7

Planlama: Giriş

Şimdiye kadar çalışan süreçlerin düşük seviyeli **mekanizmaları** (örn. içerik değiştirme) açık olmalıdır; değillerse, bir veya iki bölüm geriye gidin ve bu şeylerin nasıl çalıştığına ilişkin açıklamayı tekrar okuyun. Ancak, bir işletim sistemi planlayıcısının kullandığı üst düzey **politikaları** henüz anlamadık. Şimdi, çeşitli zeki ve çalışkan insanların yıllar içinde geliştirdikleri bir dizi **planlama politikasını** (bazen **disiplinler** olarak adlandırılır) sunarak tam da bunu yapacağız.

Aslında programlamanın kökenleri, bilgisayar sistemlerinden önceye dayanmakta; erken yaklaşımlar operasyon yönetimi alanından alındı ve bilgisayarlara uygulandı. Bu gerçek şaşırtıcı olmamalı: montaj hatları ve diğer birçok insan çabası da planlama gerektirir ve lazer benzeri bir verimlilik arzusu da dahil olmak üzere aynı endişelerin çoğu burada da mevcuttur. Ve böylece sorunumuz:

ÖNEMLİ NOKTA: PROGRAMLAMA POLİTİKASI NASIL GELİŞTİRİLİR?

Programlama politikaları hakkında düşünmek için temel bir çerçeveyi nasıl geliştirmeliyiz? Temel varsayımlar nelerdir? Hangi metrikler önemlidir? En eski bilgisayar sistemlerinde hangi temel yaklaşımlar kullanılmıştır?

## İş Yükü Varsayımları

Olası politikalar yelpazesine girmeden önce, bazen topluca **iş yükü** olarak adlandırılan, sistemde çalışan süreçler hakkında bir dizi basitleştirici varsayımda bulunalım. İş yükünü belirlemek, politika oluşturmanın kritik bir parçasıdır ve iş yükü hakkında ne kadar çok şey bilirseniz, politikanızda da o kadar ince ayar yapılabilir.

Burada yaptığımız iş yükü varsayımları çoğunlukla gerçekçi değil, ancak (şimdilik) bu sorun arz etmiyor, çünkü ilerledikçe onları gevşeteceğiz ve sonunda *(dramatik duraklama)* olarak adlandıracağımız şeyi geliştireceğiz.

1

**tam operasyonel zamanlama disiplini**1.

Sistemde çalışan ve bazen  **iş** olarak adlandırılan süreçler hakkında aşağıdaki varsayımlarda bulunacağız :

* + 1. Her iş aynı süre boyunca çalışır.
    2. Tüm işler aynı anda gelir.
    3. Bir kez başlatıldıktan sonra, her iş tamamlanana kadar çalışır.
    4. Tüm işler yalnızca CPU'yu kullanır (yani, G/Ç yapmazlar)
    5. Her işin çalışma zamanı bilinir.

Bu varsayımların çoğunun gerçekçi olmadığını söylemiştik, ancak Orwell'in *Hayvan Çiftliği'nde* [O45] bazı hayvanların diğerlerinden daha eşit olması gibi, bazı varsayımlar da bu bölümdeki diğerlerinden daha gerçekçi değildir. Partiküler olarak, her işin çalışma zamanının bilinmesi sizi rahatsız edebilir: bu, zamanlayıcıyı her şeyi bilen hale getirir, ki bu da harika olsa da (muhtemelen) yakın zamanda gerçekleşmesi muhtemel değildir .

## Zamanlama Ölçümleri

İş yükü varsayımları yapmanın ötesinde,  farklı zamanlama politikalarını karşılaştırmamızı sağlayacak bir şeye daha ihtiyacımız var: bir **zamanlama toplantısı**. Metrik, yalnızca bir şeyi ölçmek için kullandığımız  bir şeydir ve planlamada anlamlı olan birkaç farklı metrik vardır .

Ancak şimdilik, sadece tek bir metriğe sahip olarak hayatımızı da basitleştirelim: **geri dönüş süresi**. Bir işin geri dönüş süresi, işin tamamlandığı zaman eksi işin sisteme geldiği süre olarak tanımlanır . Daha resmi olarak, geri dönüş süresi *Tgeri dönüşü*:

*Tgeri dönüşü*  = T *tamamlama*  − *Tgelişi* (7.1) Çünkü şimdilik tüm işlerin aynı anda geldiğini varsaydık.

*Tgelişi* = 0 ve dolayısıyla T *geri dönüşü* =  *Ttamamlama*. Bu gerçek, yukarıda belirtilen varsayımları gevşettikçe değişecektir.

Geri dönüş süresinin, bu bölümde ana odak noktamız olacak bir performans metriği olduğunu unutmayın. Bir başka ilgi ölçütü, **Jain'in Adalet Endeksi** [J91] tarafından ölçüldüğü gibi (örneğin)  **adalettir**. Perfor-mance vefairness zamanlamada genellikle çelişkilidir; Bir zamanlayıcı, eski bol için, performansı optimize edebilir, ancak birkaç işin çalışmasını engelleme pahasına, böylece adaleti azaltır. Bu bilmece bize hayatın her zaman mükemmel olmadığını gösteriyor.

