
    s_init();
    sem1 = s\_cree(0);
                        // prod
173
                        // conso
    sem2 = s cree(0);
175
    // mutex entre les 2 consommateurs pour les empêcher de consommer
     en même temps
    semMutexConso = s\_cree(1);
    start (tacheStart);
    return(0);
181
```

Le résultat dans le cas où le producteur est plus rapide que les consommateurs est visible sur la figure 2.7. Les consommateurs ont tendance à être en retard d'un ou deux indices.

Pour le cas où les consommateurs sont plus rapides que le producteur (figure 2.8), la consommation se fait dans l'ordre juste après les productions comme précédemment.

2.5 2 Producteurs/ 2 Consommateurs

Finalement, nous avons implémenté le cas avec 2 producteurs et 2 consommateurs. Dans cette exemple, nous avons besoin des 2 mutex précédents, un pour empêcher les producteurs de produire en même temps et un autre pour empêcher les consommateurs de produire en même temps. Les producteurs partagent également des variables globales pour la file d'entiers et de même pour les consommateurs. Le principe reste exactement le même que précédemment.

```
#define TAILLE TABLEAU 3
  TACHE tacheStart();
  TACHE tacheProd1();
  TACHE tacheProd2();
  TACHE tacheConso1();
  TACHE tacheConso2();
  uint16_t prod1, prod2, conso1, conso2; // 2 conso et 2 prod
  uint16_t fifo [TAILLE_TABLEAU];
10 uint16_t nb_places_libres = TAILLE TABLEAU:
  ushort sem1, sem2, semMutexConso, semMutexProd;
  // variables globales pour les producteurs et consommateurs
|14| \text{ int } 1 = 0, j = 0, m = 0;
  TACHE tacheStart(void)
18
    puts("-----> EXEC tache Start");
20
    prod1 = cree(tacheProd1);
    prod2 = cree (tacheProd2);
    conso1 = cree (tacheConso1);
    conso2 = cree(tacheConso2);
    active (conso1);
26
    active (conso2);
28
    active (prod1);
    active (prod2);
30
    fin_tache();
32 }
34 TACHE tacheProd1(void)
    puts("-----> EXEC tache Prod 1");
    uint16_t k;
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
while(1)
40
      for (k=0; k<30000; k++);
42
      // for (k=0; k<10000; k++);
      s_wait(semMutexProd);// P du mutex (entrée de la zone critique)
46
      if (nb_places_libres>=1)
48
        _lock_();
        printf("**PROD 1** \rightarrow Production : fifo[%d] = %d\n", l, j);
50
        fifo[l]=j;
        _unlock_();
        j++;
        nb_places_libres--;
56
        1++;
        if (l=TAILLE_TABLEAU)
58
          1 = 0;
      }
      else
62
        s_wait(sem1); // dort()
64
      s_signal(semMutexProd);// V du mutex (sortie de la zone critique)
66
      if (nb_places_libres<TAILLE_TABLEAU)</pre>
        s_signal(sem2); // reveille(conso);
72
74
    fin_tache();
  TACHE tacheProd2(void)
80
    puts("——> EXEC tache Prod 2");
    uint16_t k;
84
    while(1)
      for (k=0; k<30000; k++);
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
// \text{for } (k=0; k<10000; k++);
       s_wait(semMutexProd);// P du mutex (entrée de la zone critique)
90
       if (nb_places_libres>=1)
92
         lock ();
94
         printf("**PROD 2** \rightarrow Production : fifo[%d] = %d\n", l, j);
         fifo[1]=j;
96
         _unlock_();
         j++;
98
         nb\_places\_libres--;
100
         1++;
102
         if (l=TAILLE_TABLEAU)
            1 = 0;
104
106
       else
       {
108
                          // dort()
         s_wait(sem1);
110
       s_signal(semMutexProd);// V du mutex (sortie de la zone critique)
112
       if (nb_places_libres<TAILLE_TABLEAU)</pre>
114
         s_signal(sem2); // reveille(conso);
116
118
120
     fin_tache();
122
  TACHE tacheConso1(void)
126 {
     uint16_t k;
     puts("---> EXEC tache Conso 1");
130
     s_wait(sem2); // dort()
132
     while(1)
134
       // for (k=0; k<30000; k++);
       for (k=0; k<10000; k++);
136
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
138
       s_wait(semMutexConso); // P du mutex (entrée de la zone critique)
140
       if (nb_places_libres=TAILLE_TABLEAU)
         s_wait(sem2); // dort()
       }
144
       else
146
         _lock_();
        printf("**CONSO 1** -> Lecture de fifo[%d] = %d\n", m, fifo[m]);
148
         _unlock_();
         nb_places_libres++;
         m++;
         if (m=TAILLE_TABLEAU)
156
       s_signal(semMutexConso);// V du mutex (sortie de la zone critique
       if (nb_places_libres==1)
160
         s_signal(sem1); // reveille(prod);
162
164
166
     fin_tache();
168
170 TACHE tacheConso2(void)
     uint16_t k;
     puts("----> EXEC tache Conso 2");
174
     s_wait(sem2); // dort()
     while (1)
178
       // for (k=0; k<30000; k++);
180
       for (k=0; k<10000; k++);
182
       s_wait(semMutexConso); // P du mutex (entrée de la zone critique)
```

```
if (nb_places_libres=TAILLE_TABLEAU)
186
         s_wait(sem2); // dort()
       }
188
       else
       {
190
         lock ();
         printf("**CONSO 2** \rightarrow Lecture de fifo[%d] = %d\n",m, fifo[m]);
192
         _unlock_();
194
         nb_places_libres++;
196
         m++;
         if (m=TAILLE_TABLEAU)
           m=0;
200
       s_signal(semMutexConso); // V du mutex (sortie de la zone critique
204
       if (nb_places_libres==1)
206
         s_signal(sem1); // reveille(prod);
208
210
     fin_tache();
212
214
   int main()
216
     serial_init (115200);
     puts("Test noyau");
218
     puts("Noyau preemptif");
     puts("******************\n\n\n\n\n\n");
     printf("TAILLE DU TABLEAU : %d\n", TAILLE TABLEAU);
222
     s_init();
     sem1 = s\_cree(0);
                          // prod
     sem2 = s\_cree(0);
                          // conso
226
     // mutex entre les 2 consommateurs pour les empêcher de consommer
      en même temps
     semMutexConso = s\_cree(1);
230
     // mutex entre les 2 producteurs pour les empêcher de produire en
```

