

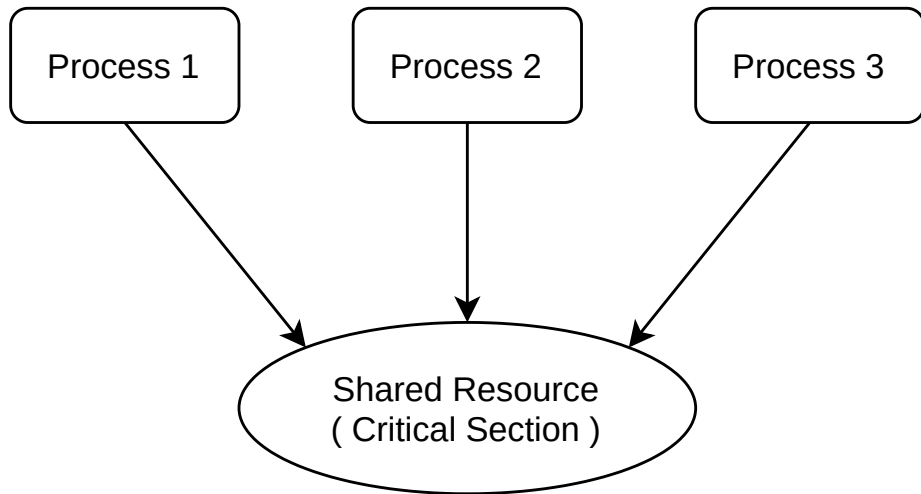
- ▶ **İş parçacığı senkronizasyonu** (**thread synchronization** / **serialization**), iki veya daha fazla eşzamanlı olarak çalışan iş parçacığının işlem adres uzayında ortak kullandıkları kısımdaki yazılım bileşenlerini aynı anda çalıştırmalarına veya üzerlerinde aynı anda değişiklik yapmalarına engel 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.

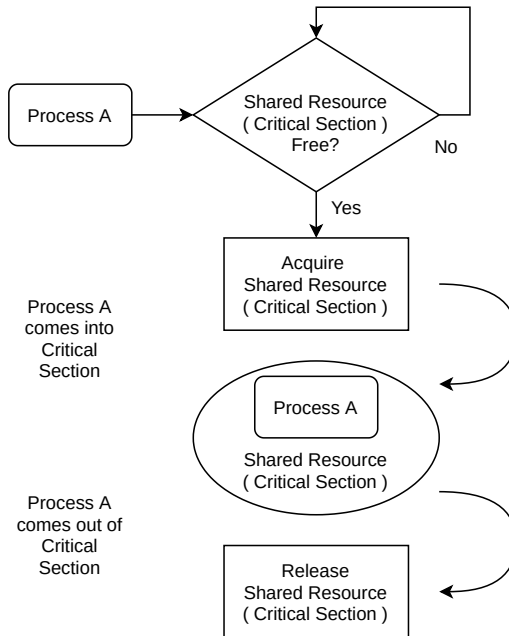
- ▶ İş parçacıklarının kritik bölüme erişimleri senkronizasyon teknikleri ile kontrol edilir. Eğer bir iş parçacığı kritik bölüme erişim durumunda ise diğer iş parçacıkları ilgili iş parçacığı işini bitirmeden kritik bölüme erişemezler.
- ▶ Eğer düzgün senkronizasyon teknikleri uygulanmazsa örneğin değişken 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

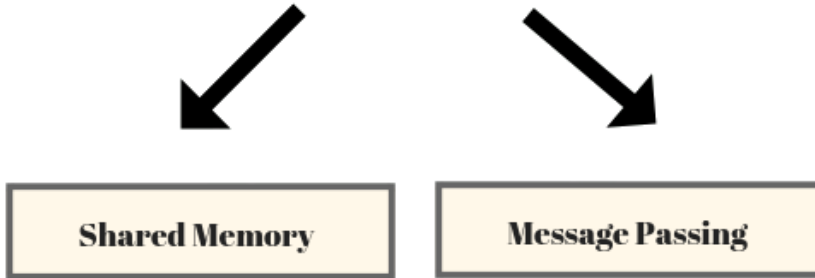
Thread 1	Thread 2		Integer value
			0
read value		←	0
	read value	←	0
increase value			0
	increase value		0
write back		→	1
	write back	→	1

- ▶ 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.

