# Aula 12 Sistemas Operacionais I

#### **Gerenciamento de Memória - Parte 1**

Prof. Julio Cezar Estrella jcezar@icmc.usp.br

Material adaptado de

Sarita Mazzini Bruschi

baseados no livro Sistemas Operacionais Modernos de A. Tanenbaum

- Hierarquia de Memória
- Alocação particionada estática e dinâmica
- Gerenciamento dos espaços
- Swapping
- Memória virtual
  - Paginação e Segmentação

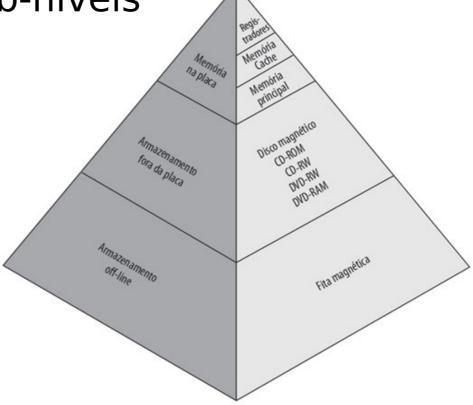
- Memória recurso muito importante;
- Tendência atual do software
  - Lei de Parkinson: "Os programas se expandem para preencher a memória disponível para eles" (adaptação);
- Requisitos:
  - Muito grande;
  - Rápida;
  - Não volátil;
  - Baixo custo.

# Gerenciamento de Memória Hierarquia de Memória

Cache – vários sub-níveis

Memória Principal

Disco



# Gerenciamento de Memória Hierarquia de Memória

#### Cache

- Pequena quantidade k/M bytes
- Alto custo por byte
- Muito rápida
- Volátil

#### Memória Principal

- Quantidade intermediária M/G bytes
- Custo médio por byte
- Velocidade média
- Volátil

#### Disco

- Grande quantidade G/T bytes
- Baixo custo por byte
- Lenta
- Não volátil

# Gerenciamento de Memória Hierarquia de Memória

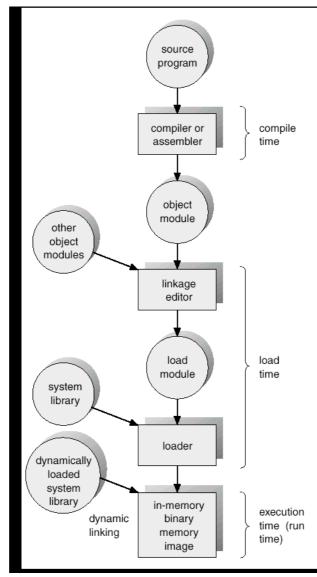
- Para cada tipo de memória, deve-se:
  - Gerenciar os espaços livres/ocupados
  - Alocar processos/dados na memória
  - Localizar dado
- Entre os níveis de memória, deve-se:
  - Gerenciar as trocas

- O Gerenciador de Memória é responsável por:
  - Alocar e liberar espaços na memória para os processos em execução;
  - Gerenciar chaveamento entre os níveis de memória: principal e disco;

## Vinculação de endereços

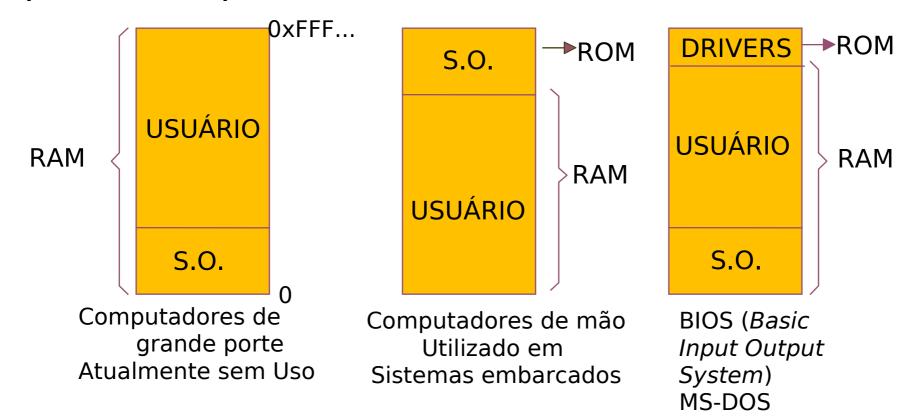
- Os programas em linguagem de alto nível normalmente não referenciam endereços específicos de memórias
- A associação com um endereço fixo pode ser feita em diversos momentos, dependendo da linguagem, do SO e do HW
  - Tempo de compilação
  - Tempo de carga
  - Tempo de execução

