

# Processus concurrents et parallélisme

## Chapitre 1 - Notions de base

Gabriel Girard

5 janvier 2023

# Chapitre 1 - Notions de base

## 1 Rappel : noyau et micro-noyau

- Fonctions et primitives
- Micro-noyau
- Implantation

## 2 Processus

- Hiérarchie
- Opérations
- Exemples

## 3 Fil d'exécution (thread)

- Niveau logiciel
- Niveau matériel

## 4 Architecture matérielle

# Chapitre 1 - Notions de base

## 1 Rappel : noyau et micro-noyau

- Fonctions et primitives
- Micro-noyau
- Implantation

## 2 Processus

- Hiérarchie
- Opérations
- Exemples

## 3 Fil d'exécution (thread)

- Niveau logiciel
- Niveau matériel

## 4 Architecture matérielle

# Structure OS

**Usager**

**Interface usager (console, GUI)**

**Bibliothèques (routines hors noyau)**

**Noyau**

---

**Matériel**

# Pourquoi ?

- Implante certains outils pour le parallélisme.  
Processus, fils d'exécution, sémaphores, mutex, verrous, ...
- Est un logiciel parallèle.  
Problèmes de synchronisation et d'interblocage.

# Qu'est-ce qu'un noyau de système d'exploitation ?

- Coeur du système d'exploitation
- Représente une petite partie du système mais la plus utilisée
- Réside en grande partie en permanence en mémoire centrale

## Les principales fonctions d'un noyau sont :

- Gestion des interruptions
- **Gestion des processus et fils d'exécution**
- Gestion de l'UCT et du temps
- Gestion de la mémoire
- **Gestion de la synchronisation**
- **Gestion de la communication**
- Gestion des blocs de contrôle
- Gestion des fichiers (\*)
- Gestion des activités d'E/S (\*)
- Gestion des codes d'accès (\*)

## Les principales primitives (API) d'un noyau sont :

- Certaines fonctions offrent des primitives :
  - Obtenir la date
  - Allouer/libérer de la mémoire
  - Créer/Détruire des processus et fils d'exécution (+)
  - Synchronisation (Wait, Post, P, V, Lock, Unlock, ...)
  - Communication (send, receive, ...)
  
- D'autres pas (interruptions et blocs de contrôle)

## Qu'est-ce qu'un micro-noyau ?

- On retire le plus de fonctions possibles du noyau
  - gestion des fichiers
  - gestion des codes d'accès
  - gestion de la pagination et du swapping
  - ...
  
- Exemples : Mach (OS/X), Qnx, Hurd, Amoeba, Zircon, ...

# Pourquoi un micro-noyau ?

- Modularité
- Flexibilité
- Fiabilité
  - Selon certaines études  
→ entre 2 et 10 erreurs / 1000 lignes de code

# Pourquoi un micro-noyau ?

- Modularité
- Flexibilité
- Fiabilité
  - Selon certaines études
    - entre 2 et 10 erreurs / 1000 lignes de code
  - Un OS monolithique contenant 5 millions de lignes de code
    - entre 10 000 et 50 000 erreurs

# Pourquoi un micro-noyau ?

- Modularité
- Flexibilité
- Fiabilité
  - Selon certaines études
    - entre 2 et 10 erreurs / 1000 lignes de code
  - Un OS monolithique contenant 5 millions de lignes de code
    - entre 10 000 et 50 000 erreurs
  - Linux (2018)  $\equiv$  25 millions de lignes de code
    - entre 50 000 et 250 000 erreurs

# Pourquoi un micro-noyau ?

- Modularité
- Flexibilité
- Fiabilité
  - Selon certaines études
    - entre 2 et 10 erreurs / 1000 lignes de code
  - Un OS monolithique contenant 5 millions de lignes de code
    - entre 10 000 et 50 000 erreurs
  - Linux (2018)  $\equiv$  25 millions de lignes de code
    - entre 50 000 et 250 000 erreurs
  - Windows  $\equiv$  50 millions de lignes de code
    - entre 100 000 et 500 000 erreurs

## Caractéristiques d'une implantation d'un noyau

- Se doit d'être fiable
  - pas de problème de synchronisation ni d'interblocage
  - pas d'accès direct
- Doit donc être isolé de toutes influences externes directes

# Fiabilité : isolation

- Accès via API (ensemble de primitives)
- Exemples d'API : Win32 (Win64), Unix, Posix
- API implantée via interruptions logiques (appels systèmes)
- Le système fournit un pilote qui valide chaque appel et l'oriente vers la bonne fonction

# Fiabilité : concurrence

- Comment faire la synchronisation ?

