

Bölüm 5: Çizelgeleme

İşletim Sistemleri

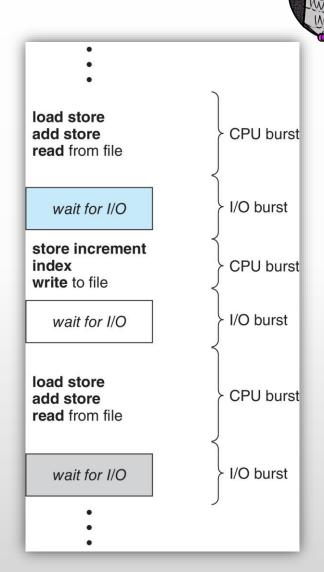




- İşletim sisteminin etkin bir şekilde kaynakları yönetmesini sağlar.
- Belirlenen bir algoritma ile işlemciye süreçlerin sırayla atanması sürecidir.
- Hazır Kuyruğu (Ready Queue): Atanmayı bekleyen süreçler.
- Bekleme (Waiting): Giriş/Çıkış işlemleri tamamlanmayı bekleyen süreçler.
- Çalışan (Running): CPU üzerinde yürütülen aktif süreç.

Çizelgeleme

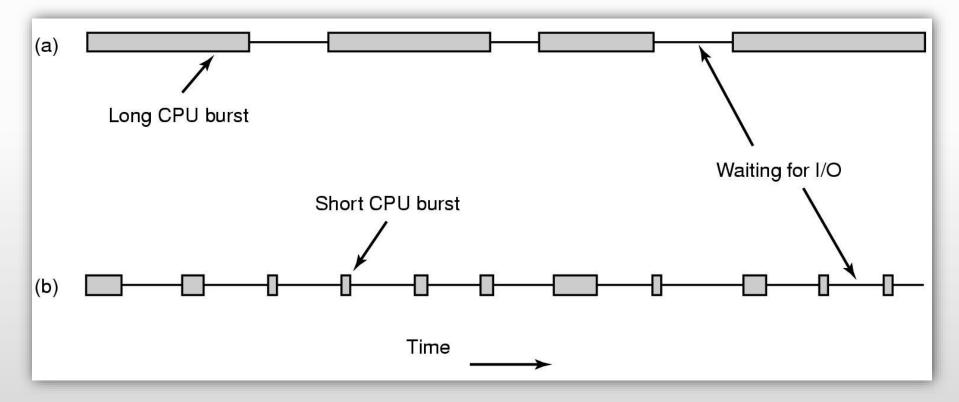
- Çoklu programlama ile
 - İşlemci maksimum düzeyde kullanılır.
- CPU yürütme döngüsünü,
 - G/Ç beklemesi takip eder.
- CPU kaynak dağıtımı önemli!







(a) CPU'ya bağlı (bound) bir işlem. (b) G/Ç'ye bağlı bir işlem.







- Hazır kuyruğunda bekleyen süreçler arasından seçim yapar.
 - Öğeler kuyrukta çeşitli şekillerde sıralanmış olabilir.
- Çizelgeleme kararları; bir süreç,
 - Çalışır durumundan bekleme durumuna geçtiğinde,
 - Çalışır durumundan hazır durumuna geçtiğinde,
 - Bekleme durumundan hazır durumuna geçtiğinde, ve
 - Sonlandığında, alınır.





- Çizelgeleyici tarafından seçilen sürece, işlemcinin kontrolünü verir.
 - Bağlam anahtarlama,
 - Kullanıcı moduna geçiş,
 - Kullanıcı programında uygun konuma atlama.
- Görev dağıtıcı gecikmesi:
 - Bir sürecin durdurulup başka bir sürecin başlatılması için geçen süre.





- CPU kullanımı CPU mümkün olduğunca meşgul tutulmalı.
- Verim birim zamanda yürütülmesi tamamlanan süreç sayısı.
- Geri dönüş süresi bir süreci sonlandırmak için geçen süre.
- Bekleme süresi bir sürecin hazır kuyruğunda bekleme süresi.
- Yanıt süresi verilen bir komuta, ilk yanıtın üretilme süresi.





- Tüm sistemler
 - Adalet her sürece CPU'dan adil bir pay vermek.
 - Politika belirtilen politikanın yürütüldüğünü görmek.
 - Denge sistemin tüm parçalarını meşgul tutmak.
- Toplu sistemler
 - Verim birim zamanda yapılan işi maksimize etmek.
 - Geri dönüş süresi başlatma ve sonlanma arası süreyi azaltmak.
 - CPU kullanımı CPU'yu olabildiğince meşgul tutmak.





