SYNCHRONISATION DES PROCESSUS

Plan

- l. Communication interprocessus
- II. Section critique
- III. Solutions avec attente active
- IV. Solutions avec attente passive
- V. Problèmes classiques de communication interprocessus

SE Chap 6. Synchronisation

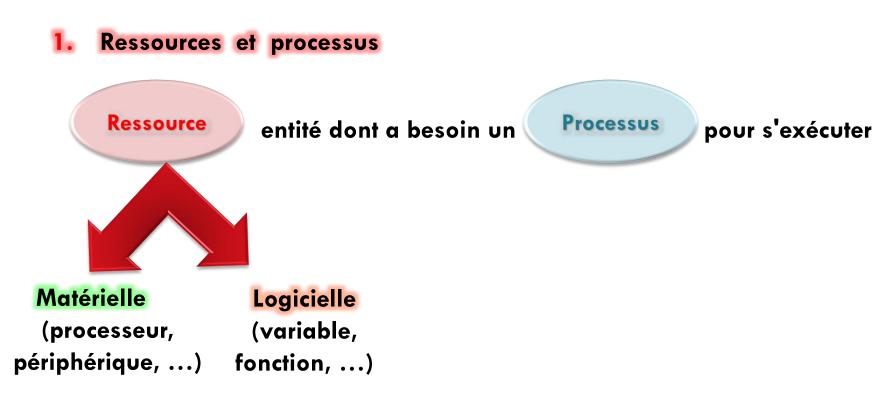
1. Ressources et processus



entité dont a besoin un



pour s'exécuter



SE Chap 6. Synchronisation

1. Ressources et processus

Ressource

entité dont a besoin un

Processus

pour s'exécuter



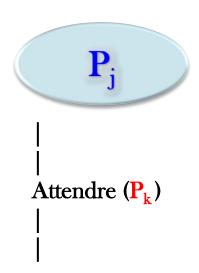
Coopération

Collaboration pour la réalisation d'une tâche

Concurrence

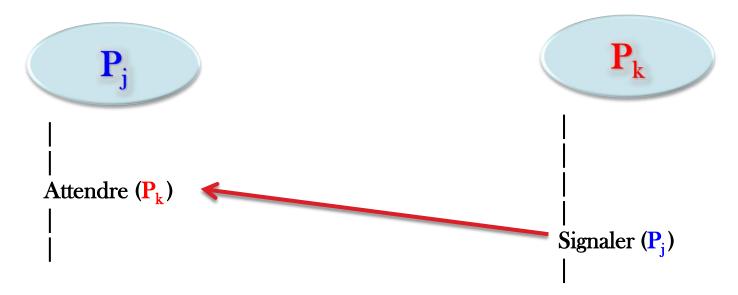
Conflit sur les ressources partagées

- 2. Cas de coopération
- Utiliser des outils de Synchronisation

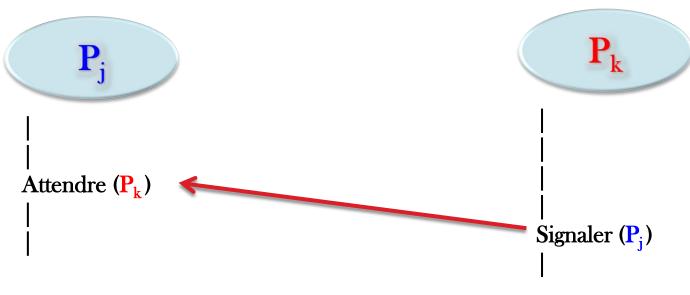




- 2. Cas de coopération
- Utiliser des outils de Synchronisation

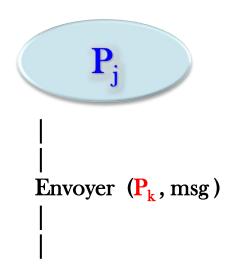


- 2. Cas de coopération
- Utiliser des outils de Synchronisation



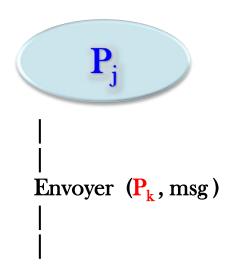


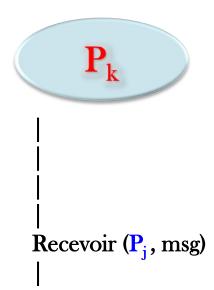
- 2. Cas de coopération
- Utiliser des outils de Communication



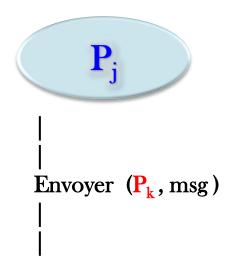


- 2. Cas de coopération
- Utiliser des outils de Communication



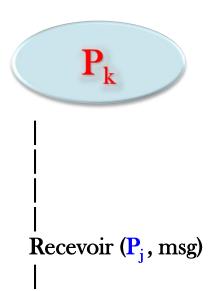


- 2. Cas de coopération
- Utiliser des outils de Communication

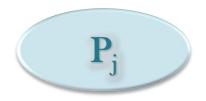




Exp. Pipe: cmd1 | cmd2

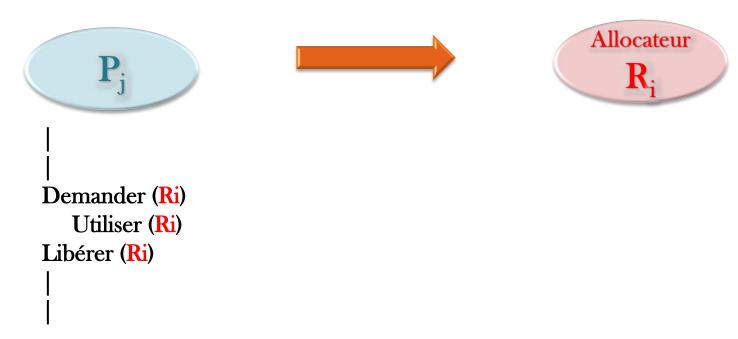


- 3. Cas de concurrence
- Ressource gérée par un allocateur





- 3. Cas de concurrence
- Ressource gérée par un allocateur



3. Cas de concurrence

Ressource gérée par un allocateur



Chap 6. Synchronisation

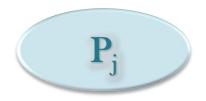
- 3. Cas de concurrence
- * Ressource NON gérée par un allocateur

Communication interprocessus



Chap 6. Synchronisation

- 3. Cas de concurrence
- * Ressource NON gérée par un allocateur



Les processus appliquent entre eux une règle exp. Tour de rôle, FIFO, ...

Chap 6. Synchronisation

4. Problème de concurrence

Gestion d'un compte bancaire

Communication interprocessus

Val: entier

Ajout (C: entier)

$$Val = Val + C$$

Retrait (d: entier)

Si (Val < d)

Ecrire ("impossible")

Sinon

$$Val = Val - d$$

4. Problème de concurrence

Gestion d'un compte bancaire

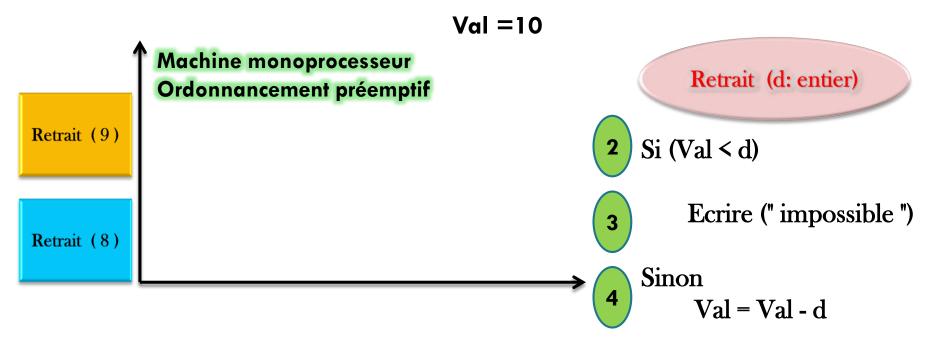
Val: entier

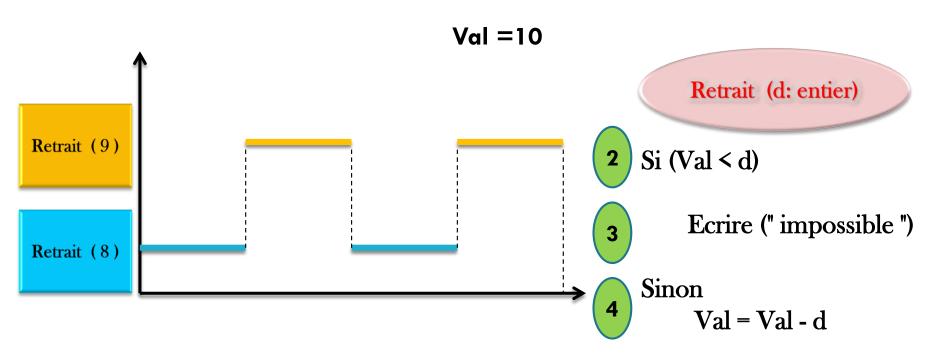
Ajout (C: entier)