# Fiabilité : concurrence

- Comment faire la synchronisation ?  
outils matériels, désactivation des interruptions

# Fiabilité : concurrence

- Comment faire la synchronisation ?  
outils matériels, désactivation des interruptions
- Comment éviter les interblocages ?

# Fiabilité : concurrence

- Comment faire la synchronisation ?  
outils matériels, désactivation des interruptions
- Comment éviter les interblocages ?  
méthodes de conception, ...

# Désactivation des interruptions ?

Pour des raisons de fiabilité (et de synchronisation), le noyau doit périodiquement désactiver les interruptions

# Désactivation des interruptions ?

Pour des raisons de fiabilité (et de synchronisation), le noyau doit périodiquement désactiver les interruptions

Problème possible :

désactivation trop longue

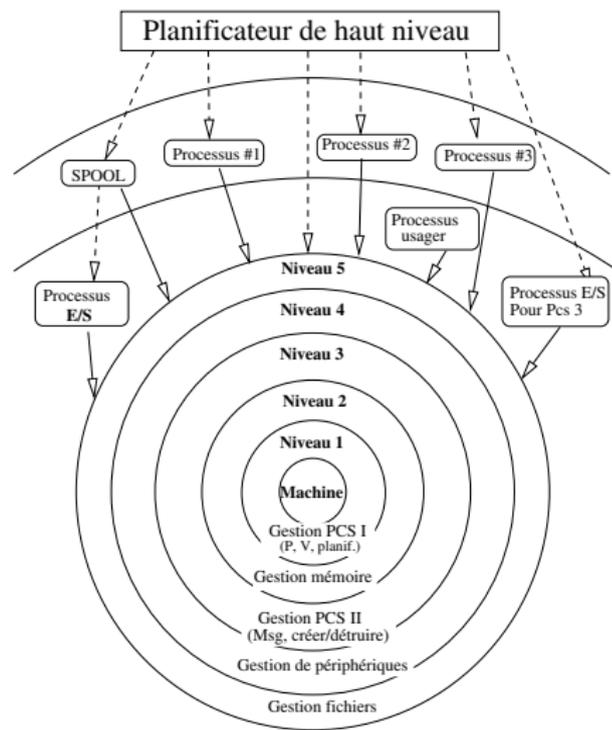
# Conception du noyau

- Pour des raisons de fiabilité, le noyau est conçu de façon hiérarchique (évite les interblocages)
  - Niveau 0 → la machine
  - Niveau 1 → fonction 1 (gestion UCT)  
*Au dessus de cette fonction on a une machine virtuelle (plusieurs UCTs virtuelles)*
  - ...
  - Niveau N → dernière couche (noyau complet)
  
- Niveau  $i$  ne peut faire appel qu'aux niveaux inférieurs

# Avantages et inconvénients

- Avantages et inconvénients ???
- La conception hiérarchique s'applique aussi à l'extérieur du noyau (hiérarchie de processus système)

# Exemple



# Exemple

Niveau 7	Gestionnaire des appels système					
Niveau 6	Gestion fichiers 1	...			Gestion fichiers n	
Niveau 5	Mémoire virtuelle					
Niveau 4	Pilote 1	Pilote 2	Pilote 3	Pilote 4	...	Pilote M
Niveau 3	Gestion des processus et des fils (Sync, communication, ...)					
Niveau 2	Gestion des interruptions, répartiteur, MMU					
Niveau 1	camouflage des caractéristiques matérielles					

# Chapitre 1 - Notions de base

## 1 Rappel : noyau et micro-noyau

- Fonctions et primitives
- Micro-noyau
- Implantation

## 2 Processus

- Hiérarchie
- Opérations
- Exemples

## 3 Fil d'exécution (thread)

- Niveau logiciel
- Niveau matériel

## 4 Architecture matérielle

# Qu'est-ce qu'un processus ??

# Qu'est-ce qu'un processus ??

- Programme en exécution

# Qu'est-ce qu'un processus ??

- Programme en exécution
- Possède un état

# Qu'est-ce qu'un processus ??

- Programme en exécution
- Possède un état
- Un programme n'est pas un processus

# Qu'est-ce qu'un processus ??

- Programme en exécution
- Possède un état
- Un programme n'est pas un processus
- Entité dynamique qui naît et qui meurt

