Nom: Khallouk Achraf

Travaux Pratiques Nº 6

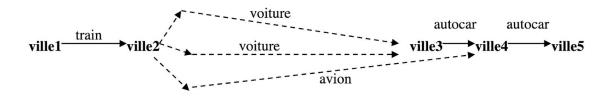
Synchronisation avec des sémaphores

Cours:

sémaphores peuvent consiste à synchroniser des processus qui collaborent pour réaliser une tâche suivant un ordonnancement bien défini.

Dans certaines applications informatiques, les processus doivent se synchroniser. Si la donnée à traiter n'est pas disponible, le processus chargé de la traiter doit attendre.

Dans l'exemple de cours, on a utilisé trois sémaphores(vile2,ville3,ville4) qui sont des sémaphores de synchronisation, avec tous les sémaphores initialisé à 0. (Sémaphore ville2 initialisé à 0 Sémaphore ville4 initialisé à 0)



le programme a ete divise en deux fichier le premier "tubesem.h" qui contient les déclaration de plusieurs fonctions(P,V....etc)

et l'autre c'est ville.c où on a déclaré les fonctions voiture, train, avion qu'ils jouent le rôle des processus avec le but de incrémenter et décrémenter les valeurs des sémaphores. aussi où on definit plusieurs fonctions (message, V,P,Initsem)

<u>ville.c</u> (NB: le code source est sous le dossier code source avec le nom ville.c)

#include<stdio.h>
#include<stdlib.h>
#include "tubesem.h"

```
Semaphore ville2, ville3, ville4;
main() { int i ;
void train(int);
void voiture(int);
void avion(int);
void autocar(int); printf("\n%-20s%-20s%-20s%-20s%-20s\n","TRAIN",
"VOITURE1","VOITURE2","AVION","AUTOCAR");
Initsem(ville2,0); Initsem(ville3,0); Initsem(ville4,0);
train(1);
voiture(3);
voiture(2);
avion(4);
autocar(5); for(i=1;i<=5;i++)wait(0); }</pre>
void train(int i) {
if(fork()==0)
message(i, Depart de ville1"); attente(2);
message(i,"Arrivee a ville2"); V(ville2);
V(ville2); V(ville2); exit(0);
} }
void voiture(int i)
if(fork()==0)
message(i,"Attente a ville2"); P(ville2);
message(i,"Depart de ville2"); attente(4);
message(i,"Arrivee ville3"); V(ville3);
exit(0);
} }
if(fork()==0)
message(i,"Attente ville2"); P(ville2); message(i,"Decollage ville2"); attente(4);
message(i,"Arrivee ville4"); V(ville4);
exit(0);
void autocar(int i) {
if (fork()==0)
 message(i, "Attente ville3"); P(ville3);
```

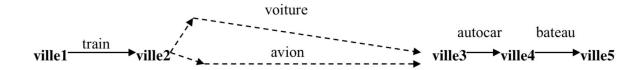
```
P(ville3); message(i,"Depart ville3"); attente(3); message(i,"Arrivee ville4");
P(ville4); message(i,"Depart ville4"); attente(2); message(i,"Arrivee ville5");
exit(0);
void V (Semaphore S) {
      sleep(rand() % N);
      void message(int i, char* s){
          void Initsem(Semaphore S, int N) {
              pipe(S);
```

Exécution:

MBP-de-DevMQK:Chapitre 6 devmqk\$./a.out					
TRAIN	V0ITURE1	V0ITURE2	AVION	AUTOCAR	
Depart de ville1	Attente a ville2	Attente a ville2	Attente ville2		
Arrivee a ville2				Attente ville3	
	Depart de ville2	Depart de ville2			
			Decollage ville2 Arrivee ville4		
	Arrivee ville3	Arrivee ville3			
				Depart ville3 Arrivee ville4 Depart ville4 Arrivee ville5	
MBP-de-DevMQK:Chapitre 6 devmqk\$ [

Exercice 1:

Modifier l'exemple du cours (Chapitre 6) en suivant le schéma suivant :



Processus Train	Processus Voiture	Processus avion	Processus autocar	Processus bateau
Départ de ville1 arrivée ville2 V(ville2) V(ville2)	P(ville2) Départ ville2 arrivée ville3 V(ville3)	P(ville2) Decoullage ville2 arrivée ville3 V(ville3)	P(ville3) P(ville3) Départ ville3 arrivée ville4 V(ville4)	P(ville4) Départ ville4 arrivée ville5

pour realise l'exercice il faut juste d'abord créer une fonction bateau(), et modifier la fonction de processus avion pour que l'avion arrive à la ville 3 ,et aussi décrémenter le nombre de l'appel de la fonction voiture et ajouter un appel bateau:

la fonction bateau:

```
void bateau(int i) {
if(fork() == 0)
{
message(i, "Attente ville4"); P(ville4); message(i, "Depart de ville4"); attente(4);
message(i, "Arrivee ville5");
exit(0);
}}
```

<u>ville2.c</u>(NB: le code source est sous le dossier code source avec le nom ville2.c)

#include<stdio.h>

```
#include<stdlib.h>
#include "tubesem.h"

Semaphore ville2, ville3, ville4;
main() { int i ;
```

```
void voiture(int);
void avion(int);
void bateau(int);
void autocar(int);
printf("\n%-20s%-20s%-20s%-20s%-20s\n","TRAIN",
"VOITURE", "AVION", "AUTOCAR", "BATEAU");
Initsem(ville2,0); Initsem(ville3,0); Initsem(ville4,0);
train(1);
voiture(2);
avion(3);
autocar(4);
bateau(5);
for(i=1;i<=5;i++)wait(0); }
void train(int i) {
if(fork()==0)
message(i, Depart de ville1"); attente(2);
message(i,"Arrivee a ville2");
V(ville2); V(ville2); exit(0);
void voiture(int i)
if(fork()==0)
message(i,"Attente a ville2"); P(ville2);
message(i,"Depart de ville2"); attente(4);
message(i,"Arrivee ville3"); V(ville3);
exit(0);
} }
void avion(int i)
if(fork()==0)
message(i,"Attente ville2"); P(ville2); message(i,"Decollage ville2"); attente(4);
message(i,"Arrivee ville3");
exit(0);
} }
void autocar(int i) {
if (fork()==0)
```

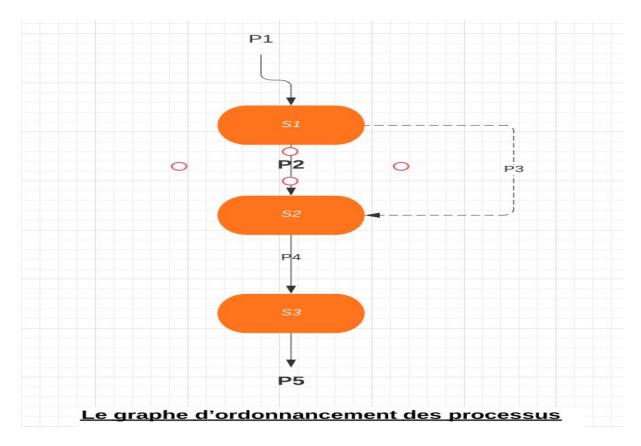
```
message(i,"Attente ville3"); P(ville3);
message(i,"Depart ville3"); attente(3);
message(i,"Arrivee ville4");
V(ville4);
exit (0);
void bateau(int i) {
if(fork()==0)
message(i,"Attente ville4");P(ville4); message(i,"Depart de ville4"); attente(4);
message(i,"Arrivee ville5");exit(0);}
  void V (Semaphore S) {
  char c='a';write(S[1],&c,1);}
  void attente(int N) {
       sleep(rand() % N);
  void message(int i, char* s){
           for(j=0; j<Nb; j++) putchar(' '); printf("%s\n" ,s);fflush(stdout);
  void Initsem(Semaphore S, int N) {
              pipe(S);
               for (i=1; i<=N; i++) write (S[1], &c, 1);
```

