

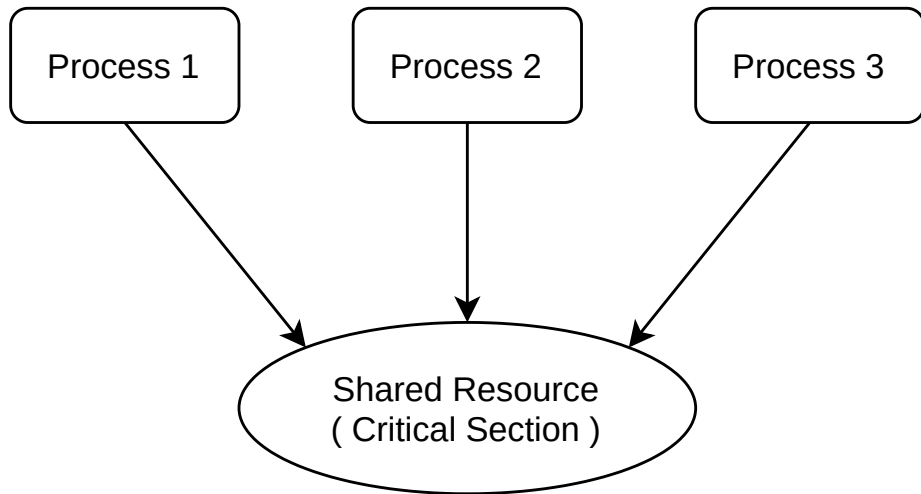
- ▶ **İş parçacığı senkronizasyonu** (**thread synchronization** / **serialization**), iki veya daha fazla eşzamanlı olarak çalışan iş parçacığının işlem adres uzayında ortak kullandıkları kısımdaki yazılım bileşenlerini aynı anda çalıştırmalarına veya üzerlerinde aynı anda değişiklik yapmalarına engel olmak amaçlı belirli mekanizmaların işletilmesidir [[Kaynak](#)].
- ▶ İşte bu ortak kullanılan **program bölümü** (**program segment**) bilgisayar bilimi terminolojisinde **kritik bölüm** (**critical segment**) olarak adlandırılır. Bir başka ifade ile kritik bölüm, bir programın **seri** (**serial**) olarak işletilmesi gereken bölümüdür.

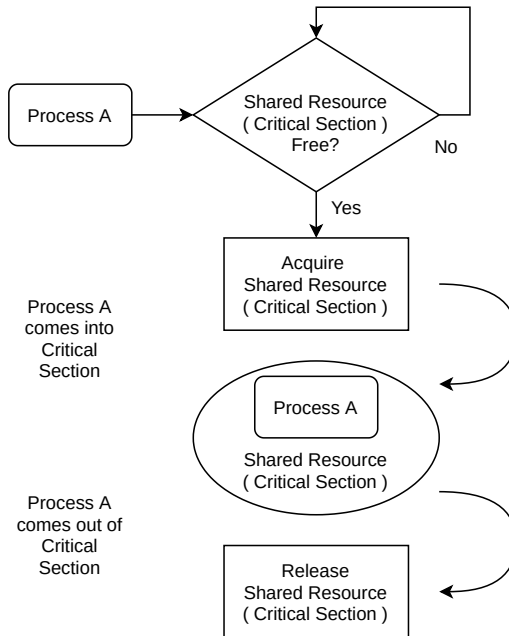
- ▶ İş parçacıklarının kritik bölüme erişimleri senkronizasyon teknikleri ile kontrol edilir. Eğer bir iş parçacığı kritik bölüme erişim durumunda ise diğer iş parçacıkları ilgili iş parçacığı işini bitirmeden kritik bölüme erişemezler.
- ▶ Eğer düzgün senkronizasyon teknikleri uygulanmazsa örneğin değişken değerlerinde tahmin edilmesi zor hatalara sebep olabilir.
- ▶ Bu durum bilgisayar bilimi terminolojisinde **yarış durumu** (**race condition**) kavramı ile ifade edilir.