# Vinculação de endereços

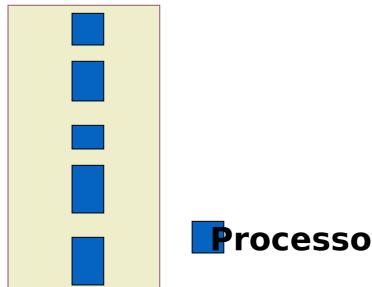


- Tipos básicos de gerenciamento:
  - Com troca (swap) ou com memória virtual:
    - Processos são movidos entre a memória principal e o disco;
    - Artifício usado para resolver o problema da falta de memória;
    - Se existe MP suficiente não há necessidade de se ter troca;
  - Sem troca:
    - Não há chaveamento;
    - Apenas um processo na memória;
    - Monoprogramação

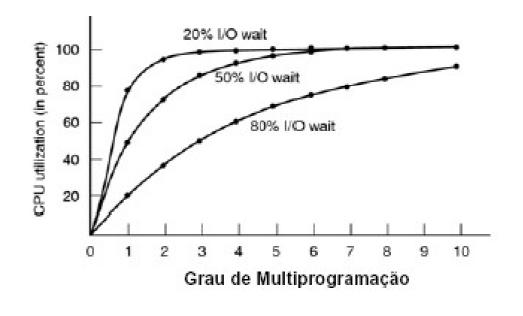
- Monoprogramação:
  - Sem troca: gerenciamento mais simples;
- Apenas um processo na memória



- Modelo de Multiprogramação:
  - Múltiplos processos sendo executados;
  - Eficiência da CPU;



Memória Principal - RAM



Necessidade de Particionamento da Memória Principal

- Multiprogramação:
  - Vários processos na memória:
  - Proteção: como proteger os processos uns dos outros?
  - Necessidade de realocação: processo pode estar em diferentes posições da memória

- Todas as soluções envolvem equipar a CPU com um hardware especial:
  - MMU (Memory Management Unit);

#### Realocação:

- Quando um programa é montado (link), i.e. programa principal + rotinas do usuário + rotinas da biblioteca > executável, o montador (linker) deve saber em que endereço o programa irá iniciar na memória;
- Nesse caso, para que o montador não escreva em um local indevido (por exemplo na área do SO), é preciso realocação:

#100 +  $\Delta \rightarrow$  que depende da partição!!!

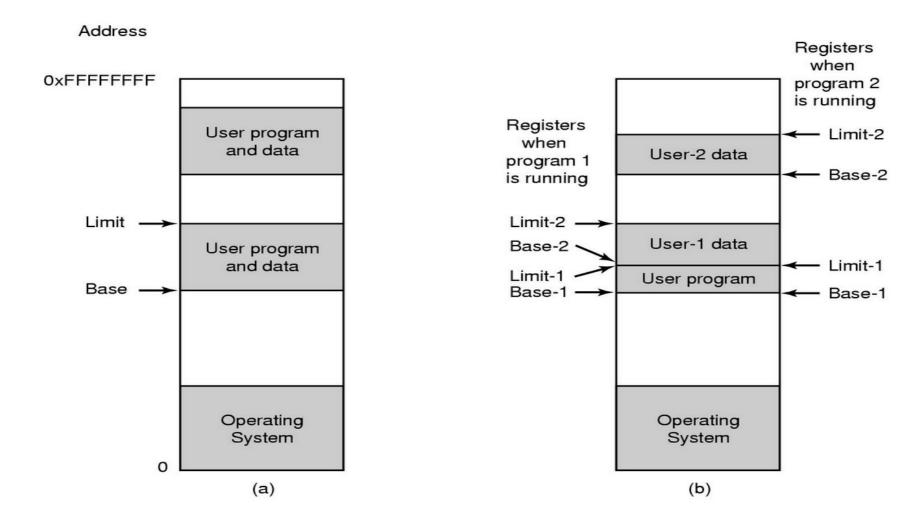
#### Proteção:

 Com várias partições e programas ocupando diferentes espaços da memória é possível acontecer um acesso indevido;

#### Solução para ambos os problemas do slide anterior:

- 2 registradores → base e limite
  - Quando um processo é escalonado o registrador-base é carregado com o endereço de início da partição e o registrador-limite com o tamanho da partição;
  - O registrador-base torna <u>impossível</u> a um processo um acesso a qualquer parte de memória abaixo de si mesmo;
  - Automaticamente, a MMU adiciona o conteúdo do registrador-base a cada endereço de memória gerado;
  - Endereços são comparados com o registrador-limite para prevenir acessos indevidos;

# Gerenciamento de Memória Registradores base e limite



# Gerenciamento de Memória Partições

- Particionamento da memória pode ser realizado de duas maneiras:
  - Partições fixas (alocação estática);
  - Partições variáveis (alocação dinâmica);