- Etkileşimli sistemler
 - Yanıt süresi isteklere hızlı yanıt vermeli.
 - Orantılılık kullanıcıların beklentilerini karşılamalı.
- Gerçek zamanlı sistemler
 - Son teslim zamanı (deadline) veri kaybı olmamalı.
 - Öngörülebilirlik multimedya sistemlerinde kalite düşmemeli.





- Bir sonraki adımda hangi süreç çalıştırılacak?
- Bir süreç çalışırken işlemci,
 - süreç sonlanana kadar çalıştırmalı mı?
 - farklı süreçler arasında geçiş yapmalı mı?
- Süreç değiştirme pahalı
 - Kullanıcı modu ve çekirdek modu arasında geçiş.
 - Geçerli süreç bilgileri kaydedilir.
 - Bellek haritası (memory map) kaydedilir.
 - Önbellek temizlenir ve yeniden yüklenir.

Kavramlar



- Önleyici (preemptive) algoritma
 - Bir süreç, belirli bir zaman aralığının sonunda hala çalışıyor ise, askıya alınır ve başka bir süreç çalıştırılır.
- Önleyici olmayan (non-preemptive) algoritma
 - Çalıştırmak için bir süreç seçilir ve bloke olana kadar veya gönüllü olarak işlemciyi serbest bırakana kadar çalışmasına izin verilir.





- Farklı ortamlar farklı çizelgeleme algoritmalarına ihtiyaç duyar.
- Toplu (batch)
 - Hala yaygın olarak kullanılıyor.
 - Önleyici olmayan algoritmalar süreç geçişlerini azaltır.
- Etkileşimli
 - Önleyici (preemptive) algoritmalar gerekli.
- Gerçek zamanlı
 - Süreçler hızlı çalışır ve bloke olur.

Toplu Sistemlerde Çizelgeleme



- ilk gelen alır (first-come first-served)
 - Süreçler, kuyruğa girdikleri sırada yürütülür. Uzun süren süreçlerde düşük performansa, kısa işler için bekleme süresine neden olur.
- Önce en kısa iş (shortest job first)
 - Kısa süren süreçler, uzun olanlara göre önceliklidir. CPU kullanımını üst düzeye çıkarır. Süreçlerin yürütme süresini tahmin etmek zor.
- Önce en kısa süresi kalan (shortest remaining time next)
 - Sonlanması için kısa süre gereken süreçler önce yürütülür. Dinamik bir yaklaşım, yürütme süresi değiştikçe kendini ayarlar. Her süreç için kalan süreyi takip etme ve kuyrukta sık değişiklik yapma maliyeti var.





Ağırlıklı geri dönüş süresi = geri dönüş süresi / servis süresi

| Süreç | Gelme zamanı | Servis süresi | Başlama zamanı | Sonlanma zamanı | Geri dönüş süresi | Ağırlıklı geri dönüş süresi |
|-------|-----------------|---------------|-------------------|--------------------|----------------------|--------------------------------|
| Α | 0 | 1 | 0 | 1 | 1 | 1 |
| В | 1 | 100 | 1 | 101 | 100 | 1 |
| С | 2 | 1 | 101 | 102 | 100 | 100 |
| D | 3 | 100 | 102 | 202 | 199 | 1.99 |





- İlk gelen süreç, CPU'yu ilk kullanma hakkına sahiptir.
- Süreçler arasında adil bir kaynak dağılımı sağlar.
- Uzun süren süreçler kısa süren süreçlerin beklemesine neden olur.
 - Konvoy etkisi. (convoy effect)
 - Bekleme süreleri değişkenlik gösterebilir.
- G/Ç bağlı süreçler az CPU ihtiyacına rağmen,
 - Sonlanana kadar diğer süreçlere şans vermezler.
- Tahmin edilebilir (deterministic) değil.



