

# Projet programmation concurrente

## Polytech'Nice Sophia - SI4 G1

David BORRY  
Thomas GILLOT

October 8, 2016

Nous déclarons sur l'honneur que ce rapport et l'application qu'il décrit sont le fruit de notre propre travail, basé sur notre expérience scolaire et personnelle sur ces dernières années et que nous n'avons ni contrefait, ni falsifié, ni copié partiellement sur l'oeuvre d'autres binômes ou sur internet. Nous sommes conscients que le plagiat est considéré comme une faute grave pouvant être sévèrement sanctionnée.

# 1 Introduction

Ce rapport a pour sujet la conception et le développement d'une simulation de déplacement d'une foule d'individus dans un environnement comprenant plusieurs obstacles, basée sur les notions vues en cours et en TD de programmation concurrente.

L'application a été écrite en C++ et utilise la bibliothèque POSIX du langage C. Pour la représentation graphique, c'est la bibliothèque SFML qui est utilisée. Les tests unitaires sont quant à eux réalisés avec Google Test.

Il n'est pas nécessaire d'avoir ces bibliothèques installées au préalable et l'application peut être compilée et exécutée sans la partie graphique.

Le rapport a pour but d'expliquer le fonctionnement de l'application et les décisions prises pour la conception des principaux algorithmes, analyser et comparer le fonctionnement des threads POSIX par rapport à Java ainsi que les performances en fonction des différentes configurations possibles

## Contents

1	Introduction	2
2	Conception	3
2.1	Fonctionnement général . . . . .	3
2.1.1	Base du programme . . . . .	3
2.1.2	Déplacement une personne . . . . .	3
2.2	Gestion des threads . . . . .	4
2.2.1	Les threads POSIX . . . . .	4
2.3	Intégrer les threads à la simulation . . . . .	4
3	Choix de développement	5
4	Tester l'application	5
4.1	Tests unitaires . . . . .	5
4.2	Performances . . . . .	5
5	Conclusion	5

## 2 Conception

La simulation a un objectif clair: faire converger une quantité plus ou moins grande de personnes vers une unique destination et faire en sorte qu'ils finissent tous par l'atteindre. Toutefois, elle a trois manières différentes de remplir cet objectif. La première consiste à déplacer successivement chaque personne d'une unité jusqu'à ce qu'elles aient toute atteint leur destination. La seconde permet de gérer de la même manière ces personnes, mais en fonction de leur position l'une des quatre régions de tailles égales constituant le monde. Une thread est associé à chaque région. Pour la troisième technique, on crée une thread pour chaque personne à déplacer.

### 2.1 Fonctionnement général

#### 2.1.1 Base du programme

Trois scénarios bien différents peuvent donc s'appliquer, chacun ayant ses particularités en performances et en algorithmique. Il est néanmoins important qu'elles partagent la plupart des variables et des algorithmes du programme afin qu'il soit plus simple à maintenir et à faire évoluer. Quelque soit le scénario, on a donc toujours :

- L'ensemble des murs et des personnes à déplacer sur le terrain
- Une destination fixée à une extrémité du terrain.
- Une carte du terrain constamment mise à jour où sont représentés les obstacles qu'une personne peut rencontrer (murs ou autres personnes).
- Les algorithmes permettant de créer et de déplacer d'une unité une personne en direction d'une destination donnée.

#### 2.1.2 Déplacement une personne

Le bon fonctionnement du programme repose en grande partie sur l'algorithme de déplacement. Le programme ne se terminant que lorsqu'il n'y a plus personne à déplacer, il faut un algorithme rapide et solide prenant en compte la gestion des obstacles. Un algorithme de pathfinding pour éviter les obstacles comme *Dijkstra* ou  $A^*$  serait inefficace car peu optimal avec un grand nombre de personnes à gérer et/ou une grande carte. En revanche, un algorithme de type *steering behaviour* principalement basé sur les notions de vecteurs et de distances est bien plus approprié. L'entité à déplacer ne pourra pas éviter les obstacles de manière intelligente s'il y en a, c'est pourquoi il est possible qu'une destination fixée soit impossible à atteindre pour certaines entités (si la destination est derrière un mur et que la seule entrée pour y accéder se situe à l'autre bout du terrain, par exemple). Le choix de la destination est donc également essentiel pour que la simulation s'exécute correctement.

L'algorithme choisi pour la simulation fonctionne donc de cette manière :

Pour un **terrain**, une **entité** et une **destination** données, si l'entité n'a pas atteint la destination :

- Stocker dans un ensemble les vecteurs de directions des bordures de l'entité par rapport à la destination.
- tant que l'ensemble des vecteurs n'est pas vide:
  - Retirer le vecteur ayant la plus petite longueur de l'ensemble
  - Essayer de déplacer d'une case l'entité en suivant ce vecteur
  - Si l'entité a bougé, arrêter.
  - Sinon, continuer.

## 2.2 Gestion des threads

Si les scénarios partagent donc la plupart des ressources du programmes, ils les utilisent tous d'une manière différente. Pour l'option **-t1** où la simulation est gérée par la thread principale, le fonctionnement est assez simple : Tant que toutes les personnes n'ont pas atteint la destination, répéter pour chacune d'entre elles l'algorithme de déplacement décrit précédemment. On doit donc mettre à jour le monde et l'ensemble des personnes un certain nombre de fois, ce qui peut faire penser au design d'une boucle de jeu. C'est le but : de cette manière, on peut facilement intégrer la représentation graphique à la simulation en redessinant le terrain à chaque mise à jour.

Pour l'option **-t2**, le fonctionnement est assez semblable, mais on divise le terrain en 4 parties à gérer pour chaque thread créée. Les threads ont toujours une boucle devant déplacer des entités, mais seulement celles se trouvant dans la région associée.

L'option **-t3** utilise toujours une boucle, mais elle ne gère qu'une entité par thread. La boucle continue tant que l'entité n'a pas atteint sa destination.

### 2.2.1 Les threads POSIX

## 2.3 Intégrer les threads à la simulation

Pour les deux configurations multithread, on doit faire en sorte que chaque thread puisse s'exécuter entièrement, sans que le programme ne se termine avant. C'est rendu possible grâce aux fonctions **pthread\_create** et **pthread\_join** de la bibliothèque POSIX. Les algorithmes de gestion des threads sont donc très semblables pour les simulations t1 et t2. Ils fonctionnent de la manière suivante :

**t1 :**

- Pour chacune des quatre régions du terrain :
  - Créer une nouvelle thread
  - Associer à cette thread la gestion des entités situées dans la région actuelle
- Attendre la terminaison de chacune des threads précédemment créées.

**t2 :**

- Pour chaque entité sur le terrain :
  - Créer une nouvelle thread
  - Associer à cette thread la gestion de l'entité actuelle
- Attendre la terminaison de chacune des threads précédemment créées.

### 3 Choix de développement

En dehors de la gestion des threads et des options entrées par l'utilisateur, le programme est principalement développé en C++.

### 4 Tester l'application

#### 4.1 Tests unitaires

#### 4.2 Performances

### 5 Conclusion