Thread 1	Thread 2		Integer value
			0
read value		←	0
increase value			0
write back		→	1
	read value	←	1
	increase value		1
	write back	→	2

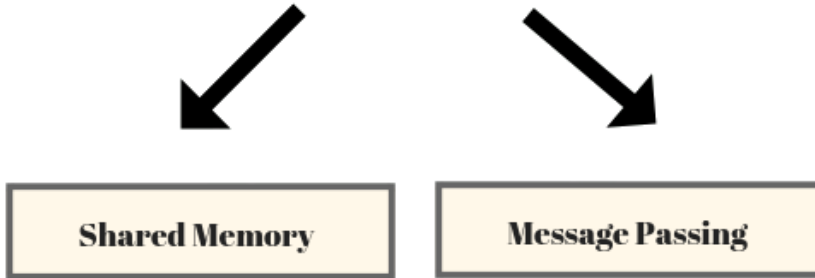
Thread 1	Thread 2		Integer value
			0
read value		←	0
	read value	←	0
increase value			0
	increase value		0
write back		→	1
	write back	→	1

- ▶ Her ne kadar iş parçacıkları kadar sık olmasa da işlemler de belli kritik bölümlere erişim talebinde bulunabilirler.
- ▶ Bu durumda iş parçacıklarında kullanılan senkronizasyon teknikleri işlemler için de kullanılmalıdır.
- ▶ Bunun sebebi adres uzayı erişim farkı dışında çalışma prosedürü olarak işlemler ile iş parçacıkları arasında pek bir fark olmamasıdır.



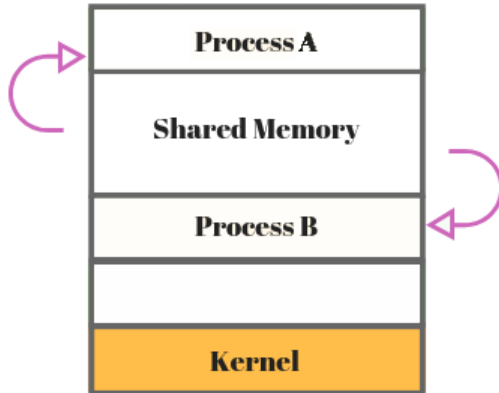


## Inter-Process Communication Types

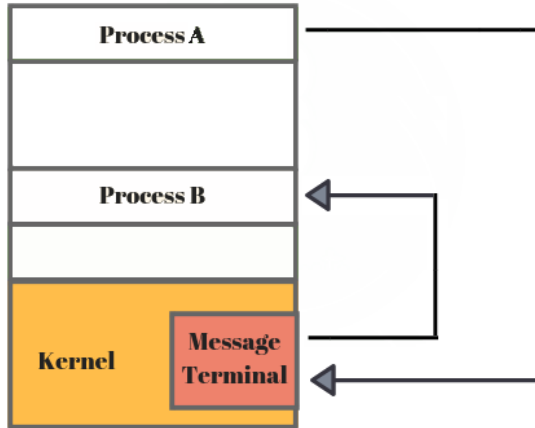




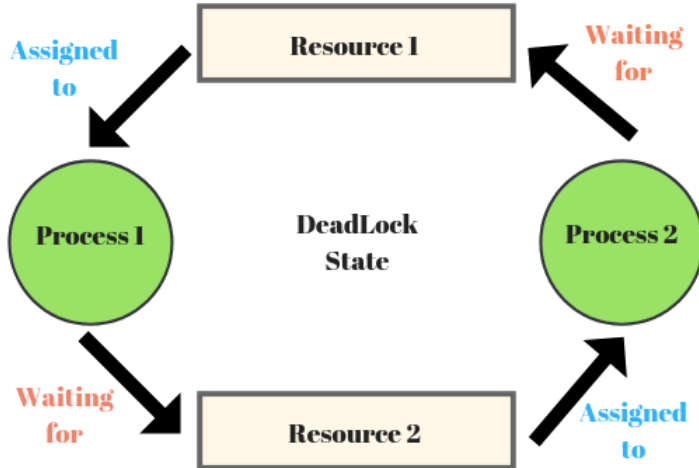
## Shared Memory in Operating System



## Message Passing in Operating System



## Deadlock in OS



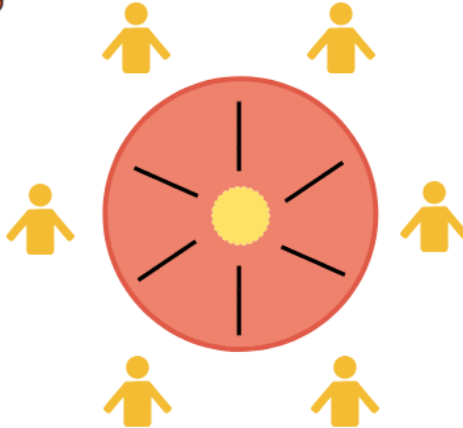
## Deadlock Conditions in Operating System