#### Partições Fixas:

- Tamanho e número de partições são fixos (estáticos);
- Não é atrativo, porque partições fixas tendem a desperdiçar memória (Qualquer espaço não utilizado é literalmente perdido)
- Mais simples;

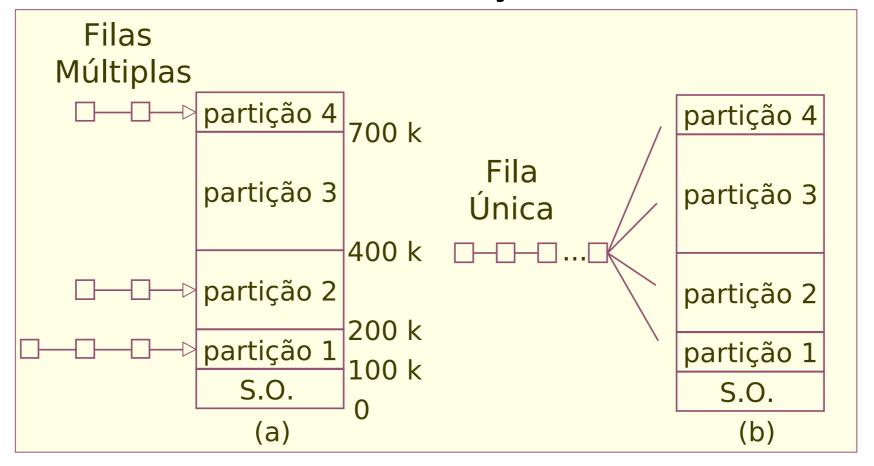
# Gerenciamento de Memória Partições Fixas

- Filas múltiplas:
  - Problema: filas não balanceadas;

- Fila única:
  - Melhor utilização da memória, pois procura o melhor processo para a partição considerada;
  - Diferentes algoritmos podem ser considerados para alocar os processos;

# Gerenciamento de Memória Partições Fixas

Divisão da Memória em Partições Fixas:



# Gerenciamento de Memória Partições Fixas

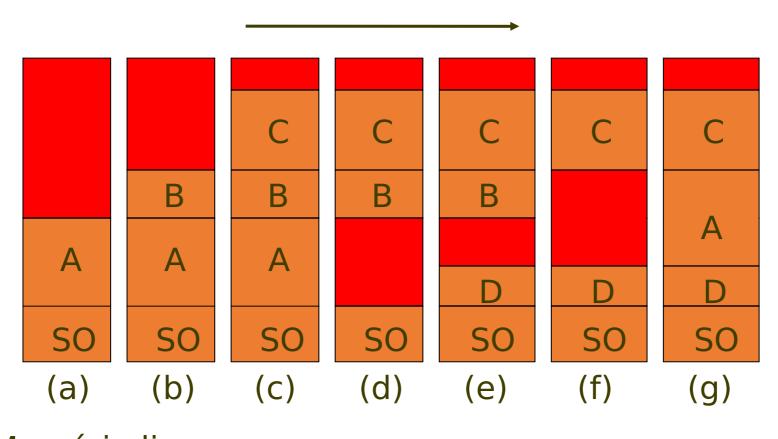
- Partições Fixas: problemas com fragmentação:
  - Interna: desperdício dentro da área alocada para um processo;
    - Ex.: processo de tamanho 40K ocupando uma partição de 50k;
  - **Externa**: desperdício fora da área alocada para um processo;
    - Duas partições livres: PL1 com 25k e PL2 com 100k, e um processo de tamanho 110K para ser executado;
    - Livre: 125K, mas o processo não pode ser executado;

# Gerenciamento de Memória Partições Variáveis

#### Partições Variáveis:

- Tamanho e número de partições variam;
- Otimiza a utilização da memória, mas complica a alocação e liberação da memória;
- Partições são alocadas dinamicamente;
- SO mantém na memória uma lista com os espaços livres;
- Menor fragmentação interna e grande fragmentação externa;
  - Solução: Compactação;