## İlk Giren İlk Çıkar (FIFO)

Uygulayabileceğimiz en temel algoritma, **İlk** **Giren İlk Çıkar** (**FIFO**) zamanlaması veya bazen **Gelen, İlk Hizmet Veren** (**FCFS)** olarak bilinir.

1 "Tam anlamıyla işleyen bir Ölüm Yıldızı" dediğiniz gibi söylediniz.

FIFO'nun bir dizi olumlu özelliği vardır: açıkça basittir ve bu nedenle uygulanması kolaydır . Ve varsayımlarımız göz önüne alındığında, oldukça iyi çalışıyor.

Birlikte hızlı bir örnek yapalım. Sisteme üç işin geldiğini hayal edin, A, B ve C, kabaca aynı anda (*Tgelişi* = 0). FIFO'nun önce bir işi koyması gerektiğinden, hepsi aynı anda gelirken, A'nın B'den sadece bir saç önce geldiğini ve C'den sadece bir saç önce geldiğini varsayalım. Bu işler için **ortalama geri dönüş süresi** ne olacak?

A B C

0 20 40 60 80 100 120

Saat

Şekil 7.1: **FIFO Basit Örneği**

Kaynak Şekil 7.1, A 10’da , B 20’de , ve C’ nin 30’da bittiğini görebilirsiniz. Böylece, üç iş için ortalama geri dönüş süresi 10+20+30 =20’dir.

3

Geri dönüş süresini hesaplamak da bu kadar kolaydır .

Şimdi varsayımlarımızdan birini rahatlatalım. Özellikle, varsayım 1 olarak rahatlayalım ve böylece artık her işin aynı süre boyunca çalıştığını varsaymayalım. FIFO şimdi nasıl performans gösteriyor? FIFO'nun kötü performans göstermesini sağlamak için ne tür bir iş yükü eksiltebilirsiniz?

*(okumaya başlamadan önce bunu düşünün ...*  *düşünmeye devam et ...*  *anladın mı?!)*

Muhtemelen bunu şimdiye kadar çözdünüz , ancak her ihtimale karşı, farklı uzunluklardaki işlerin FIFO planlaması için nasıl sorunlara yol açabileceğini göstermek için bir örnek yapalım. Özellikle, yine üç iş (A, B ve C) olarak varsayalım, ancak bu sefer A 100 saniye boyunca çalışırken, B ve C her biri 10 saniye boyunca çalışır.

A B C

0 20 40 60 80 100 120

Saat

Şekil 7.2: **FIFO Neden O Kadar Harika Değil**

Şekil 7.2’de gördüğünüz gibi, İş A, B veya C çalışma şansı bile bulamadan önce tam 100 saniye boyunca çalışır. Bu nedenle, sistem için ortalama geri dönüş süresi yüksektir: a ağrılı 110 Saniye ( 100+110+120 = 110). Bu soruna genel olarak konvoy etkisi [B+79] adı verilir, burada bir kaynağın görece kısa potansiyel tüketicileri

3

İPUCU: SJF PRENSİBİ

Önce En Kısa İş, müşteri başına algılanan geri dönüş süresinin (veya bizim durumumuzda bir işin) önemli olduğu herhangi bir sisteme uygulanabilecek genel bir zamanlama ilkesini temsil eder. Beklediğiniz herhangi bir sırayı düşünün: söz konusu kuruluş müşteri memnuniyetini önemsiyorsa, SJF'yi dikkate almış olmaları muhtemeldir . Örneğin , marketler, satın almak için yalnızca birkaç şeyi olan müşterilerin , yaklaşmakta olan bir nükleer kışa hazırlanan ailenin arkasında sıkışıp kalmamalarını sağlamak için "on ürün veya daha az" satırına sahiptir.

ağır sıklet bir kaynak tüketicisinin arkasında sıraya girer. Bu zamanlama senaryosu size bir markette tek bir satırı ve karşınızdaki kişiyi erzak dolu üç sepet ve bir çek defteri ile gördüğünüzde nasıl hissettiğinizi hatırlatabilir; bir süre olacak 2.

Peki ne yapmalıyız? Farklı süreler boyunca çalışan yeni iş gerçekliğimizle başa çıkmak için nasıl daha iyi bir algoritma geliştirebiliriz? Önce bir düşünün; sonra okumaya devam edin.

## Önce En Kısa İş (SJF)

Çok basit bir yaklaşımın bu sorunu çözdüğü ortaya çıktı; aslında yöneylem araştırmasından [C54, PV56] çalınan ve bilgisayar sistemlerindeki işlerin programlanmasına uygulanan bir fikirdir. Bu yeni zamanlama disiplini **Önce En Kısa İş (SJF**) olarak bilinir ve politikayı oldukça eksiksiz bir şekilde tanımladığı için adın hatırlanması kolay olmalıdır: önce en kısa işi , sonra bir sonraki en kısa işi çalıştırır vb.