### Conditions

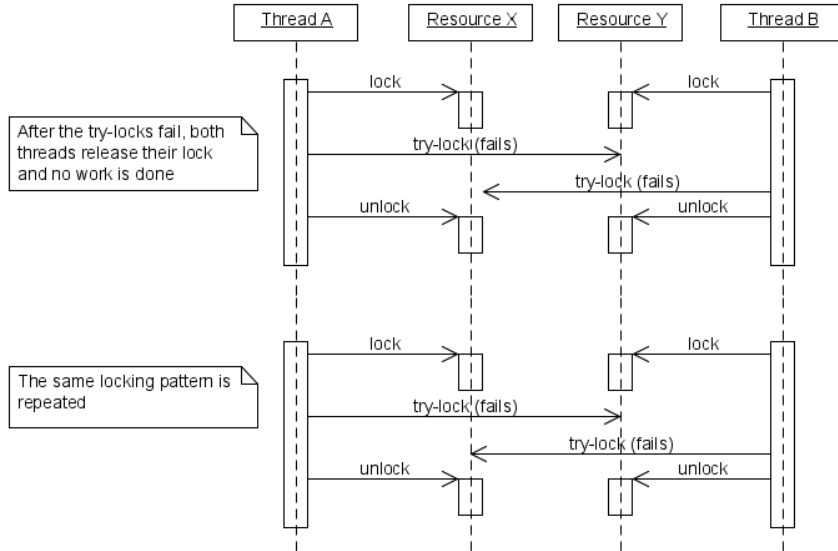
- **Mutual Exclusion**
- **Hold and Wait**
- **No Preemption**
- **Circular Wait**



## Dining Philosophers Problem



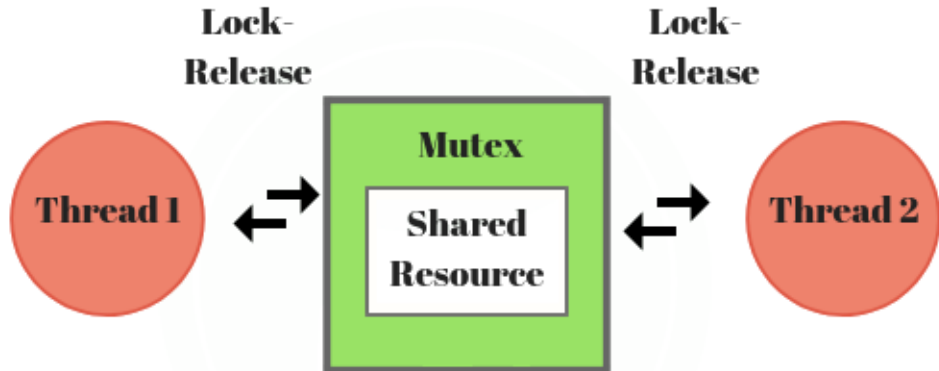
# Kilitlenme Durumları : Livelock



Kaynak

- 1 **Mutex** (for Threads)
- 2 **Semaphores** (for Processes)