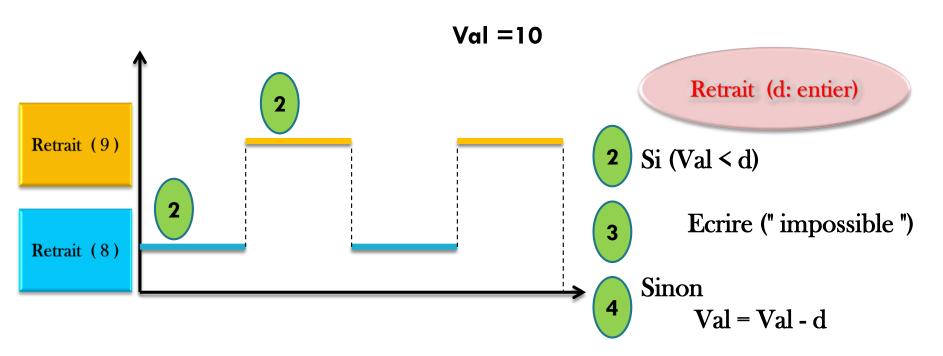
1 Val = Val +C

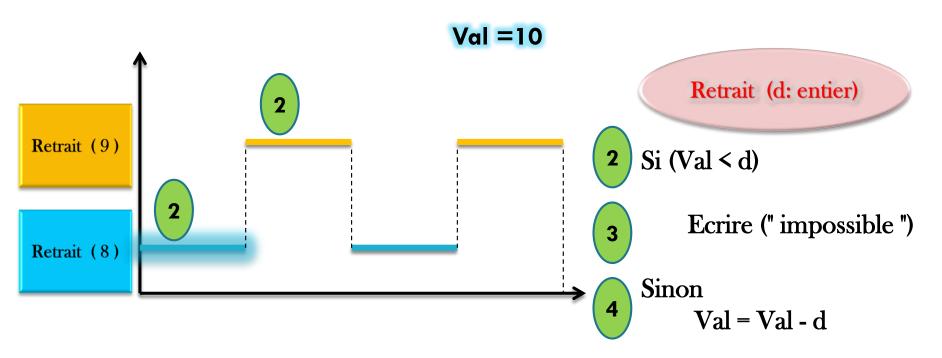
Retrait (d: entier)

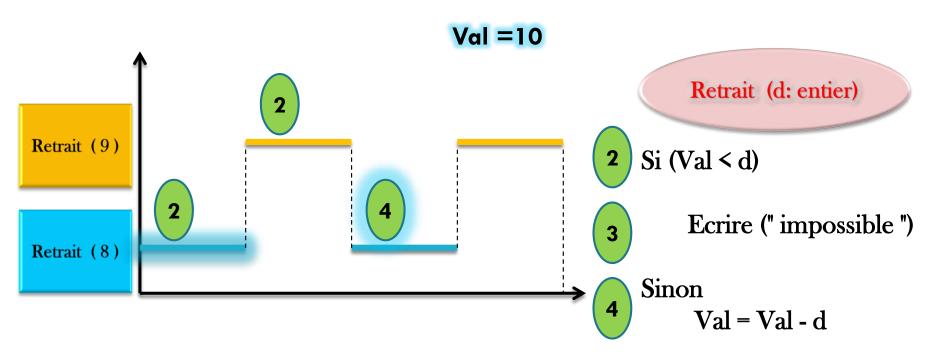
- 2 Si (Val < d)
- Ecrire (" impossible ")
- Sinon
 Val = Val d

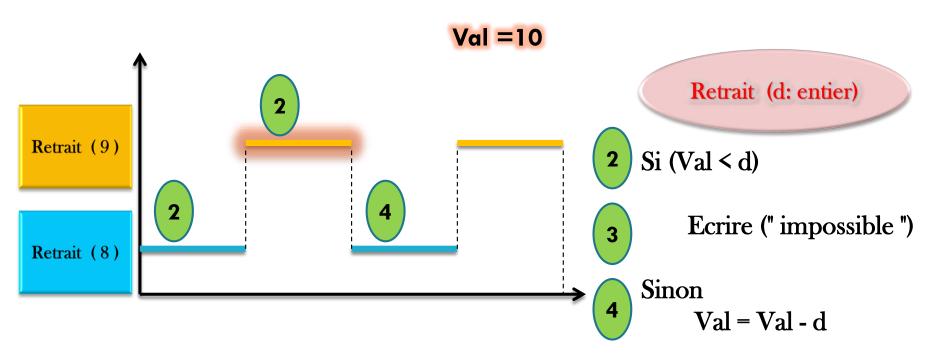


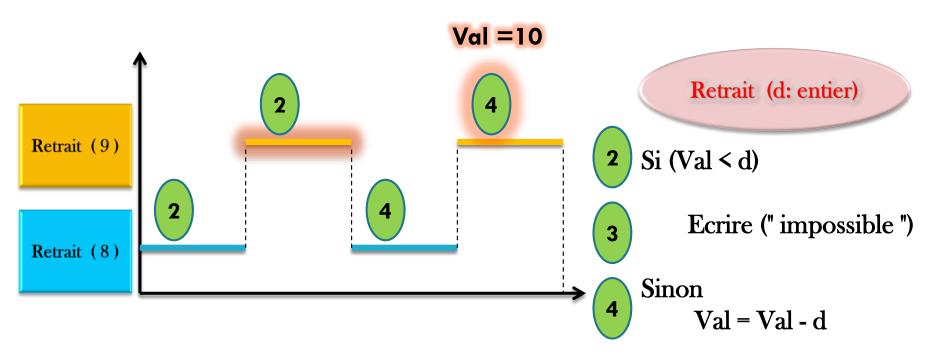


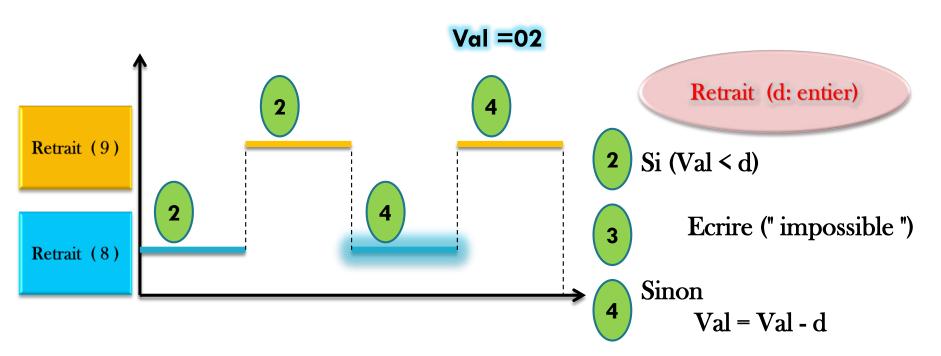


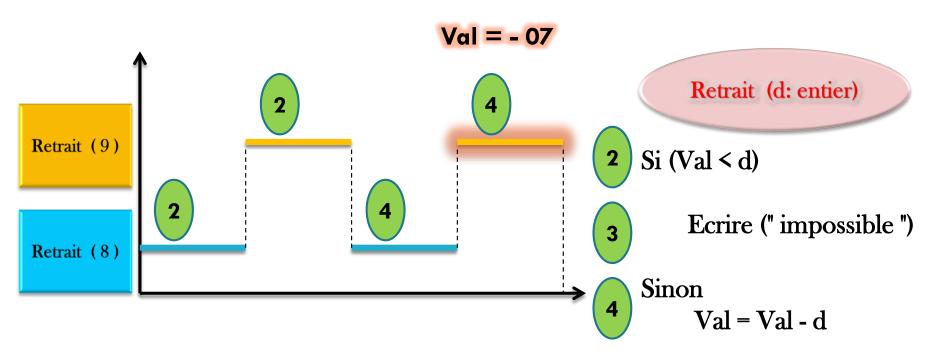






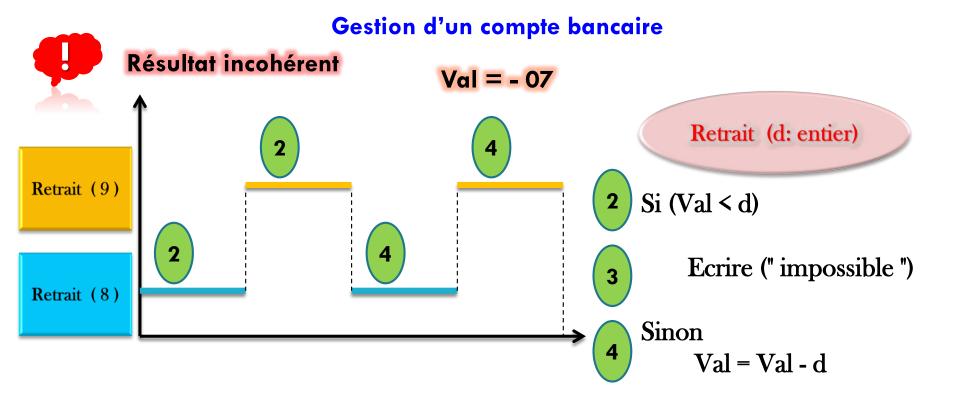






Chap 6. Synchronisation

4. Problème de concurrence



Gestion d'un compte bancaire



Résultat incohérent

Ce problème est un problème d'accès concurrent à une ressource partagée (Val) Retrait (d: entier)

- 2 Si (Val < d)
- Ecrire (" impossible ")
- Sinon
 Val = Val d

Gestion d'un compte bancaire

Communication interprocessus



Résultat incohérent

Ce problème est un problème d'accès concurrent à une ressource partagée (Val)

