Aula 13 – Memória Virtual e Paginação

Norton Trevisan Roman Clodoaldo Aparecido de Moraes Lima

31 de outubro de 2014

Sobrecarga de Memória

- O que acontece quando a memória disponível não é suficiente para todos os processos?
- Existem 2 métodos gerais para lidar com a sobrecarga de memória:
 - A troca de processos (swapping):
 - Consiste em trazer, em sua totalidade, cada processo para a memória, executá-lo durante um tempo e, então, devolvê-lo ao disco
 - Assim, processos ociosos acabam ficando no disco
 - Memória Virtual:
 - Permite que programas possam ser executados mesmo que estejam parcialmente carregados na memória principal

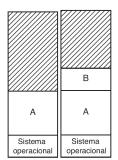
- Chaveamento de processos <u>inteiros</u> entre a memória principal e o disco
- Swap-out
 - Da memória para uma região especial do disco, chamada "área de swap"
- Swap-in
 - Do disco pra memória

- Funcionamento:
 - Inicialmente o processo A está na memória



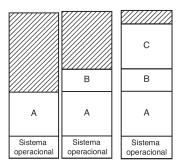
• Funcionamento:

- Inicialmente o processo A está na memória
- Então B e C são criados ou trazidos do disco (swap-in)



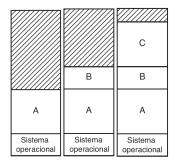
• Funcionamento:

- Inicialmente o processo A está na memória
- Então B e C são criados ou trazidos do disco (swap-in)



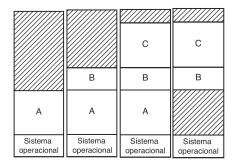
• Funcionamento:

 D é iniciado. O processo A é devolvido ao disco (swap-out), dando espaço a D, que entra na memória



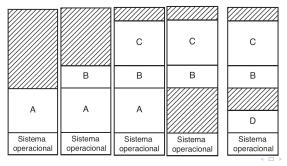
• Funcionamento:

 D é iniciado. O processo A é devolvido ao disco (swap-out), dando espaço a D, que entra na memória



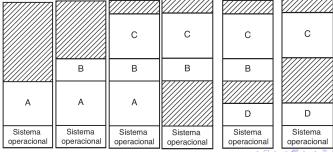
• Funcionamento:

 D é iniciado. O processo A é devolvido ao disco (swap-out), dando espaço a D, que entra na memória



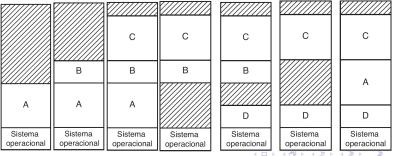
• Funcionamento:

- D é iniciado. O processo A é devolvido ao disco (swap-out), dando espaço a D, que entra na memória
- A precisa rodar novamente. B é retirado,

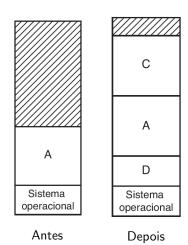


• Funcionamento:

- D é iniciado. O processo A é devolvido ao disco (swap-out), dando espaço a D, que entra na memória
- A precisa rodar novamente. B é retirado, e A é novamente trazido do disco para a memória

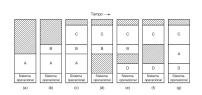


- Note que A agora está em outra porção da memória
 - Devemos relocar os endereços em A via software durante a carga na memória
 - Ou via hardware durante a execução do programa
 - Ex: via registradores base e limite



Problema

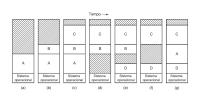
 A operação de swap pode criar muitos "buracos" na memória – fragmentação externa



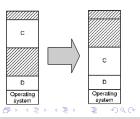
• Pode ficar difícil de acomodar outro processo no buraco

Problema

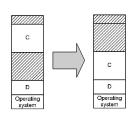
 A operação de swap pode criar muitos "buracos" na memória – fragmentação externa



