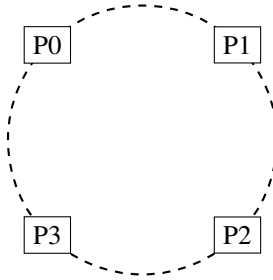


Durée : 1h30 — Documents autorisés

- 1 – On veut créer 4 processus pouvant communiquer entre eux à l'aide d'une boucle constituée de « tubes » : 13pts

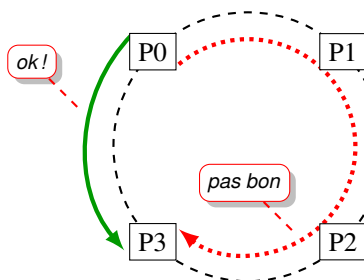


- ☐ Chaque processus est numéroté de 0 à 3 ;
- ☐ P0 communique avec P1, P1 communique avec P2, P2 communique avec P3 et P3 communique avec P0 ;
- ☐ Deux processus qui peuvent communiquer ensemble doivent pouvoir communiquer dans **les deux sens** :

Exemple :

- Si P0 peut communiquer avec P1 alors
- ▷ P0 peut écrire à P1 ;
 - ▷ P1 peut écrire à P0.

- a. De combien de tubes va-t-on avoir besoin ? Quand doit-on les créer par rapport aux forks ? (1pt)
- b. Écrire le programme réalisant : (4pts)
 - ◇ la **création des 4 processus** avec chacun son identifiant entre 0 et 3 ;
 - ◇ la **mise en place des différents tubes** nécessaires à leur communication dans les deux sens ;
- c. On veut réaliser une communication « optimisée » : (4pts)



Si le processus P_i veut communiquer avec le processus P_j alors il doit choisir le sens de communication passant par le **plus petit nombre** de processus.

Exemple : P0 veut communiquer avec P3 :

- ◇ communication directe de P0 vers P3 \Rightarrow ok !
- ◇ communication de P0 vers P1, puis vers P2 et enfin P3 \Rightarrow pas bon...

Écrire les instructions à ajouter à chaque processus permettant de :

- ▷ **décider** dans quel sens envoyer le message ;
- ▷ **relayer** les messages qui ne sont pas à notre destination.

Un message a la forme suivante :

```
struct message
{
    int id_processus;
    int valeur;
};
```

Pour illustrer le fonctionnement de vos instructions vous pourrez envoyer un message de P0 vers P3 où P3 affiche la valeur reçue.

- d. On voudrait utiliser de la **mémoire partagée** pour échanger entre les différents processus. (4pts)
Expliquez :
 - ◇ les différences entre l'utilisation de la **mémoire partagée** et l'utilisation de **tubes** ;
 - ◇ comment va-t-on résoudre les problèmes d'**accès concurrents**.

Attention : Vous n'avez pas à écrire de code pour répondre à cette question.



2– Soient les 4 threads suivantes, s'exécutant chacune une seule fois :

5pts

```
thread_A {
    P(s2);
    x = x + y;
    V(s2);
}
```

```
thread_B {
    P(s2);
    y = x * y;
    V(s2);
}
```

```
thread_C {
    P(s1);
    y = y * 3;
    V(s3);
}
```

```
thread_D {
    P(s1);
    P(s3);
    x = x + 2;
    V(s2);
}
```

Elles utilisent pour leur synchronisation trois sémaphores s_1 , s_2 et s_3 .

- a. Quelles sont les différentes valeurs possibles des variables x et y à la fin de l'exécution complète des quatre threads avec les valeurs d'initialisation suivantes : (3pts)

Sémaphore	s_1	s_2	s_3
valeur initiale	2	0	0

variable	x	y
valeur initiale	0	1

- b. Qu'est-ce que cela change avec les valeurs d'initialisation suivantes :

(2pts)

Sémaphore	s_1	s_2	s_3
valeur initiale	1	0	1

variable	x	y
valeur initiale	0	1

3– Quelles sont les **différences** entre « signaux » et « sémaphores » ?

2pts