

İşletim Sistemleri

Process Senkronizasyonu

Dr. Öğr. Üyesi Ertan Bütün

Bu dersin içeriği hazırlanırken Operating System Concepts (Silberschatz, Galvin and Gagne) kitabı ve Prof. Dr. M. Ali Akcayol'un (Gazi Üniversitesi Bilgisayar Mühendisliği Bölümü) ders sunumlarından faydalanılmıştır.

<https://codex.cs.yale.edu/avi/os-book/OS9/slide-dir/index.html>

<http://w3.gazi.edu.tr/~akcayol/BMOS.htm>

- **Process Synchronization**
- The Critical-Section Problem
- Peterson's Solution
- Synchronization Hardware
- Mutex Locks
- Semaphores
- Monitors
- Alternative Approaches



Process Synchronization

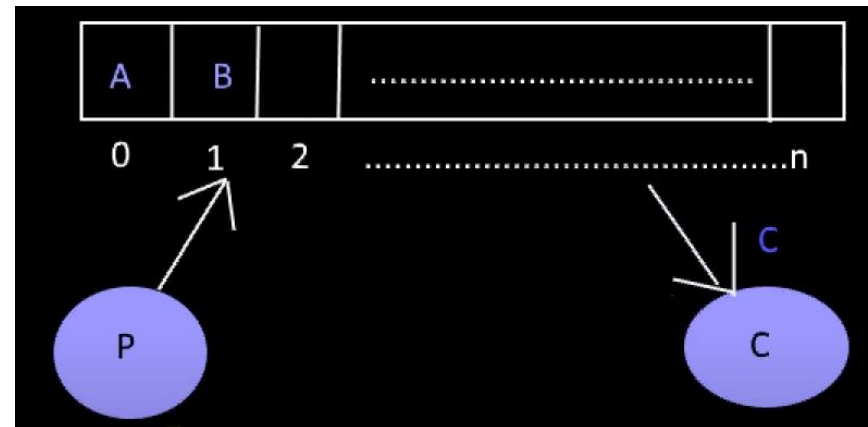
- **Cooperating process**'ler diğer process'leri etkilerler veya diğer process'lerden etkilenirler.
- Cooperating process'ler paylaşılan hafıza alanıyla veya dosya sistemleri ile veri paylaşımı yaparlar.
- **Paylaşılan veriye eşzamanlı erişim tutarsızlık problemlerine yol açabilir.**
- Paylaşılan veri üzerinde işlem yapan process'ler arasında veriye erişimin yönetilmesi gereklidir.

Process Synchronization

- **producer-consumer** problemi ortak paylaşılan veriler olduğu durumlarda process'lerin senkronize olmaları gerektiğine bir örnektir.
- shared memory yöntemi ile producer ve consumer tarafından paylaşılan bir bounded buffer kullanılarak **producer-consumer** problemine çözüm önerilebilir.
- Önerilecek iyi bir çözüm aşağıdaki üç özelliği sağlamalıdır:
 1. Overflow
 2. Underflow

Bu iki koşul buffer'ın eleman sayısını tutan ortak erişilebilen bir değişkenin (count) kontrol edilmesiyle kolaylıkla sağlanır.

 3. Mutual exclusion - buffer'e aynı anda yalnızca bir producer veya consumer erişebilmeli, üzerinde değişiklik yapabilmelidir.



Process Synchronization

- Processler dersinde shared memory yöntemi kullanılarak verilen producer-consumer problem çözümünü hatırlayalım:

```
while (true) {  
    /* produce an item in next_produced */  
  
    while (counter == BUFFER_SIZE)  
        ; /* do nothing */  
  
    buffer[in] = next_produced;  
    in = (in + 1) % BUFFER_SIZE;  
    counter++;  
}
```

Yeni eleman eklendi.

```
while (true) {  
    while (counter == 0)  
        ; /* do nothing */  
  
    next_consumed = buffer[out];  
    out = (out + 1) % BUFFER_SIZE;  
    counter--;  
  
    /* consume the item in next_consumed */  
}
```

Bir eleman alındı.

- counter** değişkeninin değeri buffer'a yeni eleman eklendiğinde artmakta, eleman alındığında azalmaktadır.

Process Synchronization

```
while (true) {  
    /* produce an item in next_produced */  
  
    while (counter == BUFFER_SIZE)  
        ; /* do nothing */  
  
    buffer[in] = next_produced;  
    in = (in + 1) % BUFFER_SIZE;  
    counter++;  
}
```

```
while (true) {  
    while (counter == 0)  
        ; /* do nothing */  
  
    next_consumed = buffer[out];  
    out = (out + 1) % BUFFER_SIZE;  
    counter--;  
  
    /* consume the item in next_consumed */  
}
```

- producer ve consumer kısımları farklı zamanlarda doğru çalışsa da eşzamanlı doğru çalışamayabilirler.
- **counter=5** iken **counter++** ve **counter--** komutlarının aynı anda çalıştığını düşünelim.
- Farklı zaman aralıklarında çalışmış olsalardı **counter=5** olacaktı.



Process Synchronization

- **counter++** için makine komutları aşağıdaki gibi olabilir.

```
register1 = counter  
register1 = register1 + 1  
counter = register1
```

- **counter--** için makine komutları aşağıdaki gibi olabilir.

```
register2 = counter  
register2 = register2 - 1  
counter = register2
```

- *register₁* ve *register₂* aynı (AC) veya farklı register olabilir.

Process Synchronization

- **counter++** ve **counter--** işlemlerinin eşzamanlı olarak yürütülmesi (concurrent execution), önceki slaytta sunulan düşük düzeyli ifadelerin rasgele sırayla araya eklendiği sıralı bir yürütmeye eşdeğerdir.

T_0 :	producer	execute	$register_1 = counter$	$\{register_1 = 5\}$
T_1 :	producer	execute	$register_1 = register_1 + 1$	$\{register_1 = 6\}$
T_2 :	consumer	execute	$register_2 = counter$	$\{register_2 = 5\}$
T_3 :	consumer	execute	$register_2 = register_2 - 1$	$\{register_2 = 4\}$
T_4 :	producer	execute	$counter = register_1$	$\{counter = 6\}$
T_5 :	consumer	execute	$counter = register_2$	$\{counter = 4\}$

- Yukarıdaki sırada buffer'daki eleman sayısı 4 olarak görülür, ancak gerçekte buffer'daki eleman 5 tanedir.
- T_4 ile T_5 yer değiştirirse buffer'daki eleman sayısı 6 olarak görülecektir.
- İki process **counter** değişkeni üzerinde eş zamanlı(concurrently) işlem yaptığından tutarsız sonuçlar olabilmektedir.



Process Synchronization

- Birden çok processin aynı verilere eşzamanlı olarak erişip değiştirdiği ve bu veriler üzerinde hesaplanacak sonucun erişimin gerçekleştiği sıraya bağlı olduğu duruma **race condition** denir.
- Önceki slayttaki **race condition** durumuna düşmemek için, bir seferde yalnızca bir processin **counter** değişkenini değiştirebildiğinden emin olmamız gerekir. **Böyle bir garanti verebilmek için processler senkronize edilmelidir. (process synchronization)**
- Verilen örnekteki gibi durumlar işletim sistemlerinde sıklıkla meydana gelir. Multicore sistemlerin getirdiği avantajlarla multithreaded uygulamalar geliştirmek önemli hale gelmiştir. Bu tür uygulamalarda veri paylaşan birkaç threadin farklı işlemci çekirdeklerinde paralel çalışması kuvvetle muhtemeldir.
 - Bu tür işlemlerden kaynaklanan herhangi bir değişiklik birbirini etkilememelidir.