- Pode ficar difícil de acomodar outro processo no buraco
- Solução: Compactação de memória:
 - Mova todos os processos o mais para baixo possível na memória – haverá um único espaço vazio acima
 - Consome bastante CPU



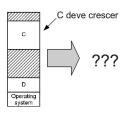
- Compactação de Memória Ex:
 - Qual o tempo para compactar 1GB?
 - Se copia 4B (32b) em 20ns



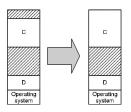
$$\frac{1.073.741.824B \times 20ns}{4B} = 5.368.709.120ns$$
ou $\approx 5.4s$

- A alocação de memória muda à medida em que
 - Os processos chegam à memória
 - Os processos deixam a memória
- Quanto de memória devemos alocar a um processo quando ele é criado ou trazido do disco?
 - Se eles tiverem tamanho fixo, aloque o que ele precisa

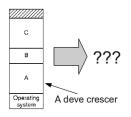
- Mas e se o segmento de dados crescer com o tempo?
 - Ex: O processo aloca memória dinamicamente



- Mas e se o segmento de dados crescer com o tempo?
 - Ex: O processo aloca memória dinamicamente
 - Se houver um "buraco" adjacente à memória atual do processo, ele pode ser alocado, e o processo cresce nesse buraco

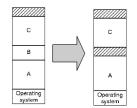


• E se ele for adjacente a outro processo?



- E se ele for adjacente a outro processo?
 - Ou o movemos a um buraco maior na memória

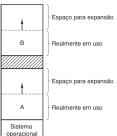
- Ou um ou mais processos terão que ser transferidos para o disco, para criar esse buraco
- Se o processo não puder crescer na memória e a área de troca de disco (swap) estiver cheia, ele pode ser suspenso até que algum espaço seja liberado



• Alternativamente:

 Se o esperado é que a maioria dos processos cresça durante a execução, podemos alocar uma memória extra quando o processo é carregado

- Reduz o overhead de ter que fazer swap ou movê-lo na memória
- Se ainda assim o processo for para o disco, somente a memória realmente em uso é gravada



 Se os processos tiverem dois segmentos que crescem (dados e pilha, por exemplo), podemos usar a

mesma ideia

 Nesse caso, a pilha cresce para baixo enquanto que o segmento de dados cresce para cima

 A porção de memória entre essas duas áreas pode ser usada por ambas

• Se ainda assim ficar sem espaço:

 Transfere o processo a outro local, faz swap, ou termina o processo

Pilha B

Dados P

Programa B

Pilha A

Dados A

Programa A

Espaco para expansão

Espaço para expansão

Gerenciando a Memória

- Quando se atribui memória dinamicamente, o SO deve gerenciá-la
- O gerenciamento pode ser feito por:
 - Mapas de bits
 - Listas ligadas

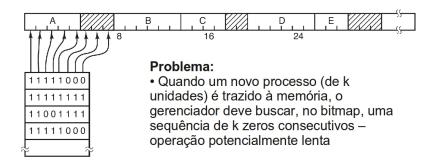
Gerenciando a Memória: Mapas de Bits

- Memória é dividida em unidades de alocação
 - Pode conter até vários KB
- Cada unidade corresponde a um bit no bitmap:
 - \bullet 0 \rightarrow livre
 - ullet 1 o ocupado
- Tamanho do bitmap depende do tamanho da unidade e do tamanho da memória
 - unidades de alocação pequenas → bitmap grande
 - ullet unidades de alocação grandes ightarrow perda de espaço

Gerenciando a Memória: Mapas de Bits

Vantagem:

 Ocupa um tamanho fixo na memória, pois só depende do tamanho da memória e da unidade de alocação



