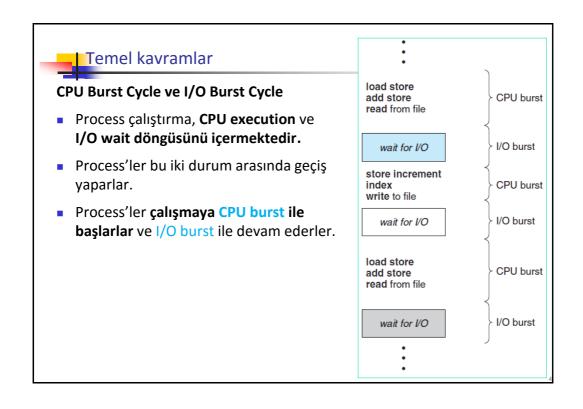
İşletim Sistemleri Bölüm6: CPU Planlama M.Ali Akcayol Gazi Üniversitesi Bilgisayar Müh. Ders sunularıdır Bu dersin sunumları, "Abraham Silberschatz, Greg Gagne, Peter B. Galvin, Operating System Concepts 9/e, Wiley, 2013." kitabı kullanılarak hazırlanmıştır.



- Temel kavramlar
- Scheduling kriterleri
- Scheduling algoritmaları
- Çoklu process veya scheduling
- Gerçek zamanlı CPU scheduling

Temel kavramlar

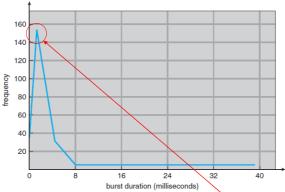
- CPU scheduling (planlama), multiprogramming çalışan işletim sistemlerinin temelini oluşturur.
- CPU, process'ler arasında geçiş yaparak bilgisayarı daha verimli hale getirir.
- Her zaman aralığında bir process'in çalıştırılması amaçlanır.
- Tek işlemcili sistemlerde, bir anda sadece bir process çalıştırılabilir.
- CPU, process'lerde ortaya çıkacak bekleme durumlarında başka process'leri çalıştırır.
- Hafızada çok sayıda process bulundurulur.
- Bir process herhangi bir şekilde beklemeye geçtiğinde CPU başka bir process'e geçiş yapar.
- Bilgisayardaki tüm kaynaklar kullanılmadan önce zamana göre planlanır.





CPU Burst Cycle ve I/O Burst Cycle

 CPU burst süresi, process'ten process'e ve bilgisayardan bilgisayara çok farklı olabilmektedir.



- Process'ler için CPU burst süresi sıklıkla kısa olmaktadır.
- Process'ler kısa aralıklarla durumunu değiştirmektedir.



Temel kavramlar

CPU Scheduler

- CPU bekleme durumuna geçtiğinde, işletim sistemi hazır kuyruğundan (ready queue) bir process'i çalıştırılmak üzere seçmek zorundadır.
- Bu seçme işlemi kısa dönem planlayıcı (short-term scheduler veya CPU scheduler) tarafından gerçekleştirilir.
- Hazır kuyruğu, ilk gelen ilk çıkar (firs-in-first-out, FIFO) olmak zorunda değildir.
- Hazır kuyruğu, FIFO, priority queue, ağaç, sırasız bağlı liste şeklinde oluşturulabilir.
- Hazır kuyruğunda bekleyen tüm process'lerin CPU tarafından çalıştırılmak üzere seçilme olasılıkları vardır.
- Kuyruk içindeki kayıtlarda, process control block (PCB) tutulur.

Temel kavramlar

Preemptive Scheduling

- CPU-scheduling kararı 4 durum altında gerçekleştirilir:
 - 1. Bir process **çalışma** durumundan **bekleme** durumuna geçtiğinde (I/O isteği),
 - 2. Bir process çalışma durumundan hazır durumuna geçtiğinde (interrupt),
 - 3. Bir process **bekleme** durumundan **hazır** durumuna geçtiğinde (I/O tamamlanması),
 - 4. Bir process'in sonlandırıldığında.
- Eğer scheduling işlemi 1. ve 4. durumlarda gerçekleşmişse, buna nonpreemptive veya cooperative scheduling denir.
- 2. ve 3. durumlarda gerçekleşmişse preemptive scheduling denir.