```
même temps
semMutexProd = s_cree(1);

start(tacheStart);

return(0);
}
```

Pour cette exemple, nous avons testé trois configurations différentes :

- 1) Les producteurs et consommateurs ont tous la même vitesse (figure 2.9).
- 2) Les producteurs ont la même vitesse mais sont plus rapides que les consommateurs qui ont la même vitesse également (figure 2.10).
- 3) Les consommateurs ont la même vitesse mais sont plus rapides que les producteurs qui ont la même vitesse également (figure 2.11).

```
TAILLE DU TABLEAU : 3
------> EXEC tache Start
------> EXEC tache Prod
------> EXEC tache Conso
**PROD** -> Production : fifo[0] = 0
**PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
 *CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 0
*CONSO** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)
**PRO]]** -> Production : fifo[1] = 1
**PRO]]** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
**CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 1
**CONSO** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)
**PRO]]** -> Production : fifo[2] = 2
**PRO]]** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
**CONSO*** -> Lecture de fifo[2] = 2
**PROD*** -> Production : fifo[0] = 3
**CONSO*** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)
 *PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
**CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 3
**CONSO** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)
**PROD** -> Production : fifo[1] = 4
**PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
 *CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 4
*CONSO** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)
**PROD** -> Production : fifo[2] = 5
**PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
**CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 5
**CONSO** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)
*PROD** -> Production : fifo[0] = 6
*PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
**CONSO*** -> Lecture de fifo[0] = 6
**PROD** -> Production : fifo[1] = 7
**CONSO** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)
 *PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
**CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 7
**CONSO** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)
 *PROD** -> Production : fifo[2] = 8
*PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
**CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 8
**CONSO** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)
**PROD** -> Production : fifo[0] = 9
**PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
**CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 9
**CONSO** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)
 *PROD** -> Production : fifo[1] = 10
*PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
**CONSO*** -> Lecture de fifo[1] = 10
**PROD** -> Production : fifo[2] = 11
**CONSO*** -> Consommateur dort (Cas 3 : File vide)
```

FIGURE 2.3 – Consommateur plus rapide que le producteur

```
*PROD*** -> Production : fifo[0] = 0
*PROD*** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
*PROD** -> Production : fifo[1] = 1
*PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
*CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 0
*PROD** -> Production : fifo[2] = 2
*PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
*PROD** -> Production : fifo[0] = 3
*PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
*CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 1
*CONSO** -> Reveil prod (Cas 4 : File non pleine)
**PROD*** -> Production : fifo[1] = 4
**PROD*** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
*PROD** -> Producteur dort (Cas 1 : File pleine)
*PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
*PROD** -> Producteur dort (Cas 1 : File pleine)
*CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 2
*CONSO** -> Reveil prod (Cas 4 : File non pleine)
*PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
*PROD** -> Production : fifo[2] = 5
*PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
*PROD** -> Producteur dort (Cas 1 : File pleine)
*CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 3
*CONSO** -> Reveil prod (Cas 4 : File non pleine)
*PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
*PROD** -> Production : fifo[0] = 6
*PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
*PROD** -> Producteur dort (Cas 1 : File pleine)
*CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 4
*CONSO** -> Reveil prod (Cas 4 : File non pleine)
*PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
**PROD** -> Production : fifo[1] = 7
**PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
**PROD** -> Producteur dort (Cas 1 : File pleine)
**CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 5
**CONSO** -> Reveil prod (Cas 4 : File non pleine)
**PROD** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
**PROD*** -> Production : fifo[2] = 8
**PROD*** -> Reveil du conso (Cas 2 : File non vide)
*PROD** -> Producteur dort (Cas 1 : File pleine)
*CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 6
*CONSO** -> Reveil prod (Cas 4 : File non pleine)
```

FIGURE 2.4 – Producteur plus rapide que le consommateur

```
AILLE DU TABLEAU : 3
                          EXEC tache Start
                          EXEC
                                           tache Conso
                          EXEC tache Prod 1
                        EXEC tache Prod 2
 -----> EXEU tache Prod 2

**PROD 2** -> Production : fifo[0] = 0

**PROD 1** -> Production : fifo[1] = 1

**PROD 2** -> Production : fifo[2] = 2

**CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 0

**PROD 2** -> Production : fifo[0] = 3

**CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 1
  *PROD 2** -> Production : fifo[1] = 4
   *CONSO** -> Lecture de fifo[2]
 *CUMSO** => Lecture de Firo[2] = 2

**PROD 2** -> Production : fifo[2] = 5

**CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 3

**PROD 2** -> Production : fifo[0] = 6

**CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 4
 **PROD 2*** -> Production : fifo[1] = 7
**CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 5
**PROD 2*** -> Production : fifo[2] = 8
**CONSO*** -> Lecture de fifo[0] = 6
 **PROD 2** -> Production : fifo[0] = 9
**CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 7
**CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 8
 *PROD 2** -> Production : fifo[1] = 10
*PROD 1** -> Production : fifo[2] = 11
 **CONSO** -> Production : fifo[2] = 11
**CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 9
**PROI 1** -> Production : fifo[0] = 12
**CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 10
**PROI 1** -> Production : fifo[1] = 13
**CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 11
**CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 11
 *PROD 1** -> Production : fifo[2] = 14
*CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 12
  *PROD 1** -> Production : fifo[0] = 15
*CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 13
 *PROD 1** -> Production : fifo[1] = 16
*CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 14
**CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 14