La solution consiste à interdire la modification de la variable partagée par plus qu'un processus Retrait (d: entier)

- 2 Si (Val < d)
- Ecrire (" impossible ")
- Sinon
 Val = Val d

4. Problème de concurrence

Gestion d'un compte bancaire



Résultat incohérent

Ce problème est un problème d'accès concurrent à une ressource partagée (Val)

La solution consiste à interdire la modification de la variable partagée par plus qu'un processus

Il faut définir une section du programme qui ne doit pas être interrompue : Section critique

Retrait (d: entier)

2 Si (Val < d)

Ecrire (" impossible ")

Sinon
Val = Val - d

Gestion d'un compte bancaire

un problème d'accès concurrent

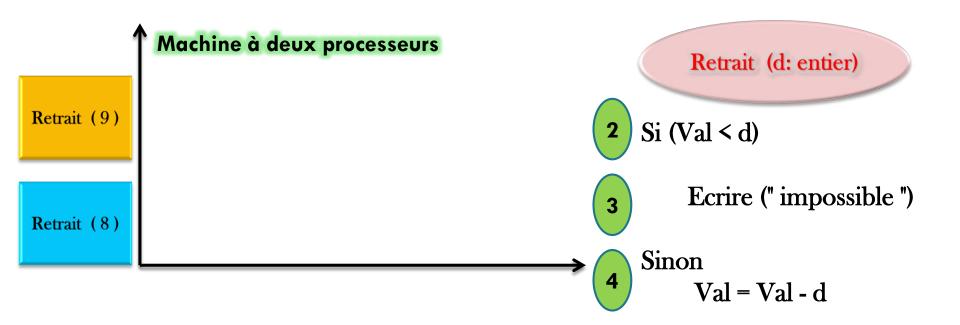
Retrait (d: entier)

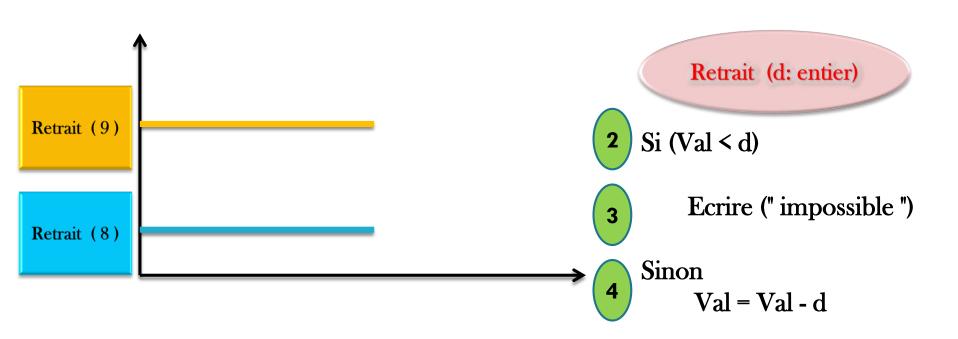
2 Si (Val < d)

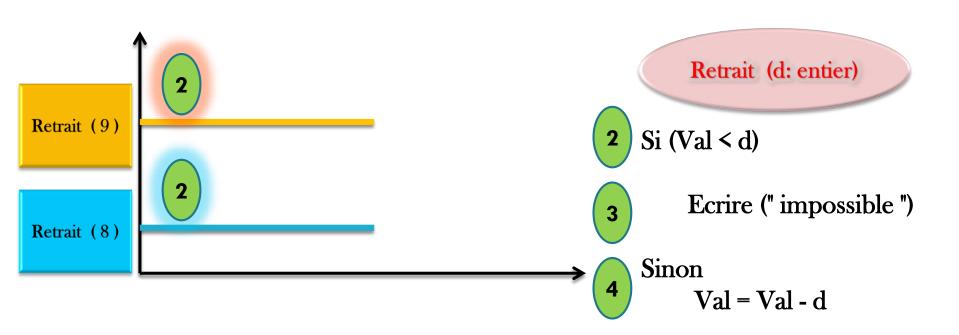
Ecrire (" impossible ")

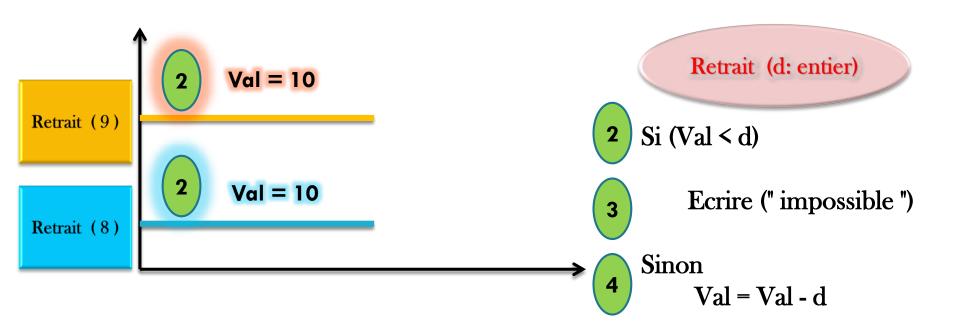
Section critique

Val = Val - d







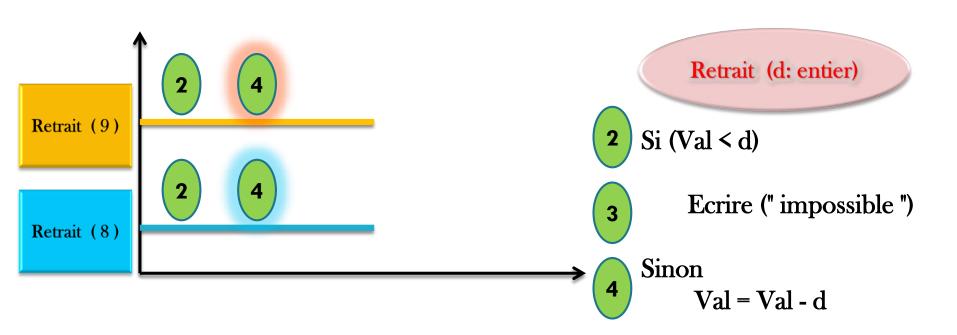


SE

Communication interprocessus

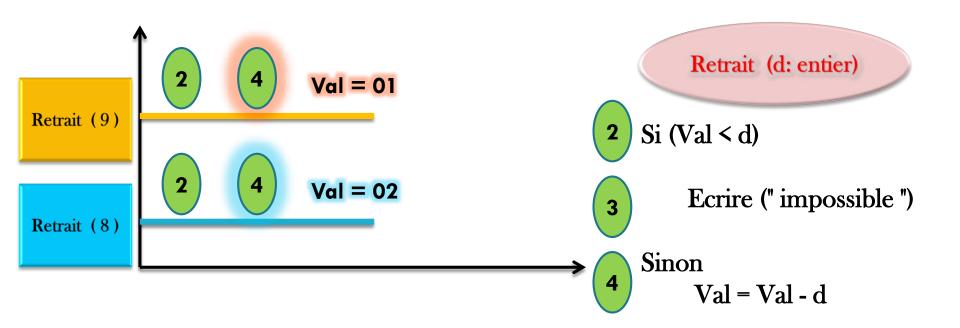
Problème de concurrence

Gestion d'un compte bancaire



4. Problème de concurrence

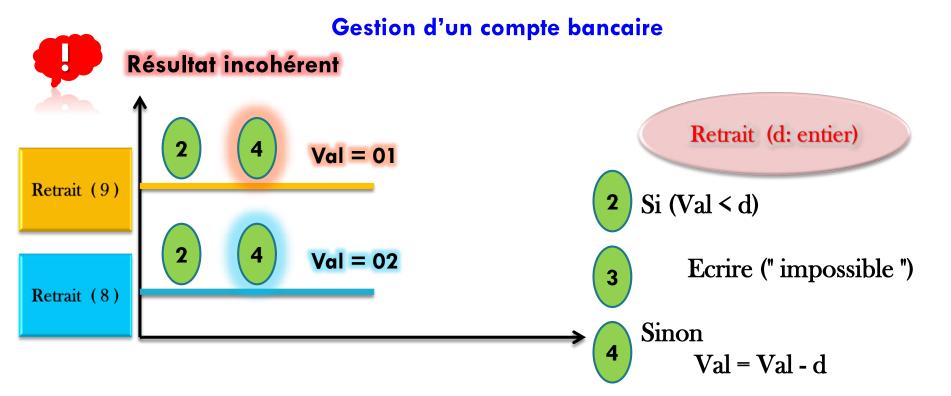
Gestion d'un compte bancaire



Communication interprocessus

Chap 6. Synchronisation

4. Problème de concurrence

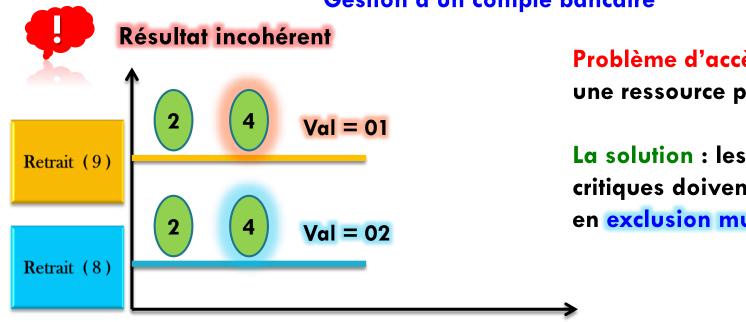


Communication interprocessus

SE Chap 6. Synchronisation

Problème de concurrence





Problème d'accès simultané à une ressource partagée (Val)