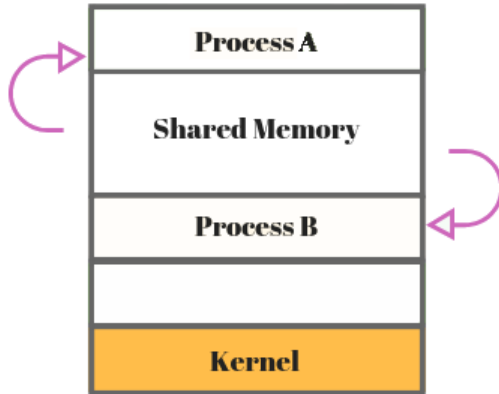




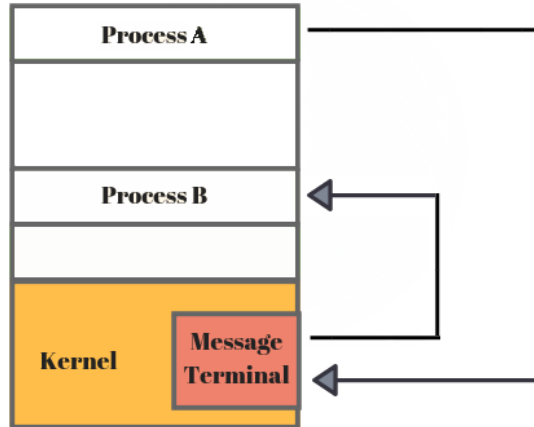
Inter-Process Communication Types



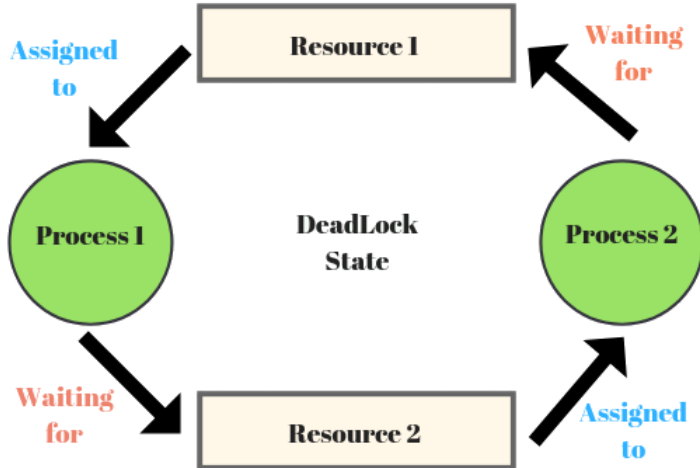
Shared Memory in Operating System



Message Passing in Operating System



Deadlock in OS



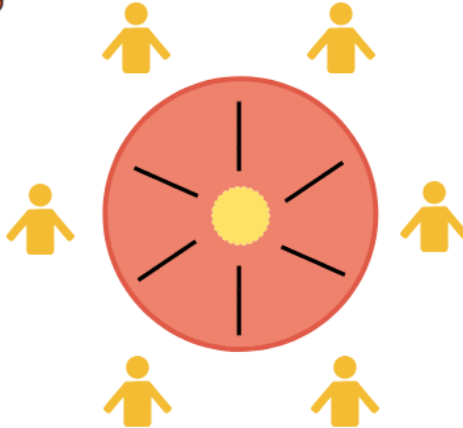
Deadlock Conditions in Operating System

Conditions

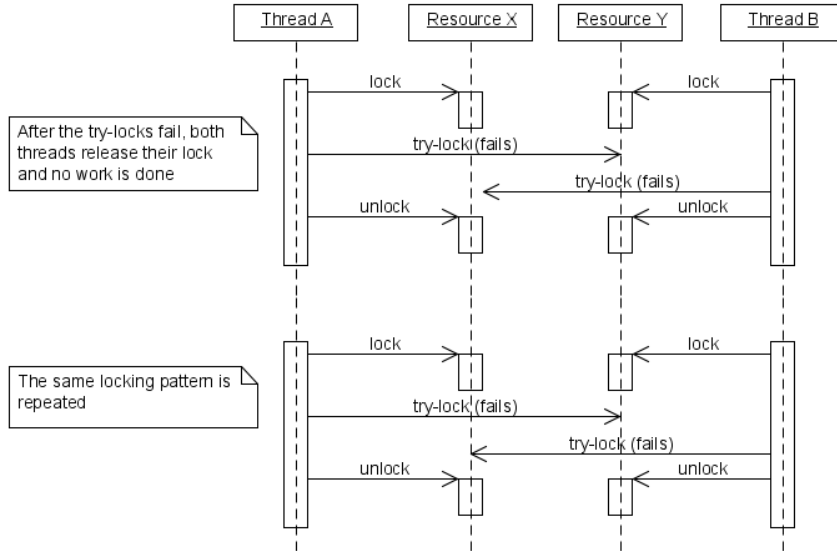
- **Mutual Exclusion**
- **Hold and Wait**
- **No Preemption**
- **Circular Wait**