## Mutex in Operating System





## Types of Semaphores

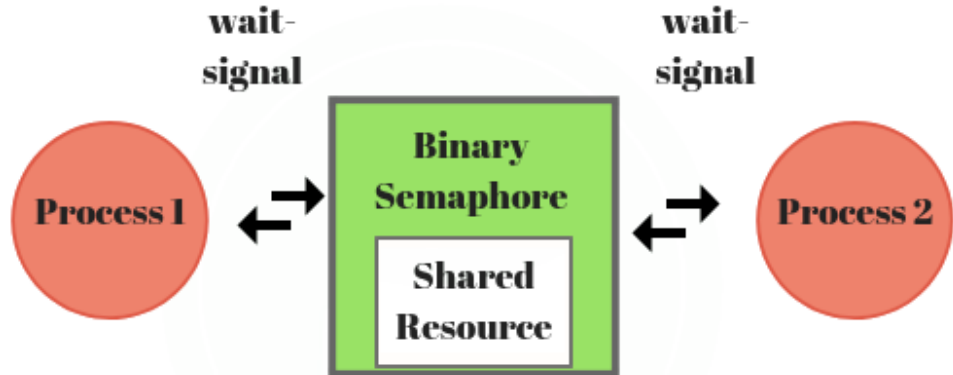


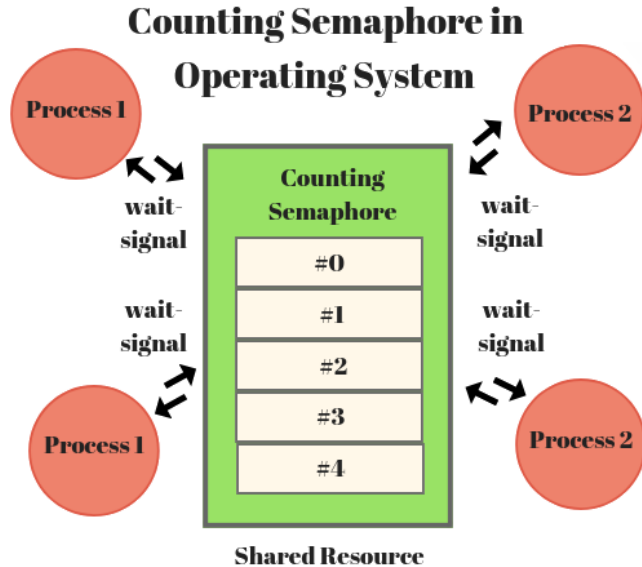
**Binary**



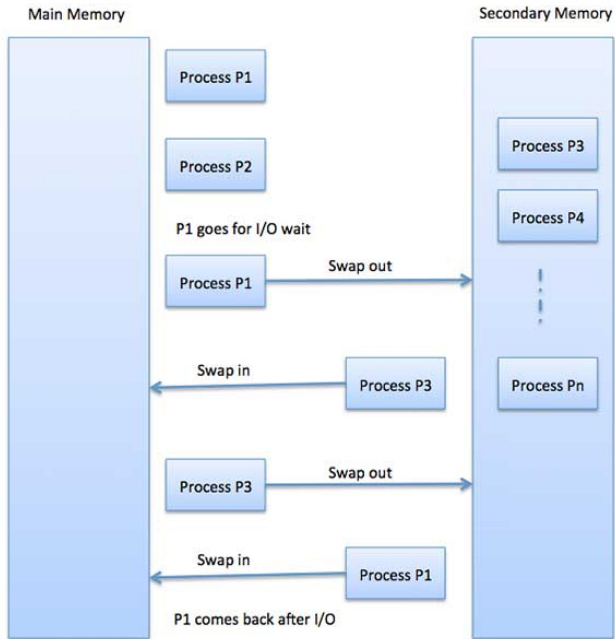
**Counting**

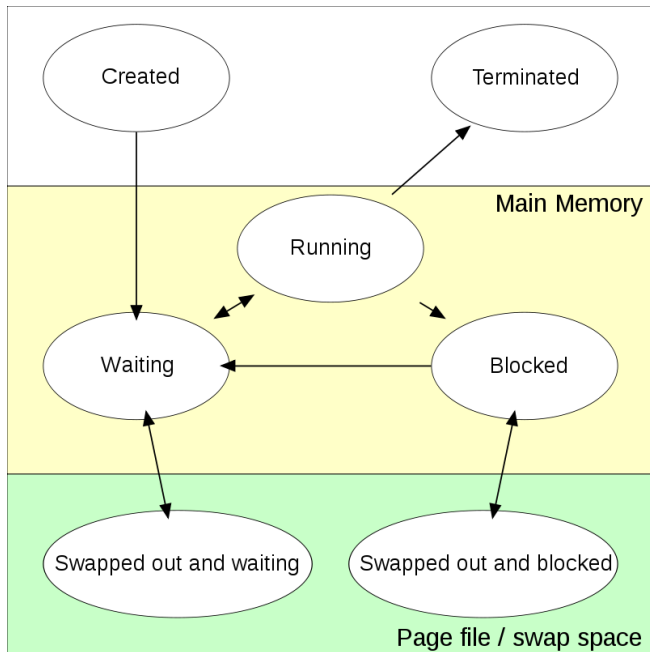
## Semaphore in Operating System



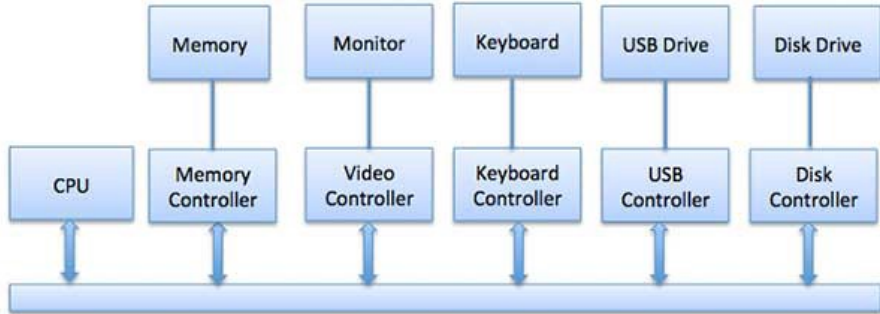


- ▶ Çok sayıda işlemin aynı anda RAM de yer işgal etmesi sınırlı RAM kapasitesine sahip bilgisayar sistemlerinde performans düşüşüne sebep olacaktır.