**PROD 1** -> Production : fifo[2] = 17

**CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 15

**PROD 1** -> Production : fifo[0] = 18

**CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 16

**CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 17

**PROD 1** -> Production : fifo[1] = 19

**PROD 2** -> Production : fifo[2] = 20

**CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 18

**PROD 2** -> Production : fifo[0] = 21
**CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 18

**PROD 2** -> Production : fifo[0] = 21

**CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 19

**PROD 2** -> Production : fifo[1] = 20

**CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 20

**CONSO** -> Production : fifo[2] = 23

**CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 21

**PROD 2** -> Production : fifo[0] = 24

**CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 29

**PROD 2** -> Production : fifo[1] = 29
 *PROD 2** -> Production : fifo[1] = 25
*CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 23
  *PROD 2** -> Production : fifo[2] = 26
*CONSO** -> Lecture de fifo[0] = 24
  *PROID 2** -> Production : fifo[0] = 27
*CONSO** -> Lecture de fifo[1] = 25
*CONSO** -> Lecture de fifo[2] = 26
```

FIGURE 2.5 – 2 producteurs plus rapide que le consommateur

```
> Production : fifo
| Lecture de fifo[1]
    Production : fifo[2]
 > Production : fifo[1]
Lecture de fifo[1] =
    Production :
  > Production :
Lecture de fif
-> Lecture de fifo[2]
   Lecture de fifo[0]
```

FIGURE 2.6 – Consommateur plus rapide que les 2 producteurs

```
TAILLE DU TABLEAU : 3
-----> EXEC tache Start
-----> EXEC tache Conso 1
----> EXEC tache Conso 2
  ----> EXEC tache Lonso 2
----> EXEC tache Prod
*PROD** -> Production : fifo[
*PROD** -> Production : fifo[
*CONSO 1** -> Lecture de fifo
*PROD** -> Production : fifo[
*PROD** -> Production : fifo[
   *CONSO 2** -> Lecture de fifo
*CONSO 1** -> Lecture de fifo
   *PROD** -> Production :
    PROD** -> Production : f
CONSO 2** -> Lecture de
     CONSO 1** -> Lecture de
   *PROD*** -> Production
*PROD*** -> Production
*CONSO 2** -> Lecture
   *CONSO 2** -> Lecture de fif
*CONSO 1** -> Lecture de fif
*PROD** -> Production : fifo
*PROD** -> Production : fifo
                                           Lecture
                                  -> Lecture de
                                 Production : fifo[1
Production : fifo[2
   *PRUD** -> Production : fifol

*CONSO 2** -> Lecture de fifo

*PROD** -> Production : fifol

*CONSO 1** -> Lecture de fifo

*CONSO 2** -> Lecture de fifo

*PROD** -> Production : fifol

*PROD** -> Production : fifol
   *PRODIT* -> Production : If of

*CONSO 1** -> Lecture de fifol

*PRODIT* -> Production : fifo[

*CONSO 2** -> Lecture de fifol

*PRODIT* -> Production : fifo[

*CONSO 1** -> Lecture de fifo
   *PROD*** -> Production : fifo
   *CONSO 2** -> Lecture de
*PROD** -> Production : f
    CONSO 1**
                                  -> Lecture de
                        -> Production : fifo[1
   *PRUD*** -> Production : Tirol_
*CONSO 2** -> Lecture de fifo[2]
*PROD** -> Production : fifo[2]
*CONSO 1** -> Lecture de fifo[0]
*PROD** -> Production : fifo[0]
*CONSO 2** -> Lecture de fifo[1]
   *CONSO 2** -> Lecture de fifo

*PROI** -> Production : fifo
   *CONSO 1** -> Lecture de fifo
*CONSO 2** -> Lecture de fifo
  *CONSO 2** -> Lecture de fifo

*PROD** -> Production : fifol

*PROD** -> Production : fifol

*CONSO 1** -> Lecture de fifo

*CONSO 2** -> Lecture de fifo

*PROD** -> Production : fifol

*PROD** -> Production : fifol

*CONSO 1** -> Lecture de fifol

*PROD** -> Production : fifol

*CONSO 1** -> Lecture de fifol
                                  -> Lecture de
                       -> Production : fifo[
                                  -> Lecture de
                        -> Production
                                  -> Lecture de fifo
                         -> Production : fifo[0]
```

FIGURE 2.7 – Producteur plus rapide que les 2 consommateurs

```
TAILLE DU TABLEAU : 3
                       EXEC tache Start
EXEC tache Conso 1
                       EXEC tache Conso 2
                 > EXEC tache Prod
 **PROD*** -> Production : fifo[1] = 4
 **CONSO 1** -> Lecture de fifo[1] = 4
 **PROD** -> Production : fifo[2] = 5
**CONSO 1** -> Production : fifo[2] = 5
**PROD** -> Lecture de fifo[2] = 5
**PROD** -> Production : fifo[0] = 6
**PROD** -> Lecture de fifo[0] = 6
**CONSO 1** -> Lecture de fifo[1] = 7
**CONSO 2** -> Lecture de fifo[1] = 7
**CONSO 2** -> Lecture de fifo[1] = 7
 **PROD*** -> Production : fifo[2] = 8
**PROD** -> Production : fifo[0] = 9
 **CONSO 1** -> Lecture de fifo[2] = 8
**CONSO 2** -> Lecture de fifo[0] = 9
**LUNSU 2** -> Lecture de fifo[0] = 9
**PR0])** -> Production : fifo[1] = 10
**PR0])** -> Production : fifo[2] = 11
**CONSO 1** -> Lecture de fifo[1] = 10
**CONSO 2** -> Lecture de fifo[2] = 11
**PR0])** -> Production : fifo[0] = 12
**CONSO 1** -> Lecture de fifo[0] = 12
**CONSO 1** -> Production : fifo[1] = 13
**PR0])** -> Production : fifo[1] = 13
**PR0])** -> Production : fifo[1] = 13
**PROD*** -> Production : fifo[2] = 14
**CONSO 1** -> Lecture de fifo[2] = 14
**PROD** -> Production : fifo[0] = 15
 **CONSO 1** -> Lecture de fifo[0] = 15
**CONSO 1** -> Lecture de fifo[0] = 15
**PROD** -> Production : fifo[1] = 16
**PROD** -> Lecture de fifo[1] = 16
**PROD** -> Production : fifo[2] = 17
**CONSO 1** -> Lecture de fifo[2] = 17
**PROD** -> Production : fifo[0] = 18
**CONSO 1** -> Lecture de fifo[0] = 18
**PROD** -> Production : fifo[1] = 19
**PROD** -> Lecture de fifo[1] = 19
**PROD** -> Lecture de fifo[1] = 19
**PROD** -> Production : fifo[1] = 19
 **PROD*** -> Production : fifo[2] = 20
**PROD** -> Production : fifo[0] = 21
 **CONSO 1** -> Lecture de fifo[2] = 20
**CONSO 2** -> Lecture de fifo[0] = 21
 **CONSO 2** -> Lecture de fifs[0] = 22

**PROD*** -> Production : fifs[2] = 23

**CONSO 1** -> Lecture de fifs[1] = 22

**CONSO 2** -> Lecture de fifs[2] = 24
                         -> Production : fifo[0] = 24
```

FIGURE 2.8 – 2 consommateurs plus rapide que le producteur

```
MAILLE DU TABLEAU : 3
-----> EXEC tache Start
                        tache Prod 2
> Production :
 *PROD
                           Production:
                          Production :
Lecture de
 *PROD
                          > Lecture de
Production :
                          Production:
 *CONSO 1**
*CONSO 1**
                       -> Lecture de
-> Lecture de
                       > Production :
-> Lecture de (
> Production :
  *CONSO 2**
                          Production :
Production :
 *PROD 1**
*PROD 1**
                      -> Lecture de f
-> Lecture de f
-> Production :
 *CONSO
 *CONSO 1**
*PROD 1**
                       > Production : +
-> Lecture de f
> Production : +
 *CONSO 2**
*PROD 2***
 *CONSO 1*
*CONSO 2*
*CONSO 2*
                           Lecture de
                           Lecture de
Lecture de
                       > Production : f
-> Lecture de fi
> Production : f
 *PROD 1**
*CONSO 2*
 *CONSO 1**
                       -> Lecture de
> Production :
  'PROD 1**
                          Production:
 *PROD 2**
*CONSO 2**
                       > Production :
-> Lecture de
                          Production:
 *CONSO 1**
*PROD 1**
                      -> Lecture de
> Production :
                       -> Lecture de f
-> Lecture de f
-> Lecture de f
 *CONSO 1**
  CONSO 1**
                      -> Lecture de 1
> Production :
-> Lecture de 1
> Production :
-> Lecture de 1
> Production :
> Production :
> Production :
  CONSO 1**
 *CONSO 2**
 *PROD 1**
*CONSO 1**
                     -> Production :
-> Lecture de
                       > Production :
-> Lecture de (
> Production :
 *CONSO 2**
 *CONSO
                       -> Lecture de
 *CONSO 1**
                       -> Lecture de f
                          Production:
                       -> Lecture de
> Production :
  CONSO
 *PROD 1**
                           Production :
  CONSO 1**
PROD 2**
                          > Lecture de (
Production :
> Lecture de (
 *PROD 1**
                          Production :
Lecture de
                            Lecture de
```

FIGURE 2.9 – 2 producteurs et 2 consommateurs à la même vitesse

```
AILLE DU TABLEAU : 3
        EXEC tache Start
             tache Conso
             tache Conso
        EXEC
             tache
               Production
               Production
              Production:
               Lecture de
*CONSO 2**
               Lecture de fifo[1]
*CONSO
               Lecture de fifo
              Production:
              Production:
*CONSO
               Lecture de fifo[0]
              Production:
               Lecture de fifo[1
*CONSO 2**
            -> Lecture de fifo[2]
*PROD 2**
              Production:
*PROD 1**
              Production:
*CONSO 1**
             -> Lecture de fifo[0]
*PROD 2
              Production : fifo[2] =
               Lecture de
*CONSO
             -> Lecture de fifo[2] :
> Production : fifo[0]
*CONSO 1**
*PROD 1°
              Production:
              Production:
               Lecture de fifo[0] =
Lecture de fifo[1] =
*CONSO
               Lecture de
             > Lecture de fifo[2]
              Production:
*PROD 1**
              Production:
*CONSO 2**
               Lecture de fifo[0]
             Production : fifo[2
> Lecture de fifo[1]
*CONSO 1**
           -> Production : fifo[0] = 15

*-> Lecture de fifo[2] = 14

-> Production : fifo[1] = 16
*PROD 1
*CONSO 2**
*PROD 2°
*PROD 1**
              Production:
*CONSO
               ·Lecture de fifo[0]
              Production : fifo[0] = 18
               Lecture de fifo[1]
              Production : fifo[1] =
               Lecture de fifo[2]
              Production : fifo[2] = 20
*PROD 2** ->
*CONSO 2**
               Lecture de fifo[0]
               Lecture de fifo[1]
             -> Lecture de fifo[2]
*CONSO 2°
              Production:
*PROD 1:
              Production:
 *CONSO
               Lecture de
               Production:
               Production:
                Lecture de fifo[1]
                Lecture de fifo[2]
               Lecture de fifo[0]
```

FIGURE 2.10 – 2 producteurs plus rapides que les 2 consommateurs

```
MAILLE DU TABLEAU: 3
                           EXEC tache Start
EXEC tache Conso
                                              tache Conso
tache Prod
                                               tache Prod 2
  *PROD 2** -> Production: fifo[0] - 0
*CONSO 1** -> Lecture de fifo[0] = 0
*PROD 1** -> Production: fifo[1] = 1
*CONSO 1** -> Lecture de fifo[1] = 1
*PROD 2** -> Production: fifo[2] = 2
                           ** -> Production : fifo[1] = 4
2** -> Lecture de fifo[2] = 2
1** -> Lecture de fifo[0] = 3
  *PROD 2** ->
  *CONSO 2**
  *CONSO
 **PROD 1** -> Production : fifo[2] = 5
**CONSO 2** -> Lecture de fifo[1] = 4
**CONSO 1** -> Lecture de fifo[2] = 5
**PROD 2** -> Production : fifo[0] = 6
  *PROD
                                                  Production : fifo[1]
  *PROD 2**
                                                   Production : fifo[2]
                                             -> Lecture de fifo[0]
-> Lecture de fifo[1]
  *CONSO 1**
  *CONSO 2**
                                            > Production : fifo[0] = 9
-> Lecture de fifo[2] = 8
  *PROD 2** ->
  *CONSO 1**
                                           -> Lecture de fifo[2] = 8
-> Lecture de fifo[0] = 9
-> Production : fifo[1] = 10
-> Lecture de fifo[1] = 10
-> Production : fifo[2] = 11
-> Production : fifo[0] = 12
-> Production : fifo[1] = 13
  *CONSO 2**
  *PROD 1**
  *CONSO 2**
   *PROD 2**
 **PROD 1**
**PROD 2**
**PROD 2** -> Production: fifo[1] = 13
**CONSO 2** -> Lecture de fifo[2] = 11
**CONSO 1** -> Lecture de fifo[0] = 12
**PROD 2** -> Production: fifo[2] = 14
**CONSO 2** -> Lecture de fifo[1] = 13
**CONSO 1** -> Lecture de fifo[2] = 14
**PROD 1** -> Production: fifo[0] = 15
**CONSO 1** -> Lecture de fifo[0] = 15
**CONSO 1** -> Production: fifo[1] = 16
**PROD 2** -> Production: fifo[2] = 17
**PROD 1** -> Production: fifo[0] = 17
**PROD 1** -> Production: fifo[0] = 17
***PROU 1** -> Production : fifo[2] = 1/
***PROU 2** -> Production : fifo[0] = 18
***CONSO 1** -> Lecture de fifo[1] = 16
***CONSO 2** -> Lecture de fifo[2] = 17
***PROU 2** -> Production : fifo[1] = 19
***CONSO 1** -> Lecture de fifo[0] = 18
***CONSO 2** -> Lecture de fifo[1] = 19
***PROU 1** -> Production : fifo[2] = 20
***PROU 2** -> Lecture de fifo[2] = 20
***PROU 2** -> Lecture de fifo[2] = 20
***PROU 2** -> Production : fifo[2] = 20
  *PROD 2** ->
  *PROI 2** -> Production : fifo[0] = 21

*PROI 1** -> Production : fifo[1] = 22

*PROI 2** -> Production : fifo[2] = 23

*CONSO 2** -> Lecture de fifo[0] = 21
```

FIGURE 2.11 – 2 consommateurs plus rapides que les 2 producteurs

Chapitre 3

Rapport TP3 - Parties 5 et 6

5ème partie : Le dîner des philosophes

Le dîner des philosophes est un problème de synchronisation très connu. Cinq philosophes sont réunis autour d'une table circulaire pour dîner. Cinq couverts composés d'une assiette et d'une fourchette sont disposés autour de la table. Chaque philosophe a besoin de deux fourchettes pour manger son plat, la fourchette de gauche et la fourchette de droite. Un philosophe ne peut être que dans trois états, soit il pense, soit il a faim, soit il mange. On suppose dans notre cas que les fourchettes sont numérotées de 0 à 4 et que les philosophes sont numérotées de 1 à 5. Ainsi, le philosophe numéro 1 aura besoin de la fourchette 0 à sa gauche et de la fourchette 1 à sa droite, et le philosophe 5 aura besoin de la fourchette 4 à sa gauche et de la fourchette 0 à sa droite.

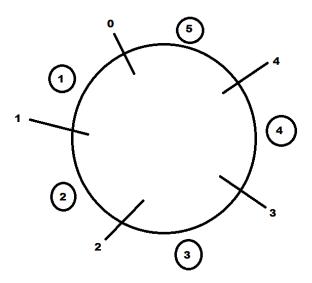


FIGURE 3.1 – La table des philosophes

Nous avons résolu ce problème à l'aide des sémaphores suivants :

- 1) Un tableau de 5 sémaphores initialisés à 1 pour l'accès aux fourchettes. Un sémaphore à 1 signifie que la fourchette est disponible et 0 qu'elle n'est pas disponible.
- 2) Un sémaphore initialisé à 4 qui garanti qu'une fourchette sera toujours disponible. En effet, normalement il n'est pas judicieux de mettre des sémaphores sur les fourchettes car ceci peut générer un interblocage si jamais les philosophes s'emparent tous de la fourchette gauche ou de la fourchette droite. C'est pour cela que nous avons ajouté un sémaphore qui autorise ou non la prise d'une fourchette. Comme ce sémaphore est initialisé à 4, il autorise au maximum la prise de 4 fourchettes donc il restera toujours une fourchette de disponible.
- 3) Un sémaphore d'attente initialisé à 0 qui permet à chaque philosophe qui a fini de manger d'attendre la fin des autres. Lorsqu'un philosophe fini de manger, il se bloque sur ce sémaphore. Ceci permet de finir proprement le repas. On suppose ici que chaque philosophe n'a qu'un plat et qu'il n'y a pas de second repas.
- 4) Un sémaphore de type mutex initialisé à 1 qui permet de protéger la variable qui compte le nombre de philosophes ayant fini de manger.

En résumé, un philosophe pense puis lorsqu'il a faim il demande au sémaphore numéro 2 s'il peut prendre une fourchette. Si oui, c'est à dire s'il reste au moins deux fourchettes, alors il demande au tableau de sémaphores numéro 1 s'il peut s'emparer de la fourchette de gauche et de droite. La fourchette de gauche associé à ce philosophe se trouve à l'indice (id-1)%5 avec id l'identifiant du philosophe et la fourchette de droite se trouve à l'indice id%5. Par exemple, le philosophe 5 tentera de s'emparer de la fourchette (5-1)%5 = 4%5 = 4 à sa gauche et de la fourchette id%5 = 5%5 = 0 à sa droite. Si le philosophe a pris ses deux fourchettes, alors il mange et lorsqu'il a terminé, il libère le sémaphore numéro 2, c'est à dire qu'il incrémente le nombre de fourchettes que tous les philosophes peuvent prendre en même temps. Il libère aussi les sémaphores associés aux fourchettes qu'il vient d'utiliser via le tableau de sémaphores numéro 1. Puis il demande au mutex numéro 4 s'il peut incrémenter la variable qui compte le nombre de philosophes ayant fini de manger. Si oui, alors il y a deux cas possibles, soit la variable est inférieure à 5 ce qui veut dire que des philosophes n'ont pas encore fini de manger, soit elle vaut 5 ce qui veut dire que tout le monde a fini de manger. Dans le premier cas, le philosophe se bloque sur le sémaphore d'attente numéro 3 pour attendre ses collègues et dans le deuxième cas, tous les philosophes sont libérés et c'est la fin du repas.