Dining Philosophers Problem



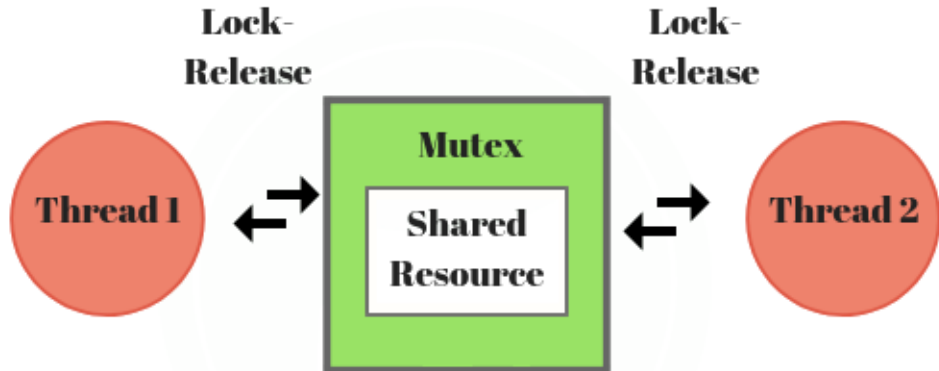
Kilitlenme Durumları : Livelock



Kaynak

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

Mutex in Operating System



Types of Semaphores

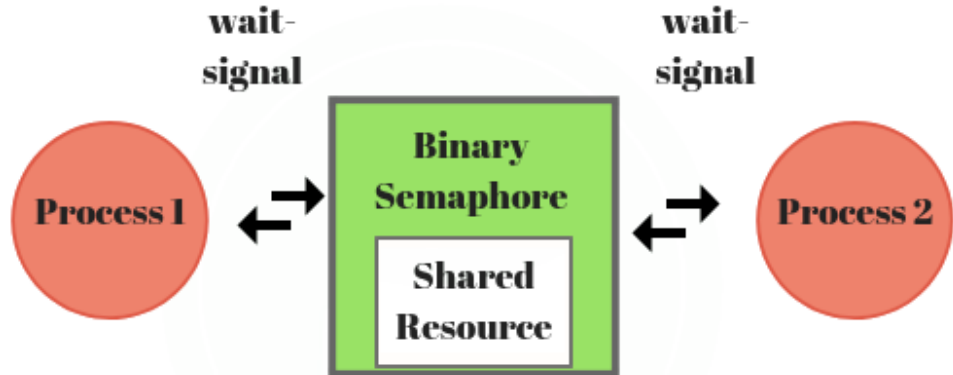


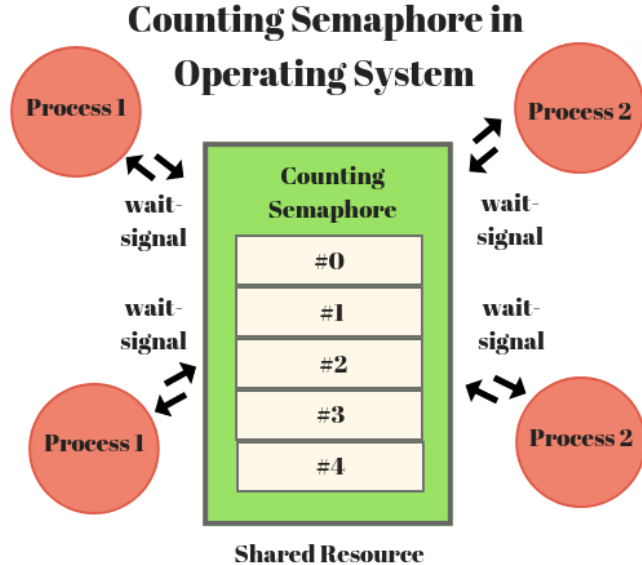
Binary



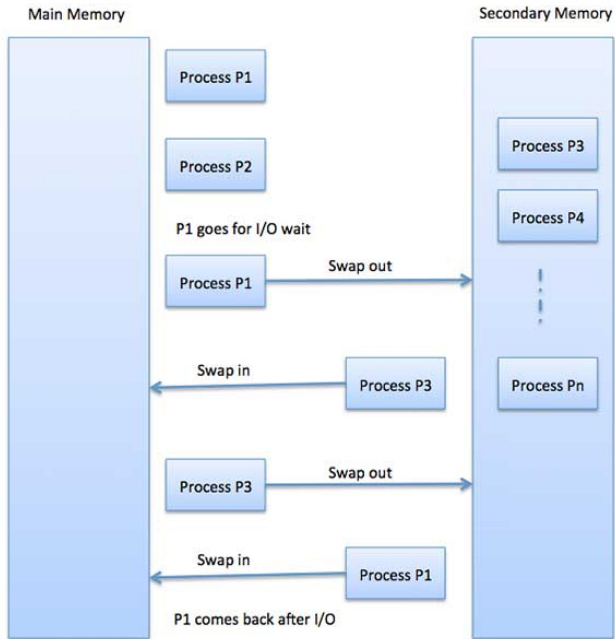
Counting

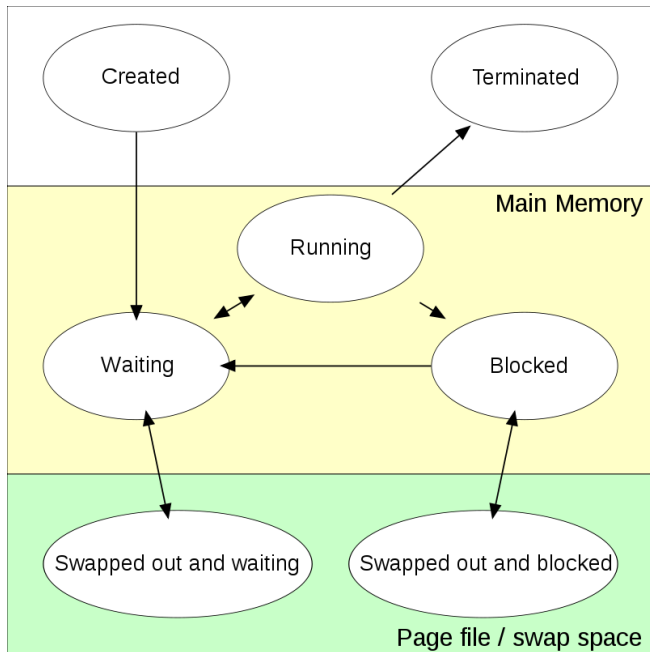
