



# SYSTÈMES D'EXPLOITATION

## SYNCHRONISATION DES PROCESSUS ET DES THREADS

🎓 3A - Coursus Ingénieurs - Dominante Informatique et Numérique

🏛️ CentraleSupélec - Université Paris-Saclay - 2024/2025



**Idir AIT SADOUNE**

[idir.aitsadoune@centralesupelec.fr](mailto:idir.aitsadoune@centralesupelec.fr)

# PLAN

- Sections critiques
- Solution programmée
- Méthodes de synchronisation
- Synthèse

[Retour au plan](#) - [Retour à l'accueil](#)

# INTER PROCESS COMMUNICATION - IPC

- L'**OS** garantit l'**indépendance des processus**
  - par l'**ordonnanceur CPU**
  - par la **gestion mémoire** que l'on verra plus tard
- Un processus peut **communiquer** avec un autre processus ou avec des périphériques (fichiers, imprimantes, réseaux, ...).
- Il est alors nécessaire de mettre en oeuvre un mécanisme de **communication inter-processus**.

# PRINCIPALES MÉTHODES DE COMMUNICATIONS

Méthode	Description
Signal	Un message système est envoyé d'un processus à un autre.
Pipe	Un canal unidirectionnel ; les données émises sont accumulées dans une mémoire tampon (FIFO).
File	Lecture/Écriture dans un fichier.
Socket	Un flux de données envoyé à travers une interface réseau à un autre processus.
Mémoire Partagée	Espace de mémoire alloué à plusieurs processus.
Moniteur/ Sémaphore	Une structure de synchronisation pour les processus travaillant sur des ressources partagées.

# PROBLÈME DE LA CONCURRENCE

## EXEMPLE

Soit la gestion d'un compte bancaire

- Une variable partagée *balance*
- Une fonction *add(1)* ( $balance = balance + 1$ )
- Une fonction *sub(1)* ( $balance = balance - 1$ )
- Le montant initial du compte est de 9€

```
1 ;add(1) or balance = balance + 1
2 mov eax, balance
3 add eax, 1
4 mov balance, eax
```

```
1 ;sub(1) or balance = balance - 1
2 mov eax, balance
3 sub eax, 1
4 mov balance, eax
```

# PROBLÈME DE LA CONCURRENCE

## EXEMPLE

```
1 ;add(1) or balance = balance + 1
2 mov eax, balance
3 add eax, 1
4 mov balance, eax
```

```
1 ;sub(1) or balance = balance - 1
2 mov eax, balance
3 sub eax, 1
4 mov balance, eax
```

On lance 2 threads en parallèle

- La première thread exécute 10 000 000 fois add(1)
- La deuxième thread soustrait 10 000 000 fois sub(1)

➡ **Résultat attendu** → balance = 9€

✗ **Résultat obtenu** → balance = -98599€

# PROBLÈME DE LA CONCURRENCE

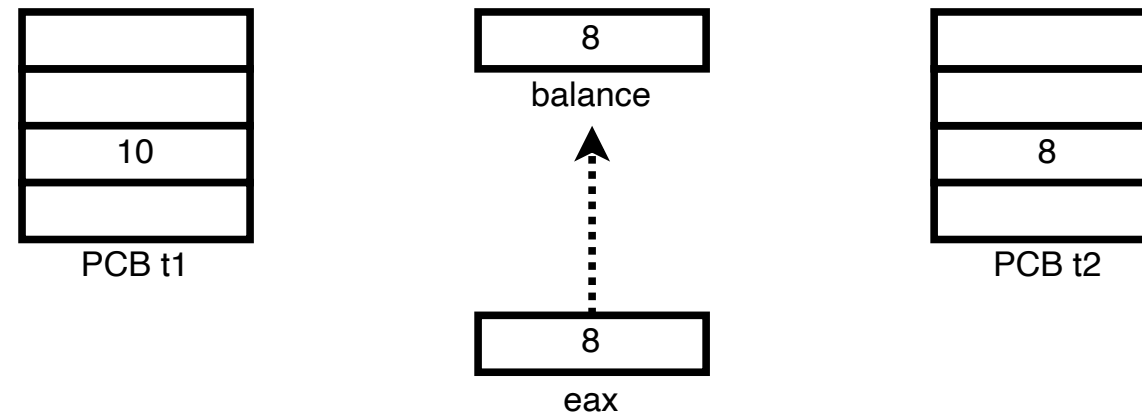
```
1 ;add(1) or balance = balance + 1
2 mov eax, balance
3 add eax, 1
4 mov balance, eax
```



```
1 ;sub(1) or balance = balance - 1
2 mov eax, balance
3 sub eax, 1
4 mov balance, eax
```

Comment expliquer ces erreurs de calcul ?

- ➡ les entrelacements se font au niveau du code binaire
- ➡ couper **entre chaque instruction assembleur**



# PROBLÈME DE LA CONCURRENCE

## CONCLUSION

```
1 ;add(1) or balance = balance + 1
2 mov eax, balance
3 add eax, 1
4 mov balance, eax
```

```
1 ;sub(1) or balance = balance - 1
2 mov eax, balance
3 sub eax, 1
4 mov balance, eax
```

**Après une itération** → **balance = 8**  
alors qu'on s'attend à **balance = 9**



# PROBLÈME DE LA CONCURRENCE

## CONCLUSION

### Situation de compétition

- ▢ ➡ **erreur** dépendant de l'enchaînement temporel d'événements impliquant une ressource partagée
- ▢ ➡ non déterministe
- ✗ difficile à détecter (**tests**)
- ✗ difficile à corriger (**debug**)

# PLAN

- > Sections critiques
- > Solution programmée
- > Méthodes de synchronisation
- > Synthèse

[Retour au plan](#) - [Retour à l'accueil](#)

# SECTION CRITIQUE

Lorsqu'il y a des **variables partagées**, il existe des **portions de code** qu'on ne veut pas pouvoir interrompre.

- ▢ des **zones du code** qui manipulent des **ressources partagées**
- ▢ ces zones sont appelées **sections critiques**

# EXCLUSION MUTUELLE

- Lorsqu'on déclare une **section critique**, on doit garantir qu'**au plus un seul** processus/thread est dans la section critique.
  - ▢ besoin de gérer l'**exclusion mutuelle** des **sections critiques**.
  - ▢ **une seule section critique** peut être exécutée à la fois.
- Pour résoudre ce problème il faut un **système de verrou**.

# LES PROPRIÉTÉS À RESPECTER

1. **Exclusion mutuelle** → si une thread effectue sa section critique, alors **aucune autre thread** ne peut entrer en section critique.
2. **Déroutement** → une thread, qui souhaite entrer en section critique, **ne peut pas décider** qui doit rentrer en section critique.
3. **Vivacité** → une thread, qui souhaite entrer en section critique, **y rentre en temps borné**.

Il faut définir des **mécanismes** qui garantissent ces trois propriétés

# PLAN

- Sections critiques
- Solution programmée
- Méthodes de synchronisation
- Synthèse

[Retour au plan](#) - [Retour à l'accueil](#)

# UNE SOLUTION POUR 2 THREADS

## PRINCIPES

Un contrôleur central qui:

- ▢ met en attente les processus/threads demandant l'accès en **SC**
- ▢ autorise l'accès en **SC** des processus/threads **chacune à son tour**
- ▢ respecte **les 3 objectifs de la synchronisation**

# UNE SOLUTION POUR 2 THREADS

## PRINCIPES

```
1 interface Mutex {  
2     abstract void commencerSC(int id);  
3     abstract void finirSC(int id);  
4     // id dans {0,1} num de la thread  
5 }
```

```
1 //... code non critique  
2 my_mutex.commencerSC(my_id);  
3 //... code critique  
4 my_mutex.finirSC(my_id);  
5 //... code non critique
```

- Lorsque  $t_i$  invoque **commencerSC(i)**:
  - Vérifier que  $t_{1-i}$  n'est pas en SC (sinon, attendre).
  - Noter que  $t_i$  est en SC
- Lorsque  $t_i$  invoque **finirSC(i)**:
  - Noter que  $t_i$  n'est plus en SC



# UNE SOLUTION POUR 2 THREADS

## UNE PREMIÈRE IMPLÉMENTATION

```
1 class Mutex1 implements Mutex{
2     boolean[] est_SC = {false,false}; //pour noter qui est en SC
3
4     void commencerSC(int id){
5         while (est_SC[1-id])
6             ; //attendre ...
7         est_SC[id]=true;
8     }
9
10    void finirSC(int id){
11        est_SC[id]=false;
12    }
13 }
```

# UNE SOLUTION POUR 2 THREADS

## UNE PREMIÈRE IMPLÉMENTATION

```
1 void commencerSC(int id){  
2     while (est_SC[1-id])  
3         ; //attendre ...  
4     est_SC[id]=true;  
5 }
```

- ✗ Les deux threads sont en SC!
- ✗ Ce code contient lui-même des SC!

# UNE SOLUTION POUR 2 THREADS

## UNE DEUXIÈME IMPLÉMENTATION

```
1 //Mettre en attente la thread demandeuse si l'autre est déjà en SC
2 class Mutex2 implements Mutex{
3     boolean[] est_SC = {false,false};
4
5     void commencerSC(int id){
6         est_SC[id]=true; //on commence par noter la SC !
7         while (est_SC[1-id])
8             ;
9     }
10
11     void finirSC(int id){
12         est_SC[id]=false;
13     }
14 }
```

# UNE SOLUTION POUR 2 THREADS

## UNE DEUXIÈME IMPLÉMENTATION

```
1 void commencerSC(int id){  
2     est_SC[id]=true;  
3     while (est_SC[1-id])  
4         ;  
5 }
```

**✗ Problème** → interblocage

# UNE SOLUTION POUR 2 THREADS

## UNE TROISIÈME IMPLÉMENTATION

```
1 //Ajout de tours de priorité
2 class Mutex3 implements Mutex{
3     boolean[] est_SC = {false,false};
4     int tour = 0;
5
6     void commencerSC(int id){
7         tour=1-id;
8         est_SC[id]=true;
9         while (est_SC[1-id] && tour==1-id)
10             ;
11     }
12
13     void finirSC(int id){
14         est_SC[id]=false;
15     }
16 }
```

# UNE SOLUTION POUR 2 THREADS

## UNE TROISIÈME IMPLÉMENTATION

```
1 void commencerSC(int id){  
2     tour=1-id;  
3     est_SC[id]=true;  
4     while (est_SC[1-id] && tour==1-id)  
5         ;  
6 }
```

✓ Une seule thread est passée, l'autre est en attente

# ATTENTE ACTIVE

```
while (est_SC[1-id] && tour==1-id)  
    ;
```

✗ Les processus font de l'**attente active**.  
→ utilisation inutile du processeur

✓ Des **mécanismes de haut niveau** sont offerts par les **OS**

# MÉCANISMES DE HAUT NIVEAU

Méthode	Description
Signal	Un message système est envoyé d'un processus à un autre.
Pipe	Un canal unidirectionnel ; les données émises sont accumulées dans une mémoire tampon (FIFO).
File	Lecture/Écriture dans un fichier.
Socket	Un flux de données envoyé à travers une interface réseau à un autre processus.
Mémoire Partagée	Espace de mémoire alloué à plusieurs processus.
Moniteur/ Sémaphore	Une structure de synchronisation pour les processus travaillant sur des ressources partagées.



# PLAN

- Sections critiques
- Solution programmée
- Méthodes de synchronisation
- Synthèse

[Retour au plan](#) - [Retour à l'accueil](#)

# MONITEUR

Un moniteur est un module constitué de:

- objets inaccessibles de l'extérieur
- fonctions manipulant l'objet en exclusion mutuelle

# MONITEURS EN JAVA

- Dans la **JVM** de **Java**, on peut déclarer que des **blocs** de code sont en **exclusion mutuelle**.
  - utilisation du mot clé **synchronized** → **un verrou (lock)** sur un objet
  - une seule thread dans les blocs **synchronized** sur le même objet
- Une thread, qui possède un verrou, peut exécuter n'importe quelle méthode, verrouillée ou non (**verrou récursif**).
- Une thread peut **verrouiller plusieurs objets**, ceci peut provoquer une situation **d'interblocage**.
- Tout bloc **non synchronized** (**non verrouillé**) peut être appelé par n'importe qui n'importe quand.

# MONITEURS EN JAVA

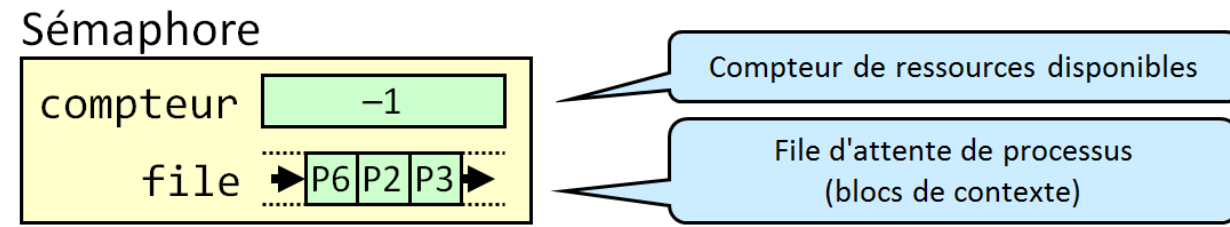
## EXEMPLE

```
1 public class Account {  
2     private int value;  
3  
4     public Account(int i) {  
5         this.value = i;  
6     }  
7  
8     synchronized public void add(int v){  
9         this.value = this.value + v;  
10    }  
11  
12    synchronized public void sub(int v){  
13        this.value = this.value - v;  
14    }  
15 }
```

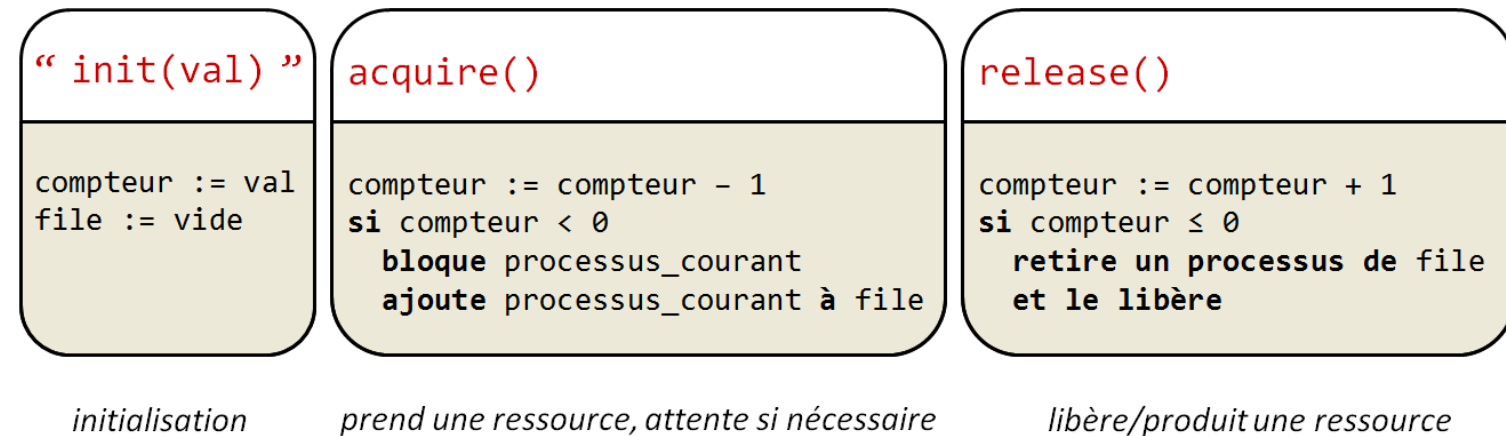
# SÉMAPHORE - DIJKSTRA - 1962

- **Un sémaphore** définit un objet **partagé**
  - qu'on peut **acquérir**;
  - qui **met en attente** ceux qui le demandent;
  - qui donne la main dans **l'ordre des demandes**.
- Toutes les threads en **concurrence sur une ressource** partagent **un même sémaphore**
  - on **acquiert** le sémaphore **avant d'entrer** en **SC**;
  - on **relâche** le sémaphore **en sortant** de la **SC**.

# IMPLÉMENTATION DU SÉMAPHORE



3 primitives (opérations **non interruptibles = atomiques**) :



# UTILISATION DU SÉMAPHORE

```
1 Semaphore s = new Semaphore();  
2 // ... code non-critique ...  
3 s.acquire();  
4 // ... code critique ...  
5 s.release();  
6 // ... code non-critique ...
```

## Les propriétés d'un sémaphore

- **Vivacité** : on veut passer la main dans le bon ordre
  - ➡ utilisation d'une **file d'attente** des **PCB**
- Les fonctions **acquire** et **release** doivent être **atomiques** !
  - ➡ elles sont elles-mêmes des **SC** pour le sémaphore ...

# UTILISATION DU SÉMAPHORE

## L'EXCLUSION MUTUELLE

Un sémaphore permettant de faire de l'**exclusion mutuelle** est un sémaphore dont la **valeur initiale est 1**.

```
1 int cpt = 0;
2 Semaphore mutex = new Semaphore(1);
```

```
1 void Processus_1(){
2     mutex.acquire();
3     cpt = cpt + 1;
4     mutex.release();
5 }
```

```
1 void Processus_2(){
2     mutex.acquire();
3     cpt = cpt - 1;
4     mutex.release();
5 }
```



# UTILISATION DU SÉMAPHORE

## DEMI RENDEZ-VOUS

Quand un processus veut s'assurer qu'un traitement a été réalisé par un autre processus **avant** de réaliser le sien.

```
1 Semaphore sem = new Semaphore(0);
```

```
1 void Processus_1(){  
2     traitement_1();  
3     sem.release();  
4 }
```

```
1 void Processus_2(){  
2     sem.acquire();  
3     traitement_2();  
4 }
```

# UTILISATION DU SÉMAPHORE

## RENDEZ-VOUS

Permet à deux processus de définir un [point de synchronisation](#).

```
1 Semaphore sem1 = new Semaphore(0);  
2 Semaphore sem2 = new Semaphore(0);
```

```
1 void Processus_1(){  
2     traitement_11();  
3     sem1.release();  
4     sem2.acquire();  
5     traitement_12();  
6 }
```

```
1 void Processus_2(){  
2     traitement_21();  
3     sem2.release();  
4     sem1.acquire();  
5     traitement_22();  
6 }
```

# UTILISATION DU SÉMAPHORE

## PARTAGE DE $N$ RESSOURCES

Soient  $N$  ressources disponibles et  $P$  processus voulant avoir accès à au moins l'une de ces ressources ( $P > N$ ).

```
1 Semaphore sem = new Semaphore(N);
```

```
1 void Processus_i(){  
2     debutTraitement();  
3     sem.acquire();  
4     utiliserLaRessource();  
5     sem.release();  
6     finTraitement();  
7 }
```

# UTILISATION DU SÉMAPHORE

## INTER-BLOCCAGE (DEADLOCK)

```
1 Semaphore sem1 = new Semaphore(1);  
2 Semaphore sem2 = new Semaphore(1);
```

```
1 void Processus_1(){  
2     sem1.acquire();  
3     sem2.acquire();  
4     utiliserRessource1();  
5     utiliserRessource2();  
6     sem1.release();  
7     sem2.release();  
8 }
```

```
1 void Processus_2(){  
2     sem2.acquire();  
3     sem1.acquire();  
4     utiliserRessource2();  
5     utiliserRessource1();  
6     sem1.release();  
7     sem2.release();  
8 }
```

✗ Le programmeur doit s'assurer qu'il ne crée pas d'**interblocage**

# UTILISATION DU SÉMAPHORE

## INTER-BLOCCAGE (SOLUTION)

```
1 Semaphore sem1 = new Semaphore(1);  
2 Semaphore sem2 = new Semaphore(1);
```

```
1 void Processus_1(){  
2     sem1.acquire();  
3     utiliserRessource1();  
4     sem1.release();  
5     sem2.acquire();  
6     utiliserRessource2();  
7     sem2.release();  
8 }
```

```
1 void Processus_2(){  
2     sem2.acquire();  
3     utiliserRessource2();  
4     sem2.release();  
5     sem1.acquire();  
6     utiliserRessource1();  
7     sem1.release();  
8 }
```

# PLAN

- Sections critiques
- Solution programmée
- Méthodes de synchronisation
- Synthèse

[Retour au plan](#) - [Retour à l'accueil](#)

# SYNTHÈSE

- Problème d'utilisation des **ressources partagées**
- **Exemple** : accès à une variable partagée
- Notion de **section critique**
- Propriétés d'**exclusion mutuelle**, de **déroulement** et de **vivacité**
- Problème de l'**attente active**
- **Moniteurs**
- **Sémaphores**

# MERCI

[Version PDF des slides](#)

[Retour à l'accueil](#) - [Retour au plan](#)