FCFS Çizelgeleme

```
// FCFS Stratejisi
void fcfs(struct Process processes[], int n) {
    int waitingTime = 0;
    // Süreçleri sırayla işle
    for (int i = 0; i < n; i++) {</pre>
        waitingTime += processes[i].burstTime;
        printf("Süreç %d için Bekleme Süresi: %d\n",
                         processes[i].processID, waitingTime);
```



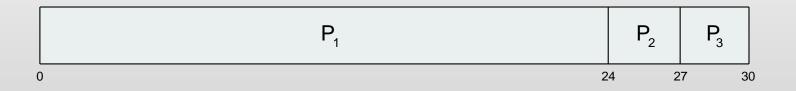


P1 24

P2 3

P3 3

- Süreçlerin çalışma sırası: P1 -> P2 -> P3
- Bekleme süresi: P1 = 0; P2 = 24; P3 = 27
- Ortalama bekleme süresi: (0 + 24 + 27) / 3 = 17







P1 24

P2 3

P3 3

Süreçlerin çalışma sırası: P2 -> P3 -> P1

■ Bekleme süresi: P1 = 6; P2 = 0; P3 = 3

■ Ortalama bekleme süresi: (6 + 0 + 3) / 3 = 3







- Her süreç, servis süresi ile ilişkilendirilir.
- Çizelgeleme aşamasında servis süreleri göz önüne alınır.
- En kısa süren süreç, diğer süreçlerden önce çalıştırılır.
- Optimal bir algoritmadır.
 - Ortalama bekleme süresi minimumdur.
 - Kısa süren süreçler, diğerlerinin tamamlanmasını beklemez.
- Servis süresi nasıl hesaplanacak?
 - Kullanıcıya sorulabilir.
 - Tahmin edilebilir.



SJF Çizelgeleme

```
void sjf(struct Process proc[], int n) {
    int waitingTime = 0;
    for (int i = 0; i < n - 1; i++) { // Süreçleri sırala</pre>
        for (int j = 0; j < n - i - 1; j++) {
            if (proc[j].burstTime > proc[j + 1].burstTime) {
                // Swap
    for (int i = 0; i < n; i++) { // Süreçleri sırayla işle</pre>
        waitingTime += proc[i].burstTime;
```





P1 6

P2 8

P3 7

P4 3

- Bekleme süresi: P1 = 3; P2 = 16; P3 = 9; P4 = 0
- Ortalama bekleme süresi: (3 + 16 + 9 + 0) / 4 = 7







(a) Orijinal sıra.

| 8 | 4 | 4 | 4 | |
|---|---|---|---|--|
| Α | В | С | D | |

(b) En kısa süreci önce yürütme sırası.

| 4 | 4 | 4 | 8 |
|---|---|---|---|
| В | С | D | Α |





| | Süreç | Α | В | С | D | Е | ortalama |
|------|-----------|---|------|-----|-----|------|----------|
| | Geliş | 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | |
| | Servis | 4 | 3 | 5 | 2 | 4 | |
| | Bitiş | 4 | 9 | 18 | 6 | 13 | |
| SJF | Dönüş | 4 | 8 | 16 | 3 | 9 | 8 |
| | Ağırlıklı | 1 | 2.67 | 3.1 | 1.5 | 2.25 | 2.1 |
| | Bitiş | 4 | 7 | 12 | 14 | 18 | |
| FCFS | Dönüş | 4 | 6 | 10 | 11 | 14 | 9 |
| | Ağırlıklı | 1 | 2 | 2 | 5.5 | 3.5 | 2.8 |





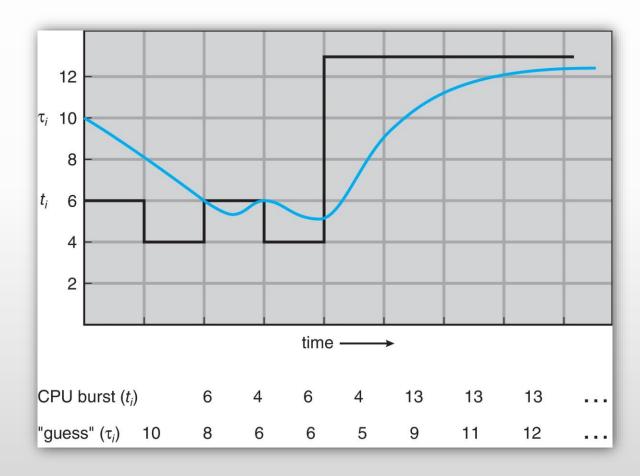
- SJF algoritmasının kesmeli (preemptive) versiyonu.
- Sıradaki yürütme için en kısa süreye sahip süreç seçilir.
- Kesmeli (preemptive): yeni sürecin çalışma süresini, aktif sürecin sonlanmasına kalan süresiyle karşılaştırır.
 - Süreçlerin çalışma sürelerinin önceden bilinmesi gerekir.
 - Sürecin geçmişteki servis sürelerinden tahmin edilebilir.
 - Üstel ortalama (Exponential averaging) yöntemi kullanılabilir.