Semaphore in Operating System



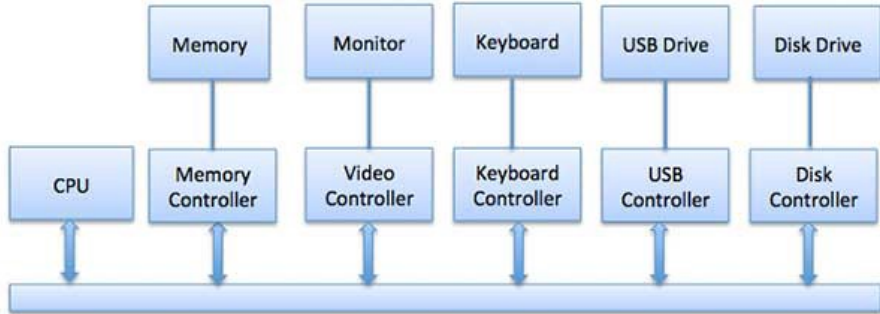


- ▶ Çok sayıda işlemin aynı anda RAM de yer işgal etmesi sınırlı RAM kapasitesine sahip bilgisayar sistemlerinde performans düşüşüne sebep olacaktır.
- ▶ Bu durumda performansı artırmak için **sanal hafıza** (**virtual memory**) olarak adlandırılan hafıza yönetim tekniğinden yararlanılır.
- ▶ Bu teknik 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.