- ▶ Bu durumda performansı artırmak için **sanal hafıza** (**virtual memory**) olarak adlandırılan hafıza yönetim tekniğinden yararlanılır.
- ▶ Bu teknik sayesinde işlemler sabit disk alanını da sistem ana hafızası gibi kullanabilmekte ve sistem ana hafızası ile sabit disk arasında **karşılıklı yer değiştirme** yani bir başka ifade ile **takas** (**swap**) mümkün olmaktadır.





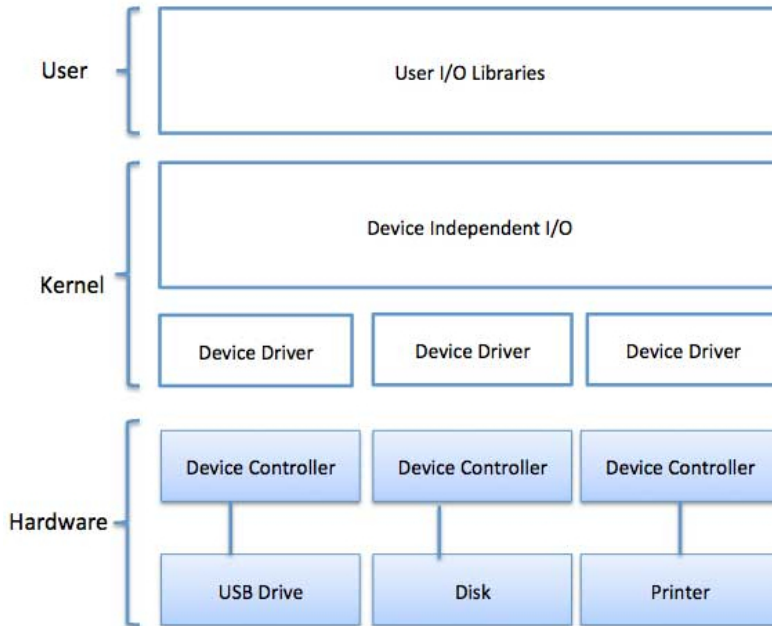
- CPU ve aygıt denetleyicileri (**device controllers**), sistem iletişim yolu (**system bus**) üzerinden sistem ana hafızasına (**main memory**) erişim sağlarlar.