La solution : les Sections critiques doivent être exécutées en exclusion mutuelle

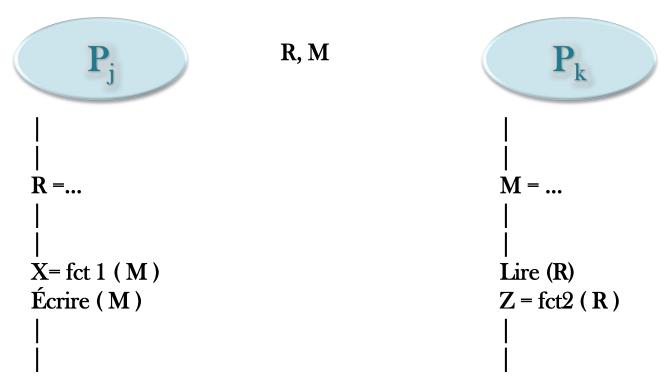
SE Chap 6. Synchronisation

1. Définition et objectif

La partie du code utilisant la ressource partagée est dite section critique

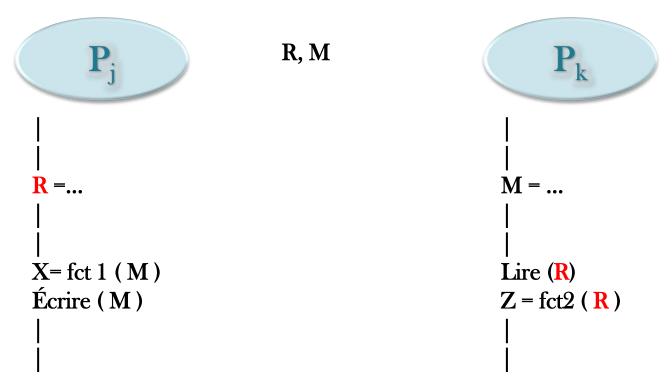
1. Définition et objectif

La partie du code utilisant la ressource partagée est dite section critique



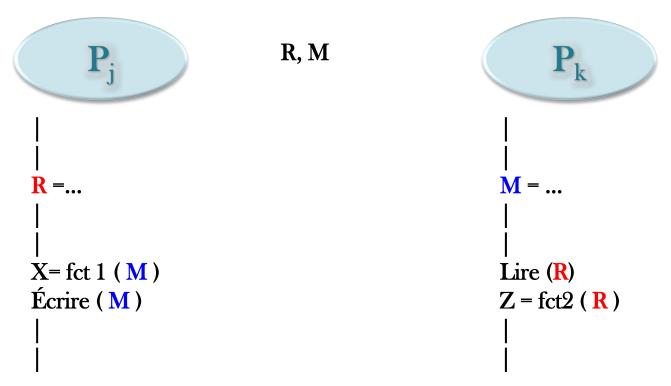
1. Définition et objectif

La partie du code utilisant la ressource partagée est dite section critique



1. Définition et objectif

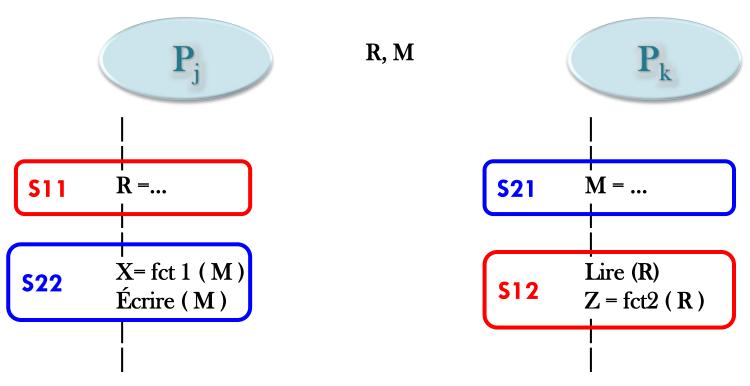
La partie du code utilisant la ressource partagée est dite section critique



1. Définition et objectif

La partie du code utilisant la ressource partagée est dite section critique

Chap 6. Synchronisation



Chap 6. Synchronisation

1. Définition et objectif

Section critique

Toute solution au problème section critique est de la forme

```
|
| Entree_SC( )
| Section Critique
| Sortie_SC( )
```

1. Définition et objectif

Toute solution au problème section critique est de la forme

```
Entree_SC()
Section Critique
Sortie_SC()
```



Comment doivent êtres ces deux fonctions d'allocation et de libération?

SE Chap 6. Synchronisation

2. Propriétés fondamentales

Toute solution au problème section critique doit assurer les 5 PF suivantes

2. Propriétés fondamentales

Toute solution au problème section critique doit assurer les 5 PF suivantes

Chap 6. Synchronisation

1) Unicité (exclusion mutuelle)

Un et un seul processus au sein de sa section critique à un instant donné

2. Propriétés fondamentales

Toute solution au problème section critique doit assurer les 5 PF suivantes

Chap 6. Synchronisation

- 1) Unicité (exclusion mutuelle)
- 2) Equité

Pas de privilège entre les processus demandeurs de la section critique

2. Propriétés fondamentales

Toute solution au problème section critique doit assurer les 5 PF suivantes

- 1) Unicité (exclusion mutuelle)
- 2) Equité
- 3) Pas de famine

Aucun processus ne doit attendre à l'infinie sa section critique

2. Propriétés fondamentales

Toute solution au problème section critique doit assurer les 5 PF suivantes

- 1) Unicité (exclusion mutuelle)
- 2) Equité
- 3) Pas de famine
- 4) Pas d'interblocage

Si un processus est bloqué en dehors de sa section critique alors ce blocage ne doit pas empêcher les autres d'utiliser la section critique

Chap 6. Synchronisation

2. Propriétés fondamentales

Section critique

Toute solution au problème section critique doit assurer les 5 PF suivantes

- 1) Unicité (exclusion mutuelle)
- 2) Equité
- 3) Pas de famine
- 4) Pas d'interblocage
- 5) Indépendance de l'architecture

La solution doit être valable quelque soit le nombre de processeurs et l'architecture

2. Propriétés fondamentales

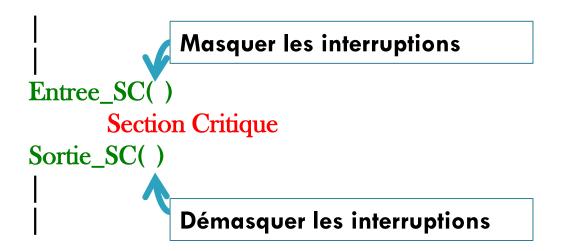
Toute solution au problème section critique doit assurer les 5 PF suivantes

Chap 6. Synchronisation

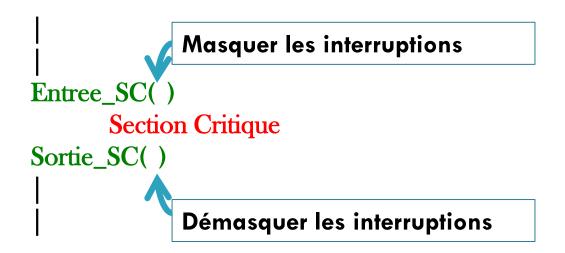
- 1) Unicité (exclusion mutuelle)
- 2) Equité
- 3) Pas de famine
- 4) Pas d'interblocage
- 5) Indépendance de l'architecture

Chap 6. Synchronisation

1. Solution Matérielle 1 : Désactivation des interruptions



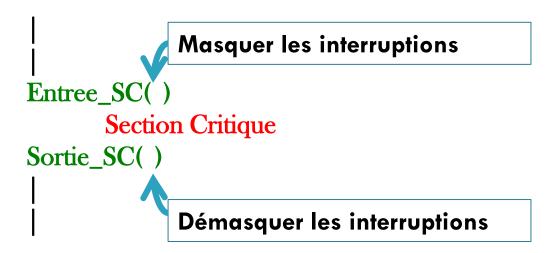
1. Solution Matérielle 1 : Désactivation des interruptions



La section critique est exécutée sans préemption

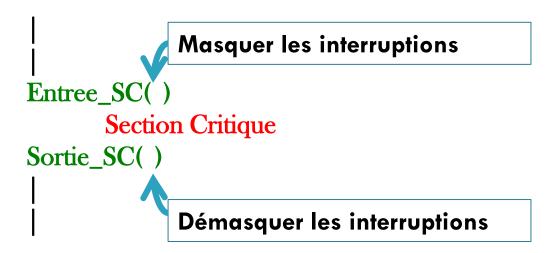
Chap 6. Synchronisation

1. Solution Matérielle 1 : Désactivation des interruptions



Il est dangereux de donner ce droit à un utilisateur

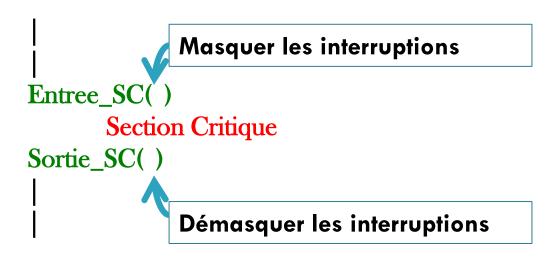
1. Solution Matérielle 1 : Désactivation des interruptions