```
TACHE tacheStart();
  TACHE tachePhilo();
  // semProtectFourch => garanti qu'une fourchette sera toujours
     disponible
  // semAttente => permet à chaque philosophe qui a fini de manger d'
     attendre la fin des autres
  // mutex => protéger la variable qui compte le nombre de philosophes
     ayant fini de manger
 | ushort semProtectFourch, semAttente, mutex;
9 // tableau de sémaphores des fourchettes
  ushort semFourchette [5];
  ushort id_philo; // id unique par philosophe
  // variable qui compte le nombre de philosophes ayant fini de manger
15 int j;
17 TACHE tacheStart(void)
      puts("----> EXEC tache Start");
19
      int i;
      s_init(); // initialisation des sémaphores
      // autorise au maximum la prise de 4 fourchettes
      semProtectFourch = s\_cree(4);
25
      mutex = s\_cree(1);
27
      semAttente = s\_cree(0);
29
      for (i=0; i < 5; i++)
          semFourchette[i] = s\_cree(1);
31
      for (id_philo=0; id_philo < 5; id_philo++)</pre>
33
        active (cree (tachePhilo));
35
      fin_tache();
37 }
39 TACHE tachePhilo()
    uint16_t k;
41
    ushort id = id_philo; // récupération de l'id du philosophe
43
    printf("----> Philosophe n°: %d demarre\n", id); // il pense
```

```
while (1)
      for (k=0; k<60000; k++); // il pense
49
      _lock_();
                 ----> Philosophe n°: %d attend pour manger: il a faim
      printf ("-
     n'', id);
      _unlock_();
      // autoriser à prendre une fourchette ?
      s_wait(semProtectFourch);
55
      // on prend la fourchette de gauche
      s_wait(semFourchette[(id - 1) \% 5]);
59
      // on prend la fourchette de droite
      s_wait(semFourchette[ id % 5 ]);
61
      lock ();
63
                  ---> Philosophe n°: %d en train de manger\n", id);
      printf ("-
      _unlock_();
65
                                 // temps d'attente pour qu'il mange
      for (k=0; k<30000; k++);
67
      _lock_();
69
      printf("-
                 ----> Philosophe n° : %d a fini de manger : il pense\n"
      , id);
      _unlock_();
      // autorisation de prendre une fourchette de plus
      s_signal(semProtectFourch);
      // on depose la fourchette de gauche
      s_signal(semFourchette[(id - 1) \% 5]);
77
      // on depose la fourchette de droite
79
      s_signal(semFourchette[ id % 5 ]);
81
      s_wait(mutex); // pour protéger le compteur j
83
      j++; // un philosophe de plus a fini de manger
85
      if(j = 5)
                      // ils ont tous fini de manger
87
        for (k=0; k < 5; k++)
        s_signal(semAttente); // on libere toutes les tâches
89
        j = 0;
91
        s_signal(mutex);
```

```
printf("-----> Fin du repas\n", id);
       fin_tache();
97
      else
99
       s_signal(mutex);
       s_wait(semAttente); // on bloque la tâche, le philosophe attend
       fin_tache(); // fin du repas
105
107
int main()
    serial_init (115200);
111
    puts("Test noyau");
    puts("Noyau preemptif");
113
    start (tacheStart);
    return(0);
119 }
```

```
-----> EXEC tache Start
-----> Philosophe n°: 1 demarre
----> Philosophe n°: 2 demarre
----> Philosophe n°: 3 demarre
----> Philosophe n°: 5 demarre
----> Philosophe n°: 5 demarre
----> Philosophe n°: 5 demarre
----> Philosophe n°: 2 attend pour manger : il a faim
----> Philosophe n°: 1 attend pour manger : il a faim
----> Philosophe n°: 3 attend pour manger : il a faim
----> Philosophe n°: 4 attend pour manger : il a faim
----> Philosophe n°: 4 attend pour manger : il a faim
----> Philosophe n°: 4 attend pour manger : il pense
----> Philosophe n°: 4 a fini de manger : il pense
----> Philosophe n°: 1 en train de manger
----> Philosophe n°: 5 attend pour manger : il a faim
----> Philosophe n°: 5 attend pour manger
----> Philosophe n°: 3 an train de manger
----> Philosophe n°: 3 an train de manger
----> Philosophe n°: 1 a fini de manger : il pense
----> Philosophe n°: 5 en train de manger
----> Philosophe n°: 5 a fini de manger : il pense
----> Philosophe n°: 5 a fini de manger : il pense
```

FIGURE 3.2 – Le dîner des philosophes

On voit bien sur la figure précédente que lorsque le philosophe 2 mange, les philosophes 1 et 3 sont logiquement bloqués. Seul le philosophe 4 est autorisé à manger en même que le philosophe 2. De même, lorsque le philosophe 1 mange, seul le philosophe 3 peut manger en même temps sachant que les philosophes 2 et 4 ont fini de manger et que le philosophe 5 est bloqué. Enfin, lorsque le philosophe 5 a fini de manger, le repas se termine.

6ème partie : Communication par tubes

Dans cette partie nous devons réaliser un système de communication par tube. De chaque côté du tube ne se trouve qu'une seule et unique tâche.

Commençons par le fichier pipe.h:

