

Upravljanje memorijom i B-stabla

© Goodrich, Tamassia, Goldwasser

Katedra za informatiku, Fakultet tehničkih nauka, Univerzitet u Novom Sadu

2019.

Memorija računara

- memorija je potrebna za implementaciju svake strukture podataka
- memorija je organizovana kao sekvenca **reči** gde se svaka reč sastoji od 4, 8 ili 16 bajtova (zavisno od računara)
- ove reči su numerisane od 0 do $N - 1$, gde je N broj reči dostupnih računaru
- broj povezan sa svakom od reči zove se **adresa**

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
	D		Z			C	Q			

Kreiranje objekata

- u Python programu svi objekti se čuvaju u delu memorije koji se zove **memory heap** ili Python heap – ne treba mešati sa strukturom podataka koja se zove heap
- šta se dešava kada izvršimo nešto kao:
`w = Widget()`
- kreira se nova instanca klase i skladišti se negde na heapu

Lista slobodnih blokova

- memorijski heap je podeljen u **blokove** – kontinualne „parčice“ memorije koji mogu biti fiksne ili promenljive veličine
- mora biti moguće brzo zauzimanje memorije za nove objekte
- jedno popularno rešenje – čuvanje slobodnih „rupa“ u heapu u povezanoj listi, zvanoj **lista slobodnih blokova**
- odlučivanje kako dodeljivati blokove iz liste slobodnih prilikom zauzimanja (alokacije) memorije je deo **upravljanja memorijom**

Upravljanje memorijom

- postoji više načina za alokaciju memorije na heapu koji minimizuju fragmentaciju
 - **best fit**: pronađi u celoj listi onaj blok čija veličina je najbliža traženoj veličini
 - **first fit**: kreni od početka liste i pronađi prvi blok koji je dovoljno velik
 - **next fit**: traži se prvi sledeći dovoljno veliki blok počevši od prethodne pozicije; lista je cirkularna
 - **worst fit**: pronađi najveći slobodan blok

Sakupljanje đubreta

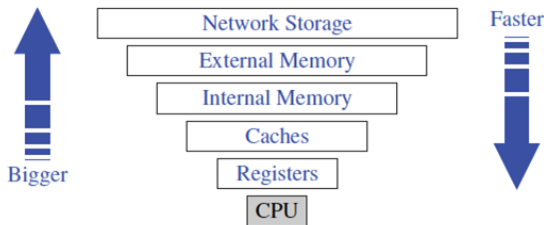
- **garbage collection**: proces otkrivanja „ustajalih“ objekata, oslobađanje memorije koju ti objekti zauzimaju, i vraćanje toga u listu slobodnih blokova
- da bi program mogao da pristupi objektu, mora imati referencu na njega (direktnu ili indirektnu)
 - takvi objekti su **živi** objekti
- živi objekti koji su direktno dostupni (postoji promenljiva koja sadrži referencu na njih) su **korenski objekti**
- **indirektna referenca** na živi objekat je referenca koja se nalazi u nekom drugom živom objektu

Mark-and-sweep algoritam

- svakom objektu dodeljena je oznaka (**mark**) da li je objekat živ
- kada odlučimo da je potrebno skupljati đubre, zaustavimo sve druge aktivnosti i
 - ukinemo mark za sve objekte na heapu
 - prođemo kroz sve module i sve korenske objekte označimo kao žive
 - odredimo da li su ostali objekti dostupni preko korenskih objekata – pretragom grafa po dubini

Hijerarhija memorije

- računari imaju hijerarhiju sa različitim vrstama memorije
- nivoi hijerarhije se razlikuju po veličini i udaljenosti od procesora
 - najbliži su interni **registri** procesora; pristup je vrlo brz ali ih ima vrlo malo
 - drugi nivo: **cache** memorija
 - treći nivo: **operativna** memorija (RAM)
 - četvrti nivo: **spoljašnja** memorija (diskovi)



Virtuelna memorija

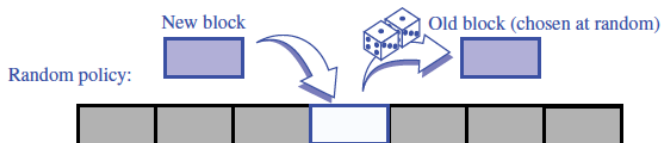
- **virtuelna memorija**: adresni prostor velik kao kapacitet spoljne memorije
- stranice se premeštaju iz spoljne u operativnu memoriju kada su potrebne
 - virtuelna memorija ukida ograničenje veličine operativne memorije
- koji deo čuvati u operativnoj memoriji: **caching**
- zahvaljujući **vremenskoj lokalnosti**
- učitavanjem stranice u operativnu memoriju nadamo se da će ona biti uskoro potrebna
- i da ćemo moći brzo da odgovorimo na sve zahteve za tom stranicom u bliskoj budućnosti