Temel kavramlar

Preemptive Scheduling

- Nonpreemptive scheduling'te, CPU bir process'e tahsis edilmişse, bu process sonlandırılıncaya kadar, CPU'yu serbest bırakıncaya kadar veya bekler durumuna geçinceye kadar tutar.
- Windows 3.1, nonpreemptive scheduling kullanmıştır.
- Diğer tüm Windows versiyonları preemptive scheduling kullanmıştır.
- Mac OS X işletim sistemi de preemptive scheduling kullanmaktadır.
- Preemptive scheduling veri paylaşımı yaptığında race condition gerçekleşir.
- Bir process kernel verisi üzerinde değişiklik yaparken yarıda kesilerek başka bir process'e geçilmesi ve aynı veriye erişim yapılması halinde çakışma meydana gelir.

Temel kavramlar

Dispatcher

- CPU scheduling işlevini gerçekleştiren bileşen dispatcher olarak adlandırılır.
- Dispatcher, short-term scheduler tarafından CPU'ya atanacak process'i seçer.
- Dispatcher aşağıdaki işlevleri içermektedir:
 - Context geçişi
 - Kullanıcı moduna geçiş
 - Programı yeniden başlatmak için kullanıcı programında uygun konuma atlama
- Dispatcher'ın çok hızlı bir şekilde geçiş yapması zorunludur.
- Process'ler arasında geçiş süresine dispatch latency denilmektedir.

Konular

- Temel kavramlar
- Scheduling kriterleri
- Scheduling algoritmaları
- Çoklu process veya scheduling
- Gerçek zamanlı CPU scheduling



- CPU scheduling algoritmaları çok sayıda farklı kritere göre karşılaştırılır:
 - CPU utilization: CPU'nun olabildiği kadar kullanımda olması istenir. CPU kullanım oranı %0 %100 arasındadır. Gerçek sistemlerde bu oran %40 ile %90 arasındadır.
 - Throughput: Her zaman aralığında tamamlanan process sayısıdır.
 - Turnaround time: Bir process'in hafızaya alınmak için bekleme süresi, hazır kuyruğunda bekleme süresi, CPU'da çalıştırılması ve I/O işlemi yapması için geçen sürelerin toplamıdır.
 - Waiting time: Bir process'in hazır kuyruğunda beklediği süredir.
 - Response time: Bir process'e gönderilen isteğe cevap dönünceye kadar geçen süredir.
- CPU utilization'ı ve thoroughput'u maksimum, turnaround time, waiting time ve response time'ı minimum yapmak amaçlanır.
- Genellikle ortalama değerler optimize edilmeye çalışılır.



Konular

- Temel kavramlar
- Scheduling kriterleri
- Scheduling algoritmaları
- Çoklu process veya scheduling
- Gerçek zamanlı CPU scheduling



- CPU scheduling algoritmaları, hazır kuyruğunda bekleyen process'lerden hangisinin CPU'ya atanacağını belirlerler.
 - First-Come, First-Served Scheduling
 - Shortest-Job-First Scheduling
 - Priority Scheduling
 - Round-Robin Scheduling
 - Multilevel Queue Scheduling
 - Multilevel Feedback Queue Scheduling

First-Come, First-Served Scheduling

- En basit CPU scheduling algoritmasıdır ve first-come first served (FCFS) şeklinde çalışır.
- CPU'ya ilk istek yapan process, CPU'ya ilk atanan process'tir.
- FIFO kuyruk yapısıyla yönetilebilir.
- FCFS algoritmasıyla **ortalama bekleme süresi** genellikle **yüksektir**.
- Bekleme süreleri process'lerin kuyruğa geliş sırasına göre çok değişmektedir.

First-Come, First-Served Scheduling

Aşağıdaki 3 process için CPU'da çalışma süreleri ms olarak verilmiştir.

Process	Burst Time			
P_1	24			
P_2	3			
P_3	3			

Process'ler P1, P2, P3 sırasıyla gelirse Gantt şeması aşağıdaki gibidir.



- Ortalama bekleme süresi (0+ 24 + 27) / 3 = 17 ms olur.
- P2, P1, P3 sırasıyla gelirse Gantt şeması aşağıdaki gibidir.



Ortalama bekleme süresi (0+ 3 + 6) / 3 = 3 ms olur.