```
#ifndef PIPE H
  #define PIPE_H_
  #include "noyau.h"
  #define MAX_PIPES 5 //Nombre de tubes
7 #define SIZE PIPE 10 //Taille de chaque tube
9 typedef struct
    ushort pr_w , pr_r ; // redacteur & lecteur du tube
    ushort ocupp ; // donnees restantes
                     // pointeurs d?entree / sortie
    uchar is, ie;
    uchar \ tube [SIZE\_PIPE] \ ; \ // \ Tampon
15 } PIPE;
PIPE _pipe [MAX_PIPES] ; // Variables tubes
  //Allocation du conduit
21 unsigned int p_open(unsigned int redacteur, unsigned int lecteur);
  //Libération du tube
void p_close (unsigned int conduit);
  //Lecture dans un tube
void p_read (int tube, uchar* donnees, int quantite);
  //Ecriture dans un tube
27 void p_write(int tube, uchar* donnees, int quantite);
  //Initialisation des tubes
void init_pipes();
```

Nous avons choisi un nombre de tubes égal à 5 et une taille de 10 pour chaque tube.

2.1 Fonction init_pipes

```
void init_pipes()
{
   unsigned int i;
   for (i=0;i<MAX_PIPES;i++)
        _pipe[i].pr_w=MAX_TACHES; //Tube inutilisé
}</pre>
```

La fonction $init_pipes()$ initialise tous les tubes au départ en leur assignant la constante MAX_TACHES comme écrivain, ce qui signifie qu'ils sont inutilisés.

2.2 Fonction p open

```
//Ouvre un nouveau pipe
2 unsigned int p_open(unsigned int redacteur, unsigned int lecteur)
  {
    //VérifIier si les tâches sont créées
    if (_contexte[redacteur].status == NCREE || _contexte[lecteur].
     status == NCREE)
     return -1;
    //Vérifier qu'il n'existe pas de tube avec ces 2 taches
    unsigned int i;
    for (i=0 ; i<MAX\_PIPES ; i++)
      if (_pipe[i].pr_w == redacteur && _pipe[i].pr_r == lecteur)
        //Il existe un tube avec ces 2 taches
        return -1;
    }
16
    //Trouver un tube non utilisé
    i = 0;
    20
    if (i == MAX_PIPES) //Aucun tube n'est libre
     return -2;
    //Initialisation du tube
24
    _pipe[i].pr_w = redacteur;
    _{pipe[i].pr_r = lecteur;}
   _{\text{pipe}}[i].is = _{\text{pipe}}[i].ie = 0;
    _pipe[i].ocupp = 0; //Données restantes (0 au départ)
28
30
    //Retourner le numéro du tube créé
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
return i; }
```

Cette fonction permet d'ouvrir un nouveau tube. Elle prend comme arguments la tâche lectrice et la tâche rédactrice.

On commence par vérifier si ces deux tâches existent, et qu'il n'existe pas déjà de tube entre ces deux tâches. Ensuite, on cherche un tube non utilisé dans le tableau de tube _pipe. Une fois trouvé, on attribue les valeurs adéquates aux champs pr w, pr r, is, ie (tous les deux à zéro) et occup (à zéro aussi) du tube.

2.3 Fonction p_close

```
//Ferme un pipe
void p_close (unsigned int conduit)
{
    __pipe[conduit].pr_w = MAX_TACHES;
}
```

La fonction p_close permet de ferme un tube en le rendant inutilisé en attribuant la valeur MAX_TACHES à son écrivain.

2.4 Fonction p_read

```
//Lit un certain nombre de données sur un pipe
void p_read (int tube, uchar* données, int quantite)
{
    // Vérifier que le tube existe et que la tâche en est propriétaire
    if ( (_pipe[tube].pr_r != _tache_c) )
    {
        printf("Tache non autorisee a lire dans le pipe\n");
        return;
    }

// Lire les données à partir du tampon
    int i = 0;
    for (i=0; i < quantite; i++)
    {
        // Vérifier que le tampon n?est pas vide, sinon endormir la tache
        if (_pipe[tube].ocupp == 0)
        {
             printf("Tampon vide =>> endormissement de la tache %d\n", _pipe
            [tube].pr_r);
```

```
dort();
19
21
       donnees [i] = _pipe [tube]. tube [_pipe [tube]. is];
       _{\text{pipe}}[\text{tube}].\text{ is}++;
23
       _pipe [tube].ocupp--;
             le tube
                         était
                                 plein
             tâche
                     écrivain
                               est suspendue sur
       //écriture dans ce tube alors la réveiller
       if ( (_pipe [tube].ocupp+1 == SIZE_PIPE) && (_contexte [_pipe [tube
      [.pr_w].status == SUSP)
         reveille (_pipe[tube].pr_w);
31
  }
```

La fonction p_read lit une certaine quantité de données sur un tube. Elle prend comme argument le tube en question, un tableau de données et la quantité à lire.

On commence une fois de plus par une vérification. On vérifie si le tube demandé existe et si la tâche qui veut y lire en a bien le droit (c'est à dire on vérifie si le champ pr r du tube est bien la tâche courante).

Ensuite, on peut commencer à lire les données du tube. Sachant que nos tubes sont des tableaux de caractères et qu'on lit une certaine quantité, on fait une boucle allant de 0 à cette quantité pour lire caractère par caractère.

A chaque lecture du tube, on vérifie s'il est vide ou non. S'il l'est, on l'endort. Sinon, on peut procéder à la lecture du caractère (dà l'emplacement de sortie "is"). On incrément le champ *is* du tube et on décrémente la champ *ocupp* car on vient de lire un caractère.

Enfin, si le tube était plein et si la tâche écrivain est suspendue sur une écriture dans ce tube (c'est à dire si l'écrivain, lors d'une tentation d'écriture est tombé sur un tube plein) alors on la réveille. De cette façon, une écriture sur un tube plein ne posera pas de problème : le rédacteur attendra simplement (en s'endormant) que le lecteur lise une donnée dans le tube et le réveille.

2.5 Fonction p_write