Strategije zamene blokova u operativnoj memoriji

- kada se traži nova stranica a operativna memorija je popunjena moramo izbaciti neku postojeću stranicu
- strategije za **page replacement**
 - LIFO
 - FIFO
 - random

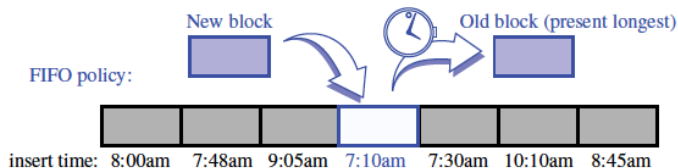
Random strategija

- izaberi stranicu koju ćeš izbaciti slučajnim putem
 - traje $O(1)$
 - ali ne pokušava da iskoristi vremensku lokalnost



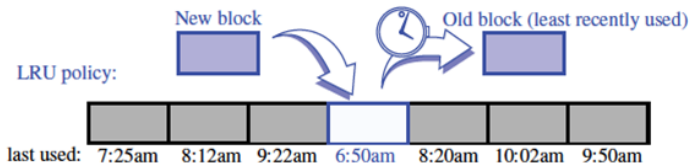
FIFO strategija

- jednostavna za implementaciju – potreban je red koji čuva reference na stranice u kešu
 - stranice se dodaju u red prilikom učitavanja
 - kada treba izbaciti stranicu, uklanja se prva stranica iz reda – $O(1)$
 - pokušava da iskoristi vremensku lokalnost



LRU strategija

- **least recently used** – najdavnije korišćena stranica
 - odlična politika ali implementacija može biti komplikovana
 - potreban je adaptivni red sa prioritetom
 - ako se implementira kao sortirana sekvenca pomoću povezane liste, uklanjanje je $O(1)$



Blokovi na disku

- čuvamo veliku kolekciju elemenata koja ne može stati u operativnu memoriju
- spoljnu memoriju smo podelili na **disk blokove**
- prenos bloka između spoljne i operativne memorije je **disk transfer** ili **I/O**
- velika razlika između vremena pristupa operativnoj i spoljnoj memoriji
- \Rightarrow želimo da minimizujemo broj disk transfera da bismo izvršili pretragu ili ažuriranje
- ovaj broj zovemo **I/O kompleksnost** algoritma

(a,b) stablo

- možemo predstaviti mapu za pretragu pomoću n-arnog stabla
- **(a,b) stablo** predstavlja uopštenje (2,4) stabla
 - (a,b) stablo je n-arno stablo u kome svaki čvor ima između $a - 1$ i $b - 1$ dece
- podešavanjem parametara a i b u odnosu na veličinu disk bloka možemo postići dobre I/O performanse

(a,b) stablo

- **(a,b) stablo** gde su a i b celobrojni parametri takvi da je $2 \leq a \leq (b + 1)/2$ je n-arno stablo pretrage sa sledećim osobinama
 - **veličina**: svaki interni čvor osim korena ima najmanje a dece; koren ima najviše b dece
 - **dubina**: svi listovi imaju istu dubinu

Visina (a,b) stabla

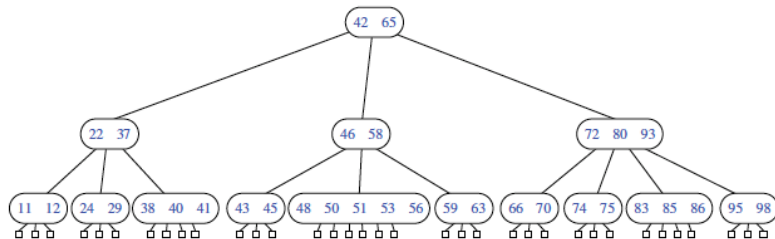
- visina (a,b) stabla sa n elemenata je
 - $\Omega(\log n / \log b)$
 - $O(\log n / \log a)$

Pretraga i ažuriranje u (a,b) stablu

- pretraga se odvija kao u n -arnom stablu
- dodavanje slično $(2,4)$ stablu
 - overflow nastupa kada se dodaje element u b -čvor
 - čvor se deli pomeranjem median vrednosti u roditelja i zamenom čvora sa dva nova $(b + 1)/2$ -čvora
- uklanjanje slično $(2,4)$ stablu
 - underflow nastupa kada se ukloni element iz a -čvora
 - ako je brat a -čvor radi se fuzija
 - ako brat nije a -čvor radi se transfer

B-stablo

- najpoznatija struktura za čuvanje mape u spoljnoj memoriji
- **B-stablo** reda d je (a,b) stablo za $a = d/2$ i $b = d$



I/O složenost B-stabla

- B-stablo sa n čvorova ima I/O složenost $O(\log_B n)$ za pretragu i ažuriranje, i troši $O(n/B)$ blokova, gde je B veličina bloka