DÉPARTEMENT D’INFORMATIQUE  
Faculté des sciences  
Université de Sherbrooke

TP02

Par  
Cedric Bilodeau- 15 070 012  
Sameaul Comeau -   
Philipe Hamel -

Travail présenté  
À  
Patrice Roy

Dans le cadre du cour  
IFT 630  
Processus concurrents et parallélisme

Sherbrooke  
Le 17 Juillet 2017

Table des matières

[Contribution 3](#_Toc490474244)

[Cédric Bilodeau 3](#_Toc490474245)

[Philipe Hamel 3](#_Toc490474246)

[Samuel Comeau 3](#_Toc490474247)

[Choix technologiques 3](#_Toc490474248)

[Format message 3](#_Toc490474249)

[Gestion d’erreurs 3](#_Toc490474250)

[Stratégies de synchronisation 3](#_Toc490474251)

[Problèmes rencontrés et solutions apportées 3](#_Toc490474252)

[Bogues restants 3](#_Toc490474253)

# Contribution

## Cédric Bilodeau

## Philipe Hamel

## Samuel Comeau

# Choix technologiques

Nous avons décidé de faire le travail en C++.

Nous avons décidé d’utiliser MS MPI puisque s’intègre plutôt bien avec Visual Studio.

Alors pour exécuter le programme, vous devez avoir MS MPI d’installer sur votre ordinateur et d’effectuer la commande suivante :

mpiexec -n 5 IFT630-TP02.exe map.txt 3 1

## Format message

Le format de nos messages est le suivant : PROCESUS|ACTIOM|PARAM1|PARAM2

Exemple pour bouger un rat : 1|bougerRat|1,1|2,2

## Gestion d’erreurs

Nous n’avons pas fait beaucoup de gestion d’erreur par fautes de temps. Il y a quelques « throw; » dans le code mais c’est tout. Par exemple, il un « throw » si le programme n’est pas partie avec 4 paramètres.

# Stratégies de synchronisation

# Problèmes rencontrés et solutions apportées

# Bogues restants