- Process Synchronization
- **The Critical-Section Problem**
- Peterson's Solution
- Synchronization Hardware
- Mutex Locks
- Semaphores
- Monitors
- Alternative Approaches

The Critical-Section Problem

- Bu bölümde **critical section** problemi tartışılarak **process senkronizasyonu** ele alınacaktır.
- Bir sistem, n tane process'e $\{P_0, P_1, \dots, P_{n-1}\}$ sahip olsun.
- Her processin, en az bir başka processle paylaşılan verilere erişebildiği ve bunları güncellediği **critical section** adı verilen bir kod bölümü vardır.

do {

entry section

critical section

exit section

remainder section

} while (true);



The Critical-Section Problem

- Sistemin önemli özelliği, bir process kendi **critical section'ında** yürütülürken diğer processlerin **critical section'ında yürütülmesine izin verilmemesidir.**
- Yani aynı anda iki process **critical section'ında** çalıştırmamalıdır.
- **Critical-section problemi,** processlerin paylaştıkları verileri senkronize bir şekilde kullanabilecekleri bir protokol tasarlama problemidir.

```
do {  
    entry section  
    critical section  
    exit section  
    remainder section  
} while (true);
```

The Critical-Section Problem

- Kullanılan protokoller ile her process critical sectiona girmek için izin istemektedir.
- İzin için kullanılacak kod bölümüne **entry section** denir, critical sectionın ardından **exit section** gelebilir, kalan koda **remainder section** denir.
- P_i processinin genel yapısı:

```
do {  
    entry section  
    critical section  
    exit section  
    remainder section  
} while (true);
```



Algorithm for Process P_i

```
do {
```

```
    while (turn == j);
```

```
        critical section
```

```
    turn = j;
```

```
        remainder section
```

```
} while (true);
```

Solution to Critical-Section Problem

- The Critical-Section problemi için önerilen bir çözüm aşağıdaki üç gereksinimi sağlamak zorundadır:
 - **Mutual exclusion (karşılıklı dışlama):** Bir P_i process'i critical sectionda yürütülüyorsa diğer processlerin hiçbirisi critical sectionda olamaz.
 - **Progress (ilerleme):** Hiçbir process critical sectionda (CS) çalışmıyorsa ve birden fazla process critical sectiona girmek istiyorsa bir sonraki CS'ye girecek processin seçimi süresiz olarak ertelenemez.
 - **Bounded waiting (sınırlı bekleme):** Bir process CS'ye girmek için istekte bulunduktan sonra diğer processlerin bu processten önce CS'yi kaç kez ele geçirebileceği sayıda bir limit olmalıdır. İstekte bulunan process CS'ye girmek için en fazla bu limit kadar beklemelidir, daha sonra CS'ye girebilmelidir.
- Sonraki slaytlarda verilen CS problemi çözümlerinde
 - Her processin sıfırdan farklı bir hızda yürütüldüğü varsayılmıştır.
 - Bununla birlikte, n tane processin göreceli hızına ilişkin hiçbir varsayımda bulunulmamıştır.



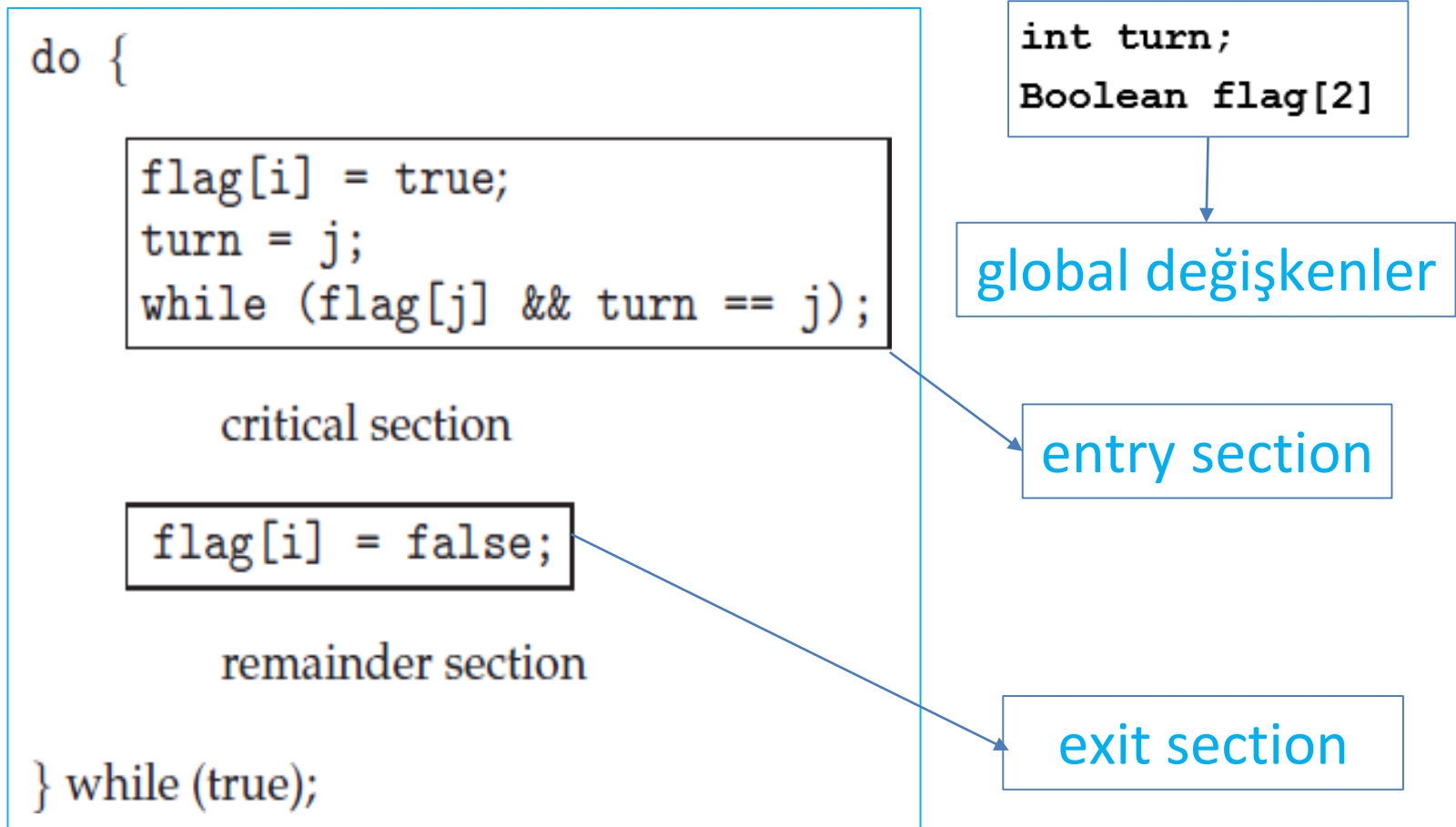
Critical-Section Handling in OS

- Critical section yönetimi için işletim sistemleri açısından iki yaklaşım vardır:
 1. **Preemptive kernel:** Bir process kernel modda çalışırken yüksek öncelikli başka bir process nedeniyle yürütülmesi önlenebilir(askıya alınabilir).
 - **Race condition** söz konusu olabilir.
 - Paylaşılan kernel verilerinin **race conditiondan** arınmasını sağlamak için dikkatlice tasarlanmaları gerekir.
 2. **Nonpreemptive kernel:** Bir process kernel modda çalışırken yürütülmesinin önlenmesine/askıya alınmasına izin verilmez.
 - Kernel modundaki bir process, kernel modundan çıkana kadar veya bloke oluncaya kadar veya istemli olarak CPU'nun kontrolünü verene kadar çalışacaktır.
 - Kernelde aynı anda yalnızca bir process aktif olduğundan **race condition** söz konusu değildir.

