Sisteme de Operare

Administrarea perifericelor de stocare

Cristian Vidrașcu

http://www.info.uaic.ro/~vidrascu

Cuprins

- Introducere
- Memoria secundară (discul)
 - Structura
 - Planificarea
 - Administrarea
- Gestiunea spațiului de swap
- Construirea unui disc mai bun
- > Administrarea memoriei terțiare

Introducere

- Clasificarea perifericelor (d.p.d.v. funcțional)
 - Periferice de intrare/ieșire pentru schimbul de informații cu mediul extern
 (e.g. tastatură, ecran, imprimantă, cititor de cartele, ș.a.)
 - Periferice de stocare pentru păstrarea nevolatilă
 (i.e. permanentă) a informațiilor
 (e.g. disc magnetic, bandă magnetică, dischetă, CD/DVD, ș.a.)

Alte clasificări ale perifericelor /1

- Clasificarea perifericelor d.p.d.v. al modului de operare (de servire a cererilor)
 - Periferice dedicate pot servi un singur proces la un moment dat (modelul tipic: imprimanta)
 - Periferice partajabile pot servi mai multe procese simultan, în sensul concurenței aparente (modelul tipic: discul magnetic)

Alte clasificări ale perifericelor /2

• Clasificarea perifericelor d.p.d.v. al modului de transfer și de memorare a informației

- Periferice bloc

- memorează informațiile în *blocuri* de lungime fixă, fiecare cu adresa sa
- blocul este unitatea de transfer între periferic și memoria internă
- fiecare bloc poate fi citit sau scris independent de celelalte blocuri
- blocul conține informații propriu-zise și mai poate contine, eventual, informații de control de paritate, pentru verificarea corectitudinii informației memorate
- e.g. disc magnetic, bandă magnetică, CD/DVD, memorii flash, ș.a.

Periferice caracter

Alte clasificări ale perifericelor /3

- Clasificarea perifericelor d.p.d.v. al modului de transfer și de memorare a informației (cont.)
 - Periferice bloc
 - Periferice caracter
 - furnizează/acceptă un *flux* de octeți fără nici o structură de bloc
 - octeții din flux nu sunt adresabili
 - fiecare octet este disponibil ca și *caracter curent* numai până la apariția următorului octet
 - e.g. tastatură, mouse, ecran, imprimantă, difuzor, ș.a.

Periferice de stocare

- Clasificarea perifericelor de stocare după variația timpului de acces (t_{ij} = timpul de acces de la informația i la informația j)
 - Periferice cu acces secvențial timpul de acces t_{ij} are variații foarte mari (modelul tipic: banda magnetică)
 - Periferice cu acces complet direct timpul de acces t_{ij} =k, este constant
 - (modelul tipic: memoriile bidimensionale obișnuite RAM)
 - Periferice cu acces direct timpul de acces t_{ij} are variații foarte mici (modelul tipic: discul magnetic)

Structura discului /1

• Discurile magnetice sunt adresate ca o matrice 1-dimensională (un vector) foarte mare de **blocuri logice**, unde blocul logic este cea mai mică unitate de informații ce se poate transfera (între disc și memorie)

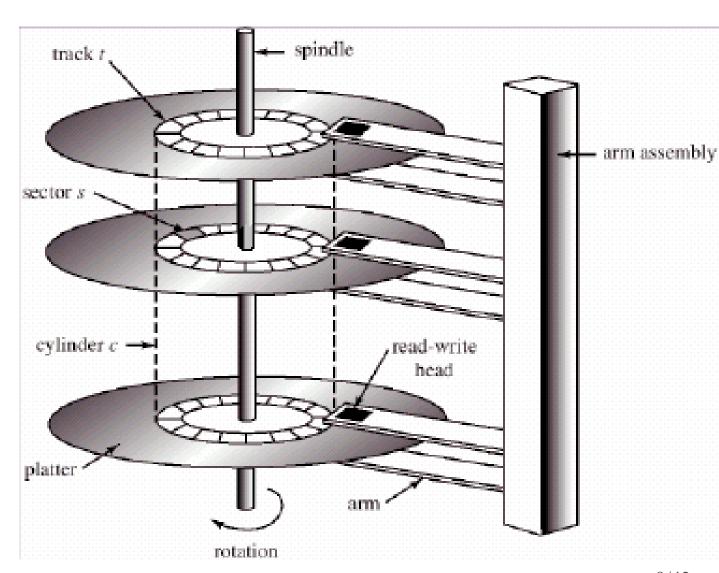
Indexul unui bloc în acest vector este adresa sa LBA.