Inefficace dans le cas d'un système multiprocesseurs

Chap 6. Synchronisation

1. Solution Matérielle 1 : Désactivation des interruptions



Cette solution est utilisée par le SE quant il exécute des tâches sensibles

Chap 6. Synchronisation

SE Chap 6. Synchronisation

2. Solution Matérielle 2 : Test and Set Lock (TSL)

TSL (tester et définir le verrou) est une instruction assembleur

- 2. Solution Matérielle 2 : Test and Set Lock (TSL)
- TSL (tester et définir le verrou) est une instruction assembleur

- TSL Reg, Flag
- Reg : est un registre
- Flag : adresse mémoire partagée par tous les processus dite drapeau

Chap 6. Synchronisation

2. Solution Matérielle 2 : Test and Set Lock (TSL)

TSL (tester et définir le verrou) est une instruction assembleur

TSL Reg, Flag

TSL charge le contenu du Flag dans Reg et en même temps mets le Flag à 1

Chap 6. Synchronisation

2. Solution Matérielle 2 : Test and Set Lock (TSL)

TSL (tester et définir le verrou) est une instruction assembleur

TSL Reg, Flag

TSL charge le contenu du Flag dans Reg et en même temps mets le Flag à 1

TSL est atomique et verrouille le bus mémoire pendant son exécution

Chap 6. Synchronisation

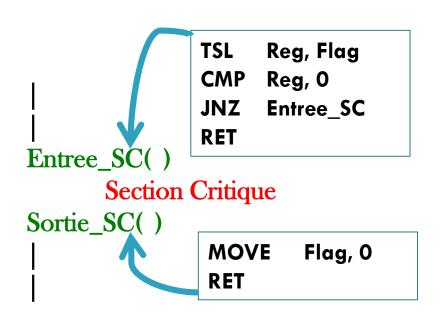
2. Solution Matérielle 2 : Test and Set Lock (TSL)

```
|
| Entree_SC( )
| Section Critique
| Sortie_SC( )
```

Chap 6. Synchronisation

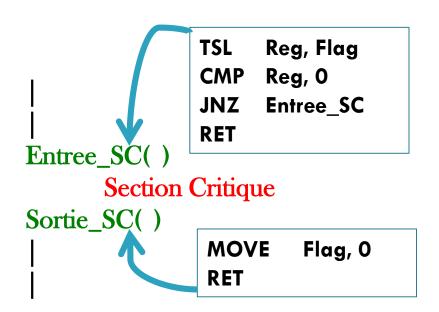
2. Solution Matérielle 2 : Test and Set Lock (TSL)

Solutions avec attente active





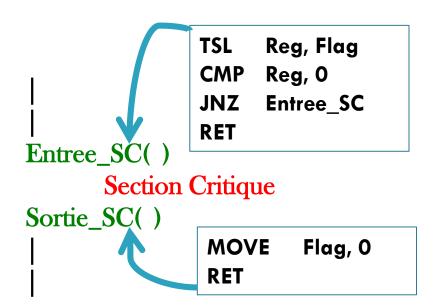
2. Solution Matérielle 2 : Test and Set Lock (TSL)



La solution est efficace et valable même dans le cas multiprocesseurs



2. Solution Matérielle 2 : Test and Set Lock (TSL)



Le seul inconvénient de cette solution est l'attente active (consommation du temps processeur pour rien)

Chap 6. Synchronisation



3. Solution Logicielle 1 : Variable Verrou

Principe: utiliser une variable verrou qui joue le rôle de Flag.

Chap 6. Synchronisation

Cette variable est:

- mise à 1 par le processus entrant en SC
- remise à 0 lorsque le processus quitte la SC



3. Solution Logicielle 1 : Variable Verrou

```
While (Verrou ==1);
Verrou = 1;

Entree_SC()
Section Critique
Sortie_SC()

Verrou = 0;
```



3. Solution Logicielle 1 : Variable Verrou

```
While (Verrou ==1);
Verrou = 1;

Entree_SC()
Section Critique
Sortie_SC()
Verrou = 0;
```



3. Solution Logicielle 1 : Variable Verrou

```
While (Verrou ==1);
Verrou = 1;

Entree_SC()
Section Critique
Sortie_SC()

Verrou = 0;
```

Fausse Solution puisqu'elle n'assure pas l'unicité (La variable Verrou est à son tour une variable partagée)



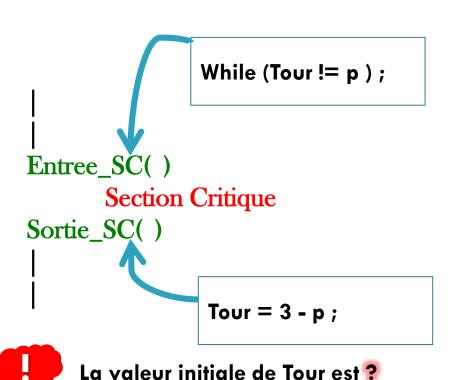
La valeur initiale de Verrou est 0

SE Chap 6. Synchronisation

4. Solution Logicielle 2 : Variable d'alternance

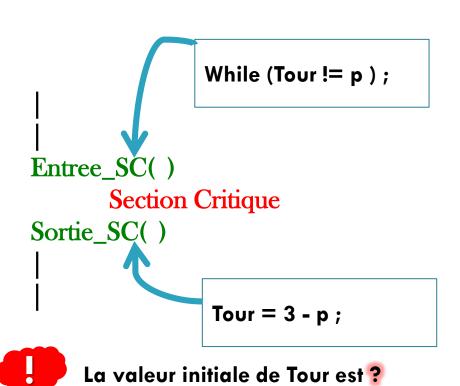
Principe : éviter le problème de concurrence dans la solution précédente et définir une variable de tour de rôle.

4. Solution Logicielle 2 : Variable d'alternance



Pour un processus **p** et le nombre de processus est **deux**

4. Solution Logicielle 2 : Variable d'alternance



Fausse Solution puisque:

❖ Si Tour =1 → privilège de processus 1 et donc pas d'équité
❖Risque de famine : si le tour est au processus 1 et celui-ci ne demande pas la SC

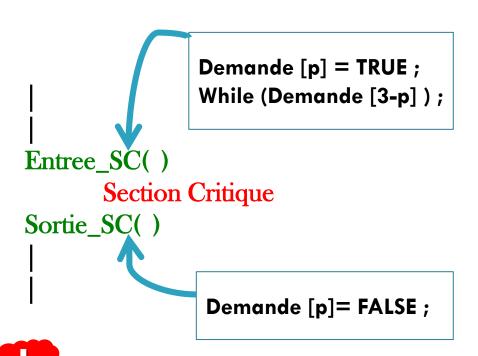
Chap 6. Synchronisation

SE Chap 6. Synchronisation

5. Solution Logicielle 3 : Tableau de booléens

Principe : la demande de processus d'entrée en SC doit être explicitée.

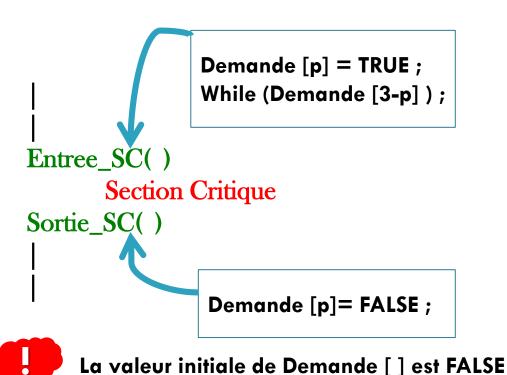
5. Solution Logicielle 3 : Tableau de booléens



Pour un processus **p** et le nombre de processus est **deux**

La valeur initiale de Demande [] est FALSE

5. Solution Logicielle 3 : Tableau de booléens



Fausse Solution puisqu'il y a un risque d'interblocage (si les demandes sont à TRUE)

Mme, K. ElBedoui-Maktouf

SE Chap 6. Synchronisation

6. Solution de Peterson (1981)

Principe : combine le tour de rôle et l'explicitation de la demande d'accès en SC.