- Process Synchronization
- The Critical-Section Problem
- **Peterson's Solution**
- Synchronization Hardware
- Mutex Locks
- Semaphores
- Monitors
- Alternative Approaches

Algorithm Peterson's Solution

- Peterson's solution, **yazılım tabanlı** critical section çözümüdür, **iki process'le** (P_i ve P_j) sınırlıdır.



Peterson's Solution

- P_0 ve P_1 process'leri için critical section çözümü:

P0	P1	flag[0]	flag[1]	turn
flag[0]=T	flag[1]=T	F	F	
turn=1	turn=0	T	F	
while(flag[1]&&	while(flag[0]&&	F	T	
turn==1) ;	turn==0)	T	T	0
		T	T	1
<div>CS</div>	<div>CS</div>			

Peterson's Solution

- P_0 ve P_1 process'leri için critical section çözümü:

P0	P1	flag[0]	flag[1]	turn
flag[0]=T	flag[1]=T	F	F	
turn=1	turn=0	T	F	
while(flag[1]&&	while(flag[0]&&	F	T	
turn==1) ;	turn==0)	T	T	0
		T	T	1
CS	CS			

Peterson's Solution

- P_0 ve P_1 process'leri için critical section çözümü:

P0	P1	flag[0]	flag[1]	turn
flag[0]=T	flag[1]=T	F	F	
turn=1	turn=0	T	F	
while(flag[1]&&	while(flag[0]&&	F	T	
turn==1) ;	turn==0) ;	T	T	0
		T	T	1
<div>CS</div>	<div>CS</div>			
flag[0]=F	flag[1]=F			

Peterson's Solution

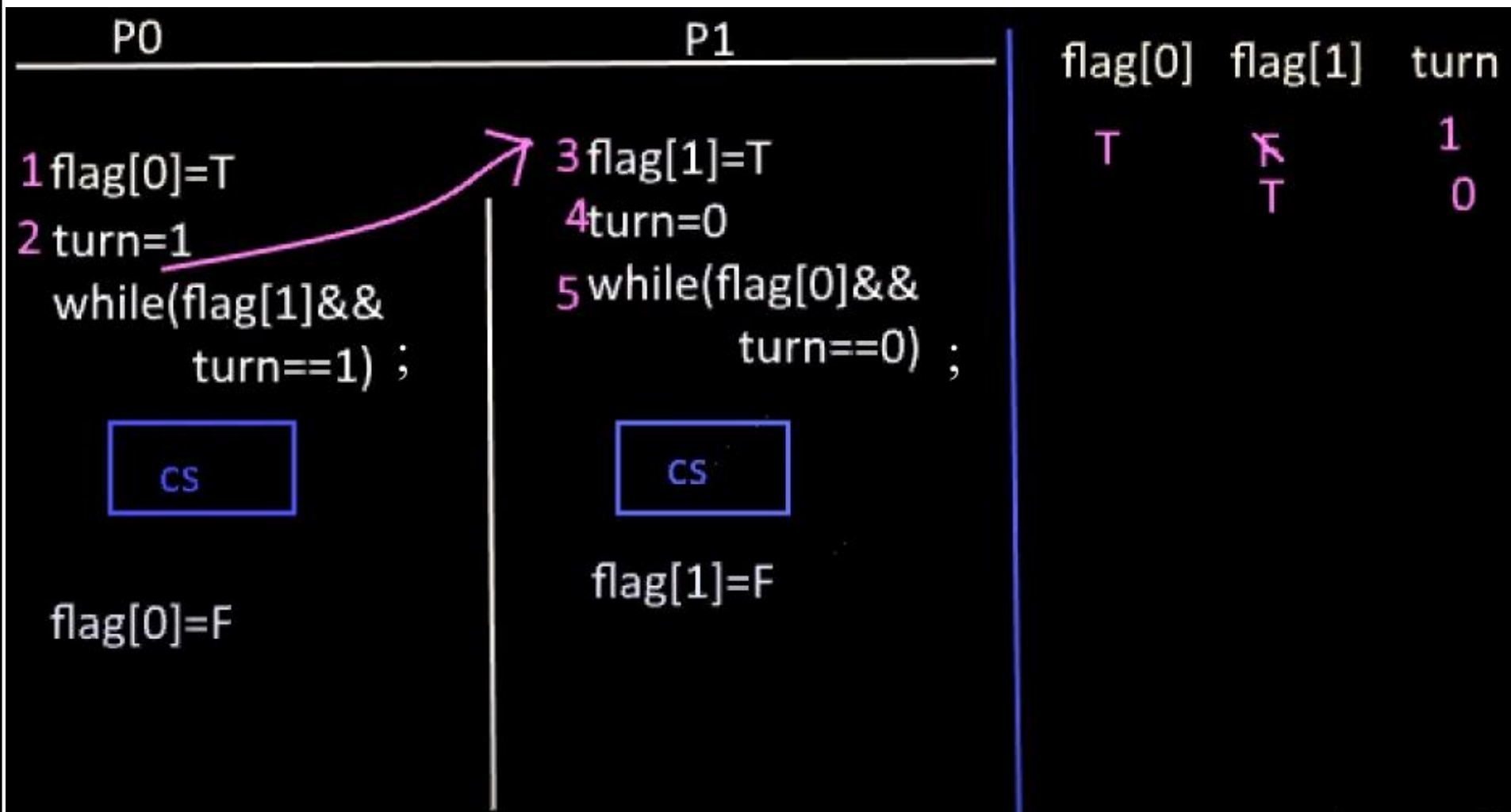
- P_0 ve P_1 process'leri için critical section çözümü:

P0	P1	flag[0]	flag[1]	turn
flag[0]=T	1 flag[1]=T	F	F	
turn=1	2 turn=0	T	F	
while(flag[1]&&	while(flag[0]&&	F	T	
turn==1) ;	+ turn==0) ;	T	T	0
		T	T	1
CS	CS			
flag[0]=F	flag[1]=F			