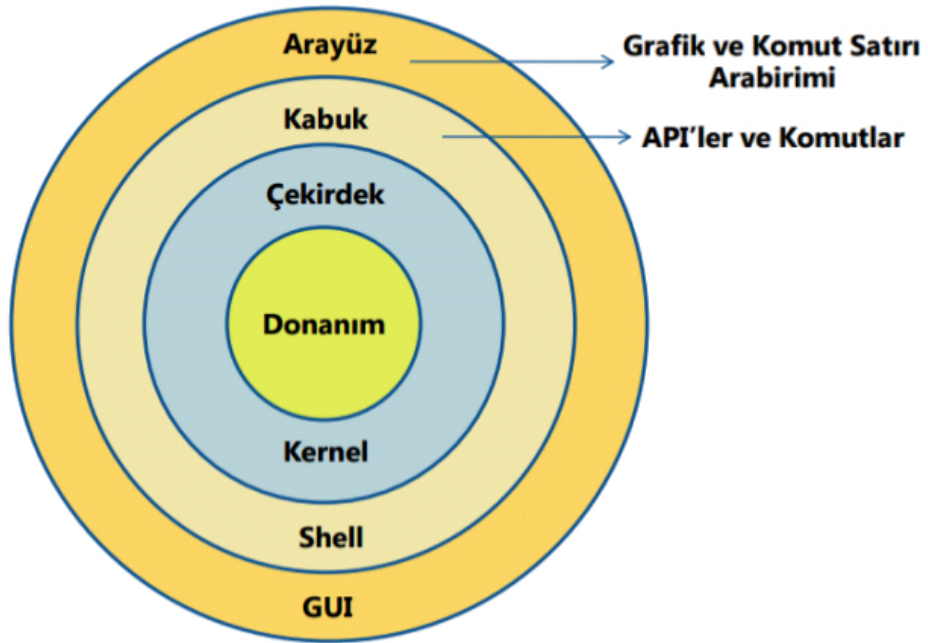


- ▶ CPU ve giriş/çıkış aygıtları (**I/O devices**) eşzamanlı olarak çalışabilirler. Herbir aygıt, **aygıt denetleyicisi** (**device controller**) vasıtası ile kontrol edilir.
- ▶ Aygıt denetleyicisi, aygıt ile işletim sistemi arasında köprü vazifesi görür.
- ▶ İşletim sistemi, **aygıt denetleyicisi** (**device controller**) ile **aygıt sürücüsü** (**device driver**) vasıtasıyla iletişim kurar.
- ▶ Aygıt sürücüsü her bir aygıt için özel olarak geliştirilmiş olan bir yazılımdır.



- ▶ Aygıt sürücüsü, aygıt denetleyicisi ile işletim sistemi arasındaki bir yazılım arayüzüdür.
- ▶ İşletim sistemi, sistem yazılımları ve diğer uygulama programlarının bir donanım aygıtı ile, o donanım aygıtı hakkında detaylı bilgiye sahip olmadan aygıt sürücüsü vasıtasıyla iletişim kurabilmesini sağlar.





- ▶ İşletim sisteminin her ne kadar evrensel kabul görmüş bir tanımı olmasa da satın aldığınız bir bilgisayarla beraber sunulan sistem yazılımının tamamı olarak da ifade edilebilir.
- ▶ İşte bu bilgisayar ile beraber sunulan işletim sistemi yazılımında, bilgisayar aktifken daima çalışan program, çekirdek (kernel) olarak adlandırılır.
- ▶ Çekirdek (kernel), işletim sisteminin en temel ve olmazsa olmaz parçasıdır ve işletim sisteminin esasını teşkil eder.

- ▶ En temel görevi, yazılım ile donanım birimlerinin haberleşmesini sağlamaktır.
- ▶ Ayrıca tüm bilgisayarın ve bilgisayardaki yazılım uygulamalarının düzgün çalışabilmesi için gerekli hizmetleri sağlar.
- ▶ Bu hizmetlerden bazıları şunlardır :

- ▶ Program Çalıştırma (Program Execution)
- ▶ Programlara Bellek Tahsisi (Memory Allocation)
- ▶ İşlem Yönetimi (Process Management)
- ▶ Hafıza Yönetimi (Memory Management)
- ▶ Görev Planlama (Task Scheduling)

- ▶ Dosya Yönetimi (**File Management**)
- ▶ Giriş/Çıkış Aygıtları Yönetimi (**I/O Device Management**)
- ▶ Sistem çağrılarına (**System Calls**) cevap vermek
- ▶ Bütün donanım birimlerine erişim
- ▶ Bütün yazılım birimlerini çalıştırmak

- ▶ **Çekirdek** (**kernel**) ile beraber pek çok uygulamanın birleştirilerek bir paket halinde sunulması, **işletim sistemi** (**operating system**) olarak adlandırılır.
- ▶ İşletim sisteminde çekirdek dışındaki programlar, ya işletim sistemiyle beraber sunulan sistem yazılımlarıdır ya da uygulama yazılımlarıdır.
- ▶ Çekirdek, uygulama yazılımları ile donanımlar arasındaki bağlantıyı sağlar.
- ▶ Donanımlara, kullanıcıların ve uygulama yazılımlarının doğrudan erişimlerini sınırlandırır ve düzenler.