Scheduling algoritmaları

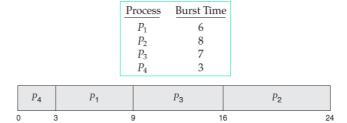
First-Come, First-Served Scheduling

- FCFS algoritmasında, process'lerin çalışma süreleri çok farklıysa ortalama bekleme süreleri çok değişken olur.
- Bir CPU-bound process ile çok sayıda I/O bound process varsa, CPU-bound process CPU'da çalışırken tüm I/O bound process'ler hazır kuyruğunda bekler, I/O cihazları boş kalır.
- Çok sayıda küçük process'in büyük bir process'in CPU'yu terketmesini beklemesine convoy effect denilmektedir.
- Bir process'e CPU tahsis edildiğinde sonlanana veya I/O isteği yapana kadar CPU'yu elinde tutar.
- FCFS algoritması belirli zaman aralıklarıyla CPU'yu paylaşan timesharing sistemler için uygun değildir.



Shortest-Job-First Scheduling

Shortest-Job-First Scheduling (SJF) algoritmasında, CPU'ya bir sonraki işlem süresi en kısa olan (shortest-next-CPU-burst) process atanır.



- Ortalama bekleme süresi, (0 + 3 + 9 + 16) / 4 = 7 ms'dir. FCFS kullanılsaydı 10,25 ms olurdu ((0 + 6 + 14 + 21) / 4).
- SJF algoritması minimum ortalama bekleme süresini elde eder.

Scheduling algoritmaları

Shortest-Job-First Scheduling

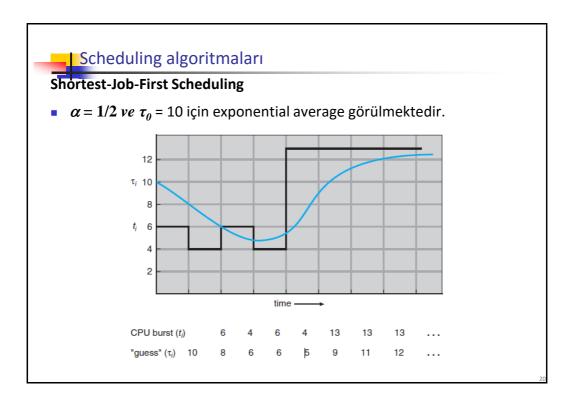
- SJF algoritmasındaki en büyük zorluk, sonraki çalışma süresini tahmin etmektir.
- Long-term (job) scheduling için kullanıcının belirlediği süre alınabilir.
- SJF algoritması genellikle long-term scheduling için kullanılır.
- SJF algoritması short-term scheduling seviyesinde kullanılamaz.
- Short-term scheduling'te CPU'da sonraki çalışma süresini bilmek mümkün değildir.
- Short-term scheduling'te sonraki çalışma süresi tahmin edilmeye çalışılır.
- Sonraki çalışma süresinin önceki çalışma süresine benzer olacağı beklenir.

Shortest-Job-First Scheduling

 Sonraki CPU burst süresi, önceki CPU burst sürelerinin üstel ortalama (exponential average) değeri olarak tahmin edilir.

$$\tau_{n+1} = \alpha \ t_n + (1-\alpha)\tau_n$$

- Burada, $0 < \alpha < 1$ (genellikle 1/2), τ_{n+1} sonraki tahmin edilen süreyi, t_n ise n. CPU burst süresini gösterir.
- SJF algoritması preemptive veya nonpreemptive olabilir.
- Çalışmakta olan process'ten daha kısa süreye sahip yeni bir process geldiğinde, preemptive SJF çalışmakta olanı keser, nonpreemptive SJF çalışmakta olanın sonlanmasına izin verir.
- Preemptive SJF, shortest-remaining-time-first scheduling olarak adlandırılır.



Priority Scheduling

- Shortest-job-first (SJF) algoritması, priority scheduling algoritmalarının özel bir durumudur.
- CPU en yüksek önceliğe sahip process'e atanır.
- Eşit önceliğe sahip olanlar ise FCFS sırasıyla atanır.
- SJF algoritması tahmin edilen CPU-burst süresine göre önceliklendirme yapar.
- SJF algoritmasında, CPU burst süresi azaldıkça öncelik artar, CPU burst süresi arttıkça öncelik azalır.

Scheduling algoritmaları

Priority Scheduling

• Aşağıda 5 process için öncelik değerine göre gantt şeması verilmiştir.

Process	Burst Time	Priority
P_1	10	3
P_2	1	1
P_3	2	4
P_4	1	5
P_5	5	2



Ortalama bekleme süresi (1+ 6 + 16 + 18) / 4 = 8,2 ms olur.