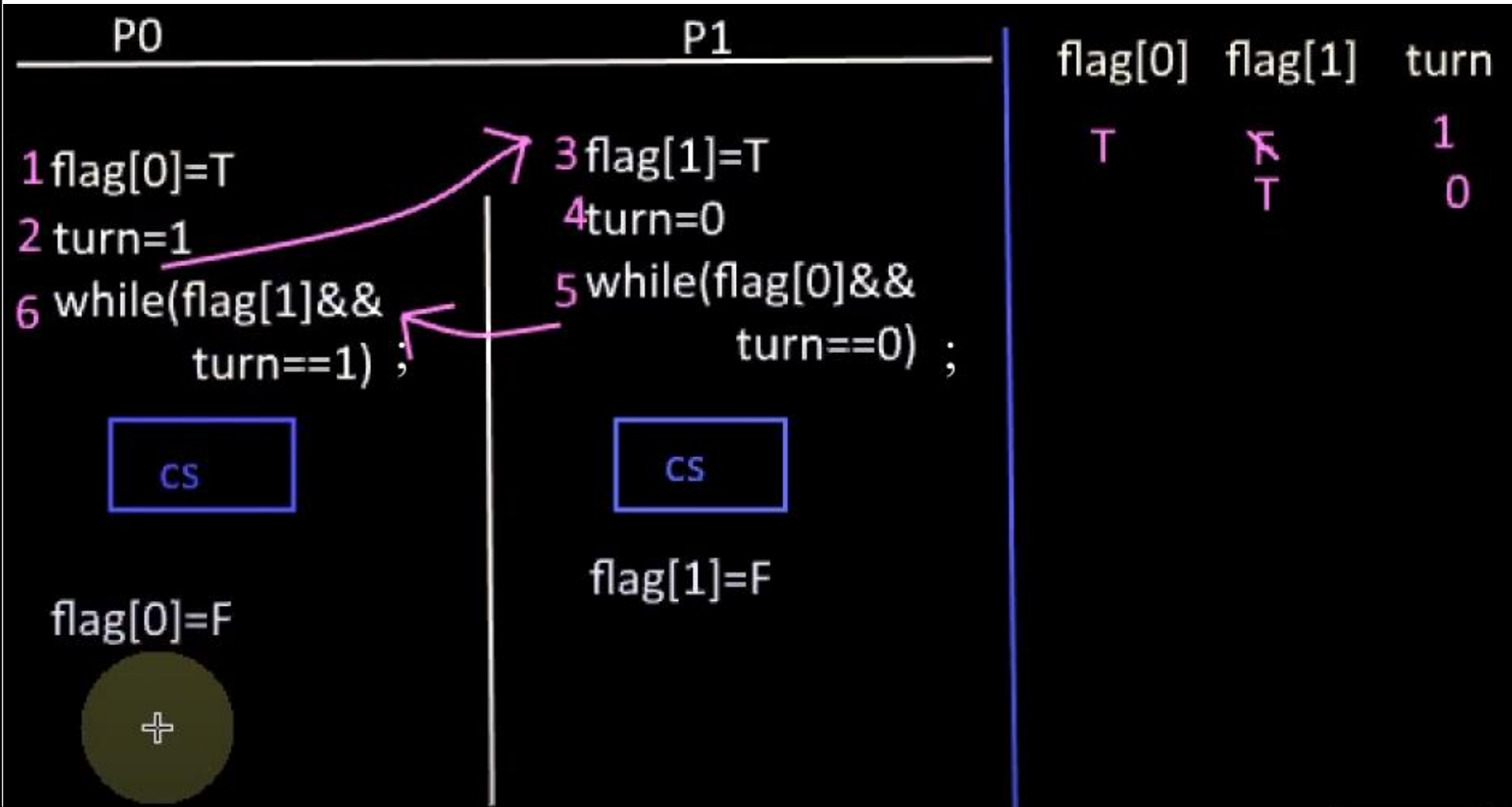
Örnek Çalıştırma 1- Peterson's Solution

P0	P1	flag[0]	flag[1]	turn
<pre>1 flag[0]=T 2 turn=1 while(flag[1]&& turn==1) ; CS flag[0]=F</pre>	<pre>flag[1]=T turn=0 while(flag[0]&& turn==0) ; CS flag[1]=F</pre>	T	F	1