Gary Lynn Peterson
Professeur de mathématiques
Département de mathématiques
Université de James Madison
Harrisonburg, Virginia

6. Solution de Peterson (1981)

```
Demande [p] = TRUE;
Tour = 3 - p;
While (Demande [3-p] && Tour!= p);

Entree_SC()

Section Critique

Sortie_SC()

Demande [p] = FALSE;
```

6. Solution de Peterson (1981)

```
Demande [p] = TRUE;
                Tour = 3 - p;
                While (Demande [3-p] && Tour != p);
Entree_SC()
       Section Critique
Sortie_SC()
                 Demande [p]= FALSE ;
    La valeur initiale de Demande [] est FALSE
```

La variable Tour eut être initialisée à 1 ou 2

Mme. K. ElBedoui-Maktouf

6. Solution de Peterson (1981)

Le seul inconvénient de cette solution est l'attente active (consommation du temps processeur pour rien)



La valeur initiale de **Demande** [] est FALSE La variable **Tour** peut être initialisée à 1 ou 2

Demande [p]= FALSE;

SE Chap 6. Synchronisation

1. Principe

Le processus qui attend l'accès en SC doit être bloqué

1. Principe

Le processus qui attend l'accès en SC doit être bloqué

L' ordonnanceur ne doit pas accorder le processeur aux processus en attente de leur section critique

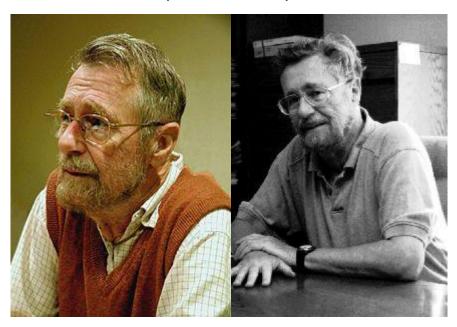
Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Un sémaphore est une solution proposée en 1965 par Dr. Edsger Wybe

Dijkstra (1930-2002)

mathématicien et informaticien néerlandais



Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Un sémaphore est une structure (enregistrement)

Struct semaphore

```
{ int val; // compteur d'accès
    fa; //file d'attente des processus bloqués
};
```

2. Sémaphores

Un sémaphore est une structure (enregistrement)

```
Struct semaphore
```

2. Sémaphores

Un sémaphore est une structure (enregistrement)

Struct semaphore

```
{ int val; // compteur d'accès
    fa; //file d'attente des processus bloqués
};
```

Deux primitives (atomiques) sont possibles pour manipuler un sémaphores

P Peut-on passer?

V Vas y!

2. Sémaphores

Un sémaphore est une structure (enregistrement)

```
Struct semaphore
```

```
{ int val; // compteur d'accès
    fa; //file d'attente des processus bloqués
};
```

Deux primitives (atomiques) sont possibles pour manipuler un sémaphores

```
P (semaphore S)
{
    S.val - -;
    if (S.val < 0)
    // ajouter le processus appelant à S.fa
}
```

2. Sémaphores

Un sémaphore est une structure (enregistrement)

Struct semaphore

```
{ int val; // compteur d'accès
    fa; //file d'attente des processus bloqués
};
```

Deux primitives (atomiques) sont possibles pour manipuler un sémaphore

SE Chap 6. Synchronisation

Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées





SE

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);







SE

Solutions avec attente passive

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);





Chap 6. Synchronisation

//P1 demande une imprimante

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);



P(S) : S. val=2







Chap 6. Synchronisation

//P1 demande une imprimante

SE Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);









Chap 6. Synchronisation

Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);











Chap 6. Synchronisation

Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);



P(S) : S. val=2









E Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);



P(S) : S. val=2









Chap 6. Synchronisation

Solutions avec attente passive

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);



P(S) : S. val=2











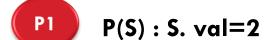
Chap 6. Synchronisation

Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);



P2 P(S) : S. val=1







2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

- P1 P(S) : S. val=2
- P2 P(S) : S. val=1
- P3 P(S) : S. val=0







2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);



P(S) : S. val=2



P(S) : S. val=1











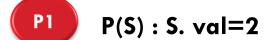
Chap 6. Synchronisation

Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);



P2 P(S) : S. val=1

P3 P(S) : S. val=0

P4 P(S) : S. val = -1







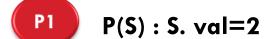
SE Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);



P2 P(S) : S. val=1

P3 P(S) : S. val=0

P4 P(S) : S. val=-1







P4

P4 bloqué et mis dans S.fa

SE Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

- P1 P(S) : S. val=2
- P2 P(S) : S. val=1
- P3 P(S) : S. val=0
- P(S) : S. val=-1

P5







Р4

SE Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

- P1 P(S) : S. val=2
- P2 P(S) : S. val=1
- P3 P(S) : S. val=0
- P4 P(S) : S. val=-1
- P5 P(S) : S. val=-2







Р4

SE Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

- P1 P(S) : S. val=2
- P2 P(S) : S. val=1
- P3 P(S) : S. val=0
- P4 P(S) : S. val=-1
- P5 P(S) : S. val=-2







P4

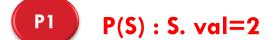
P5

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);



P2 P(S) : S. val=1

P3 P(S) : S. val=0

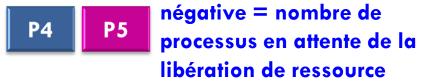
P4 P(S) : S. val=-1

P5 P(S) : S. val=-2





positive = nombre
d'exemplaires disponibles



SE Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

P2



P4 P5

SE Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

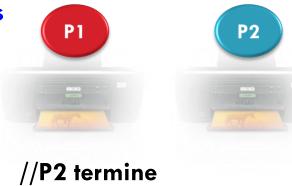
Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

P2

V(S) : S.Val=-1





P4

SE

Solutions avec attente passive

Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

V(S) : **S.Val=-1**









2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

P2

V(S) : **S.Val=-1**



// libération et déblocage de P4

Р5

SE

Solutions avec attente passive

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

P2

V(S) : S.Val=-1

Р3







//P3 termine

Р5

Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

P2 V(S) : S.Val=-1

3 V(S): S.Val =0

P1





//P3 termine

Р5

Chap 6. Synchronisation

Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

V(S) : S.Val=-1

V(S) : S.Val = 0







//Libération

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

P2 V(S) : S.Val=-1

P3 V(S) : S.Val =0



//Libération et déblocage de P5

SE

Solutions avec attente passive

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

P2 V(S) : S.Val=-1

P3 V(S) : S.Val =0

//P1 termine





SE

Solutions avec attente passive

Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

V(S) : S.Val=-1**P2**

V(S) : S.Val = 0**P3**

V(S) : S.Val=1





//P1 termine

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

P2 V(S) : S.Val=-1

P3 V(S) : S.Val =0

P1 V(S) : S.Val=1







Chap 6. Synchronisation

//Libération

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

P2 V(S) : S.Val=-1

V(S): S.Val = 0

P1 V(S) : S.Val=1







Chap 6. Synchronisation

//Libération

SE

Solutions avec attente passive

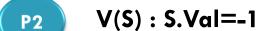
Chap 6. Synchronisation

Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);



V(S) : S.Val = 0**P3**

V(S) : S.Val=1

V(S) : S.Val=2







//P4 termine, Libération

P4

SE Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Cas de 3 imprimantes partagées

struct semaphore S;

Sem_init(S, 3);

P2 V(S) : S.Val=-1

P3 V(S) : S.Val =0

P1 V(S) : S.Val=1

P4 V(S) : S.Val=2

P5 V(\$): \$.Val=3







//P5 termine, Libération

Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Cas d'une seule ressource partagée

struct semaphore S;

Sem_init(S, ?);

Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Cas d'une seule ressource partagée

struct semaphore S;

Ce sémaphore est dit binaire. Il assure l'exclusion mutuelle

2. Sémaphores

Cas d'une seule ressource partagée

struct semaphore S;

```
Sem_init(S, 1);
```

```
|
| Entree_SC( )
| Section Critique
| Sortie_SC( )
```

2. Sémaphores

Cas d'une seule ressource partagée

struct semaphore S;

```
P ($)

Entree_SC()

Section Critique

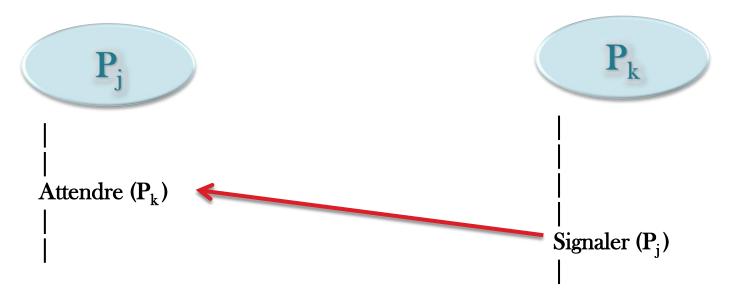
Sortie_SC()

V ($)
```

Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Cas d'une synchronisation



Solutions avec attente passive

2. Sémaphores

Cas d'une synchronisation

struct semaphore S;

P1	P2
1er travail	P(S)//attente de P1
V(S)//réveille P2	2eme travail

Chap 6. Synchronisation

Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Sémaphore de comptage : Initialisé au nombre d'exemplaires de la ressource partagée

Solutions avec attente passive

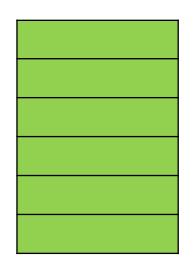
- Sémaphore binaire : sert pour l'exclusion mutuelle. Il est initialisé à 1 et il a deux valeurs positives possibles 0 et 1
- Sémaphore de synchronisation :Initialisé à 0

Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Exemple: Producteur-Consommateur





Solutions avec attente passive

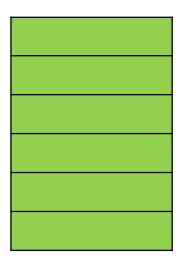


Tampon de taille N

2. Sémaphores

Exemple: Producteur-Consommateur







Chap 6. Synchronisation

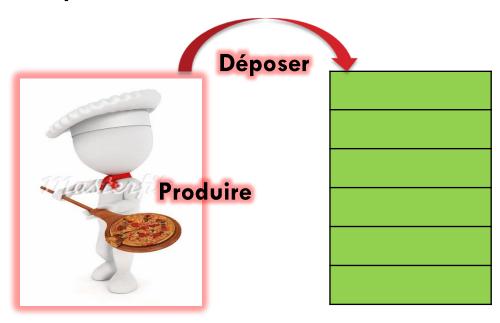
Tampon de taille N

Chap 6. Synchronisation

Solutions avec attente passive

2. Sémaphores

Exemple: Producteur-Consommateur

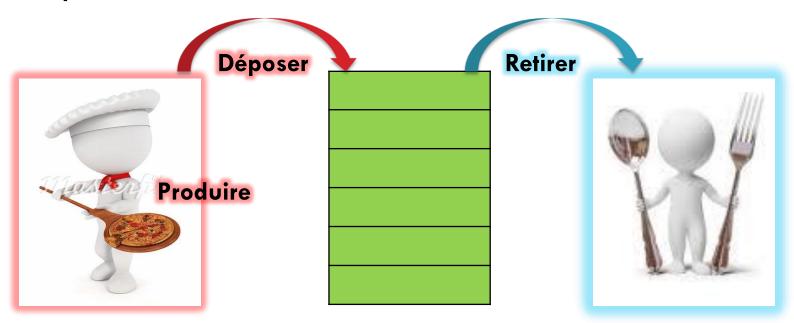




Tampon de taille N

2. Sémaphores

Exemple: Producteur-Consommateur

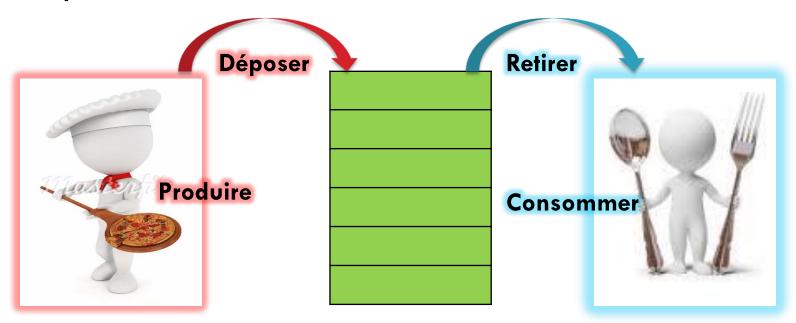


Chap 6. Synchronisation

Tampon de taille N

2. Sémaphores

Exemple: Producteur-Consommateur



Tampon de taille N

Tampon de taille N

2. Sémaphores

Exemple: Producteur-Consommateur

```
void
```

```
void producteur ( )
{
    int objet;
    while (1)
    {
        objet = produire ( ) ;

        Deposer (objet ) ;
}
```

```
void consomateur ()
{
  int objet;
  while (1)
  {

    objet = Retirer();

    Consommer (objet);
}
```

SE Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

```
Exemple: Producteur-Consommateur
```

```
void producteur ()
{

int objet;
while (1)
{

Le producteur ne peut
pas déposer un objet si
le tampon ne contient
pas de place vide : il
doit alors tester
l'existence de place
vide, s'il n'y pas il doit
```

```
void consomateur ()
{
  int objet;
  while (1)
  {

    objet = Retirer();

    V(vide);
    Consommer (objet);
}
```

Mme. K. ElBedoui-Maktouf

être bloqué

semaphore vide = N;

2. Sémaphores

Exemple: Producteur-Consommateur



```
void producteur ( )
{
    int objet;
    while (1)
    {
        objet = produire ( ) ;
        P(vide);

        Deposer (objet ) ;

        V(plein);
```

Le consommateur ne peut pas retirer un objet si le tampon ne contient pas d'objet: il doit alors tester l'existence de place pleine, s'il n'y pas il doit être bloqué



```
void consomateur ( )
{
    int objet;
    while (1)
    {
        P(plein);
        objet = Retirer( ) ;

        V(vide);
        Consommer ( objet) ;
    }
}
```

Mme. K. ElBedoui-Maktouf

semaphore plein = 0;

2. Sémaphores

Exemple: Producteur-Consommateur

L'accès au tampon doit se faire en exclusion mutuelle puisqu'il est la ressource critique et donc il faut utiliser un sémaphore binaire pour l'allouer et pour le libérer

```
void producteur ( )
{
    int objet;
    while (1)
    {
        objet = produire ( );
        P(vide);
        P(mutex);
        Deposer (objet );
        V(mutex);
        V(plein);
```

```
void consomateur ( )
{
    int objet;
    while (1)
    {
        P(plein);
        P(mutex);
        objet = Retirer( ) ;
        V(mutex);
        V(vide);
        Consommer ( objet) ;
    }
}
```

Mme. K. ElBedoui-Maktouf

semaphore mutex = 1;

Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

```
# define N 100 // taille du tampon
semaphore mutex = 1; // assure l'exclusion mutuelle sur le tampon (deposer/retirer)
semaphore vide = N; // nombre de places vides
semaphore plein = 0; // nombre de places pleines
                                                    void consomateur ()
void producteur ()
                                                         int objet;
     int objet;
                                                         while (1)
     while (1)
                                                              P(plein);
         objet = produire ();
                                                              P(mutex);
          P(vide);
                                                              objet = Retirer();
          P(mutex);
                                                              V(mutex);
          Deposer (objet );
                                                              V(vide);
          V(mutex);
                                                              Consommer (objet);
         V(plein);
```

Solutions avec attente passive

2. Sémaphores

Mais si les deux P sont inversés?

```
void producteur ( )
{
    int objet;
    while (1)
    {
        objet = produire ( ) ;
        P(vide);
        P(mutex);
        P(mutex);
        V(mutex);
        V(plein);
    }
}
```

```
void consomateur ( )
{
    int objet;
    while (1)
    {
        P(plein);
        P(mutex);
        objet = Retirer( ) ;
        V(mutex);
        V(vide);
        Consommer ( objet) ;
    }
}
```

2. Sémaphores

```
Alors?
```

```
void producteur ( )
{
    int objet;
    while (1)
    {
        objet = produire ( ) ;
        P(mutex);
        P(vide);
        Deposer (objet ) ;
        V(mutex);
        V(plein);
    }
}
```

```
void consomateur ( )
{
    int objet;
    while (1)
    {
        P(plein);
        P(mutex);
        objet = Retirer( ) ;
        V(mutex);
        V(vide);
        Consommer ( objet) ;
    }
}
```

Chap 6. Synchronisation

2. Sémaphores

Si le tampon ne contient aucune place vide alors le producteur se bloque après l'allocation de la SC et le consommateur se bloque au niveau de l'allocation de la SC et ne peut plus retirer des objets du tampon

Solutions avec attente passive

```
void producteur ()
{
    int objet;
    while (1)
{
        objet = produire ();
        P(mutex);
        P(vide);
        Deposer (objet);
        V(mutex);
        V(plein);
    }
}
```

2. Sémaphores

C'est le problème d'interblocage

```
void producteur ( )
{
    int objet;
    while (1)
    {
        objet = produire ( ) ;
        P(mutex);
        P(vide);
        Deposer (objet ) ;
        V(mutex);
        V(plein);
    }
}
```

```
void consomateur ( )
{
    int objet;
    while (1)
    {
        P(plein);
        P(mutex);
        objet = Retirer( ) ;
        V(mutex);
        V(vide);
        Consommer ( objet) ;
    }
}
```

Chap 6. Synchronisation

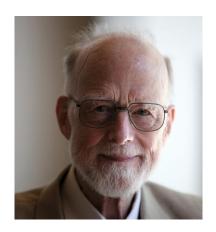
Chap 6. Synchronisation

3. Moniteur

❖ Pour surmonter les erreurs de programmation qui peuvent apparaître avec les sémaphores, on utilise le moniteur comme solution de synchronisation de haut niveau (Hansen et Hoare 1973)

Solutions avec attente passive





3. Moniteur

- Pour surmonter les erreurs de programmation qui peuvent apparaître avec les sémaphores, on utilise le moniteur comme solution de synchronisation de haut niveau (Hansen et Hoare 1973)
- ❖ Le moniteur est un ensemble de procédures et de variables regroupées dans un module ayant comme propriété :
 - Un et un seul processus peut être actif dans le moniteur à un instant donné

Solutions avec attente passive

3. Moniteur

- ❖ Pour surmonter les erreurs de programmation qui peuvent apparaître avec les sémaphores, on utilise le moniteur comme solution de synchronisation de haut niveau (Hansen et Hoare 1973)
- ❖ Le moniteur est un ensemble de procédures et de variables regroupées dans un module ayant comme propriété :
 - Un et un seul processus peut être actif dans le moniteur à un instant donné
- C'est le compilateur qui assure l'exclusion mutuelle

3. Moniteur

- * Seules les procédures d'un moniteur peuvent accéder à ses variables
- * Variable de condition : permet la synchronisation et est manipulée par :

SE

3. Moniteur

- * Seules les procédures d'un moniteur peuvent accéder à ses variables
- * Variable de condition : permet la synchronisation et est manipulée par :
 - **□** Wait (C):
 - Bloque le processus appelant sur la variable condition C
 - Signal (C):
 - Débloque un processus dans la file d'attente de la variable C. Cependant le processus réveillant et le processus réveillé ne peuvent pas être actifs en même temps dans le moniteur
 - L'ordonnanceur doit en choisir un (réveillant)

Solutions avec attente passive

3. Moniteur

} //fin de moniteur

```
Monitor ProducteurConsommateur
```

```
{ condition Plein, Vide; // variables de condition
 int compteur =0;
                                                                             Retirer
                                               Déposer
 procedure depot (int objet)
   { if (compteur == N) wait(Plein);
      deposer (objet);
      compteur ++;
      if (compteur == 1) signal(Vide); }
 procedure retrait (int objet)
   { if (compteur == 0) wait(Vide);
      objet = retirer();
                                                               Tampon
                                                              de taille N
      compteur = compteur - -;
      if (compteur == N-1) signal(Plein); }
```

Solutions avec attente passive

3. Moniteur

```
producteur ()
   int objet;
   while (1)
      objet = produire ();
      ProducteurConsommateur.depot(objet);
consommateur
   int objet;
   while (1)
       objet = ProducteurConsommateur.retrait(objet);
      consommer (objet);
```



Chap 6. Synchronisation



1. Lecteur/rédacteur



Base de données

1. Lecteur/rédacteur

Problème de cohérence des données :
Il faut assurer l'exclusion mutuelle entre le lecteur et le rédacteur

Base de données

1. Lecteur/rédacteur

Plusieurs lecteurs peuvent accéder en même temps à la base.





