

Question 1 On suppose qu’on a un répondeur qui peut enregistrer un seul appel, et qu’un appel enregistré peut être écouté une seule fois. Le répondeur peut être dans un des modes *ready* (S), *recording* (R), *playing* (P) ou *message available* (M). Le répondeur a une lampe qui s’allume après l’enregistrement d’un message, et reste allumée jusqu’il soit écouté.

Modélisez le répondeur par un système de transitions.

Question 2 Soit P le programme suivant :

```

for k = 1 to 10 do {
  read(x);
  x := x+1;
  write(x);
}

```

Si la valeur initiale de x est 0, est-ce que le programme $P \parallel P$ a une exécution maximale à la fin de laquelle la valeur de x est 2 ?

Question 3 Le programme suivant est un protocole d’exclusion mutuelle pour 2 processus. Le protocole utilise les variables partagées booléennes b_1, b_2 , et la variable partagée x , dont les valeurs possibles sont 1, 2. Le programme P_i , $i = 1, 2$, est

```

loop forever do {
1:   noncrit-section;
2:    $b_i := \text{true}$ ;
3:    $x := 3 - i$ ;
4:   wait until  $((x = i) \parallel \neg b_{3-i})$ ;
5:   crit-section;
6:    $b_i := \text{false}$ ;
}

```

1. Dessinez le ST de $P_1 \parallel P_2$.
2. Vérifiez si le protocole satisfait l’exclusion mutuelle.
3. Vérifiez si le protocole est équitable (aucun processus ne peut rester pour toujours dans la boucle “wait”).

Question 4 Le programme suivant est un protocole d’exclusion mutuelle pour les processus P_1, P_2 , avec variables partagées entières y_1, y_2 (initialement 0).

```

Pi
loop forever do {
1:   noncrit-section ;
2:   yi := yi-1 + 1 ;
3:   wait until ((yi-1 = 0) || yi < yi-1) ;
4:   crit-section ;
5:   yi := 0 ;
}

```

1. Construisez la partie accessible du ST de $P_1 \parallel P_2$ pour $y_1 \leq 2$ et $y_2 \leq 2$.
2. Est-ce que le ST est infini ?
3. Vérifiez que le protocole satisfait l'exclusion mutuelle.
4. Vérifiez si le protocole peut atteindre une configuration où les 2 processus s'attendent mutuellement.
5. Vérifiez si le protocole est équitable.

Question 5 L'algorithme suivant est une généralisation de l'algorithme de Peterson pour l'exclusion mutuelle à n processus P_1, \dots, P_n . Chaque processus doit passer par n niveaux avant d'accéder à la section critique. Les n processus partagent deux tableaux $y[0 \dots n-1]$ et $p[1 \dots n]$. Les deux tableaux ont la sémantique suivante : $y[\ell] = i$ signifie que P_i est le dernier au niveau ℓ , et $p[i] = \ell$ signifie que P_i se trouve au niveau ℓ .

```

Processus Pi :
while true do {
1:   noncrit-section ;
2:   forall  $\ell = 1, \dots, n-1$  do {
3:     p[i] :=  $\ell$  ;
4:     y[ $\ell$ ] := i ;
5:     wait until ((y[ $\ell$ ]  $\neq$  i) || ( $\bigvee_{1 \leq k \leq n, k \neq i} p[k] < \ell$ )) ;
           }
4:   crit-section ;
5:   p[i] := 0 ;
}

```

1. Estimez le nombre d'états (atteignables ou pas) du ST qui correspond au produit des n processus.
2. Montrez que l'algorithme est un algorithme correct pour l'exclusion mutuelle.
3. Justifiez qu'il est impossible que tous les processus sont bloqués dans la boucle for.
4. Est-ce que le protocole est équitable ?