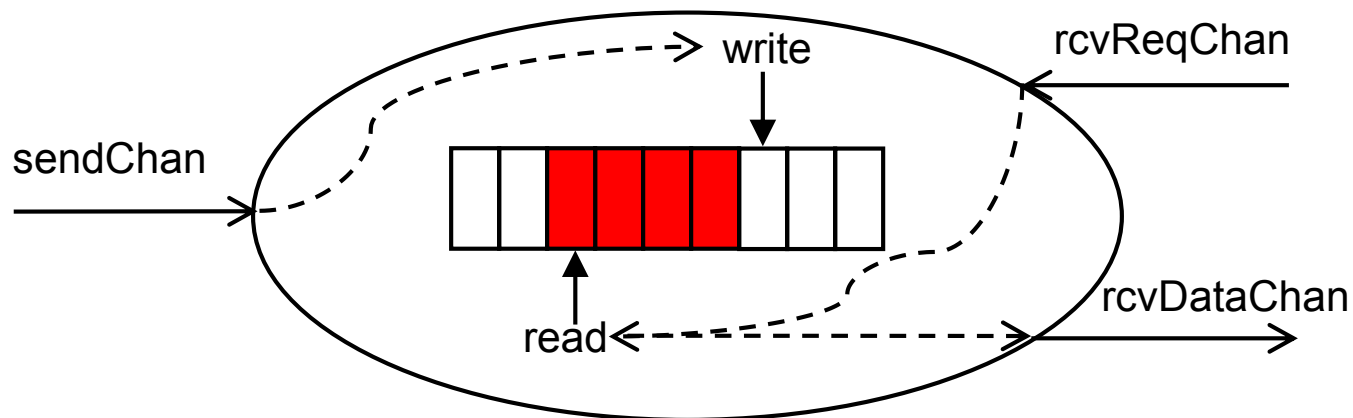


# Représentation du canal asynchrone

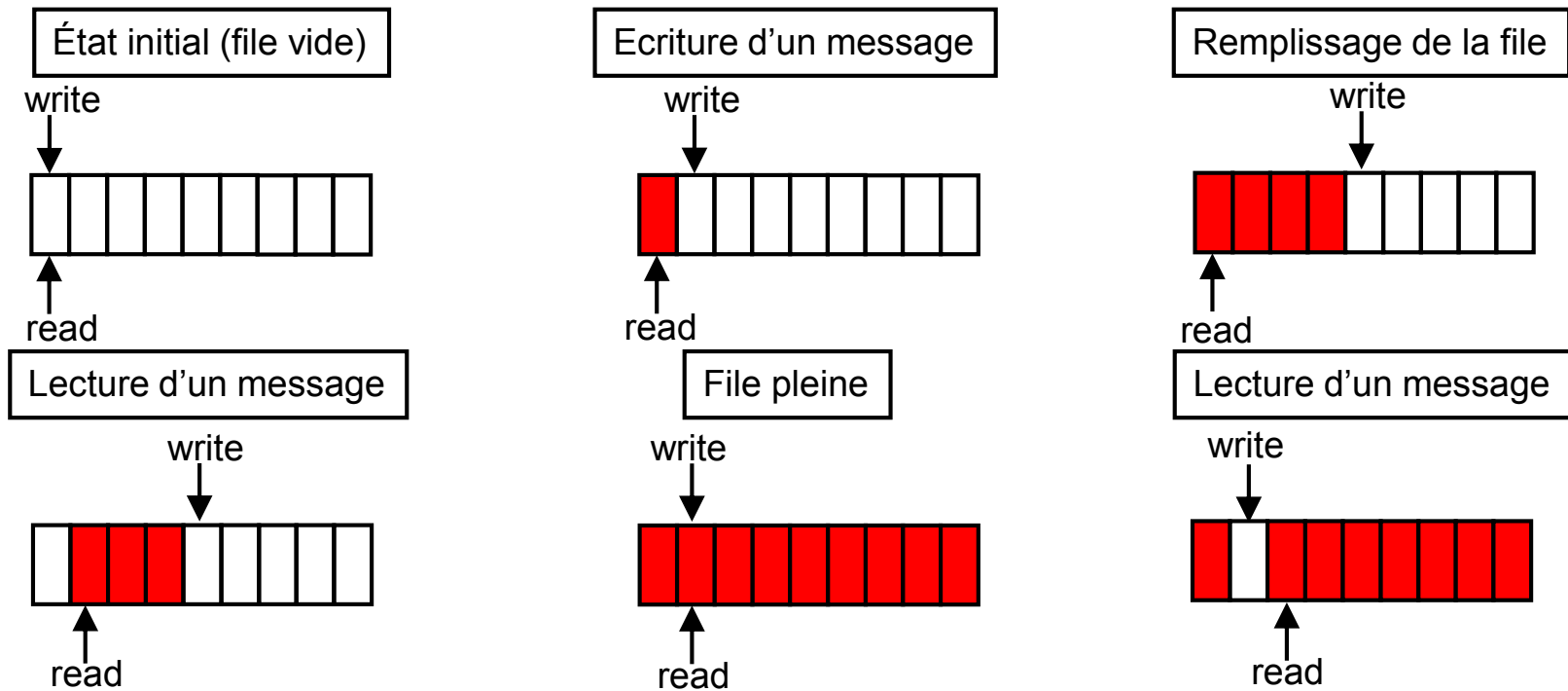
---

- Un canal est modélisé par un processus.
- Ce processus renferme une FIFO.
- L'opération  $send(i) (m)$  est une communication Occam bloquante.
- L'opération  $receive(i) (m)$  se décompose en une requête à recevoir (reçue par le canal), suivie de la réception effective (envoi par le canal).



# Représentation du canal asynchrone

- Mise en œuvre de la FIFO
  - Tableau de taille fixe
  - Entier *read* indiquant l'indice de la case du tableau où effectuer la prochaine lecture (tête de la file)
  - Entier *write* indiquant l'indice de la case du tableau où effectuer la prochaine écriture (queue de la file)



# Représentation du canal asynchrone

---

## □ Exemple simplifié de procédures pour canal, émetteur et récepteur

```
PROC CanalAsync(CHAN OF BYTE sendChan, rcvReqChan, rcvDataChan)
```

```
--déclaration et initialisations...
```

```
WHILE TRUE
```

```
  ALT
```

```
    occupation < maximum & sendChan ? m
```

```
    SEQ
```

```
      --ecrire(m,fifo)
```

```
      occupation := occupation+1
```

```
  occupation > 0 & rcvReqChan ? req
```

```
  SEQ
```

```
    --lire(fifo,m)
```

```
    rcvDataChan ! m
```

```
    occupation := occupation-1
```

```
:
```

```
PROC P.emetteur(CHAN OF BYTE sendChan)
```

```
  BYTE m:
```

```
  WHILE TRUE
```

```
    sendChan ! m
```

```
:
```

```
PROC P.recepteur(CHAN OF BYTE  
  rcvReqChan,rcvDataChan)
```

```
  BYTE m:
```

```
  WHILE TRUE
```

```
    SEQ
```

```
      rcvReqChan ! 'r'
```

```
      rcvDataChan ? m
```

```
:
```