À un instant donné, un seul écrivain peut exister seul dans la base.



Base de données

1. Lecteur/rédacteur

```
void lecteur ()
{     while(1)
     {
```



```
lire_BD();
```

traitement();

```
void redacteur()
     while(1)
           creerDonnees()
           ecrire_BD();
```

Base de données

Mme. K. ElBedoui-Muktouf

1. Lecteur/rédacteur

```
void lecteur ()
          while(1)
C'est le premier
                  NbL = NbL + 1;
lecteur qui doit
allouer la base
                  if (NbL== 1) P(db);
de données
                  lire_BD();
                  NbL = NbL - 1;
C'est le dernier
lecteur qui doit
                  if (NbL == 0) V(db);
libérer la base
de données
                  traitement();
```

```
void redacteur()
     while(1)
           creerDonnees()
           ecrire_BD();
```

```
int NbL =0; // nombre de lecteurs
semaphore db =1; // un sémaphore pour l'accès à la base
```

1. Lecteur/rédacteur



```
L'exclusion mutuelle
                doit être assurée avec
                le rédacteur sur la
                ressource critique Base
                de données
void redacteur()
      while(1)
             creerDonnees()
             P(db);
             ecrire BD();
             V(db);
```

int NbL =0; // nombre de lecteurs semaphore db =1; // un sémaphore pour l'accès à la base

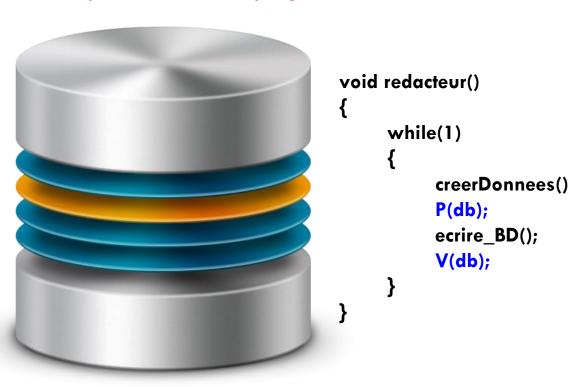
1. Lecteur/rédacteur

La variable NbL est à son tour une ressource critique dont l'accès doit être protégé

semaphore mutex = 1; // un sémaphore pour l'accès à la variable globale partagée NbL

1. Lecteur/rédacteur

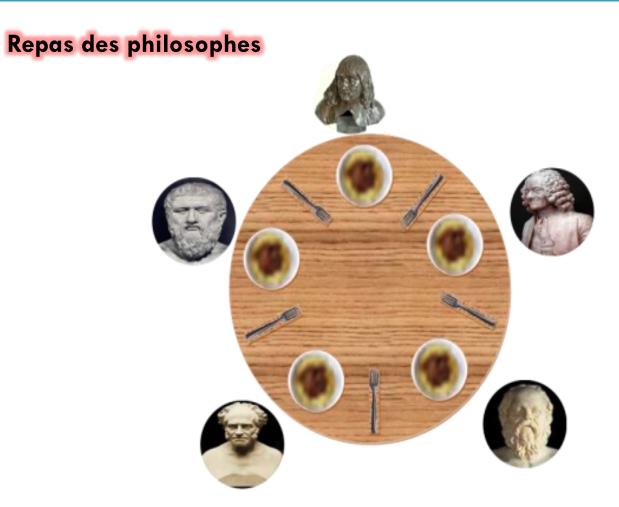
La variable NbL est à son tour une ressource critique dont l'accès doit être protégé



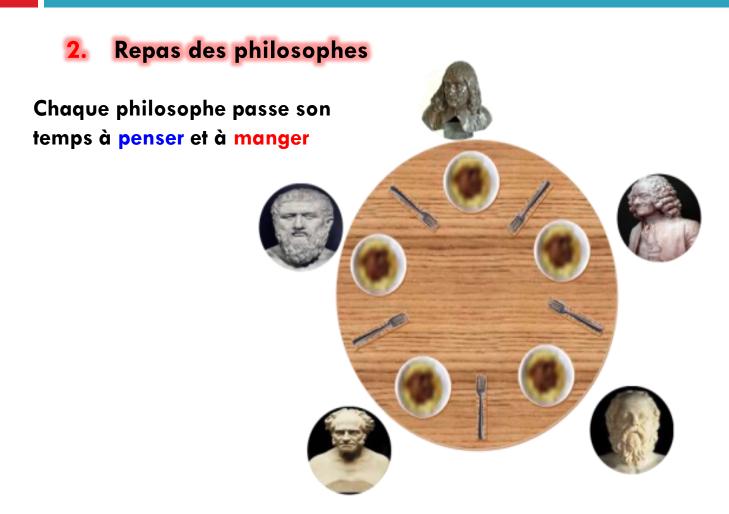
semaphore mutex = 1; // un sémaphore pour l'accès à la variable globale partagée NbL

Problèmes classiques

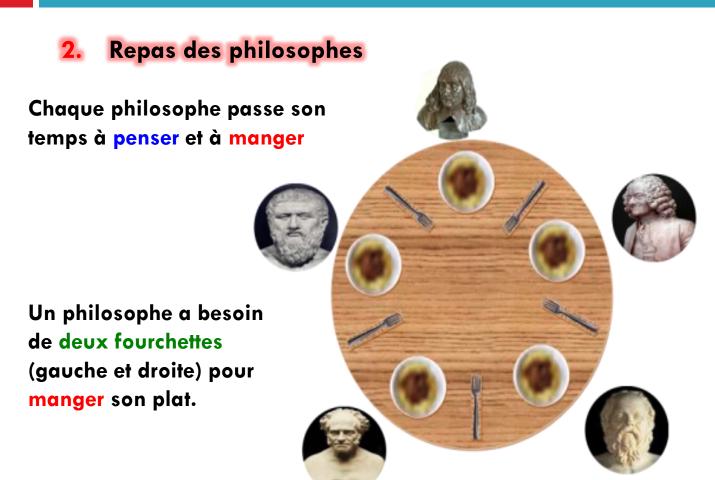
SE Chap 6. Synchronisation



Problèmes classiques



Problèmes classiques



2. Repas des philosophes

#define N 5 // nombre de philosophes
#define GAUCHE (i+N-1)%N
#define DROITE (i+1)%N
#define PENSE 0 // le philosophe pense
#define FAIM 1 // le philosophe a faim

#define MANGE 2 // le philosophe mange

Problèmes classiques



int state[N]; // tableau pour suivre les états des philosophes semaphore mutex = 1; // pour l'exclusion mutuelle sur les fourchettes semaphore s[N] = 0; // un sémaphore par philosophe

2. Repas des philosophes

Problèmes classiques

```
void philosophe (int i) // i est le numéro du philosophe
{
   while(1)
   {
```

prendre_fourchettes(i); // il prend deux fourchette ou se bloque

poser_fourchettes(i); // il pose les deux fourchettes sur la table



```
Mme, K. FlBedoui-Muktouf
```

penser();

manger();

2. Repas des philosophes

Problèmes classiques

```
void prendre_fourchettes (int i)
{
```



```
P(mutex); // entrer en section critique

state[i] = FAIM; // signaler que le philosophe a faim

test(i); // il tente de prendre deux fourchettes

V(mutex); // quitter la section critique

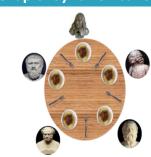
P(s[i]); // il se bloque s'il n'a pas pu prendre les deux fourchettes
```

Problèmes classiques

Chap 6. Synchronisation

2. Repas des philosophes

```
void poser_fourchettes (int i)
{
```



```
P(mutex); // entrer en section critique

state[i] = PENSE; // signaler que le philosophe a fini de manger

test(GAUCHE); // vérifier si le voisin de gauche peut manger

test(DROITE); // vérifier si le voisin de droite peut manger

V(mutex); // quitter la section critique
```

2. Repas des philosophes

Problèmes classiques

```
void test (int i)
{
    if (state[i] == FAIM && state[GAUCHE] != MANGE &&
        state[DROITE] != MANGE )
    {
        state[i] = MANGE;
        V(s[i]);
    }
}
```



FIN

Madame Khaoula ElBedoui-Maktouf

2ème année Ingénieur Informatique