• Matricea 1-dimensională de blocuri logice este mapată secvențial pe sectoarele discului

Adresa LBA se convertește în adresa fizică (C,H,S), de către BIOS (în trecut) sau firmware-ul discului (în prezent).

Structura discului /2

- Organizarea discului
 - platane
 - piste
 - cilindri
 - sectoare
 - data



Viteza discului

- Timpul de căutare (Seek time)
 - timpul necesar pentru mișcarea (mecanică a) capului de citire-scriere până la pista specificată
- Latența de roțatie (rotational Latency)
 - timpul de așteptare necesar pentru ca sectorul specificat să ajungă prin rotație sub capul de citire-scriere
- Timpul de transfer (Transfer time)
 - timpul necesar pentru a citi datele de pe sectorul specificat
- Timpul total de acces = S + L + T

Probleme

- Planificarea accesului la disc
 - ideea este de a reorganiza cererile de acces la disc pentru a minimiza timpii de căutare (seek-urile)
- Plasarea datelor pe disc (Layout)
 - un mod de plasare care să minimizeze overhead-ul operațiilor cu discul
- Construirea unui disc mai bun (sau a unui substituent pentru discurile actuale)
 - exemplu: RAID

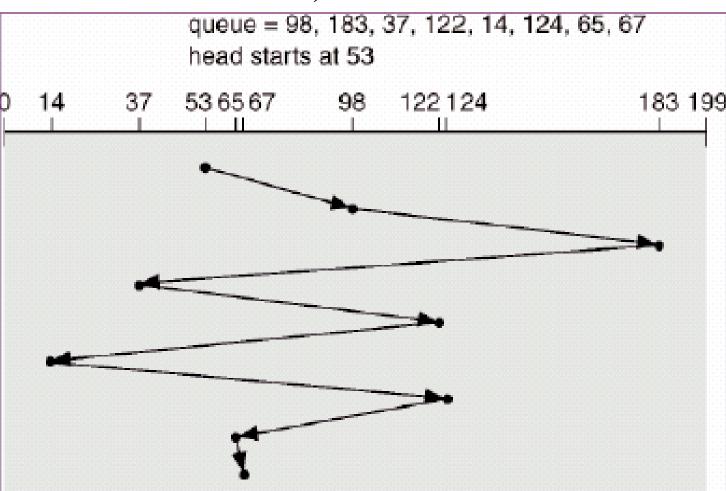
- Sistemul de operare este responsabil pentru utilizarea eficientă a hardware-ului
 - pentru discurile hard, aceasta înseamnă a avea
 un timp de acces rapid și o lățime de bandă mare
- Lățimea de bandă a discului (*disk bandwidth*) este numărul total de octeți transferați, împărțit la timpul total scurs între prima cerere de serviciu și sfârșitul ultimului transfer solicitat

- Timpul de acces are două componente majore:
 - seek time timpul necesar discului pentru a muta capul pe cilindrul ce conține sectorul dorit
 - rotational latency timpul adițional de așteptare pentru ca discul să rotească sectorul dorit sub capul de citire-scriere
 - cea de-a treia componentă, timpul efectiv de transfer, este
 o constantă specifică perifericului respectiv
- Planificarea discului urmărește minimizarea timpului de căutare, eventual și a latenței de rotație
- Ideea: schimbarea ordinii de servire a cererilor venite de la procesele concurente (cu păstrarea ordinii cererilor fiecărui proces)