$$s_0 = x_0$$

 $s_t = ax_t + (1 - a) s_{t-1}, t > 0$
 $0 < a < 1$









SRTN Çizelgeleme

```
void srtn(struct Process processes[], int n) {
    int remain[n];
    while (minIndex == -1) { // Süreçleri sırayla işle
        minIndex = -1;
        for (int i = 0; i < n; i++) { // En k1sa süreci bul</pre>
            if (remain[i] > 0 && remain[i] < minTime) {</pre>
                 minTime = remain[i];
                 minIndex = i;
        remain[minIndex]--;
```





| Süreç | Geliş süresi | Servis süresi |
|-------|--------------|---------------|
| P1 | 0 | 8 |
| P2 | 1 | 4 |
| P3 | 2 | 9 |
| P4 | 3 | 5 |

- Başlama süresi: P1 = 10; P2 = 1; P3 = 17; P4 = 5
- Ortalama bekleme süresi: [(10-1)+(1-1)+(17-2)+(5-3)] / 4 = 6.5



Sonuç



- Her algoritmada, CPU tahsisi farklı kriterlere göre belirlenir.
- FCFS ve SJF kesmeli değildir, (non-preemptive)
 - Bir süreç başlatıldıktan sonra tamamlanıncaya kadar devam eder.
- SRTN, kalan yürütme süreleri değiştikçe,
 - Süreçler arasında geçiş yapılmasına izin verir. (preemptive)
- Algoritma seçimi,
 - İşletim sistemine ve
 - Uzerinde çalıştığı sistemin gereksinimlerine bağlıdır.





- Sıralı (Round-robin scheduling)
- Önceliğe göre (*Priority scheduling*)
- Çoklu kuyruk (Multiple queues)
- En kısa süreç önce (Shortest process next)
- Garantili (Guaranteed scheduling)
- Piyango (Lottery scheduling)
- Adil paylaşım (Fair-share scheduling)



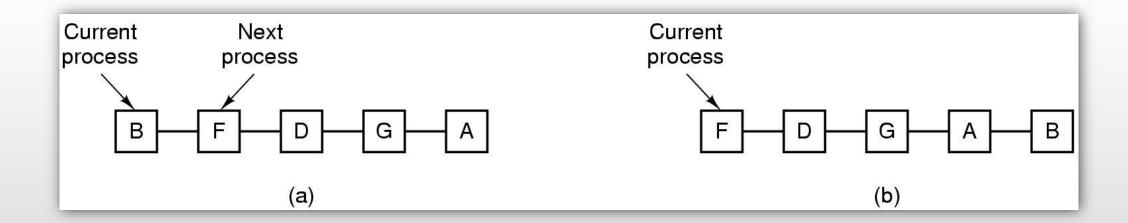


- Süreçler döngüsel bir sırada yürütülür.
- Sırası gelen sabit bir zaman diliminde (time quantum) işlemciyi kullanır.
- Uygulaması basit.
- Hem G/Ç'ye bağlı hem de CPU'ya bağlı süreçleri etkili bir şekilde yönetir.
- Zaman diliminin, bağlam anahtarlama süresinden büyük olması gerekir.
- Zaman diliminin çok küçük olması durumunda,
 - Yüksek ek maliyet ve yanıt süresine neden olabilir.





- (a) Çalıştırılabilir süreçlerin listesi.
- (b) B süreci, zaman dilimini (quantum) kullandıktan sonra süreçlerin listesi.







■ Zaman dilimi = 20 *ms*

| Süreç | P1 | P2 | Р3 | P4 |
|-------|----|----|----|----|
| Süre | 53 | 17 | 68 | 24 |

Gantt çizelgesi

| P1 | P2 | Р3 | P4 | P1 | Р3 | P4 | P1 | Р3 | Р3 |
|----|----|----|----|----|-----|-----|-----|-----|-----|
| 20 | 37 | 57 | 77 | 97 | 117 | 121 | 134 | 154 | 162 |