B C A

0 20 40 60 80 100 120

Saat

Şekil 7.3: **SJF Basit Örnek**

Yukarıdaki örneğimizi ele alalım, ancak programlama politikamız olarak SJF ile. Şekil 7.3, A, B ve C'yi çalıştırmanın sonuçlarını göstermektedir. Umuyoruz ki bu diyagram, ortalama geri dönüş süresi açısından SJF'nin neden daha iyi performans gösterdiğini açıkça ortaya koymaktadır. SJF, B ve C'yi A'dan önce çalıştırarak ortalama geri dönüşü 110 saniyeden 50 saniyeye düşürür ( 10+20+120 = 50), iki kat daha fazla iyileştirme.

3

Bu durumda önerilen eylem: ya hızla farklı bir hatta geçin ya da uzun, derin ve rahatlatıcı bir nefes alın. Bu doğru, nefes al, nefes ver. İyi olacak, endişelenme..

ÖNCELİKLİ PROGRAMLAYICILAR

Toplu işlemin eski günlerinde, bir dizi **önleyici olmayan programlayıcılar**  geliştirildi; Bu tür sistemler, yeni bir işin çalıştırılıp çalıştırılmayacağını düşünmeden önce her işi tamamlanana kadar çalıştırırdı. Hemen hemen tüm modern şövalyeler **önlüdür** ve bir süreci çalıştırmak için diğerini çalıştırmak için çalışmasını durdurmaya oldukça isteklidir . Bu, zamanlayıcının daha önce öğrendiğimiz mekanizmaları kullandığı anlamına gelir; Özellikle, zamanlayıcı bir **bağlam anahtarı** gerçekleştirebilir, çalışan bir işlemi geçici olarak durdurabilir ve diğerini devam ettirebilir (veya başlatabilir).

Aslında, aynı anda gelen işlerle ilgili varsayımlarımız göz önüne alındığında , SJF'nin gerçekten **de en uygun**  zamanlama algoritması olduğunu kanıtlayabiliriz. Her nasılsa, teori veya yöneylem araştırması değil, bir sistem sınıfındasınız; hiçbir kanıta izin verilmez.

Böylece SJF ile zamanlama konusunda iyi bir yaklaşıma ulaşıyoruz, ancak varsayımlarımız hala oldukça gerçekçi değil. Bir başkasını rahatlatalım. Özellikle , varsayım 2'yi hedefleyebiliriz ve şimdi işlerin bir kerede değil, herhangi bir zamanda gelebileceğini varsayabiliriz. Bu ne gibi sorunlara yol açar?

*(Düşünmek için* başka bir *duraklama ...*  düşünüyor  *musun?*  *Hadi, yapabilirsin)*

Burada sorunu bir örnekle tekrar örneklendirebiliriz. Bu kez, A'nın t = 0'a ulaştığını ve 100 saniye boyunca çalışması gerektiğini, B ve C'nin ise *t*  =  10'a ulaştığını ve her birinin 10 saniye boyunca çalışması gerektiğini varsayalım. Saf SJF ile, Şekil 7.4'te görülen programı elde ederiz.

[B,C geliyor]

A

B C

0 20 40 60 80 100 120

Saat

Şekil 7.4: **B ve C'den Geç Gelenlerle SJF**

Şekilden de görebileceğiniz gibi, B ve C, A'dan kısa bir süre sonra gelmelerine rağmen, yine de A'nın tamamlanmasını beklemek zorunda kalıyorlar ve bu nedenle aynı konvoy sorununu yaşıyorlar. Bu üç iş için ortalama geri dönüş süresi 103,33 saniyedir. ( 100+(110−10)+(120−10) ). Bir planlayıcı ne işe yarar?

3

## Önce En Kısa Tamamlanma Süresi (STCF)

Bu endişeyi gidermek için, varsayım 3'ü (işlerin tamamlanması için çalışması gerektiğini) gevşetmemiz gerekiyor , bu yüzden bunu yapalım. Ayrıca zamanlayıcının kendisinde bazı makinelere ihtiyacımız var. Tahmin edebileceğiniz gibi, zamanlayıcı kesintileri ve bağlam değiştirme ile ilgili önceki tartışmalarımız göz önüne alındığında, zamanlayıcı şunları yapabilir:

[B,C geliyor]

A B C

A

0 20 40 60 80 100 120

Saat

Şekil 7.5: **STCF Basit Örnek**

B ve C geldiğinde kesinlikle başka bir şey yapın: A işini önleyebilir ve başka bir işi yürütmeye karar verebilir, belki de daha sonra A'ya devam edebilir. Meydan okumamızla SJF,  **önleyici olmayan** bir zamanlayıcıdır ve bu nedenle yukarıda açıklanan sorunlardan muzdariptir.

Neyse ki, tam olarak bunu yapan bir zamanlayıcı var: SJF'ye En Kısa Tamamlanma Süresi İlk (**STCF**) veya  **İlk**  **Önce Önleyici En Kısa İş** (  **PSJF**) zamanlayıcısı [CK68] olarak bilinen önlem ekleyin. Sisteme her yeni iş girdiğinde, STCF zamanlayıcısı yeniden ana işlerden hangisinin (yeni iş dahil) en az zamana sahip olduğunu belirler ve bunu zamanlar. Bu nedenle, örneğimizde, STCF A'yı önleyecek ve B ve C'yi tamamlamak için çalıştıracaktır; Sadece bittiğinde A'nın kalan süresi planlanacaktır. Şekil 7.5'te bir örnek gösterilmektedir.