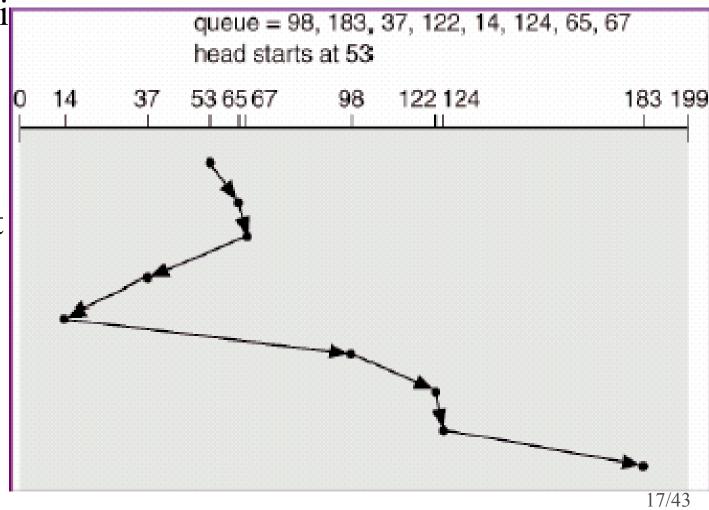
- Algoritmi de planificare (a acceselor la disc)
 - FCFS (First Come, First Served)
 - SSTF (Shortest Seek Time First)
 - SCAN
 - C-SCAN (Circular SCAN)
 - LOOK
 - C-LOOK (Circular LOOK)

- Pentru exemplificările următoare ale algoritmilor de planificare, considerăm următorul scenariu:
 - un disc cu 200 cilindri (numerotați cu 0-199)
 - coada cererilor de acces (doar cilindrul ce conţine sectorul dorit): 98, 183, 37, 122, 14, 124, 65, 67 (fiecare cerere provenind de la un proces distinct)
 - poziția inițială a furcii cu capetele de citirescriere a discului: cilindrul 53

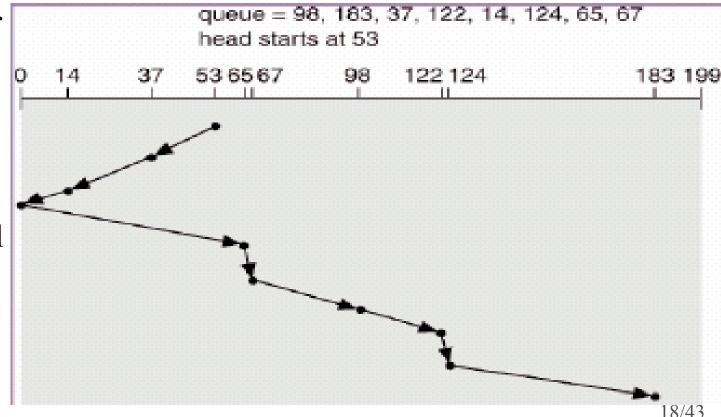
- FCFS (First Come, First Served)
- Alg.: cererile sunt servite în ordinea sosirii
- Figura arată o
 mișcare totală a
 capului discului
 de 640 cilindri



- SSTF (Shortest Seek Time First)
 - Alg.: se alege cererea cu timp de căutare minim de la poziția
 curentă a capului
 - Figura arată o mişcare totală a capului discului de 236 cilindri
 - Este mai eficient decât FCFS, dar nu este echitabil (poate favoriza fenomenul de starvation: întârzierea servirii unor cereri)



- SCAN (algoritmul elevator)
- Alg.: braţul cu capetele R/W începe la un capăt al discului şi se deplasează spre celălalt capăt, rezolvând şi cererile pe parcurs, iar când ajunge la celălalt capăt, se întoarce înapoi, continuând servirea cererilor
- Figura arată o mișcare totală a capului discului de 236 cilindri (în ipoteza că sensul inițial de deplasare era în jos. Altfel, mișcarea totală este de 331 cilindri).