► İşletim sistemi çekirdeğinin üç tipi vardır [[Kaynak](#)] :

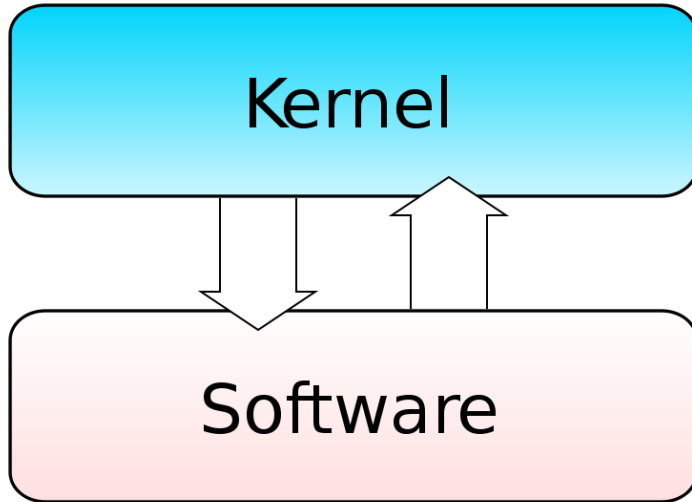
1 Monolitik Çekirdekler (Monolithic Kernel)

2 Mikro Çekirdekler (Micro Kernel)

3 Hibrit Çekirdekler (Hybrid Kernel)

- ▶ **Monolitik çekirdekler** (**monolithic kernel**), 1970–1990 yılları arasında kullanılan ilk çekirdeklerdir.
- ▶ Monolitik modelde tüm yazılımlar (görev yöneticisi, dosya yöneticisi, hafıza yöneticisi vb.) ve aygıt sürücülerini işletim sisteminin çekirdeğinde yer almaktadır.
- ▶ Monolitik çekirdekler, boyut olarak büyük olmalarına karşın her tür fonksiyonu aynı adres uzayında içerdikleri için hızlıdır ve tasarımları kolaydır.

- ▶ Hız ve tasarım avantajlarına karşın monolitik çekirdeklerin dezavantajları da vardır. Örneğin bir aygıt sürücüsündeki hata tüm sistemin çökmesine (**crash**) sebep olabilir.
- ▶ Dolayısı ile monolitik çekirdeklerin çökme tehlikesine karşı güven vermeyen (**crash insecure**) bir yapısı vardır.
- ▶ Bunun dışında bakımları zordur ve sistem kararlılığı (**stability**) konusunda sıkıntılar yaşanabilir.



## ► Avantajları

- Performansları yüksektir.
- Tasarımları kolaydır.

## ► Dezavantajları

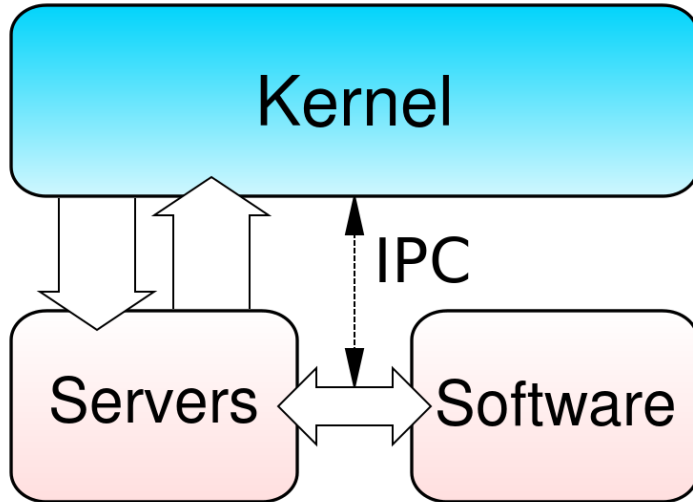
- Sistem kararlılıkları göreceli olarak düşüktür.
- Çökme güvenlikleri göreceli olarak düşüktür.