SJF'den yüksek geri dönüş süresi, daha iyi yanıt (response) süresi



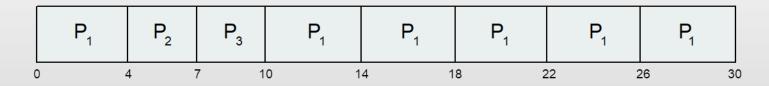


P1 24

P2 3

P3 3

- Zaman dilimi = 4 ms
- Gantt çizelgesi







- Sıralı çizelgelemenin performansı seçilen zaman dilimine bağlıdır.
- Zaman dilimi, çok büyük ise,
 - FCFS algoritmasına benzer.
- Çok küçük ise
 - Bağlam anahtarlama sık olur,
 - Yüksek ek maliyet,
 - Verimsiz CPU kullanımı
- Bağlam anahtarlama maliyetinden büyük olmalıdır.

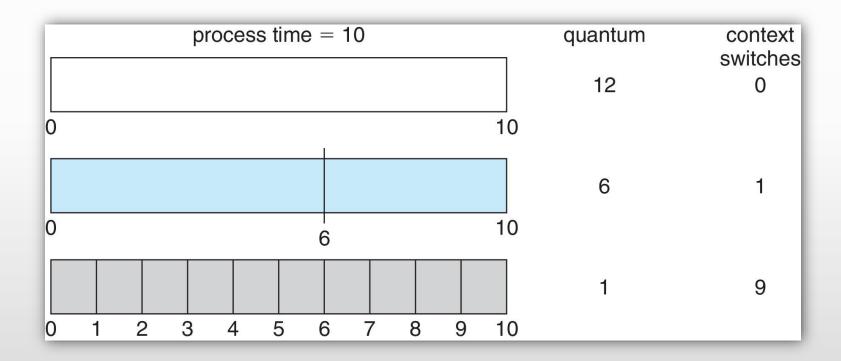




- Zaman dilimi 4 ms, bağlam anahtarlama 1 ms ise,
 - İşlemcinin %20 zamanı boşa gider.
- Zaman dilimi 100 ms ise, boşa harcanan zaman %1'dir,
 - Ancak sistem daha az duyarlı olur.
- Zaman dilimini 20-50 ms civarında seçmek uygundur.





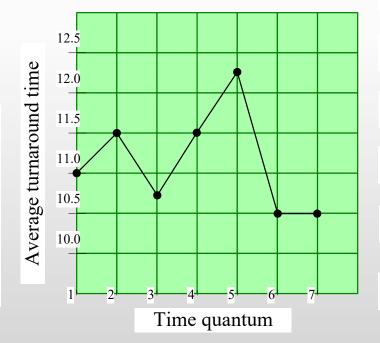


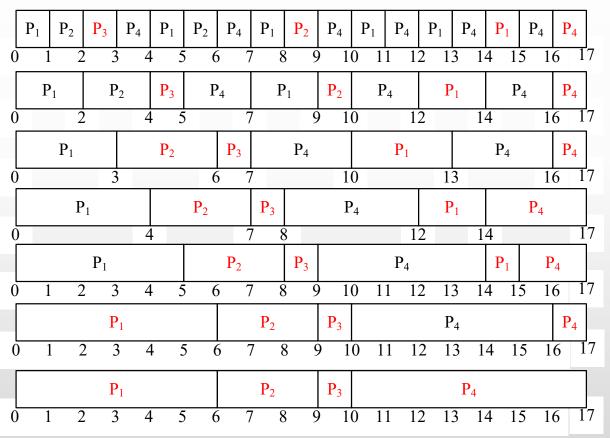




q arttıkça dönüş süresi iyileşir mi?

| Process | Time |
|----------------|------|
| P_1 | 6 |
| \mathbf{P}_2 | 3 |
| P_3 | 1 |
| P_4 | 7 |