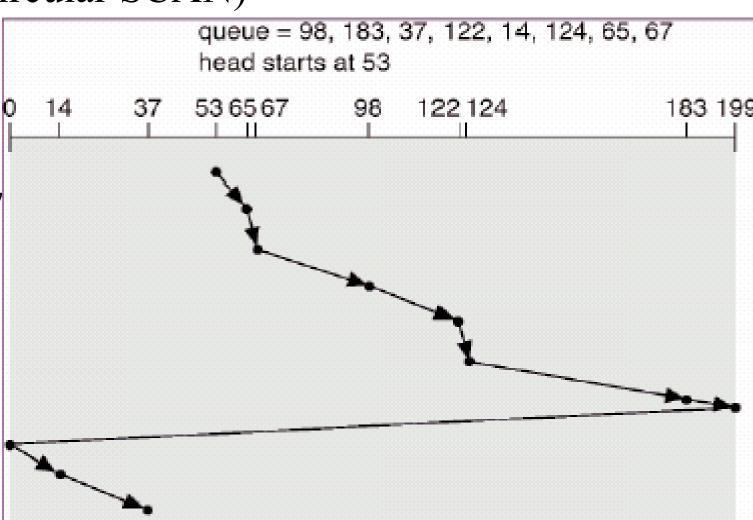


- C-SCAN (Circular SCAN)
 - Alg.: braţul cu capetele R/W începe la capătul 0 al discului şi se deplasează spre celălalt capăt, rezolvând şi cererile pe parcurs, iar când ajunge la celălalt capăt, se întoarce imediat (foarte rapid) înapoi la începutul discului, fără să servească nici o cerere pe drumul de întoarcere, şi apoi reia lucrul
 - Practic, acest algoritm tratează cilindrii discului ca o listă circulară care "conectează" ultimul cilindru cu primul cilindru
 - Avantaj: furnizează un timp de așteptare (a rezolvării cererii)
 mai uniform decât algoritmul SCAN (la care este posibil ca o cerere să aștepte două parcurgeri ale discului până când este servită)

• C-SCAN (Circular SCAN)

- Exemplu

Figura arată o
mișcare totală
a capului R/W
a discului de
382 cilindri

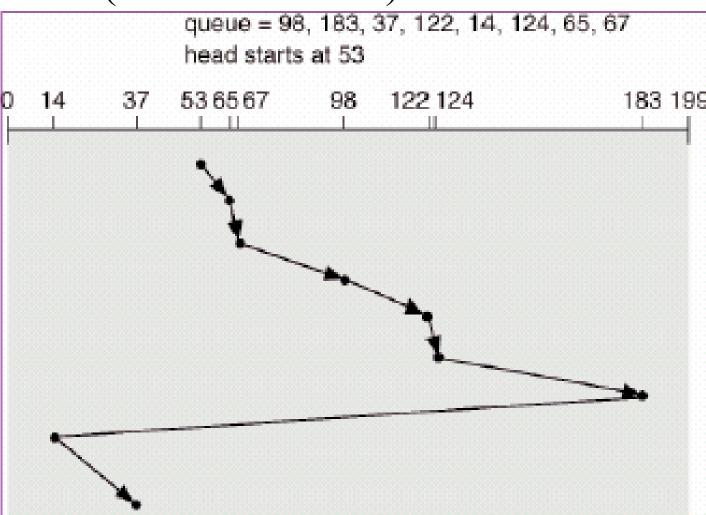


• LOOK și C-LOOK (Circular LOOK)

- Alg.: braţul cu capetele R/W se mişcă la fel ca la algoritmii SCAN şi respectiv C-SCAN, cu deosebirea că aici se mişcă doar până la ultima cerere în fiecare sens, după care inversează direcţia de deplasare imediat, fără să meargă mai întâi până la capătul discului
- Practic, LOOK/C-LOOK reprezintă o optimizare a algoritmilor SCAN/C-SCAN

• LOOK și C-LOOK (Circular LOOK)

- Exemplu
- Figura arată o
 mișcare totală a
 capului discului
 de 322 cilindri
 pentru C-LOOK
 (pentru LOOK ar fi
 276 cilindri)

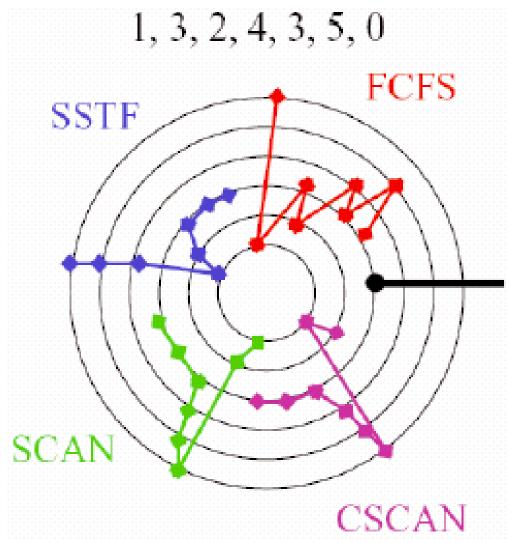


• Selectarea unui alg. de planificare a discului

- SSTF este utilizat frecvent (dezavantaj: pericol de înfometare a unor cereri de acces la disc)
- SCAN și C-SCAN se comportă mai bine pentru sisteme care au o încărcare mare a discului (i.e. multe operații I/O)
- Algoritmul de planificare a discului este indicat să fie scris ca un modul separat al sistemului de operare, pentru a permite o înlocuire ușoară a sa cu un alt algoritm dacă se consideră necesar
- Fie SSTF, fie LOOK este o alegere rezonabilă pentru algoritmul implicit de planificare a discului