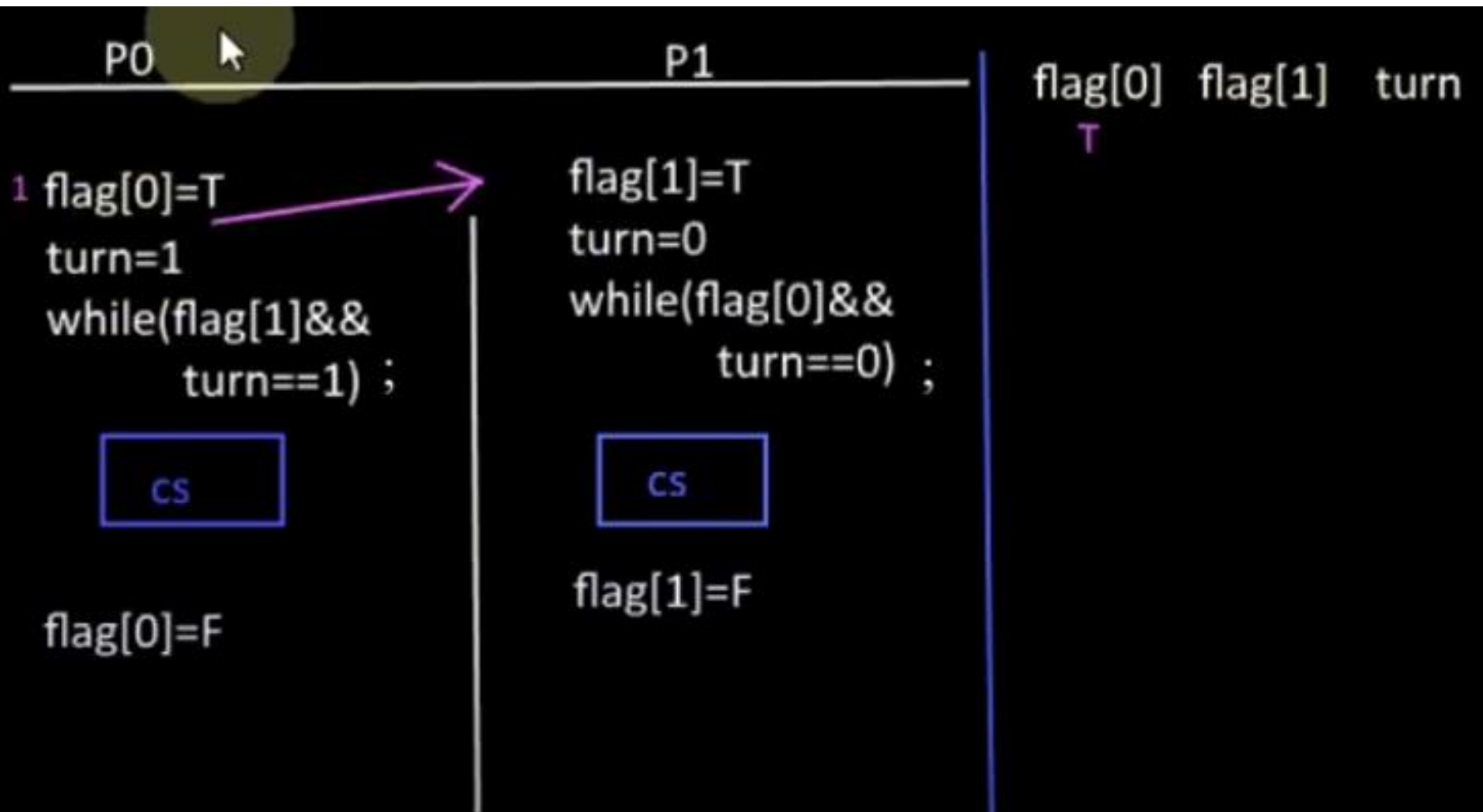
Örnek Çalıştırma 1- Peterson's Solution



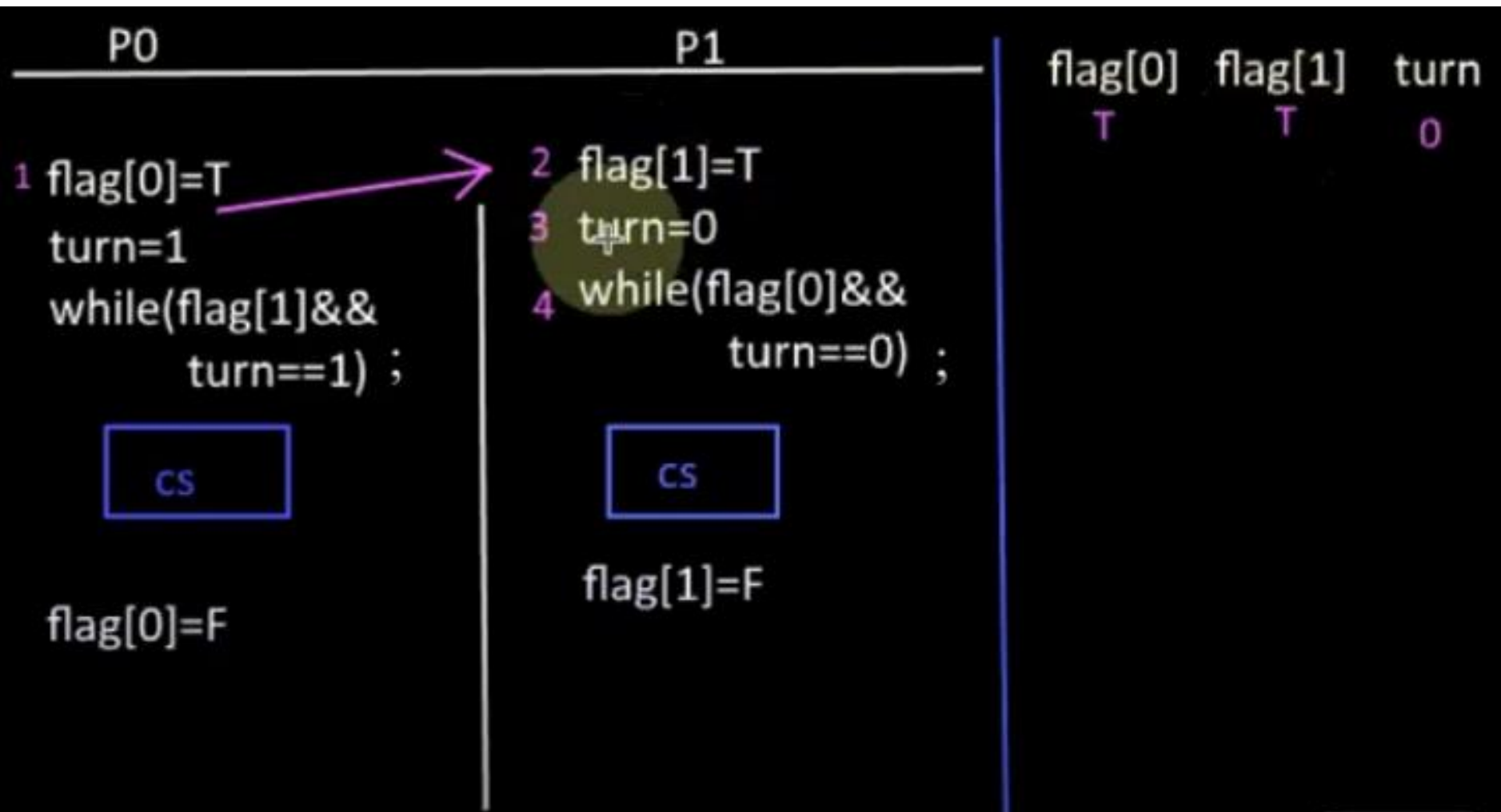
Örnek Çalıştırma 1- Peterson's Solution



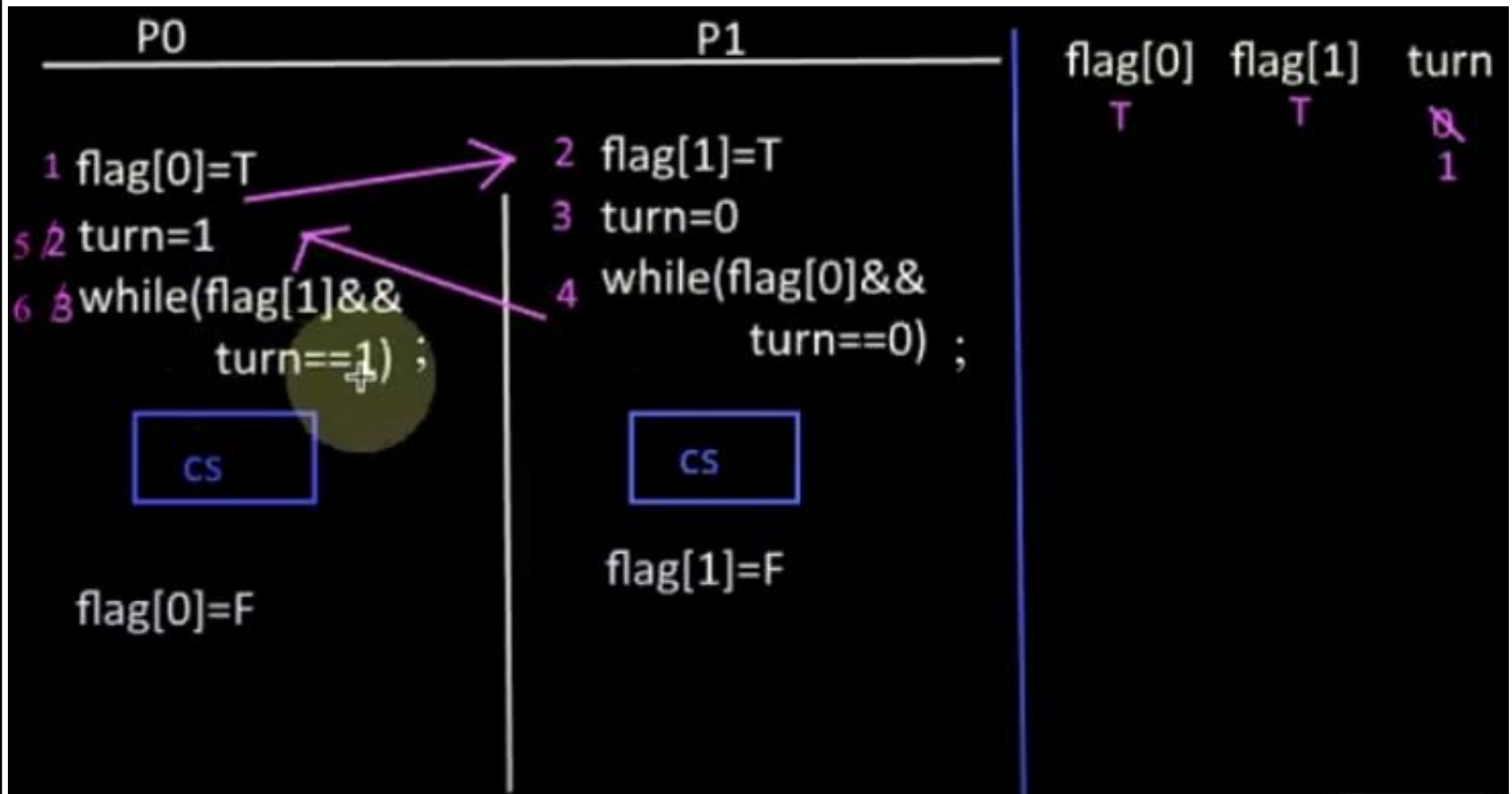
Örnek Çalıştırma 2- Peterson's Solution



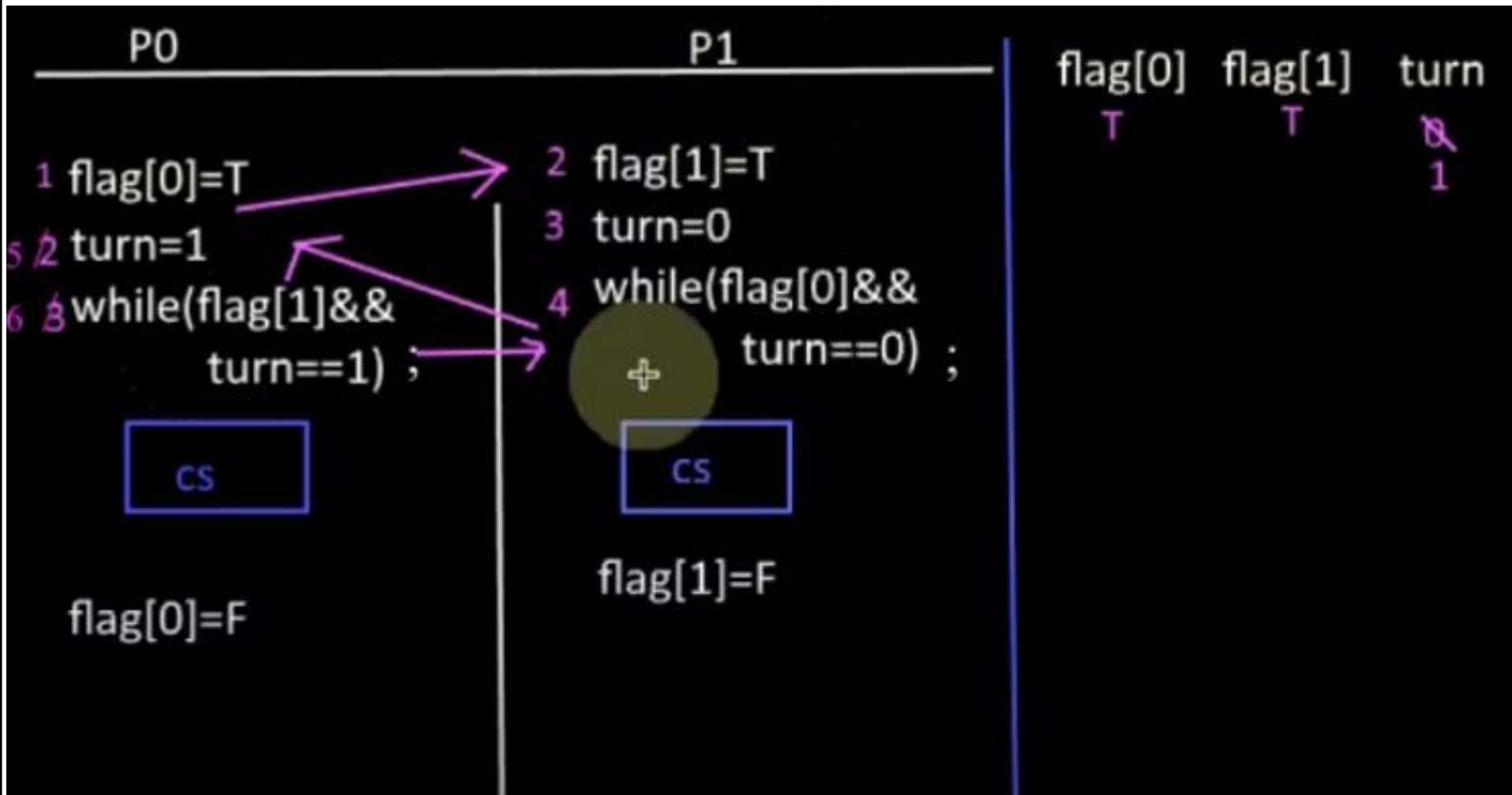
Örnek Çalıştırma 2- Peterson's Solution



Örnek Çalıştırma 2- Peterson's Solution



Örnek Çalıştırma 2- Peterson's Solution





Peterson's Solution Proof

- Peterson's solutionun doğru olup olmadığı critical section probleminin çözümü için sağlanması gereken üç gereksinimin karşılanması ile ispatlanır:
 1. Mutual exclusion
 2. Progress
 3. Bounded waitinig

■ Peterson's Solution **mutual exclusion**'u sağlıyor mu?

P0

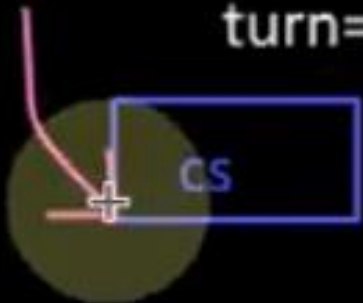
P1

1. Mutual Exclusion

flag[0]=T

turn=1

while(flag[1] &&
turn==1) ;



flag[0]=F

flag[1]=T

turn=0

while(flag[0] &&
turn==0) ;



flag[1]=F

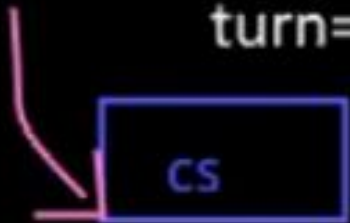
- Peterson's Solution **mutual exclusion**'u sağlıyor mu?