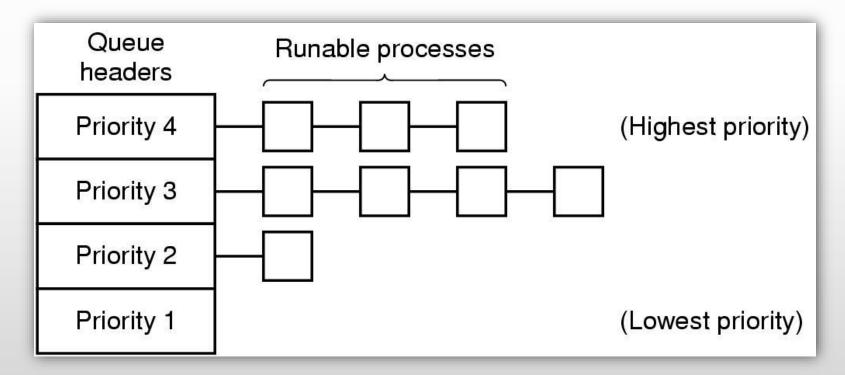


- Süreçler önceliğine göre sayısal değerler ile ilişkilendirilir.
- Süreçler önceliğe göre sırayla yürütülür,
 - Yüksek öncelikli süreç daha önce.
- Önemli süreçlere öncelik sağlar, genel sistem yanıt verebilirliğini artırır.
- Açlığa (starvation) neden olabilir.
 - Düşük öncelikli süreçlere hiç sıra gelmeyebilir.
- Bunu önlemek için yaşlanma (aging) mekanizması.
 - Bekleyen süreçlerin önceliği zamanla arttırılır.





- Her sürecin önceliğinin sayısal bir karşılığı vardır.
- Tüm süreçlerin öncelikleri eşit ise, FCFS gibi davranır.







| Süreç | Servis süresi | Öncelik |
|-------|---------------|---------|
| P1 | 10 | 3 |
| P2 | 1 | 1 |
| P3 | 2 | 4 |
| P4 | 1 | 5 |
| P5 | 5 | 2 |
| P4 | 1 | |

Gantt çizelgesi



Ortalama bekleme süresi: 8.2





| Süreç | Servis süresi | Öncelik | | |
|-------|---------------|---------|--|--|
| P1 | 4 | 3 | | |
| P2 | 5 | 2 | | |
| P3 | 8 | 2 | | |
| P4 | 7 | 1 | | |
| P5 | 3 | 3 | | |

■ Gantt çizelgesi (kuantum = 2)

| | P ₄ | P ₂ | P ₃ | P ₂ | P ₃ | P ₂ | P ₃ | P ₁ | P ₅ | P ₁ | P ₅ | |
|---|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|----------------|--|
| 0 | 5 | | | | | | 5 2 | | | | | |



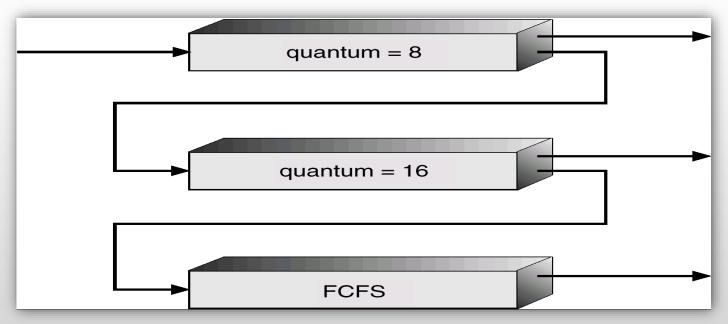


- Süreçler önceliklerine göre ayrı kuyruklara yerleştirilir.
- Önceliği ve yaşlanmayı yönetir,
 - Ek yükü azaltarak sistem performansını artırır.
- Uygulaması karmaşıktır,
 - Sıra değişiklikleri nedeniyle yüksek yanıt süresine neden olabilir.
- CPU'ya bağlı sürece büyük zaman dilimi (quantum) verilir.
- Etkileşimli sürece küçük zaman dilimi (quantum) verilir.
- Yüksek öncelikli kuyruktakiler bir zaman dilimi koşar,
 - Bir sonraki kuyruktakiler iki zaman dilimi koşar...
 - Bir süreç koştuktan sonra, sonraki kuyruğa taşınır.



Çoklu Kuyrukta Çizelgeleme Örnek Senaryo

- Üç kuyruk:
 - Queue0 zaman dilimi 8 ms, FCFS
 - Queue1 zaman dilimi 16 ms, FCFS
 - Queue2 FCFS