• Observații

- Performanța depinde de numărul și tipurile cererilor de acces
- Cererile de acces pot fi influențate de metoda de alocare a fișierelor utilizată



• Observații (cont.)

- De exemplu, la alg. SSTF cele mai favorizate d.p.d.v. al timpului de acces vor fi pistele din mijloc; ca urmare se pot aloca pe aceste piste fișierele cu frecvență ridicată de utilizare, sau structura de directoare (deoarece este folosită frecvent)
- La fel, la o recompactare (defragmentare) a discului,
 se pot aloca în aceste zone favorizate fișierele pentru
 care s-a constatat că au un grad de folosire mai ridicat

• Reducerea așteptării rotației

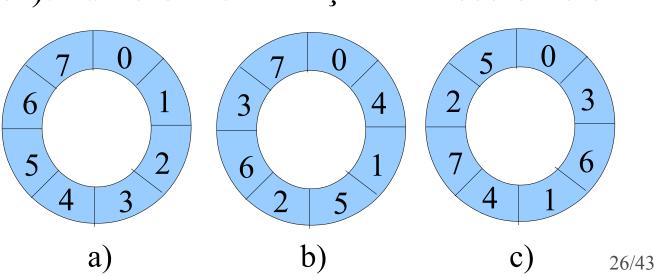
- În S.O.-urile mai pretențioase se urmărește și minimizarea latenței de rotație
- Ideea: reordonarea servirilor cererilor existente la un moment dat pentru același cilindru – alg. SLTF (Shortest Latency Time First): cel ce așteaptă cel mai puțin va fi servit primul

– Altă metodă (statică): numerotarea *întrețesută* a sectoarelor în

cadrul unei piste



- b) numerotare întrețesută cu factorul 1
- c) numerotare întrețesută cu factorul 2



- Formatarea fizică (formatarea low-level)
 - Înseamnă operația de împărțire a discului în sectoare pe care controlerul de disc le poate citi și scrie
 - Notă: în ultimii 30 de ani dimensiunea sectoarelor a fost de 512 B, dar recent au apărut discurile cu sectoare de 4 KB
- Pentru a stoca fișiere pe disc, S.O.-ul trebuie să-și înregistreze propriile structuri de date pe disc
 - Partiționarea discului într-unul sau mai multe grupuri de cilindri, numite partiții
 - Formatarea logică a unei partiții = "crearea sistemului de fișiere"
 rezident pe acea partiție
- Blocul de boot folosit pentru inițializarea sistemului de calcul:
 - Bootstrap-ul este păstrat în memoria ROM
 - programul bootstrap loader este păstrat pe disc în blocul de boot

- Schema de partiționare MBR
 - este standardul de partiționare folosit de PC-uri (BIOS)
 - un disc partiționat după această schemă va conține:
 - prima pistă este zonă rezervată (63 sectoare la discurile cu 512B/sector)
 - maxim 4 partiții primare, din care una poate fi partiție extinsă (i.e. poate conține un număr oarecare de partiții logice)
 - primul sector din cadrul primei piste se numește sectorul MBR (= Master Boot Record) și reprezintă blocul de boot, ce conține următoarele informații:
 - primii 446 octeți: conțin programul bootstrap loader
 - următorii 64 octeți: conțin tabela de partiții (cu informații despre poziția pe disc a celor 4 partiții primare și tipul sistemelor de fișiere stocate)
 - ultimii 2 octeți conțin întotdeauna valoarea 55AA (cu rol de semnătură)
 - restul de 62 sectoare din cadrul primei piste sunt rezervate (pentru programe de bootstrap mai mari de 446 octeți, e.g. grub stage2)_{28/43}