P0

P1

1. Mutual Exclusion

```
flag[0]=T  
turn=1  
while(flag[1]&&  
      turn==1) ;
```



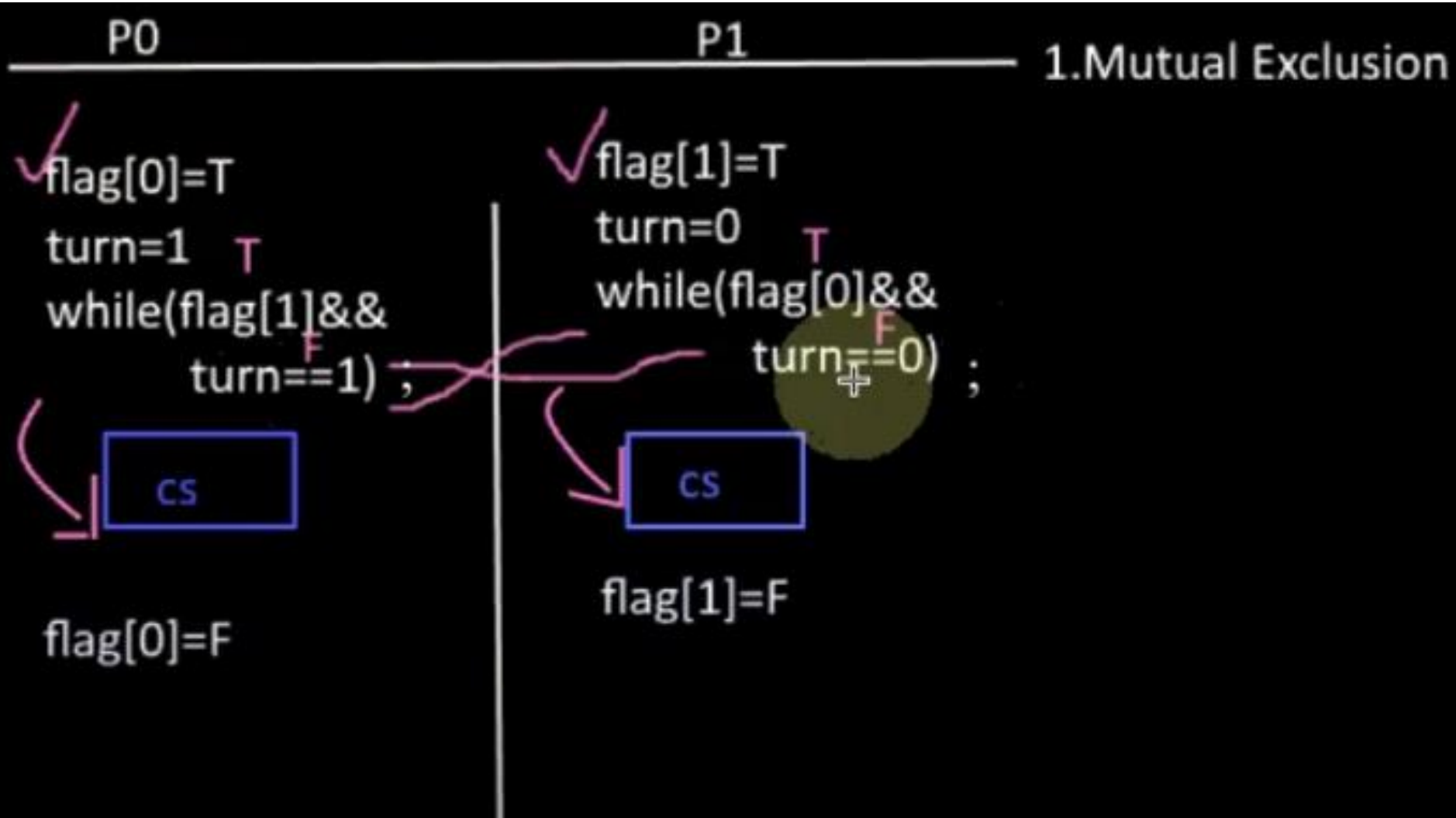
```
flag[0]=F
```

```
✓ flag[1]=T  
✓ turn=0  
while(flag[0]&&  
      turn==0) ;
```



```
flag[1]=F
```


Peterson's Solution **mutual exclusion**'u sağlıyor mu?



Peterson's Solution **progres**'i sağlıyor mu?

P0
flag[0]=T
turn=1
while(flag[1]&&
turn==1) ;

CS

flag[0]=F

P1
flag[1]=T
turn=0
while(flag[0]&&
turn==0) ;

CS

flag[1]=F

2.Progress

CS P1

flag1=T

Peterson's Solution **progres**'i sağlıyor mu?

P0

```
flag[0]=T
turn=1
while(flag[1]&&
      turn==1) ;
```

CS

flag[0]=F

P1

```
flag[1]=T
turn=0
while(flag[0]&&
      turn==0) ;
```

CS

flag[1]=F

2.Progress

P0

CS

P1

flag1=T
+
flag0=F

Peterson's Solution **progres**'i sağlıyor mu?

P0
flag[0]=T
turn=1
while(flag[1]&&
turn==1) ;

CS

flag[0]=F

P1
flag[1]=T
turn=0
while(flag[0]&&
turn==0) ;

CS

flag[1]=F

2.Progress

P0

CS

flag1=F

flag0=F

■ Peterson's Solution **progres**'i sağlıyor mu?

P0

```
flag[0]=T  
turn=1  
while(flag[1]&&  
      turn==1) ;
```

CS

```
flag[0]=F
```

P1

```
flag[1]=T  
turn=0  
while(flag[0]&&  
      turn==0) ;
```

CS

```
flag[1]=F
```

2.Progress

P0

CS

flag1=T

flag0=F

■ Peterson's Solution **progres**'i sağlıyor mu?

P0

```
flag[0]=T
turn=1
while(flag[1]&&
      turn==1) ;
```

CS

```
flag[0]=F
```

P1

```
flag[1]=T
turn=0
while(flag[0]&&
      turn==0) ;
```

CS

```
flag[1]=F
```

2.Progress

P0

CS

P1

flag1=T

flag0=F

- Peterson's Solution **bounded waiting**'i sağlıyor mu?

P0

```
flag[0]=T
turn=1
while(flag[1]&&
      turn==1) ;
```

CS

```
flag[0]=F
```

P1

```
flag[1]=T
turn=0
while(flag[0]&&
      turn==0) ;
```

CS

```
flag[1]=F
```

3.Bounded Waiting

CS P1

flag1=T

- Peterson's Solution **bounded waiting**'i sağlıyor mu?

P0

```
flag[0]=T
turn=1
while(flag[1]&&
turn==1) ;
```

CS

flag[0]=F

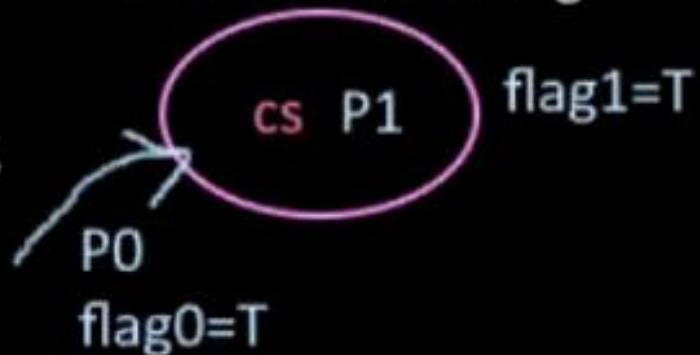
P1

```
flag[1]=T
turn=0
while(flag[0]&&
turn==0) ;
```

CS

flag[1]=F

3. Bounded Waiting



- Peterson's Solution **bounded waiting**'i sağlıyor mu?

P0

```
flag[0]=T
turn=1
while(flag[1]&&
      turn==1) ;
```

CS

flag[0]=F

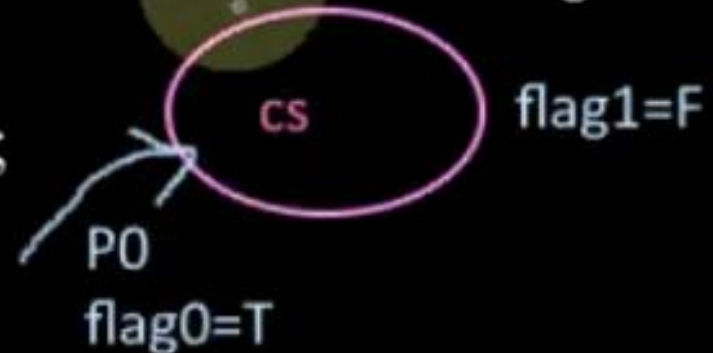
P1

```
flag[1]=T
turn=0
while(flag[0]&&
      turn==0) ;
```

CS

flag[1]=F

3. Bounded Waiting



Peterson's Solution **bounded waiting**'i sağlıyor mu?