Sonuç, çok daha iyi bir ortalama geri dönüş süresidir: 50 saniye

( (120−0)+(20−10)+(30−10) ). Ve daha önce olduğu gibi, yeni varsayımlarımız göz önüne alındığında, STCF kanıtlanabilir şekilde optimaldir; Tüm işler aynı anda geliyorsa SJF'nin optimal olduğu göz önüne alındığında, muhtemelen STCF'nin optimalliğinin ardındaki sezgiyi görebilmeniz gerekir.

3

## Yeni Bir Metrik: Yanıt Süresi

Bu nedenle, iş uzunluklarını bilseydik ve bu işlerin CPU'yu kullandığını ve tek metriğimizin geri dönüş süresi olduğunu bilseydik , STCF harika bir politika olurdu. Aslında, bir dizi erken toplu hesaplama sistemi için, bu tür zamanlama algoritmaları bir anlam ifade ediyordu. Ancak, zaman paylaşımlı makinelerin piyasaya sürülmesi tüm bunları değiştirdi. Artık kullanıcılar bir terminalde oturacak ve etkileşimli performansı sistemden de alacaklardı. Ve böylece, yeni bir metrik doğdu: **tepki süresi**.

Yanıt süresini, işin bir araca ulaştığı andan itibaren geçen süre olarak tanımlıyoruz.

sistem ilk kez programlandığı zaman 3. Daha resmi olarak:

*Tyanıtı*  = T *firstrun* − *Tarrival* (7.2)

3 Bazıları bunu biraz farklı tanımlar, örneğin, işin bir tür "yanıt" üretene kadar geçen süreyi de dahil etmek; tanımımız, esasen işin anında bir yanıt ürettiğini varsayarsak , bunun en iyi versiyonudur .

A B C

0 5 10 15 20 25 30

Saat

Şekil 7.6: **SJF Tekrar ( Yanıt Süresi Açısından Kötü )**

ABCABCABCABCABC

0 5 10 15 20 25 30

Saat

Şekil 7.7: **Round Robin (Yanıt Süresi İçin İyi)**

Örneğin, Şekil 7.5'teki programa sahip olsaydık (A 0 zamanında ve B ve C 10 zamanında geldi), her işin yanıt süresi aşağıdaki gibidir: A işi için 0, B için 0 ve C için 10 (ortalama: 3.33).

Düşündüğünüz gibi, STCF ve ilgili disiplinler yanıt süresi için kısmen iyi değildir. Örneğin , üç iş aynı anda gelirse, üçüncü işin yalnızca bir kez  zamanlanmadan önce önceki iki işin  *tamamen* çalışmasını beklemesi gerekir. Geri dönüş süresi için harika olsa da, bu yaklaşım yanıt süresi ve etkileşim için oldukça kötüdür. Gerçekte, bir terminalde oturduğunuzu, yazdığınızı ve sistemden bir yanıt görmek için 10 saniye beklemek zorunda kaldığınızı hayal edin , çünkü başka bir iş önünüzde planlandı: çok hoş değil.

Bu nedenle, başka bir sorunla karşı karşıyayız: yanıt süresine duyarlı bir zamanlayıcıyı nasıl oluşturabiliriz?

## Yuvarlak Robin

Bu sorunu çözmek için, klasik olarak **Round-Robin (RR)**  zamanlaması [K64] olarak adlandırılan yeni bir zamanlama algoritması sunacağız. Temel fikir basittir: RR, işleri tamamlanana kadar çalıştırmak yerine, bir işi bir **zaman dilimi** (bazen **zamanlama kuantumu** olarak adlandırılır) için çalıştırır ve ardındanes çalıştırma kuyruğundaki bir sonraki işe geçer. İşler bitene kadar bunu tekrar tekrar yapar. Bu nedenle, RR bazen **zaman dilimleme** olarak adlandırılır. Bir zaman diliminin uzunluğunun, zamanlayıcı-kesme süresinin bir katı olması gerektiğini unutmayın; bu nedenle, zamanlayıcı her 10 milisaniyede bir kesilirse, zaman dilimi 10, 20 veya 10 ms'nin başka bir katı olabilir .