- Alocarea blocurilor pe disc poate adresa ambele probleme, a timpului de căutare și a latenței de rotație
- Alocarea blocurilor urmărește scopuri competitoare:
 - costul alocării
 - lățimea de bandă pentru transferul unor volume mari de date
 - eficiența operațiilor cu directoare
- **Scop**: reducerea mișcării brațului (cu capetele R/W ale) discului și a *overhead*-ului datorat *seek*-urilor
 - metrica utilizată: lățimea de bandă utilizată
- Metode de gestiune a blocurilor bad (e.g. sector sparing)

- O abordare posibilă pentru alocarea blocurilor:
 - Grupurile de cilindri utilizate de FFS (Fast File System)
 - FFS definește grupurile de cilindri drept unitatea de localitate a discului și factorizează localitatea în posibilități de alegere pentru alocare
 - Strategia: plasarea blocurilor de date "înrudite" în același grup de cilindri ori de câte ori acest lucru este posibil

Gestiunea spațiului de swap /1

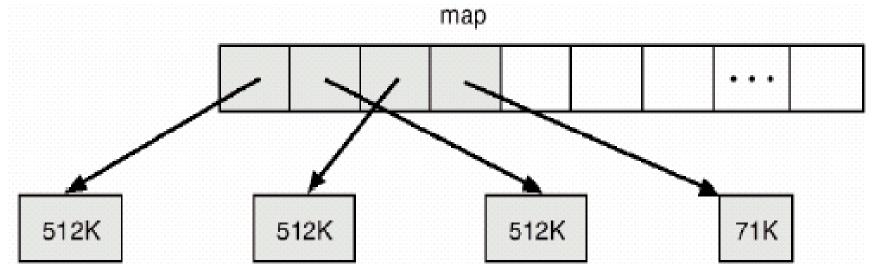
Spațiul de swap

- Memoria virtuală utilizează spațiu pe disc drept o extensie a memoriei principale
- Spațiul de swap poate fi localizat:
 - într-un fișier (sau mai multe) din sistemul normal de fișiere (e.g. Windows)
 - pe o partiție (sau un disc) separată (e.g. UNIX/Linux)

Gestiunea spațiului de swap /2

• Exemplu:

- UNIX BSD 4.3 îi alocă spațiu de swap la începutul execuției procesului
- spațiul alocat conține:
 segmentul de text (programul) și segmentul de date



• De ce?

- "Mai bun" a însemnat de obicei o densitate mai mare pentru producătorii de discuri – discurile mai mari sunt mai bune
- I/O bottleneck discrepanța de viteză cauzată de faptul că procesoarele devin mai rapide mult mai repede decât discurile
- O idee este de a folosi paralelismul mai multor discuri
 - Împrăștierea datelor (data striping) pe mai multe discuri
 - Probleme de siguranță a păstrării datelor introducerea tehnicilor de **redundanță** a datelor

• Soluție

- RAID (Redundant Array of Independent Disks)
 - Discurile multiple asigură **siguranța** păstrării datelor prin **redundanța** datelor
 - Discurile RAID se clasifică în 7 nivele RAID
 - *Striping*-ul utilizează un grup de discuri ca o singură unitate de stocare
 - Schemele RAID îmbunătățesc performanța și siguranța sistemului de stocare prin stocarea redundantă a datelor
 - prin tehnica oglindirii (*mirroring* sau shadowing) se păstrează un duplicat al fiecărui disc
 - tehnica block interleased narity foloseste multi-