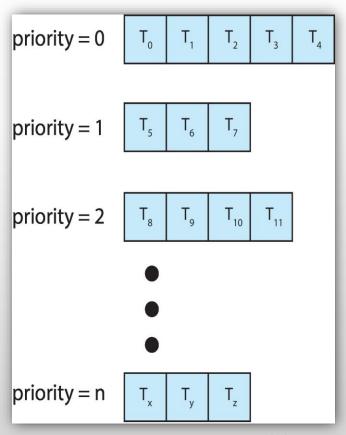


1/15/2023

Çoklu Kuyrukta Çizelgeleme

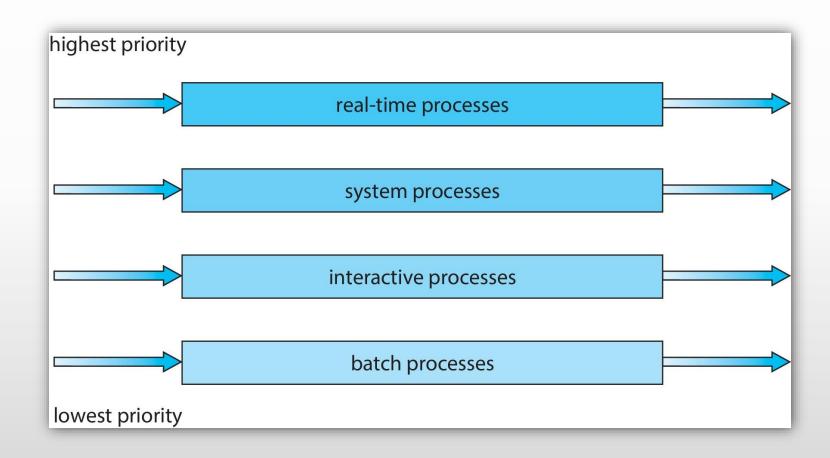


- Her öncelik düzeyi için farklı kuyruklar var.
- Süreç koştuktan sonra farklı kuyruğa atanabilir.
- Her düzeyde kullanılan algoritma değişebilir.
- Terminalde her enter tuşuna basıldığında terminale ait süreç en yüksek öncelik kuyruğa taşınır.













- Bir sonraki adımda yürütülecek süreç, kalan sürelerine göre çizelgelenir.
- CPU kullanımını en üst düzeye çıkarır.
- Ortalama bekleme süresini azaltır.
- Etkileşimli sistemlerde bir sürecin kalan süresini tahmin etmek zordur.
 - Geçmiş davranışlara dayalı olarak tahminde bulunulabilir.
 - T0, T0 / 2 + T1 / 2, T0 / 4 + T1 / 4 + T2 / 2...
 - Mevcut ve önceki tahminin ağırlıklı ortalaması alınabilir.



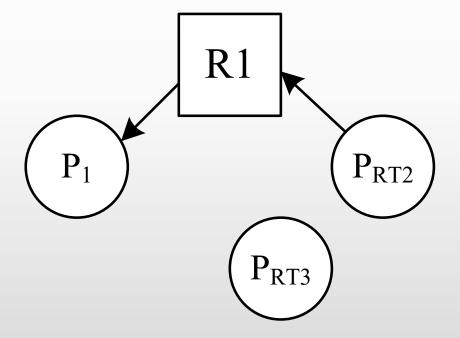


- Düşük öncelikli bir süreç, bir kaynağı işgal etmişse, yüksek öncelikli bir süreç o kaynağı kullanamaz.
- Yüksek öncelikli süreç, düşük öncelikli sürecin sonlanmasını bekler.
 - Düşük öncelikli süreç sistem kaynağına erişmiş olabilir.
 - Kritik bölgede olabilir.





- Öncelik sıralaması: P1 < PRT3 < PRT2</p>
- PRT3, P1'i önler, önceliği yüksek.
- PRT2, P1'i bekler, kaynağı P1 ele geçirmiş.
- PRT2, PRT3'ü bekler.







- Önceden belirlenmiş bir programa göre çizelgeleme yapar.
- Gerçek zamanlı sistemler için uygun, öngörülebilir bir davranış sağlar.
- Sınırlı esneklik, öngörülemeyen durumlarda düşük performans.
- Katı gerçek zamanlıya karşı yumuşak gerçek zamanlı.
 - Katı: Bir fabrikada robot kontrolü (hard real time)
 - Yumuşak: CD çalar (soft real time)
- Algoritmalar,
 - statik (çalışma süreleri önceden bilinen) veya
 - dinamik (çalışma zamanı kararları) olabilir.





- Süreçlere bilet atanır ve yürütme için rastgele bir bilet seçilir.
- İşlemci ataması için periyodik olarak çekiliş yapılır.
- Önceliği ve yaşlandırmayı yönetir.
- Ek maliyeti azaltır ve sistem performansını artırır.
- Uygulanması karmaşık.
- Dengesiz bilet dağılımı durumunda öngörülemez davranır.
- Önemli süreçler için fazla çekiliş hakkı tanınır.
 - Öncelikler bu şekilde değiştirilebilir.