Mapas de Bits – Fragmentação

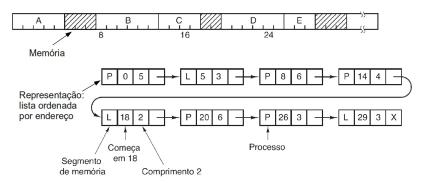
Interna

- Desperdício de memória dentro da área alocada para um processo
- Ex.: Unidades de alocação grandes e um processo cujo tamanho não é múltiplo da unidade de alocação

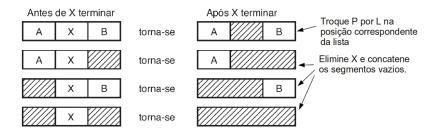
Externa:

- Desperdício fora da área alocada para um processo
- Ex: Memória fragmentada após várias trocas com o disco, sem que haja compactação

- Mantêm-se uma lista ligada de segmentos de memória livres e alocados
 - Cada segmento ou contém um processo ou é um buraco vazio entre dois processos



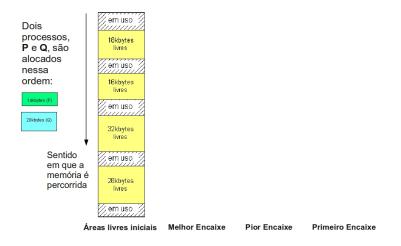
 A lista ordenada por endereço fica fácil de ser atualizada:

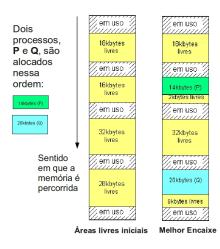


- Com uma lista ordenada por endereço, como alocar memória a um processo?
 - Supondo que o gerenciador de memória saiba quanta memória deve ser alocada ao processo
- Primeiro encaixe (First fit):
 - O gerenciador percorre a lista de segmentos, desde o início, até que encontre um buraco grande o bastante
 - Quebra o buraco em dois pedaços um para o processo e um para a memória ainda livre
 - Variação: inicie a busca a partir de onde parou na vez anterior (next fit – próximo encaixe)
 - Deve memorizar a última posição em que encontrou memória disponível suficientemente grande



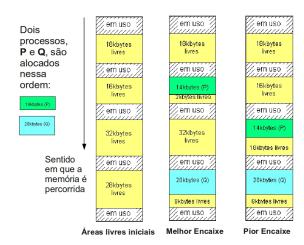
- Melhor encaixe (Best fit):
 - Busca a lista inteira, até o fim, e toma o menor buraco que seja adequado
 - Não quebra buracos grandes que poderiam ser úteis mais tarde
 - Problema: permite o surgimento de buracos minúsculos
- Pior encaixe (worst fit):
 - Sempre tome o maior buraco disponível
 - Reduz a chance de buracos minúsculos e inúteis





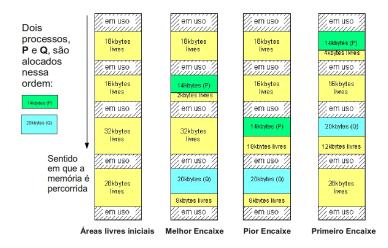
Pior Encaixe

Primeiro Encaixe





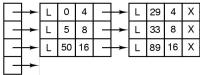
Primeiro Encaixe



- Principais consequências dos algoritmos:
 - Melhor encaixe: deixa o menor resto, porém após um longo processamento poderá deixar "buracos" muito pequenos para serem úteis
 - Pior encaixe: deixa o maior espaço após cada alocação, mas tende a espalhar as porções não utilizadas sobre áreas não contínuas de memória e, portanto, pode tornar difícil alocar grandes processos
 - Primeiro encaixe: tende a ser um meio termo entre a melhor e a pior escolha, com a característica adicional de fazer com que os espaços vazios migrem para o final da memória. Na prática, uma boa escolha.