```
//Ecrit un certain nombre de données sur un pipe
void p_write(int tube, uchar* donnees, int quantite)
{
    // Vérifier que le tube existe et que la tâche en est propriétaire
    if ( (_pipe[tube].pr_w != _tache_c) )
    {
        printf("Tache non autorisee a ecrire dans le pipe\n");
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
return;
    }
    //Copie des données dans le tube
    int i;
    for (i=0; i < quantite; i++)
14
      //Vérifier qu?il y a de la place dans le tampon, sinon endormir
     la tache
      if (_pipe[tube].ocupp == SIZE_PIPE)
        printf("Plus de place dans le tampon ⇒ endormissement de la
18
     tache %d\n", _pipe[tube].pr_w);
        dort();
20
      //Copie des données
      _pipe[tube].tube[_pipe[tube].ie] = donnees[i];
      _pipe[tube].ie++;
2.4
      _pipe[tube].ocupp++;
26
      //Si le tube était vide et si
      //la tache lectrice est suspendue sur
28
      //une lecture de ce tube alors la réveiller
      if (\_pipe[tube].ocupp-1 == 0) \&\& (\_contexte[\_pipe[tube].pr_r].
30
     status = SUSP))
        reveille (_pipe[tube].pr_r);
```

La fonction p_write écrit une certaine quantité de données sur un tube. Elle prend en argument le tube désiré, un tableau de données et une quantité de données à écrire.

Tout comme pour la lecture, on vérifie si le tube demandé existe et si la tâche qui veut y écrire en a bien le droit (c'est à dire on vérifie si le champ pr_w du tube est bien la tâche courante).

On peut ensuite commencer à écrire dans le tube. On procède de la même manière que la lecture c'est à dire caractère par caractère.

Si le tube est plein, on endort le rédacteur jusqu'à ce que le lecteur le réveille après avoir lu un caractère. Sinon, on peut copier le caractère dans le tube (à l'emplacement d'entrée "ie"). On incrémente ie et ocupp comme il se doit.

Enfin, si le tube était vide et si la tache lectrice est suspendue sur une lecture de ce tube (c'est à dire si un lecteur, en tentant de lire, est tombé sur un tube vide) alors on la réveille. De cette façon, une lecture sur un tube vide ne posera pas

de problème : le lecteur attendra simplement (en s'endormant) que le rédacteur écrive dans le tube et le réveille.

2.6 Test de ces fonctions

Pour tester notre système de tubes, on réalise un programme de deux tâches : la tâche A et la tâche B. Deux tubes leur sont associés : un de A vers B et l'autre de B vers A. Le déroulement du programme est le suivant :

- La tâche A envoie le message "salut" à la tâche B via le premier tube
- La tâche B reçoit ce message via ce même tube
- La tâche B envoie ce message reçu à la tâche A via le deuxième tube
- La tâche A reçoit le message via le deuxième tube.

Voici le code associé :

```
#include "pipe.h"
 #include "noyau.h"
  #define TAILLE MESSAGE 10
  //definitions des fonctions citées précédemment
  TACHE tacheStart();
  TACHE tacheA();
  TACHE tacheB();
  uint16_t tA, tB;
  int pipe1 , pipe2;
  TACHE tacheStart(void)
    puts ("---
               ---> EXEC tache Start");
16
    init_pipes();
    puts("Pipes initialises\n");
18
    tA = cree(tacheA);
20
    tB = cree(tacheB);
    pipe1 = p_open(tA,tB); // pipe de A vers B
    pipe2 = p_open(tB,tA); // pipe de B vers A
    active (tA);
26
    active(tB);
2.8
    fin_tache();
30
  TACHE tacheA()
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

```
34 {
     puts("-----> EXEC tache 1");
36
     uint16_t k;
     uchar envoiA [TAILLE_MESSAGE] = "salut";
38
     uchar recuA [TAILLE_MESSAGE] = "";
40
     for (k=0; k<30000; k++);
42
       p_write(pipe1, envoiA, 5);
       _lock_();
       printf("Tache 1 a envoye : %s\n", envoiA);
46
     _unlock_();
48
     p_read(pipe2, recuA, 5);
50
     _lock_();
     printf("Tache 1 message recu : %s\n", recuA);
     _unlock_();
54
     fin_tache();
56
  TACHE tacheB()
60
  {
     puts("----> EXEC tache 2");
62
     uint16_t k;
     uchar recuB [TAILLE_MESSAGE] = "";
64
     for (k=0; k<30000; k++);
     p_read(pipe1, recuB, 5);
68
     _lock_();
         printf("Tache 2 message recu : %s\n", recuB);
     _unlock_();
72
     p_write(pipe2, recuB, 5);
     _lock_();
76
     printf("Tache 2 a envoye : %s\n", recuB);
     _unlock_();
80
     fin_tache();
```

MI11 - Rapport des TPs : Réalisation d'un mini noyau temps réel

Le résultat obtenu est le suivant :

```
-----> EXEC tache Start
Pipes initialises
-----> EXEC tache 1
-----> EXEC tache 2
Tampon vide ==> endormissement de la tache 2
Tache 1 a envoye : salut
Tampon vide ==> endormissement de la tache 1
Tache 2 message recu : salut
Tache 1 a envoye : salut
Tache 1 message recu : salut
```

FIGURE 3.3 – Résultat du pipe

On constate que notre système de tubes fonctionne bien. La tâche B reçoit bien le message de A et est capable de lui renvoyer. La tâche A reçoit bien le retour de B.