# Qu'est-ce qu'un processus ??

Un processus est un type abstrait

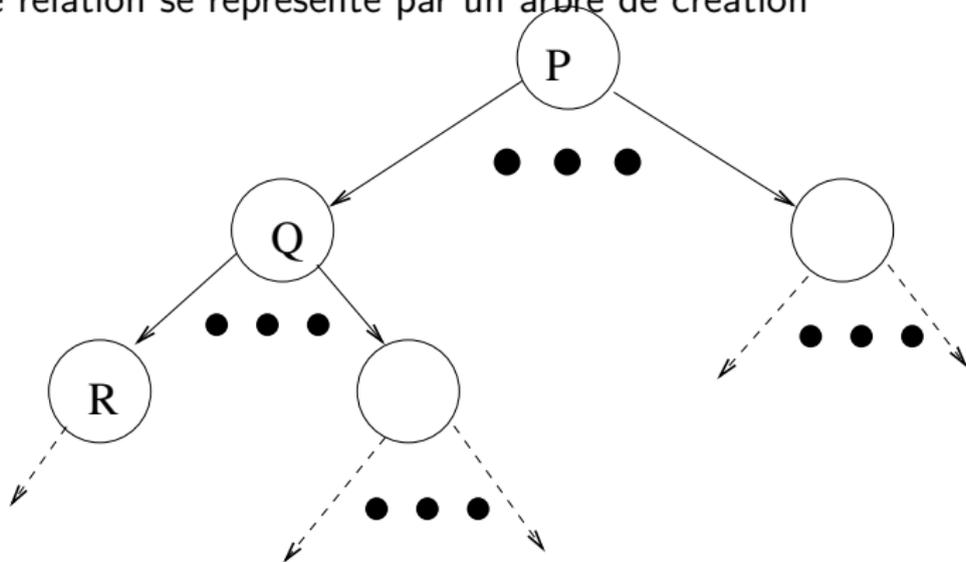
- Données
  
  
  
  
  
  
  
  
  
  
- Opérations

# Liens entre les processus

- Un processus est généralement créé par un autre
- Relation parent/enfant
  - Un processus Q créé par P appartient à la descendance de P
  - Tout processus créé par Q appartient à la descendance de P

# Liens entre les processus

Cette relation se représente par un arbre de création



# Création

La création implique :

- l'assignation d'un nom
- la création d'un bloc de contrôle
- le démarrage synchrone ou asynchrone
- le partage total, partiel ou nul des ressources
- l'allocation d'un pouvoir initial
- l'allocation des liens de communication

# Destruction

La destruction :

- peut se faire de trois façons
- affecte la descendance
- implique un nettoyage

# Autres opérations

- suspendre/poursuivre
- démarrer/arrêter
- ...

# Exemples d'opérations

- Unix : fork/join, execl, ...
- Windows : NTcreateProcess, NTcreateThread

# Chapitre 1 - Notions de base

## 1 Rappel : noyau et micro-noyau

- Fonctions et primitives
- Micro-noyau
- Implantation

## 2 Processus

- Hiérarchie
- Opérations
- Exemples

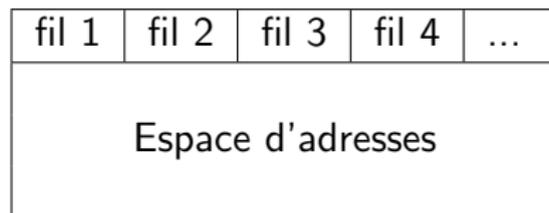
## 3 Fil d'exécution (thread)

- Niveau logiciel
- Niveau matériel

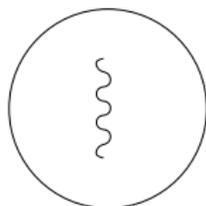
## 4 Architecture matérielle

# Qu'est-ce qu'un fil d'exécution ?

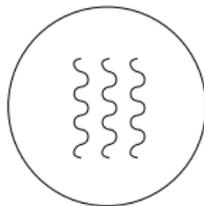
- Plusieurs exécutions dans un même espace d'adresses (processus légers)



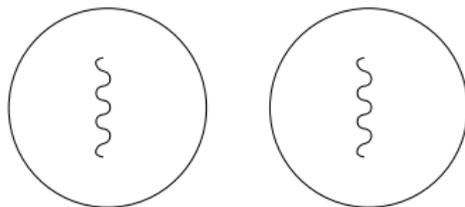
# Fil d'exécution vs processus

**(a)**

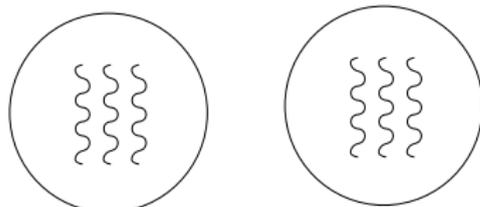
Un processus  
Un fil d'exécution

**(c)**

Un processus  
Plusieurs fils d'exécution

**(b)**

Plusieurs processus  
Un fil d'exécution chacun

**(d)**

Plusieurs processus  
Plusieurs fils d'exécution

# Structure des fils d'exécution

Un ensemble de fils d'exécution partagent :

- espace d'adresses (code et données)
- ressources

Un ensemble de fils d'exécution ne partagent pas :

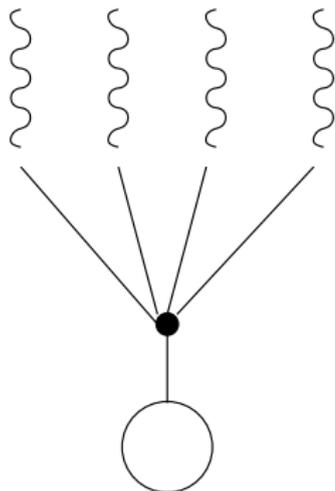
- les registres
- la pile

# Terminologie, utilité et types

- Tâche → environnement d'un fil
- Processus  $\equiv$  tâche avec un seul fil
- Fournissent la « ré-entrance » au niveau des processus
- Deux types : noyau et usager
- Avantages des fils d'exécution par rapport au pcs ???
  - performance
  - partage

# Fil de niveau usager vs fil de niveau noyau

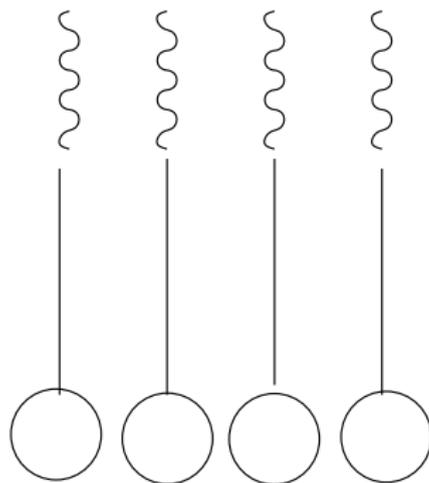
Fils usager (UT)



Fil noyau (KT)

Plusieurs--un

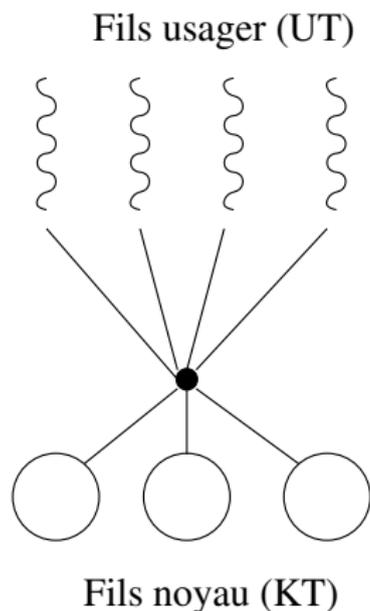
Fils usager (UT)



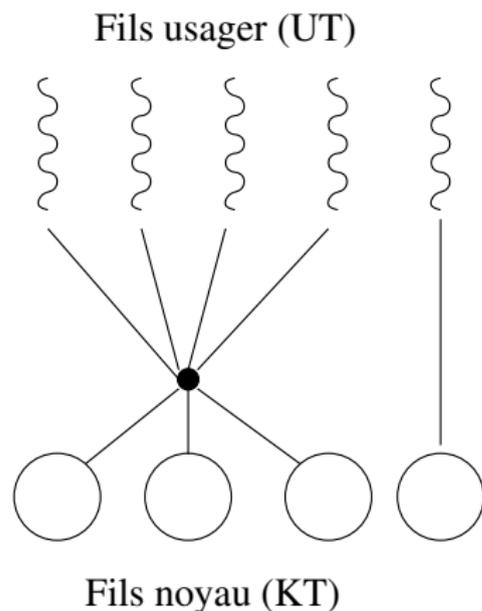
Fils noyau (KT)

Un--un

# Fil de niveau usager vs fil de niveau noyau



Plusieurs--plusieurs



Deux--niveaux

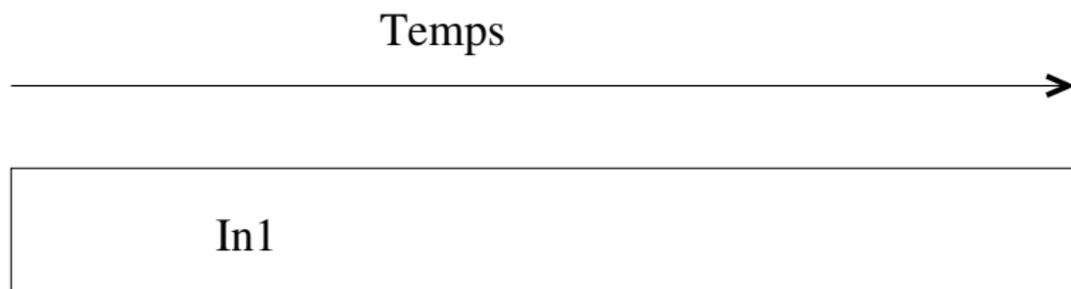
# Exemples d'implantation

- Solaris : thread et lightweight process (deux-niveaux et un-un)
- Posix : thread et lightweight process (Un-un)
- Linux : thread et process (un à un)
- Windows XP et avant : thread (Un-un) et fiber (plusieurs à plusieurs)
- Windows 7 : thread (plusieurs à plusieurs)

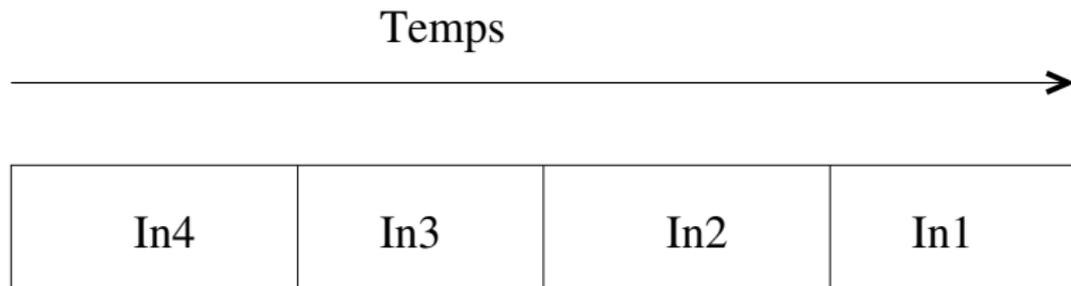
# Quelques définitions

- Parallélisme au niveau des instructions (ILP)
  - Pipeline
  - Super-scalaire
  - VLIW
- Parallélisme au niveau des fils (TLP)
  - Multi-processeurs
  - Multi-coeurs
  - Multi-fils

# Une seule unité d'exécution sans pipeline

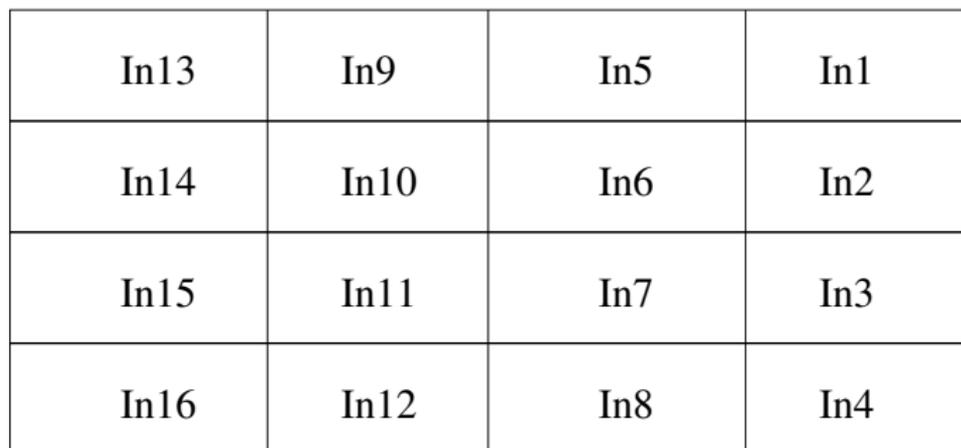


# Une seule unité d'exécution avec pipeline



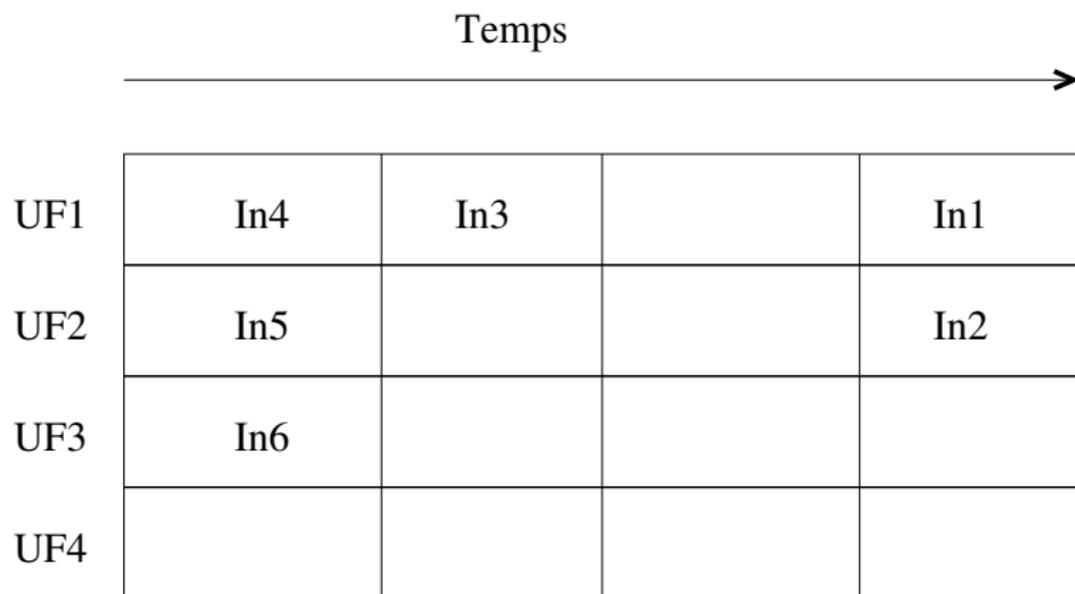
# Plusieurs unités fonctionnelles (super-scalaire)

Temps

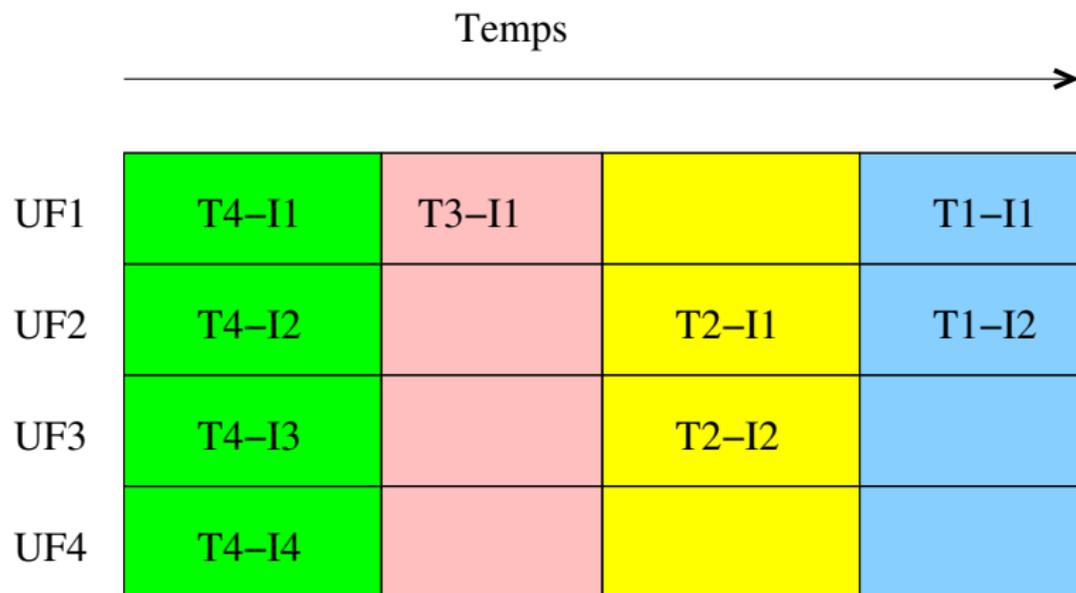


UF1	In13	In9	In5	In1
UF2	In14	In10	In6	In2
UF3	In15	In11	In7	In3
UF4	In16	In12	In8	In4

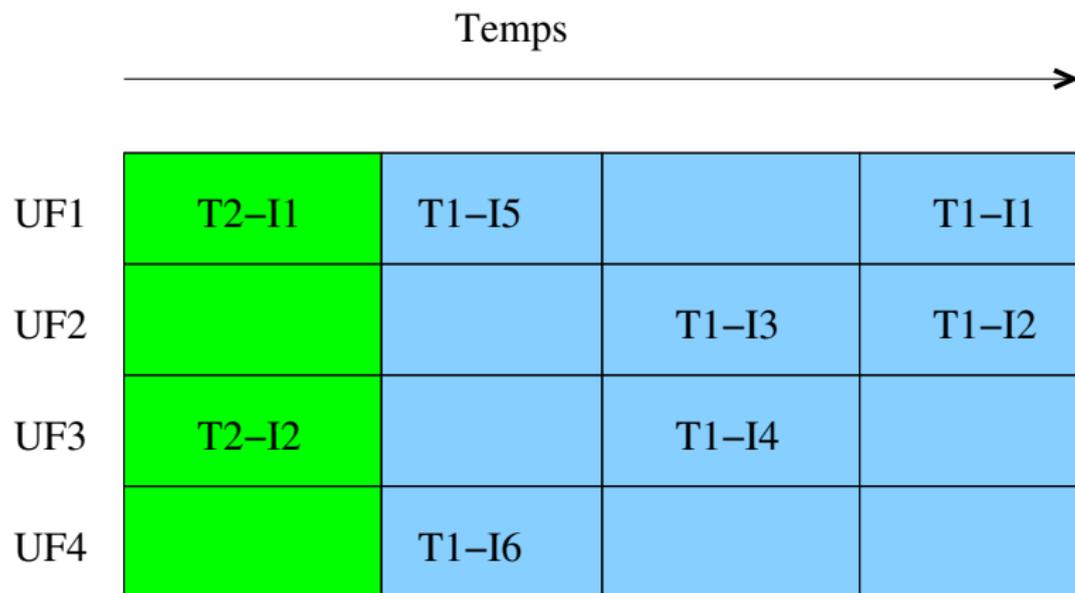
# Plusieurs unités fonctionnelles (super-scalaire)



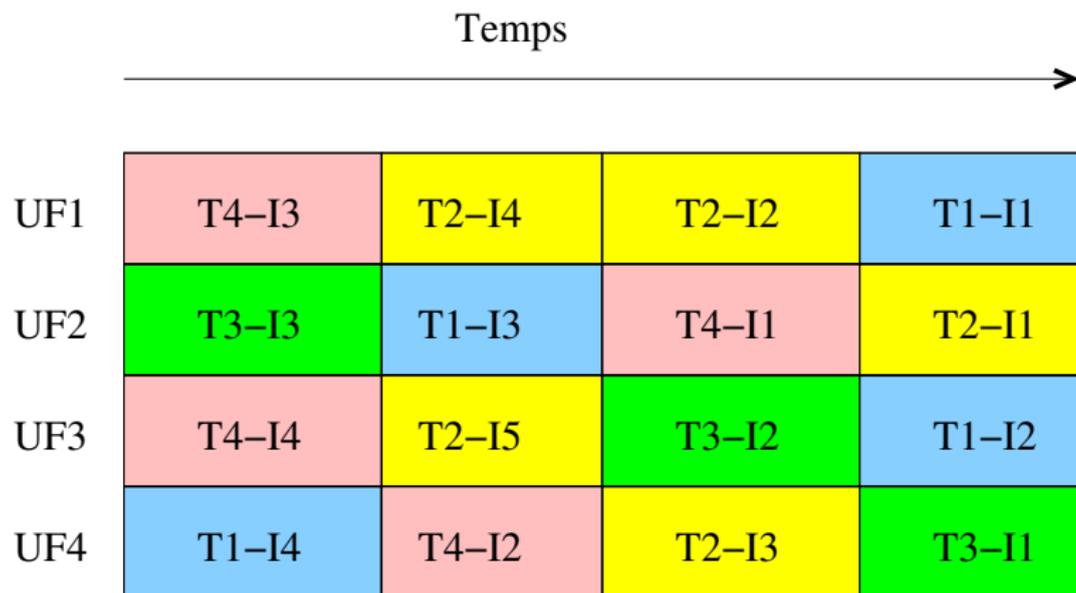
# Multi-fils finement intercalés



# Multi-fils grossièrement intercalés



# Multi-fils simultanés



# Chapitre 1 - Notions de base

## 1 Rappel : noyau et micro-noyau

- Fonctions et primitives
- Micro-noyau
- Implantation

## 2 Processus

- Hiérarchie
- Opérations
- Exemples

## 3 Fil d'exécution (thread)

- Niveau logiciel
- Niveau matériel

## 4 Architecture matérielle

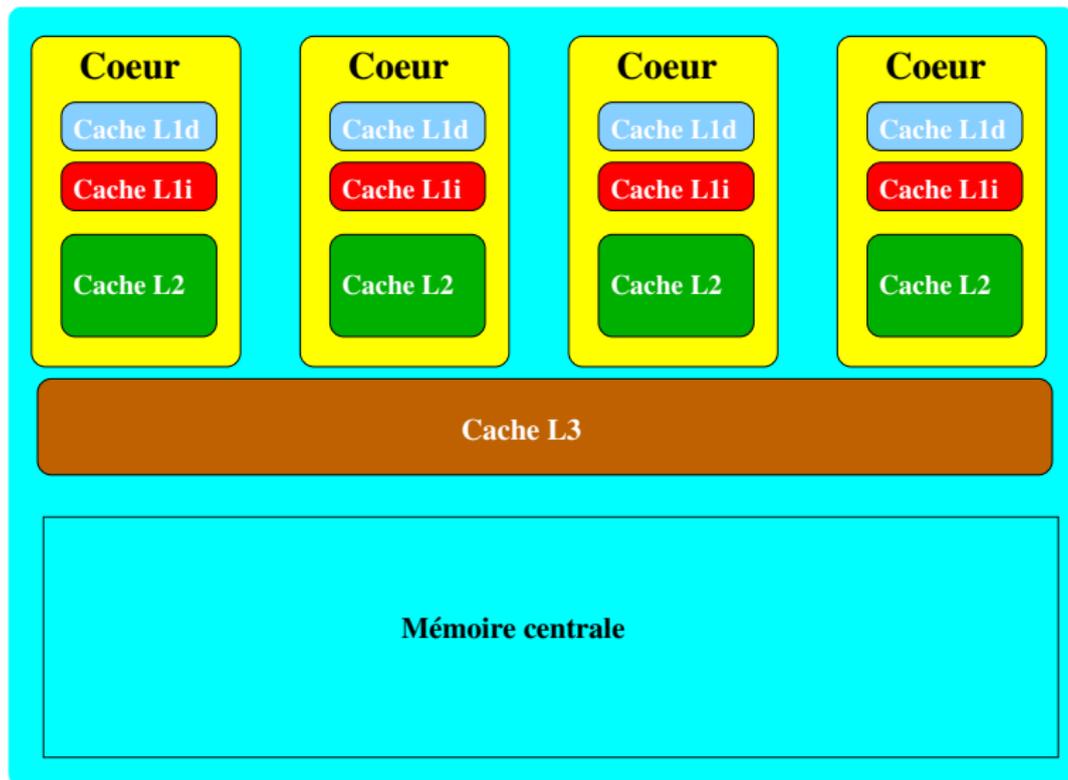
# Multi-coeurs

- Généraux (2/4/8/16)  
Tous les coeurs exécutent des programmes différents  
(Intel, AMD, Sparc, Power5/6/7)
- Spécialisés (512+)  
Tous les coeurs exécutent la même fonction  
(Nvidia/Cuda/GeForce/Quadro, AMD/Radeon)

# Mémoire cache

- Mémoire rapide qui emmagasine temporairement les données provenant de la mémoire centrale