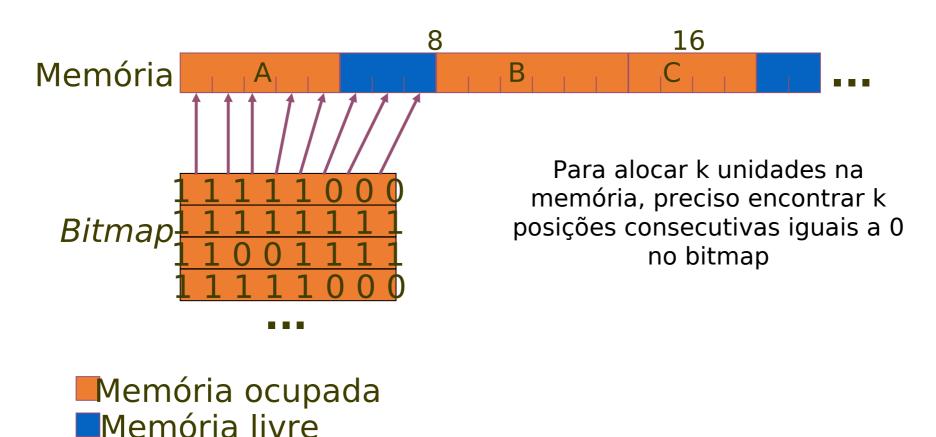
# Gerenciamento de Memória Partições Variáveis



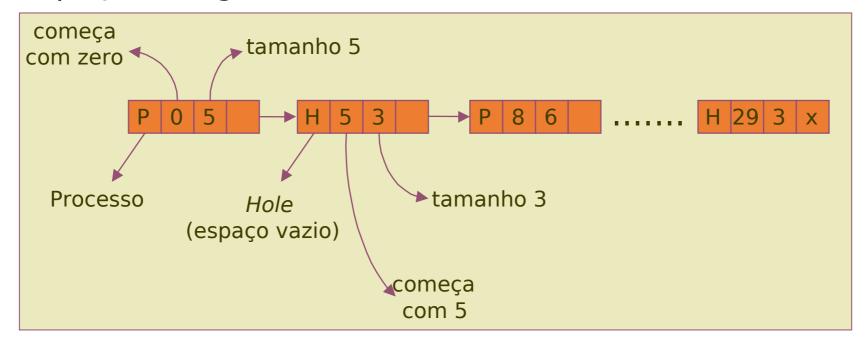
- Minimizar espaço de memória inutilizados:
  - Compactação: necessária para recuperar os espaços perdidos por fragmentação; no entanto, muito custosa para a CPU;
- Técnicas para alocação dinâmica de memória:
  - Bitmaps;
  - Listas Encadeadas;

- Técnica com Bitmaps:
  - Memória é dividida em unidades de alocação em kbytes;
  - Cada unidade corresponde a um bit no bitmap:
    - $0 \rightarrow livre$
    - $1 \rightarrow \text{ocupado}$
  - Tamanho do bitmap depende do tamanho da unidade e do tamanho da memória;
  - Ex.:
    - unidades de alocação pequenas → bitmap grande;
    - unidades de alocação grandes → perda de espaço;

• Técnica com *Bitmaps*:



- Técnica com Listas Encadeadas:
  - Uma lista para os espaços vazios e outra para os espaços cheios, ou uma lista para ambos!
  - "espaço ≡ segmento"



- <u>Algoritmos de Alocação</u> → quando um novo processo é criado:
  - FIRST FIT
    - 1º segmento é usado;
    - Rápido, mas pode desperdiçar memória por fragmentação;
  - NEXT FIT
    - 1º segmento é usado;
    - Mas na próxima alocação inicia busca do ponto que parou anteriormente;
    - Possui desempenho inferior;

- BEST FIT
  - Procura na lista toda e aloca o espaço que mais convém;
  - Menor fragmentação;
  - Mais lento;
- WORST FIT
  - Aloca o maior espaço disponível;
- QUICK FIT
  - Mantém listas separadas para os espaços mais requisitados;

- Cada algoritmo pode manter listas separadas para processos e para espaços livres:
  - Vantagem:
    - Aumenta desempenho;
  - Desvantagens:
    - Aumenta complexidade quando espaço de memória é liberado gerenciamento das listas;
    - Fragmentação;

O que fazer quando não existe espaço suficiente para todos os processos ativos?

#### Swapping

 Chaveamento de processos inteiros entre a memória principal e o disco

#### Overlays → Memória Virtual

- Programas são divididos em pedaços menores
- Pedaços são chaveados entre a memória principal e o disco

#### Swapping:

- Chaveamento de processos inteiros entre a memória principal e o disco;
- Transferência do processo da memória principal para a memória secundária (normalmente disco): Swap-out;
- Transferência do processo da memória secundária para a memória principal: Swap-in;
- Pode ser utilizado tanto com partições fixas quanto com partições variáveis;

# Gerenciamento de Memória Memória Virtual (MV)

- Programas maiores que a memória eram divididos em pedaços menores chamados overlays → programador;
  - Desvantagem: custo muito alto;

#### • Memória Virtual:

- Sistema operacional é responsável por dividir o programa em overlays;
- Sistema operacional realiza o chaveamento desses pedaços entre a memória e o disco;