Exécution:

MBP-de-DevMQK:Chapitre 6 devmqk\$./a.out					
TRAIN	VOITURE	AVION	AUTOCAR	BATEAU	
Depart de ville1	Attente a ville2	Attente ville2	A+++(11-2		
			Attente ville3	Attente ville4	
Arrivee a ville2	Depart de ville2				
	bepart de vittez	Decollage ville2 Arrivee ville3			
	Arrivee ville3				
			Depart ville3 Arrivee ville4		
				Depart de ville4 Arrivee ville5	
MBP-de-DevMQK:Chapitre 6 devmqk\$ []					

le graphe d'ordonnancement:

La synchronisation des processus peut être schématisée par le graphe d'ordonnancement suivant. Il y a 3 points de synchronisation, pour les processus P1 à P5 gérés par les trois sémaphores S1, S2 et S3.

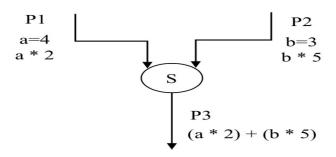


Exercice2:

S'inspirer de l'exemple du cours (Chapitre 6), pour réaliser l'opération suivante:

$$(a * 2) + (b * 5)$$
 sachant que : $a=4$ et $b=3$

Cette opération nécessite la synchronisation entre trois processus (P1, P2 et P3), selon ce graphe d'ordonnancement :



pour cette exercice j'ai gardé les fonctions (message,V,P,attente,Initsem) de les exercices précédente et j'ai ajouté une fonction message appelé message2, il accepte 2 valeur int qui seront les valeurs de a et b pour afficher le message complet:

```
void message2(int i, char* s,int x,int y) {
    #define colonne 20
    int Nb, j;
    Nb=(i-1)*colonne;
    for(j=0; j<Nb; j++) putchar(' ');
    printf("%s %d\n" ,s,((x * 2) + (y * 5)));fflush(stdout);
}</pre>
```

j'ai ajouté aussi des fonctions (p1,p2,p3) qui joue le rôle des processus et qui vont incrémenter et décrémenter les valeurs de le semaphore (s) :

Processus p1	Processus p2	Processus p2
a=4	b=3	P(s),P(s)
a*2	b*5 	attente des valeurs
V(s)	V(s)	(x * 2) + (y * 5)=

multiplication.c (NB: le code source est sous le dossier code source avec le nom multiplication.c)

```
#include<stdio.h>
#include<stdlib.h>
#include "tubesem.h"
int a=4; int b=3;
Semaphore s;
main() { int i ;
void p1(int);
void p2(int);
void p3(int);
printf("\n%-20s%-20s%-20s\n",
"a","b","Resultat");
Initsem(s,0);
p1(1);
p2(2);
p3(3);
for (i=1; i < =5; i++) wait (0); 
void p1(int i){
message(i,"a= 4");
a=a*2;attente(1);
message(i,"a*2");
V(s);
exit(0);
} }
void p2(int i)
message(i,"b= 3");
b*=5;attente(1);
message(i,"b*5");
V(s);
exit(0);
} }
void p3(int i) {
```

```
message(i,"Attente des valeurs");
P(s); P(s); attente(3);
message2(i," (a * 2) + (b * 5) = ",a,b);
exit(0);
  char c='a';write(S[1],&c,1);}
      sleep(rand() % N);
  void message(int i, char* s){
          Nb=(i-1)*colonne;
          for(j=0; j<Nb; j++) putchar(' '); printf("%s\n" ,s);fflush(stdout);
           for(j=0; j<Nb; j++) putchar(' '); printf("%s %d\n" ,s,((x * 2) + (y *
5)));fflush(stdout);
  void Initsem(Semaphore S, int N){
              pipe(S);
```

Exécution: