

Durée : 1h30 — Documents autorisés

■ ■ ■ Threads & Sémaphores — 6 points

1– Le responsable d'un parking disposant de plusieurs entrées équipées de **portail d'accès informatisé** et géré par un même **système central** vous contacte.

6pts

Il voudrait disposer d'une simulation logicielle pour étudier **indépendamment chacun** des fonctionnements suivants :

- Avec quel(s) **mécanismes de programmation concurrente** allez vous autoriser l'accès ou non au parking à un véhicule ? (1pt)
Chaque véhicule sera considéré comme une thread dans le programme .
- La solution doit garantir qu'il **ne laisse pas entrer** dans son parking plus de n voitures pour les n places disponibles. (1pt)
- Chaque voiture dispose d'un **emplacement de parking réservé**. (1pt)
La solution doit garantir qu'il n'y ait pas plus d'une voiture sur l'emplacement qui lui est réservé.
- Une **offre famille** a été définie : un emplacement peut être associé à deux voitures de la même famille et seule une de ces deux voitures peut accéder à la place de parking. (1pt)
- Une **offre moto** a été définie : un emplacement peut être utilisé par deux motos simultanément ou par une seule voiture. (1pt)
- Une **offre « famille & moto »** : un emplacement est associé à une seule famille qui peut y ranger soit deux motos soit une voiture. (1pt)

Vous respecterez les consignes suivantes :

- * Chaque solution aux questions a) à e) est indépendante l'une de l'autre.
- * Vous donnerez le code correspondant :
 - ◇ à l'occupation de la place
 - ◇ à sa libération.
- * Si un véhicule, moto ou voiture, n'a pu obtenir une place, il est « mis en attente » pour être prioritaire lorsque la place se libérera.

■ ■ ■ Problématiques de la programmation concurrente et asynchrone — 6 points

2– a. Comment échanger le **plus rapidement** possible des données entre deux processus ? (2pts)

6pts Comment tenir compte de la **synchronisation** ?

Vous justifierez votre réponse.

b. Quelles sont les **similarités** et les **différences** entre « signaux » et « sémaphores » ? (2pts)

Vous détaillerez votre réponse

c. Est-ce que le **problème d'équité** est plus simple à résoudre en programmation asynchrone ou en programmation à base de threads Posix ? (2pts)

Vous justifierez votre réponse.



■ ■ ■ Création de processus avec fork — 3 points

3– Soit le programme C suivant :

3pts

```

1 #include <stdio.h>
2
3 void traitement(int a, int b)
4 {
5     printf("-->%d\n", a*b);
6     if (a)
7     {
8         if (fork())
9         {
10            traitement(a-1, 2);
11        }
12        else
13        {
14            traitement(a-1, 3);
15        }
16    }
17 }
18
19 int main()
20 {
21     traitement(3,1);
22 }

```

Que va-t-il afficher lors de son **exécution** ?

■ ■ ■ Modélisation — 5 points

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

5pts

```

thread_A {
    sem_wait(s1);
    x = x * y;
    sem_post(s3);
}

```

```

thread_B {
    sem_wait(s1);
    y = x + y;
    sem_post(s2);
}

```

```

thread_C {
    sem_wait(s2);
    y = y + 5;
    sem_post(s3);
}

```

```

thread_D {
    sem_wait(s2);
    x = x * 2;
    sem_post(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	1	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	2	1	1

variable	x	y
valeur initiale	0	1