Priority Scheduling

- Önceliklendirme kriterleri aşağıdakilerden bir veya birkaç tanesi olabilir:
 - Zaman sınırı
 - Hafıza gereksinimi
 - Açılan dosya sayısı
 - I/O burst ve CPU burst orani
 - Process'in önemi
- Priority scheduling preemptive veya nonpreemptive olabilir.
- Preemptive yönteminde, bir process hazır kuyruğuna geldiğinde, çalışmakta olan process'ten daha öncelikli ise, çalışmakta olan kesilir.
- Nonpreemptive yönteminde, bir process hazır kuyruğuna geldiğinde, çalışmakta olan process'ten daha öncelikli bile olsa, çalışmakta olan durum değiştirene kadar devam eder.

Scheduling algoritmaları

Priority Scheduling

- Priority scheduling algoritmasında, CPU sürekli yüksek öncelikli process'leri çalıştırabilir ve bazı processler sürekli hazır kuyruğunda bekleyebilir (indefinite blocking, starvation).
- Sınırsız beklemeyi engellemek için düşük öncelikli process'ler kuyrukta beklerken öncelik seviyesi artırılır (Örn. her 15 dakikada 1 artırılır).
- Öncelik değeri artırılarak en düşük önceliğe sahip process'in bile belirli bir süre sonunda çalışması sağlanır.

Round-Robin Scheduling

- Round-robin (RR) scheduling, genellikle time-sharing sistemlerde kullanılır.
- Hazır kuyruğundaki process'ler belirli bir zaman aralığında (time slice)
 CPU'ya sıralı atanır.
- Zaman aralığı genellikle 10 ms ile 100 ms aralığında seçilir.
- Time slice aralığından daha kısa sürede sonlanan process CPU'yu serbest bırakır.
- Round-robin scheduling ile ortalama bekleme süresi genellikle uzundur.

Scheduling algoritmaları

Round-Robin Scheduling

- Aşağıda 3 process için CPU-burst time ve gantt şeması verilmiştir.
- Örnekte time slice = 4 ms olarak alınmıştır.

				$\frac{Process}{P_1}\\P_2\\P_3$	Burst 7 24 3 3	ime			
	P_{1}	P_2	P_3	P ₁	P ₁	P ₁		P_{1}	P ₁
0		4	7 1	0 1	4 1	8	22	2	.6 30

- P_1 için = 10-4 = 6, P_2 için 4, P_3 için 7 ms bekleme süresi vardır.
- Ortalama bekleme süresi ise 17 / 3 = 5,66 ms'dir.
- q time slice süresiyle n process çalışan sistemde, bir process için en fazla bekleme süresi (n - 1) * q olur.

Round-Robin Scheduling

- Time slice süresi çok büyük olursa çalışma FCFS yöntemine benzer.
- Time slice süresi çok küçük olursa context switch işlemi çok fazla yapılır.
- Context switch süresi overhead olur ve çok fazla context switch yapılması istenmez.
- Time slice süresi, context switch süresinin genellikle 10 katı alınır.
- CPU'nun %10 süresi context switch için harcanır.

Scheduling algoritmaları

Multilevel Queue Scheduling

- Multilevel Queue Scheduling (MQS) algoritmasında, process'ler farklı gruplar halinde sınıflandırılır.
- Örneğin process'ler foreground (interaktif) ve background (batch) olarak 2 gruba ayrılabilir.
- Foreground process'lerde response-time kısa olması gereklidir ve background process'lere göre önceliklidir.
- Multilevel queue scheduling algoritması hazır kuyruğunu parçalara böler ve kendi aralarında önceliklendirir.
- Process'ler bazı özelliklerine göre (hafıza boyutu, öncelik, process türü,
 ...) bir kuyruğa atanır.
- Her kuyruk kendi scheduling algoritmasına sahiptir.

Scheduling algoritmaları Multilevel Queue Scheduling Her kuyruğa öncelik derecesine göre time slice atanabilir. Her kuyruğa diğerlerine göre mutlak öncelik tanımlanabilir ve kendisinde process varken düşük öncelikli kuyruğa geçilmez. System processes Interactive processes Interactive editing processes Batch processes Interactive editing processes

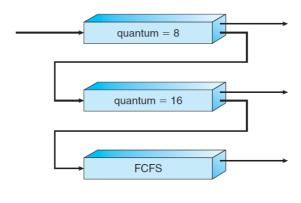
Scheduling algoritmaları

Multilevel Feedback Queue Scheduling

- Multilevel Queue Scheduling (MQS) algoritmasında, process'ler farklı kuyruklar arasında geçiş yapabilirler.
- Bu yöntemde, I/O bound ve interaktif process'ler yüksek öncelikli kuyruğa atanır.
- Düşük öncelikli kuyrukta çok uzun süre bekleyen process'ler yüksek öncelikli kuyruğa aktarılır (indefinite lock engellenir).
- Hazır kuyruğuna gelen process öncelikle en yüksek öncelikli kuyruğa alınır.
- En yüksek öncelikli kuyruk tamamen boşalırsa ikinci öncelikli kuyruğa geçilir.