- Elle affecte la performance d'un programme parallèle
- Il peut exister des caches séparées pour le code et les données.
- Il peut y avoir plusieurs niveaux de cache :
  - ① L1 : intégrée au processeur (séparée D/I)
  - ② L2 : normalement sur la même puce, privée ou partagée (pas de D/I)
  - ③ L3 : sur la même carte mère (pas de D/I)

# Mémoire cache



# Mémoire cache

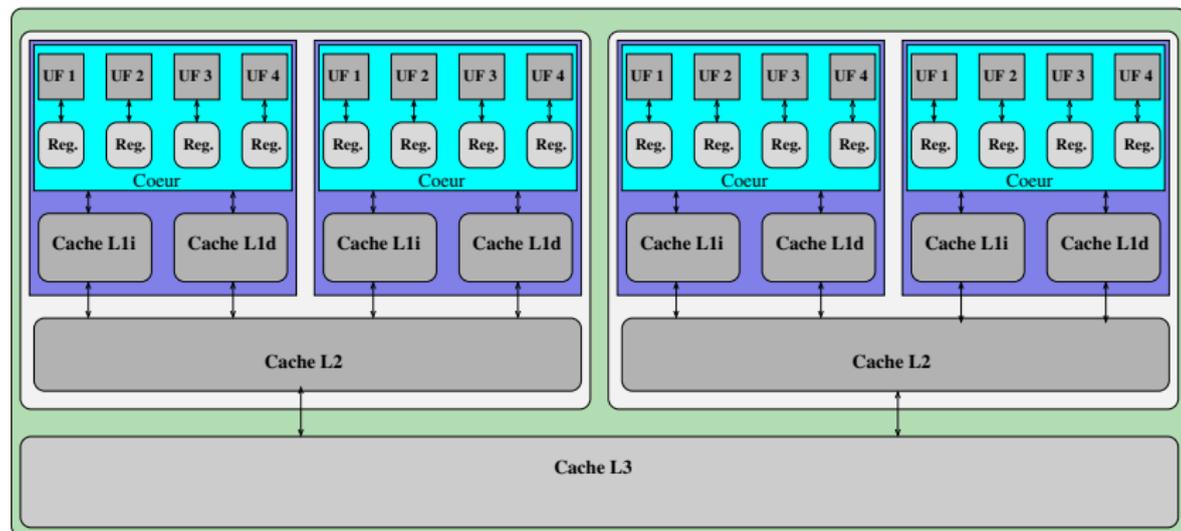


FIGURE – Structure de la mémoire cache

# Mémoire cache

- On peut lire des données directement de la cache
- On peut écrire des données directement dans la cache
- Il existe plusieurs algorithmes pour synchroniser la cache et la mémoire centrale
- Il arrive que les données en cache ou en mémoire centrale soient incohérentes.