- ▶ Monolitik Çekirdek Örnekleri [[Kaynak 1](#) , [Kaynak 2](#)]
  - ▶ Geleneksel Unix Çekirdekleri
  - ▶ MS-DOS, Windows 9x Serisi
  - ▶ Mac OS (Sürüm 8.6 ve öncesi)
  - ▶ Linux, FreeBSD, OpenBSD, Solaris

- ▶ Monolitik çekirdeklerin boyutlarının çok büyük olması, sistem kararlılığı (**stability**) ve çökmeye karşı güvende olma (**crash secure**) konusundaki endişeler vb. sebeplerle modüler yapıda olan **mikro çekirdekler** (**micro kernel**) geliştirilmiştir.
- ▶ Mikro çekirdeklerin modüler yapısından dolayı aygıt sürücüleri ve benzeri hizmetler çekirdeğin bir parçası olmaktan çıkmıştır. Bu durum sistem kararlılığını ve çökme güvenliğini artırmıştır.
- ▶ Mikro çekirdekler, sadece en önemli işletim sistemi fonksiyonlarını içerdikleri için oldukça küçük boyutta olmaktadır.

- ▶ Mikro çekirdekte pek çok bileşen modül şeklinde olduğundan, örneğin, bir aygıt sürücüsünde sorun oluşsa ilgili aygıt sürücüsü modül yeniden başlatılarak sorun giderilebilir.
- ▶ Kararlılık ve küçük kod boyutu avantajlarına rağmen mikro çekirdek sistemlerin dezavantajları da vardır.
- ▶ Örneğin çekirdek ile aygıt sürücüleri ve benzeri fonksiyonların farklı adres uzayını kullanması **kernel** ve **driver** veya diğer **process**'ler arasındaki iletişimde ekstra yük getirir ve bu durum performans düşüşüne sebep olur.





## ► Avantajları

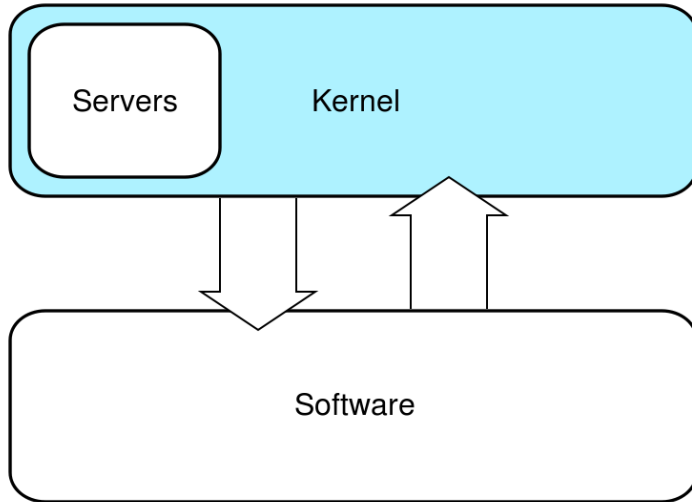
- Sistem kararlılıkları yüksektir.
- Çökme güvenlikleri yüksektir.

## ► Dezavantajları

- Performansları göreceli olarak düşüktür.
- Tasarımları, ekstra mekanizmaların (context switch vb.) işletilmesi gerektiğinden zordur.

- ▶ Mikro Çekirdek Örnekleri [[Kaynak 1](#) , [Kaynak 2](#)]
  - ▶ GNU OS
  - ▶ QNX
  - ▶ Minix
  - ▶ Mach

- ▶ Performans ve sistem kararlılığının bilgisayar sistemlerinde oldukça önem arz etmesi **monolitik** ve **mikro** çekirdeklerin avantajlarına sahip olan **hibrit çekirdeklerin** (**hybrid kernels**) geliştirilmesini kaçınılmaz kılmıştır.
- ▶ Hibrit çekirdekler **modüler** yaklaşımla tasarlanmış monolitik çekirdekler olarak da düşünülebilir.
- ▶ İdealde her iki çekirdeğinin avantajlarına sahip olup dezavantajlarına sahip olmaması beklense de bu durum tasarımın ne kadar düzgün yapıldığına göre değişiklik gösterir.



- ▶ Hibrit Çekirdek Örnekleri [[Kaynak 1](#) , [Kaynak 2](#)]
  - ▶ NT kernel (Windows NT, 2000, XP, Vista, 7, 8, and 10)
  - ▶ XNU (Mac OS X and iOS kernel)
  - ▶ DragonFly BSD