RR'yi daha ayrıntılı olarak anlamak için bir örneğe bakalım. A, B ve C olmak üzere üç işin sisteme aynı anda geldiğini ve

İPUCU: Amortisman, MALİYETLERİ DÜŞÜREBİLİR

Genel **amortisman**  tekniği, bazı operasyonlar için sabit bir maliyet olduğunda sistemlerde yaygın olarak kullanılır . Bu maliyete daha az sıklıkta maruz kalarak (yani, işlemi daha az kez gerçekleştirerek), sisteme toplam maliyet azalır. Örneğin, zaman dilimi 10 ms'ye ayarlanırsa ve bağlam değiştirme maliyeti 1 ms ise, zamanın kabaca %10'u bağlam geçişi için harcanır ve bu nedenle boşa harcanır. Bu maliyeti amortismana tabi tutmak istiyorsak, zaman dilimini örneğin 100 ms'ye yükseltebiliriz. bu durumda, zamanın% 1'inden azı bağlam değiştirmek için harcanır ve böylece zaman dilimleme maliyeti *amortismana*  tabi tutulur.

her biri 5 saniye çalışmak istiyor. Bir SJF zamanlayıcısı, başka bir işi çalıştırmadan önce letion'ı tamamlamak için her işi çalıştırır (Şekil 7.6). Buna karşılık, 1 saniyelik bir zaman dilimine sahip RR, işler arasında hızlı bir şekilde geçiş yapar (Şekil 7.7).

RR'nin ortalama yanıt süresi 1'dir : 0+1+2 = ; SJF için , ortalama yanıt süresü: 0+5+10/3 = 5’dir.

3

3

Gördüğünüz gibi, zaman diliminin uzunluğu RR için kritik öneme sahiptir. Ne kadar kısa olursa, yanıt süresi metriği altındaki RR performansı o kadar iyi olur. Bununla birlikte, zaman dilimini çok kısa yapmak sorunludur: aniden bağlam değiştirmenin maliyeti tüm performansa hakim olacaktır. Bu nedenle, zaman diliminin uzunluğuna karar vermek, bir sistem imzalayana bir takas sunar ve bunu yapmadan anahtarlama maliyetini **amorti** etmek için yeterince uzun hale getirir . o kadar uzun süre ki sistem artık yanıt vermiyor.

Bağlam değiştirme maliyetinin yalnızca birkaç kaydı kaydetme ve geri yükleme işletim sistemi eylemlerinden kaynaklanmadığını unutmayın . Programlar çalıştığında, CPU önbelleklerinde, TLB'lerde, dal tahmincilerinde ve diğer yonga üstü donanımlarda büyük miktarda durum oluştururlar. Başka bir işe geçmek, bu durumun yıkanmasına ve şu anda çalışmakta olan işle ilgili yeni durumun getirilmesine neden olur, bu da gözle görülür bir performans maliyeti [MB91] belirleyebilir.

RR, makul bir zaman dilimi ile, bu nedenle re-sponse zaman tek metriğimizse, mükemmel bir zamanlayıcıdır. Peki ya eski arkadaşımızın geri dönüş zamanı? Yukarıdaki örneğimize tekrar bakalım. Her biri 5 saniyelik çalışma sürelerine sahip A, B ve C aynı anda gelir ve RR (uzun) 1 saniyelik bir zaman dilimine sahip zamanlayıcıdır . Yukarıdaki resimden A'nın 13'te, B'nin 14'te ve C'nin 15'te ortalama 14 ile bittiğini görebiliriz . Oldukça korkunç!

Öyleyse , geri dönüş süresi metriğimizse, RR'nin gerçekten  *de en kötü* politikalardan biri olması şaşırtıcı değildir . Sezgisel olarak, bu mantıklı olmalıdır: RR'nin yaptığı şey, bir sonrakine geçmeden önce her işi yalnızca kısa bir süre çalıştırarak, her işi olabildiğince uzatmaktır. Geri dönüş süresi sadece işler bittiğinde umursadığından , RR neredeyse kötümserdir, çoğu durumda basit FIFO'dan bile daha kötüdür.

Daha genel olarak,  **adil** olan, yani CPU'yu aktif işlemler arasında küçük bir zaman ölçeğinde eşit olarak bölen herhangi bir politika (RR gibi ), geri dönüş süresi gibi metriklerde kötü performans gösterecektir. Aslında, bu doğal bir ödünleşimdir: haksız olmaya istekliyseniz, tamamlanması için daha kısa işler çalıştırabilirsiniz, ancak yanıt süresi pahasına; bunun yerine adalete değer veriyorsanız,

İPUCU: ÖRTÜŞME, DAHA YÜKSEK KULLANIMI SAĞLAR

Mümkün olduğunda, sistemlerin kullanımını en üst düzeye çıkarmak için üst üste binme işlemleri . Çakışma, disk G/Ç'sini oluştururken veya uzak makinelere mesaj gönderirken de dahil olmak üzere birçok farklı alanda yararlıdır; Her iki durumda da, işlemi başlatmak ve ardından diğer işlere geçmek iyi bir fikirdir ve sistemin genel kullanımını ve verimliliğini artırır.

yanıt süresi düşürülür, ancak geri dönüş süresi pahasına. Bu tür bir **değiş tokuş** sistemlerde yaygındır ; pastanı alıp da yiyemezsin 4. İki tür zamanlayıcı geliştirdik. İlk tür (SJF, STCF) geri dönüş süresini optimize eder, ancak yanıt süresi açısından kötüdür. İkinci tür (RR) yanıt süresini optimize eder, ancak geri dönüş için kötüdür. Ve hala gevşetilmesi gereken iki varsayımımız var: varsayım 4 (işlerin G/Ç yapmadığı) ve varsayım 5 ( her işin çalışma zamanının bilindiği).