(a) RAID 0: non-redundant striping



(b) RAID I: mirrored disks



(c) RAID 2: memory-style error-correcting codes



(d) RAID 3: bit-interleaved Parity



(e) RAID 4: block-interleaved parity



(f) RAID 5: block-interleaved distributed parity



(g) RAID 6: P + Q reclundancy

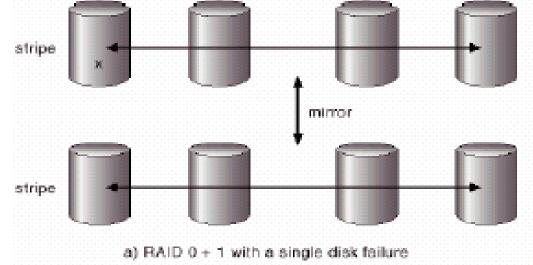
Un disc mai bun /3

Nivelele RAID

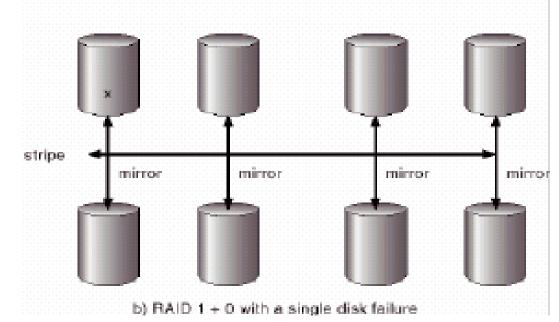
Nivelele RAID

- Nivelul 0: fără redundanță, doar striping
- Nivelul 1: discuri oglindite
- Nivelul 2: coduri Hamming corectoare de erori
- Nivelul 3: un disc de paritate la fiecare grup, bit-interleaved
- Nivelul 4: citiri/scrieri independente, block-interleaved
- Nivelul 5: datele/informația de paritate sunt împrăștiate pe toate discurile (mărește accesul concurent)
- Nivelul 6: rezistă la mai mult de o singură eroare de disc

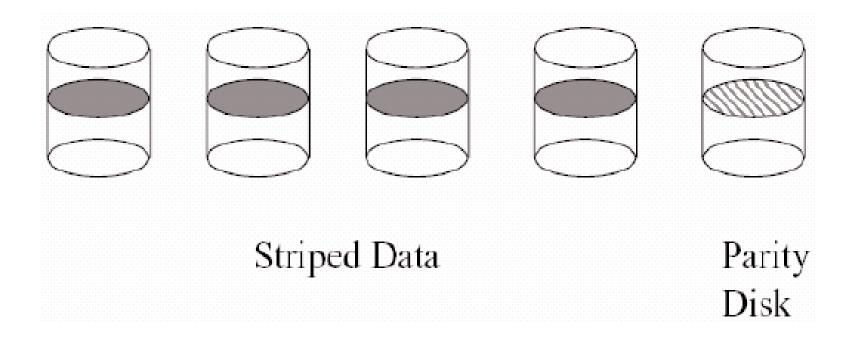
• RAID (0+1)



• RAID (1+0)



• RAID – nivelele 2 și 3



• RAID: Paritatea

- paritate bit/block-interleaved pentru toleranță la erori
- exemplu: stocarea valorii binare 1010



- Tolerează eroarea unui singur disc, întrucât eroarea este fie pe discul de paritate, fie pe unul dintre discurile de date
- Citește data, iar în caz de eroare, citește informatia de paritate și corectează data
- Scrierea necesită în plus și actualizarea informației de paritate

Administrarea memoriei terțiare /1

- Caracteristica definitorie a memoriei terțiare: costul scăzut
- În general, memoria terțiară este construită folosind medii de stocare de tip *removable* (e.g. dischete, CD/DVD-uri, memorii flash)
- Sunt disponibile și alte tipuri ...

Administrarea memoriei terțiare /2

• Discuri removable:

- Discul floppy (discheta) un disc subțire și flexibil, acoperit cu un strat de material magnetic și închis într-o carcasă protectivă de plastic
- Discul magneto-optic înregistrează datele pe un platan rigid acoperit cu un strat de material magnetic
- Discul optic nu utilizează magnetismul; se folosesc materiale speciale ce sunt modificate de raza laser
- Medii WORM (Write Once, Read Many times)
 - Exemple: CD-uri, DVD-uri
- Benzi magnetice
- Memorii flash (tehnologie NAND)
 - Exemple: stick-uri USB, card-uri CF, SD, MMC, ş.a.

Bibliografie

• Bibliografie obligatorie

capitolele despre administrarea perifericelor de stocare din

- Silberschatz: "Operating System Concepts" (cap.11 din [OSCE8])

sau

- Tanenbaum: "Modern Operating Systems" (cap.5, §5.4 din [MOS3])

Sumar

- Introducere
- Memoria secundară (discul)
 - Structura
 - Planificarea
 - Administrarea
- Gestiunea spațiului de swap
- Construirea unui disc mai bun
- Administrarea memoriei terțiare

Întrebări?