- Süreçler son kullanım geçmişlerine göre çizelgelenir.
- Süreçler arasında kaynakları dengeler.
- Genel sistem yanıt verebilirliğini artırır.
- Kullanım geçmişlerinin izlenmesi, ek yüke neden olabilir.

Değerlendirme



- Her algoritmanın kendi güçlü ve zayıf yönleri vardır.
- Round-Robin, Priority, Multiple Queues ve Fair-Share kesmeli algoritmalardır (preemptive).
- Shortest Process Next, Guaranteed, Lottery önceliği dikkate almaz ve CPU kullanımını üst düzeye çıkarmayı amaçlar.
- Algoritma seçimi, işletim sisteminin
 - yanıt verebilirlik,
 - öngörülebilirlik,
 - kaynak tahsisi ve
 - adalet gibi hedeflerine bağlıdır.



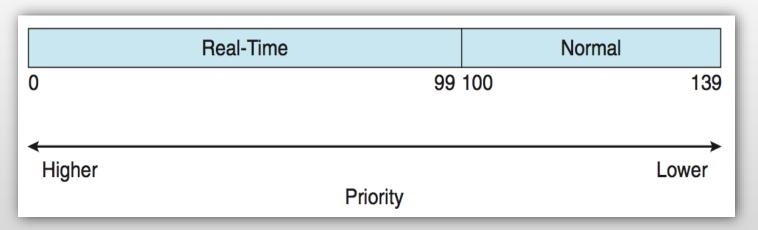


- POSIX.1b standardı.
- API, gerçek zamanlı iş parçacıklarını yönetmek için fonksiyonlar sağlar.
- Gerçek zamanlı iş parçacıkları için iki seçenek tanımlar:
 - SCHED_FIFO FIFO kuyruğuna sahip FCFS stratejisi kullanır. Eşit önceliğe sahip iş parçacıkları için zaman dilimleme yoktur.
 - SCHED_RR Eşit önceliğe sahip iş parçacıkları için zaman dilimleme vardır.
- Çizelgeleme kuralını öğrenmek ve atamak için:
- pthread_attr_getsched_policy(pthread_attr_t *attr, int *policy)
- pthread_attr_setsched_policy(pthread_attr_t *attr, int policy)





- Completely fair scheduler (CFS) kullanır.
- Her bir sürecin belirli bir önceliği vardır.
- En yüksek çizelgeleme sınıfındaki en yüksek öncelikli görevi seçer.
- Sabit zaman dilimleri atamak yerine CPU kullanım oranına dayalıdır.
- İki çizelgeleme sınıfı vardır, genişletilebilir.
 - varsayılan,
 - gerçek zamanlı.
- Gerçek zamanlı süreçlerin statik öncelikleri vardır.



Windows Çizelgeleme



- Önceliğe dayalı kesmeli (priority based preemptive) çizelgeleme kullanır.
- Sonraki adımda en yüksek öncelikli iş parçacığı çalışır.
- İş parçacığı (1) bloke olana kadar, (2) zaman dilimi bitene kadar, (3) daha yüksek öncelikli bir iş parçacığı gelene kadar çalışır.
- Gerçek zamanlı iş parçacıkları, diğerlerini bloke edebilir.
- 32 seviyeli öncelik şeması kullanır.
 - Değişken sınıf 1-15, gerçek zamanlı sınıf 16-31.
- Öncelik 0, bellek yönetimi iş parçacığıdır.
- Her öncelik için kuyruk tutulur.
- Çalıştırılabilir iş parçacığı yoksa, boş (idle) iş parçacığı çalıştırılır.





| | real- time | high | above normal | normal | below normal | idle priority |
|---------------|---------------|------|-----------------|--------|-----------------|------------------|
| time-critical | 31 | 15 | 15 | 15 | 15 | 15 |
| highest | 26 | 15 | 12 | 10 | 8 | 6 |
| above normal | 25 | 14 | 11 | 9 | 7 | 5 |
| normal | 24 | 13 | 10 | 8 | 6 | 4 |
| below normal | 23 | 12 | 9 | 7 | 5 | 3 |
| lowest | 22 | 11 | 8 | 6 | 4 | 2 |
| idle | 16 | 1 | 1 | 1 | 1 | 1 |



SON