

# TD4

vendredi 22 novembre 2024 09:17

Dans un premier temps on va réaliser un système similaire au TD1

On va donc avoir de contrôleurs, de jeton pour dire si la méthode a été effectuée, de méthodes qui ont le même comportement que les méthodes `isJobDone()` et `jobDone()`

On utilise `synchronized` seulement si cela est nécessaire car l'exécution peut devenir séquentielle et non parallèle comme on le veut dans le système distribué

on se rend compte que les tâches effectuées par le contrôleur peuvent être faites par les implémentations des interfaces. On a donc pas besoin d'intermédiaire. Et comme le jeton présent dans le contrôleur n'est pas connu par les implémentations on va le mettre directement dans l'implémentation.

Dans un second temps on va effectuer le système distribué à l'aide de RMI