Şimdi bu varsayımları ele alalım.

## G/Ç Ekleme

İlk önce varsayım 4'ü gevşeteceğiz - elbette tüm programlar G / Ç gerçekleştirir. Herhangi bir girdi almayan bir program düşünün: her seferinde aynı çıktıyı üretecektir. Çıktısı olmayan birini hayal edin: ormana düşen atasözü ağacıdır, onu görecek kimse yoktur; koşmuş olması önemli değil. Bir iş bir G/Ç isteği başlattığında zamanlayıcının açıkça vermesi gereken bir karar vardır , çünkü şu anda çalışan iş G/Ç sırasında CPU'yu kullanmaz ; G/Ç'nin tamamlanması beklenirken engellenir. G/Ç bir sabit disk sürücüsüne gönderilirse, sürücünün geçerli G/Ç yüküne bağlı olarak işlem birkaç milisaniye veya daha uzun süre engellenebilir . Böylece, sched-

uler muhtemelen o sırada CPU'da başka bir iş planlamalıdır.

Zamanlayıcı ayrıca G/Ç tamamlandığında bir karar vermek zorundadır. Bu gerçekleştiğinde, bir kesme oluşturulur ve işletim sistemi çalışır ve G/Ç'yi veren işlemi engellenmiş durumdan hazır duruma geri taşır. Tabii ki, bu noktada işi yürütmeye bile karar verebilir. İşletim sistemi her işi nasıl ele almalıdır?

Bu sorunu daha iyi anlamak için, her biri 50 ms CPU süresine ihtiyaç duyan A ve B olmak üzere iki işimiz olduğunu varsayalım . Bununla birlikte, bariz bir fark vardır: A 10 ms boyunca çalışır ve daha sonra bir G /Ç isteği yayınlar (burada G/Ç'lerin her birinin 10 ms aldığını varsayalım), oysa B basitçe CPU'yu 50 ms ve G/Ç gerçekleştirmez. Zamanlayıcı önce A'yı, sonra B'yi çalıştırır (Şekil 7.8).

Bir STCF zamanlayıcısı oluşturmaya çalıştığımızı varsayalım. Böyle bir zamanlayıcı, A'nın 5 adet 10 ms'lik alt işe ayrıldığı gerçeğini nasıl açıklamalıdır; 4 İnsanların  kafasını karıştıran bir söz, çünkü " Pastanı tutup da yiyemezsin" olmalıdır (ki bu çok açıktır, hayır?). Şaşırtıcı bir şekilde, bu sözle ilgili bir wikipedia sayfası var; daha da şaşırtıcı bir şekilde, [W15] okumak biraz eğlencelidir. İtalyanca'da dedikleri gibi , Avere la  *botte piena e la moglie ubriaca*  yapamazsınız*.*

A A A A B B B B B B

CPU

Disk

0 20 40 60 80100 120 140

Saat

Şekil 7.8: **Kaynakların Kötü Kullanımı**

A B A

B A B

A B A B

CPU

Disk

0 20 40 60 80100 120 140

Saat

Şekil 7.9: **Örtüşme Kaynakların Daha İyi Kullanılmasına İzin Veriyor**

B ise sadece tek bir 50 ms'lik CPU talebi mi? Açıkçası, G/Ç'nin nasıl dikkate alınacağını düşünmeden sadece bir işi ve ardından diğerini çalıştırmak çok az anlam ifade ediyor.

Yaygın bir yaklaşım, A'nın her 10 ms'lik alt işini bağımsız bir iş olarak ele almaktır. Bu nedenle , sistem başladığında, seçimi 10 ms'lik bir A mı yoksa 50 ms'lik bir B mi zamanlanacağıdır. STCF ile seçim açıktır: daha kısa olanı seçin, bu durumda A. Ardından, A'nın ilk alt işi tamamlandığında, yalnızca B kalır ve çalışmaya başlar. Daha sonra A'nın yeni bir alt işi gönderilir ve B'nin önüne geçer ve 10 ms boyunca çalışır. Bunu yapmak, başka bir işlemin G/Ç'sinin tamamlanmasını beklerken CPU'nun bir işlem tarafından kullanılmasıyla çakışmaya izin verir; böylece sistem daha iyi kullanılır (bkz. Şekil 7.9).

Ve böylece bir zamanlayıcının G/Ç'yi nasıl içerebileceğini görüyoruz. Zamanlayıcı, her CPU ani artışını bir iş olarak ele alarak, "teraktif" olan işlemlerin sık sık çalıştırılmasını sağlar. Bu etkileşimli işler G/Ç gerçekleştirirken, CPU yoğun diğer işler çalışır, böylece işlemciyi daha iyi kullanır.

## Artık Oracle Yok

G/Ç'ye temel bir yaklaşımla , nihai varsayımımıza geliyoruz: zamanlayıcının her işin uzunluğunu bildiği. Daha önce de söylediğimiz gibi, bu muhtemelen yapabileceğimiz en kötü varsayımdır. Aslında, genel amaçlı bir işletim sisteminde (önemsediklerimiz gibi), işletim sistemi genellikle her işin uzunluğu hakkında çok az şey bilir. Bu nedenle, böyle bir *a priori*  bilgi olmadan SJF / STCF gibi davranan bir yaklaşımı nasıl inşa edebiliriz? Ayrıca, RR zamanlayıcı ile gördüğümüz bazı fikirleri nasıl birleştirebiliriz, böylece yanıt süresi de oldukça iyi mi?