- Esses algoritmos poderiam ser mais rápidos se segmentos de memória em uso e livres fossem mantidos em listas separadas
 - A busca se daria somente na lista de segmentos livres
 - Se ordenada por tamanho, a lista de livres tornaria o best fit e worst fit mais rápidos
- Problema
 - Liberar memória fica mais lento e complicado
 - Deve-se remover da lista de segmentos em uso e incluir na de livres

- Encaixe rápido (Quick fit)
 - Mantém listas separadas para alguns dos tamanhos de memória livre mais comumente requisitados
 - Uma para cada tamanho
 - A busca por um segmento livre de um determinado tamanho é rápida
 - Tamanhos incomuns são incluidos em uma lista à parte, ou na lista existente mais próxima
 - Problema quando processo é desalocado:
 - Encontrar os vizinhos ao buraco que ele deixou, para união



Memória Virtual

Memória Virtual

- Registradores base e limite criam a abstração de espaço de endereço
- Swap trata do problema de não termos memória suficiente para todos os processos
 - Exige que haja memória para cada processo individualmente
- E se um único processo ocupar mais memória que o disponível (um bloatware)?
 - Hoje em dia é comum necessidade de rodar programas grandes demais para a memória

Sobrecarga de Memória – Memória Virtual

- Que fazer?
- Memória virtual (Fotheringham, 1961)
 - Método para alocação de processos na memória
 - Continuamos "enganando" o processo, quanto a que endereço de memória ele está realmente usando
 - Usa duas técnicas principais (normalmente juntas):
 - Paginação blocos de tamanho fixo
 - Segmentação blocos de tamanho variável

- A ideia básica é que cada programa tenha seu próprio espaço de endereçamento, que é dividido em blocos de tamanho fixo chamados páginas
 - Cada página é uma série contígua de endereços, mapeada na memória física
 - Nem todas precisam estar na memória física para executar o programa
 - Quando o programa referencia um endereço em uma página que está na memória, o hardware executa o mapeamento necessário dinamicamente

- Quando o programa referencia um endereço em uma página que não está na memória
 - A instrução falha page fault (trap)
 - O SO deve obter a página que falta e reexecutar a instrução que falhou
 - O processo recebe memória física sempre que houver memória disponível
- Com multiprogramação, a memória contém partes de diferentes programas
 - Se um programa estiver esperando por outra página, a CPU pode ser escalonada a outro processo

$Real \times Virtual$

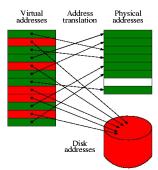
- Os endereços físicos (reais) podem ser gerados de muitas maneiras:
 - Mapeamento direto
 - Usando registradores base e limite
 - etc
 - O endereço resultante é colocado diretamente no barramento de memória
- Espaço de Endereçamento Físico de um processo:
 - Formado por todos os endereços físicos/reais aceitos pela memória principal (RAM)



Real × Virtual

- Endereços gerados pelos programas são chamados de <u>virtuais</u> ou lógicos
 - Na ausência de memória virtual, o endereço virtual é idêntico ao físico
 - Com memória virtual, é mapeado à memória física (não vai diretamente ao barramento)
- Espaço de Endereçamento Virtual de um processo:
 - Formado por todos os endereços virtuais que esse processo pode gerar
 - Não necessariamente correspondem diretamente aos físicos
 - O espaço de endereço físico de um processo pode ser não contíguo

- Um processo em Memória Virtual faz referência a endereços virtuais e não a endereço reais de RAM
- No momento da execução de uma instrução, o endereço virtual é traduzido para um endereço real
 - A CPU manipula apenas endereços reais da RAM
 - Deve haver um mapeamento



- E como se dá o mapeamento?
 - Tabela de páginas: responsável por armazenar informações sobre as páginas virtuais:
 - ullet argumento de entrada o número da página virtual
 - ullet argumento de saída (resultado) o número da página real (ou moldura de página)
 - Gerenciada pela MMU (já já...)
- As transferências entre memória e disco são sempre em páginas completas
 - Página é a unidade básica para transferência de informação



- E quem faz esse mapeamento?
 - Um hardware especial, presente na CPU → MMU (memory management unit)