Multilevel Feedback Queue Scheduling

- Şekilde üstteki kuyruk en yüksek önceliğe, en alttaki kuyruk en düşük önceliğe sahiptir.
- Kuyruklarda time slice (quantum) süreleri farklı olabilir.



Konular

- Temel kavramlar
- Scheduling kriterleri
- Scheduling algoritmaları
- Multi-processor scheduling
- Gerçek zamanlı CPU scheduling

Multi-processor scheduling

- Çok işlemci kullanılan sistemlerde yük paylaşımı (load sharing) yapılabilir, ancak scheduling çok daha karmaşık hale gelir.
- Asymmetric multiprocessing yaklaşımında, CPU'lardan birisi (master) scheduling algoritmaları, I/O işlemleri ve diğer sistem aktivitelerini yönetir. Diğer CPU'lar kullanıcı kodlarını çalıştırır.
- Symmetric multiprocessing yaklaşımında, her CPU kendi scheduling algoritmasına sahiptir ve master CPU yoktur.
- Tüm CPU'lar ortak hazır kuyruğuna sahip olabilir veya ayrı ayrı hazır kuyruğu olabilir.
- Birden fazla CPU'nun paylaşılan veri yapısına erişimi engellenmelidir.
- Birden fazla CPU'nun aynı process'i çalıştırması engellenmelidir.
- Windows, Linux ve Mac OS X işletim sistemleri SMP desteğini sağlarlar.

Multi-processor scheduling

İşlemci ile atanan process ilişkisi

- Bir process başka bir işlemciye aktarıldığında, eski işlemcideki cache bellek bilgileri aktarılmaz.
- Yeni aktarılan işlemcinin cache bellek bilgileri oluşana kadar hit rate oranı çok düşük kalır.
- Bir process çalışmakta olduğu işlemci ile ilişkilendirilir (processor affinity) ve sonraki çalışacağı işlemci de aynı olur.
- Bazı sistemlerde, process bir işlemciye atanır, ancak aynı işlemcide çalışmayı garanti etmez (soft affinity).
- Bazı sistemlerde, process bir işlemciye atanır ve her zaman aynı işlemcide çalışmayı garanti eder (hard affinity).
- Linux işletim sistemi soft affinity ve hard affinity desteğine sahiptir.

Multi-processor scheduling

Yük dengeleme

- Yük dengeleme (load balancing), SMP sistemlerde tüm işlemciler üzerinde iş yükünü dağıtarak verimi artırmayı amaçlar.
- Her işlemcinin kendi kuyruğuna sahip olduğu sistemlerde, yük dengeleme iyi yapılmazsa bazı işlemciler boş beklerken diğer işlemciler yoğun çalışabilir.
- Ortak kuyruk kullanan sistemlerde yük dengelemeye ihtiyaç olmaz.
- Yük dağılımı için iki yöntem kullanılır: push migration ve pull migration.
- Push migration yönteminde, bir görev işlemcilerin iş yükünü kontrol eder ve boş olanlara dolu olan diğer işlemcilerdeki process'leri aktarır.
- Pull migration yönteminde, boş kalan işlemci dolu olan diğer işlemcilerde bekleyen bir process'i kendi üzerine alır.

Multi-processor scheduling Multicore sistemler İşletim sistemi için her core ayrı bir işlemci olarak görülür. İşlemcinin hafıza erişimi uzun süre alır (memory stall). compute cycle memory stall cycle C C С M M Şekildeki işlemci, %50 süreyi hafızayı beklerken geçirmektedir. Bir core'a birden fazla thread atanarak aralarında geçiş yapılır. thread₁ thread₀ С C С

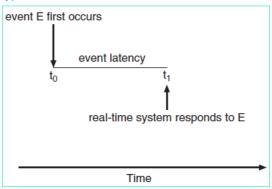


- Temel kavramlar
- Scheduling kriterleri
- Scheduling algoritmaları
- Multi-processor scheduling
- Gerçek zamanlı CPU scheduling

- Gerçek zamanlı sistemler iki gruba ayrılır:
 - Soft real-time sistemler
 - Hard real-time sistemler
- Soft real-time sistemler, zaman kritik process'lere diğerlerine göre öncelik verir, ancak çalışma süresine garanti vermez.
- Hard real-time sistemler, zaman kritik process'leri deadline süresinde çalıştırmayı garanti eder.

Minimizing latency

- Sistemde bir olay gerçekleştiğinde, olabildiği kadar kısa sürede gerekli işlemin yapılması zorunludur.
- Bir olay oluştuktan sonra işlemin gerçekleşmesine kadar bir süre geçer (event latency).



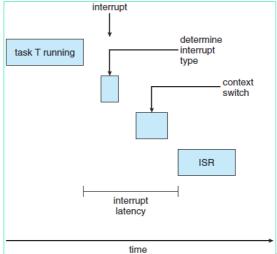
Gerçek zamanlı CPU scheduling

Minimizing latency

Gerçek zamanlı sistemlerin performansını interrupt latency ve dispatch

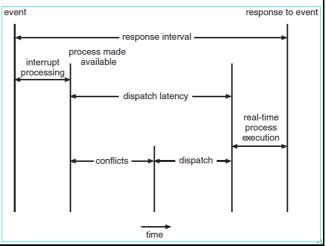
latency etkiler.

Interrupt latency, CPU'ya interrupt gelmesi ile CPU'nun istenen işleme başlaması için geçen süredir.



Minimizing latency

- Bir process'in durdurularak diğer process'in başlatılması için geçen süreye dispatch latency denir.
- Conflict aşamasında yeni process için kaynak aktarımı veya bir process'in durdurulması gerçekleştirilir.



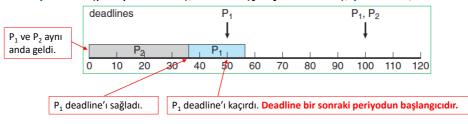
Gerçek zamanlı CPU scheduling

Priority-Based Scheduling

- Gerçek zamanlı işletim sistemleri öncelik tabanlı algoritma kullanmak zorundadır.
- Bir process CPU'da çalışırken yüksek öncelikli process geldiğinde kesilir ve gelen process çalıştırılır.
- Windows 32 seviyeli önceliklendirme yapar. 16-31 arasındaki öncelik değerlerini gerçek zamanlı process'lere ayırmıştır.
- Bu şekildeki çalışma ile (preemptive, priority-based scheduler) soft realtime garanti edilir.
- Bir process için deadline'dan önce çalışma garantisi yoktur.
- Aynı öncelik seviyesinde bekleyen process'ler varsa preemptive yapılmaz.

Rate-Monotonic Scheduling

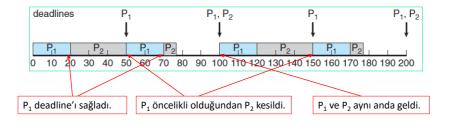
- Rate-Monotonic Scheduling algoritmasında, her process sisteme geldiğinde periyot süresiyle ters orantılı (sisteme gelme sıklığı ile doğru orantılı) öncelik seviyesi atanır.
- Periyot süresi kısaldıkça öncelik seviyesi artar, arttıkça öncelik seviyesi azalır. CPU'yu kullanma sıklığı artan process'lere öncelik verilir.
- P₂ daha önceliklidir (CPU'ya gelme sıklığı göz önüne alınmamıştır.).
- p1 = 50 (periyot süresi), t1 = 20 (çalışma süresi), p2 = 100, t2 = 35.



Gerçek zamanlı CPU scheduling

Rate-Monotonic Scheduling

- Şekilde P₁ daha önceliklidir (CPU'ya gelme sıklığı fazladır.).
- p1 = 50 (periyot süresi), t1 = 20 (çalışma süresi), p2 = 100, t2 = 35.



Gerçek zamanlı CPU scheduling **Rate-Monotonic Scheduling** Şekilde P₁ daha önceliklidir (CPU'ya gelme sıklığı fazladır.). p1 = 50 (periyot süresi), t1 = 25 (çalışma süresi), p2 = 80, t2 = 35. deadlines P_1 P_1 P₁, P₂ 10 20 30 40 100 110 120 130 140 150 160 P₁ öncelikli olduğundan P₂ kesildi. P₂ deadline'ı kaçırdı. P₁ deadline'ı sağladı. P₁ ve P₂ aynı anda geldi.