## Özet

Zamanlamanın arkasındaki temel fikirleri tanıttık ve iki yaklaşım ailesi geliştirdik. Birincisi, kalan en kısa işi çalıştırır ve böylece geri dönüş süresini optimize eder; ikincisi tüm işler arasında geçiş yapar ve böylece yanıt süresini optimize eder. Her ikisi de diğerinin iyi olduğu yerde kötüdür, ne yazık ki , sistemlerde yaygın olan doğal bir takas. G/Ç'yi resme nasıl dahil edebileceğimizi de gördük , ancak işletim sisteminin geleceği görememesinin temel yetersizliği sorununu hala çözemedik . Kısaca, geleceği tahmin etmek için yakın geçmişi kullanan bir zamanlayıcı oluşturarak bu sorunun üstesinden nasıl gelineceğini göreceğiz . Bu zamanlayıcı  **çok düzeyli geri bildirim kuyruğu** olarak bilinir ve bir sonraki bölümün konusudur.

# KAYNAKÇA

[B+79] “The Convoy Phenomenon” by M. Blasgen, J. Gray, M. Mitoma, T. Price. ACM Op- erating Systems Review, 13:2, April 1979. *Perhaps the first reference to convoys, which occurs in databases as well as the OS.*

[C54] “Priority Assignment in Waiting Line Problems” by A. Cobham. Journal of Operations Research, 2:70, pages 70–76, 1954. *The pioneering paper on using an SJF approach in scheduling the repair of machines.*

[K64] “Analysis of a Time-Shared Processor” by Leonard Kleinrock. Naval Research Logistics Quarterly, 11:1, pages 59–73, March 1964. *May be the first reference to the round-robin scheduling algorithm; certainly one of the first analyses of said approach to scheduling a time-shared system.*

[CK68] “Computer Scheduling Methods and their Countermeasures” by Edward G. Coffman and Leonard Kleinrock. AFIPS ’68 (Spring), April 1968. *An excellent early introduction to and analysis of a number of basic scheduling disciplines.*

[J91] “The Art of Computer Systems Performance Analysis: Techniques for Experimental De- sign, Measurement, Simulation, and Modeling” by R. Jain. Interscience, New York, April 1991. *The standard text on computer systems measurement. A great reference for your library, for sure.*

[O45] “Animal Farm” by George Orwell. Secker and Warburg (London), 1945. *A great but depressing allegorical book about power and its corruptions. Some say it is a critique of Stalin and the pre-WWII Stalin era in the U.S.S.R; we say it’s a critique of pigs.*

[PV56] “Machine Repair as a Priority Waiting-Line Problem” by Thomas E. Phipps Jr., W. R. Van Voorhis. Operations Research, 4:1, pages 76–86, February 1956. *Follow-on work that gen- eralizes the SJF approach to machine repair from Cobham’s original work; also postulates the utility of an STCF approach in such an environment. Specifically, “There are certain types of repair work, ... involving much dismantling and covering the floor with nuts and bolts, which certainly should not be interrupted once undertaken; in other cases it would be inadvisable to continue work on a long job if one or more short ones became available (p.81).”*

[MB91] “The effect of context switches on cache performance” by Jeffrey C. Mogul, Anita Borg. ASPLOS, 1991. *A nice study on how cache performance can be affected by context switching; less of an issue in today’s systems where processors issue billions of instructions per second but context-switches still happen in the millisecond time range.*

[W15] “You can’t have your cake and eat it” by Authors: Unknown.. Wikipedia (as of Decem- ber 2015). <http://en.wikipedia.org/wiki/You>can’t have your cake and eat it. *The best part of this page is reading all the similar idioms from other languages. In Tamil, you can’t “have both the moustache and drink the soup.”*

# Ödev (Simülasyon)

Scheduler.py adlı bu program, yanıt süresi, geri dönüş süresi ve toplam bekleme süresi gibi zamanlama ölçütleri altında farklı planlayıcıların nasıl performans gösterdiğini görmenizi sağlar. Ayrıntılar için README'ye bakın

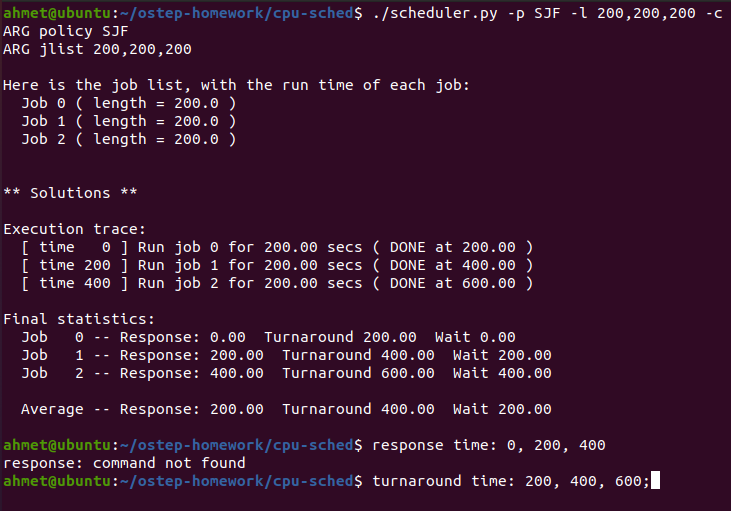
**Soru**

* + 1. SJF ve FIFO zamanlayıcılarıyla 200 uzunluğundaki üç işi çalıştırırken yanıt süresini ve geri dönüş süresini hesaplayın.