P0

```
flag[0]=T  
turn=1  
while(flag[1]&&  
      turn==1) ;
```

CS

```
flag[0]=F
```

P1

```
flag[1]=T  
turn=0  
while(flag[0]&&  
      turn==0) ;
```

CS

```
flag[1]=F
```

3. Bounded Waiting

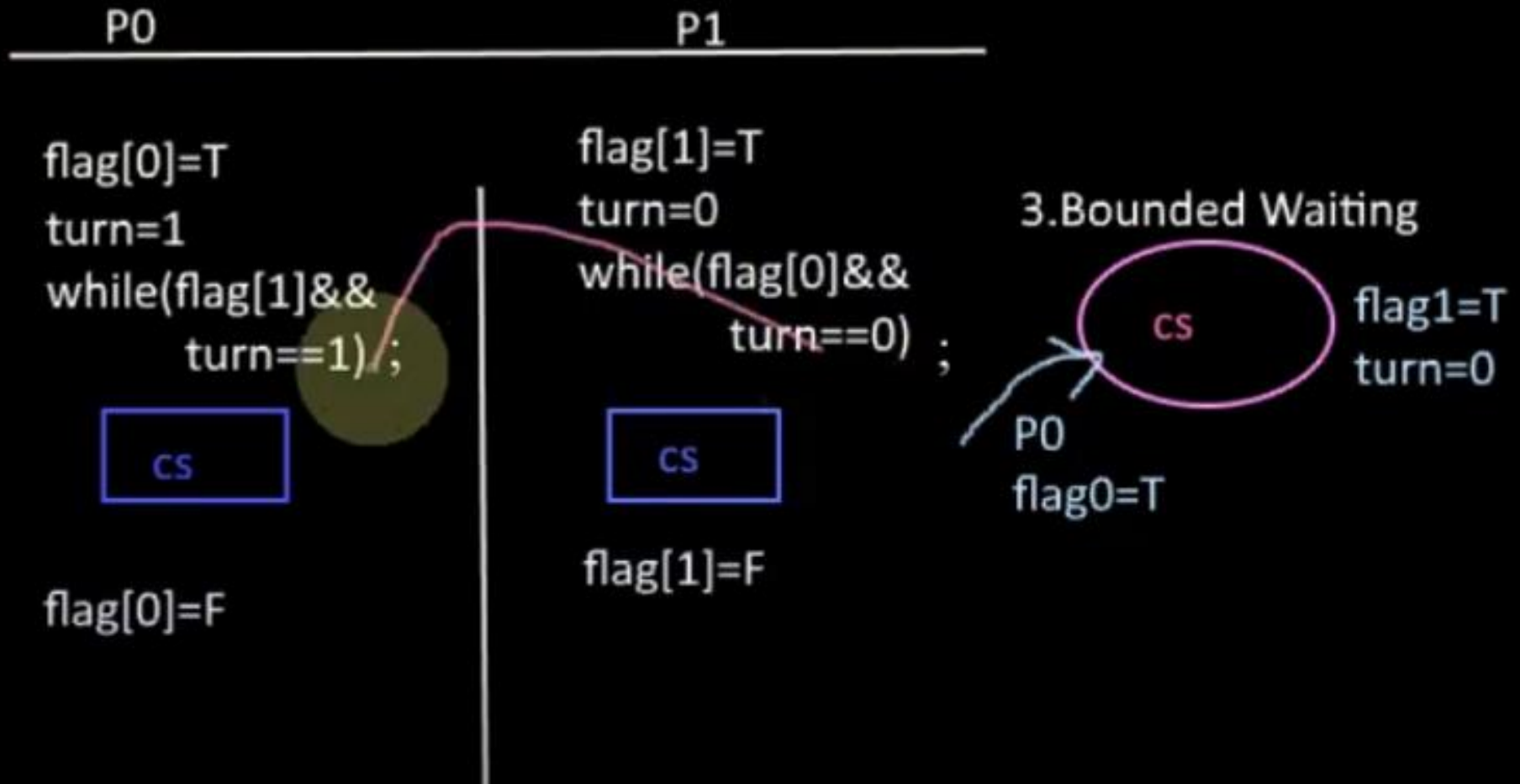
CS

flag1=T
turn=0

P0

flag0=T

- Peterson's Solution **bounded waiting**'i sağlıyor mu?



Peterson's Solution **bounded waiting**'i sağlıyor mu?

P0

```
flag[0]=T  
turn=1  
while(flag[1]&&  
      turn==1) ;
```

CS

flag[0]=F

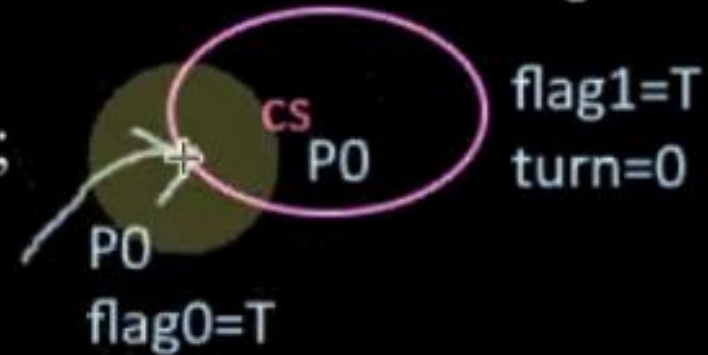
P1

```
flag[1]=T  
turn=0  
while(flag[0]&&  
      turn==0) ;
```

CS

flag[1]=F

3. Bounded Waiting





Peterson's Solution modern bilgisayar mimarilerinde geçerli mi?

- Örnek:

İki thread tarafından
paylaşılan veriler

```
boolean flag = false;  
int x = 0;
```

Thread1

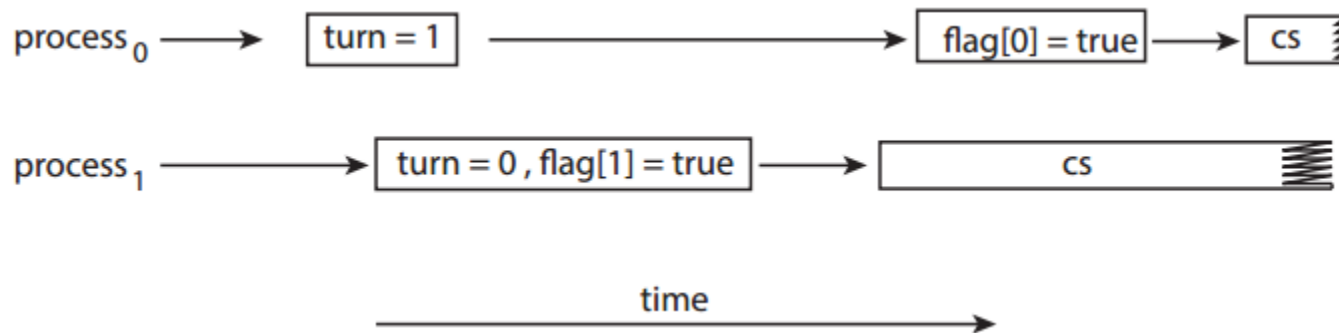
```
while (!flag)  
    ;  
print x;
```

Thread2

```
x = 100;  
flag = true;
```

Peterson's Solution modern bilgisayar mimarilerinde geçerli mi?

- Peterson çözümünün giriş bölümündeki turn ve flag atamaları yeniden sıralanırsa; şekilde gösterildiği gibi her iki thread'in de kritik bölümlerinde aynı anda aktif olması mümkündür.



- Sonraki slaytlarda görüleceği üzere CS problemine doğru bir çözüm sunmanın tek yolu uygun senkronizasyon araçlarını kullanmaktır:
 - Senkronizasyon için kullanılabilecek donanımsal özellikler,
 - Hem kernel geliştiricileri hem de uygulama programcıları için mevcut olan soyut, üst düzey, yazılım tabanlı API'ler.