$ ./scheduler.py -p SJF -l 200,200,200 -c

response time: 0, 200, 400

turnaround time: 200, 400, 600

****

$ ./scheduler.py -p FIFO -l 200,200,200 -c

response time: 0, 200, 400

turnaround time: 200, 400, 600

metin içeren bir resim

Açıklama otomatik olarak oluşturuldu

2-Şimdi aynısını yapın, ancak farklı uzunluklardaki işlerle: 100, 200

ve 300.

./scheduler.py -p SJF -l 100,200,300 -c

response time: 0, 100, 300

turnaround time: 100, 300, 600

metin içeren bir resim

Açıklama otomatik olarak oluşturuldu

./scheduler.py -p FIFO -l 100,200,300 -c

response time: 0, 100, 300

turnaround time: 100, 300, 600

metin içeren bir resim

Açıklama otomatik olarak oluşturuldu

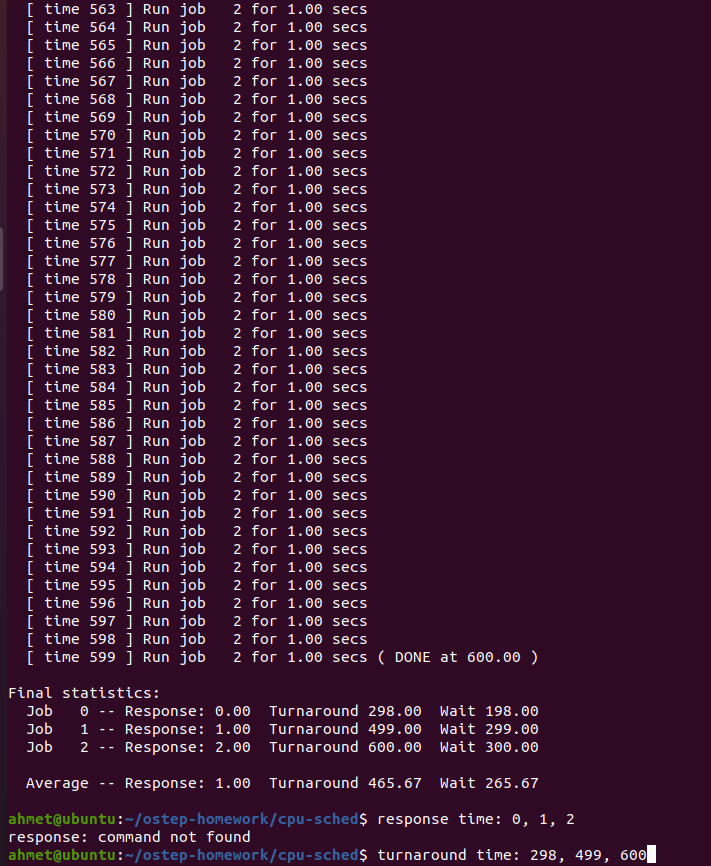
3.Şimdi aynısını yapın , ancak RR zamanlayıcısı ve 1'lik bir zaman dilimi ile de yapın .

./scheduler.py -p RR -q 1 -l 100,200,300 -c

response time: 0, 1, 2

metin içeren bir resim

Açıklama otomatik olarak oluşturulduturnaround time: 298, 499, 600



4. SJF, ne tür iş yükleri için FIFO ile aynı geri dönüş sürelerini sunar?

İşler, uzunluğa göre artan sıradadır.

5. SJF ne tür iş yükleri ve kuantum uzunlukları için RR ile aynı yanıt sürelerini sunar?

İşlerin uzunluğu aynıdır ve kuantum uzunluğu iş uzunluğuna eşittir.

6. İş süreleri arttıkça SJF ile yanıt süresine ne olur? Simülatörü trendi göstermek için kullanabilir misiniz?

metin içeren bir resim

Açıklama otomatik olarak oluşturuldu Yanıt süresi artacaktır.

metin içeren bir resim

Açıklama otomatik olarak oluşturuldu

metin içeren bir resim

Açıklama otomatik olarak oluşturuldu

7. Kuantum uzunlukları arttıkça RR ile yanıt süresine ne olur? N iş verildiğinde en kötü durum yanıt süresini veren bir denklem yazabilir misiniz?

Yanıt süresi artacaktır. n'inci işin yanıt süresi = (n - 1) \* q Ortalama yanıt süresi = (n - 1) \* q / 2