

Vorlesung
Betriebssysteme

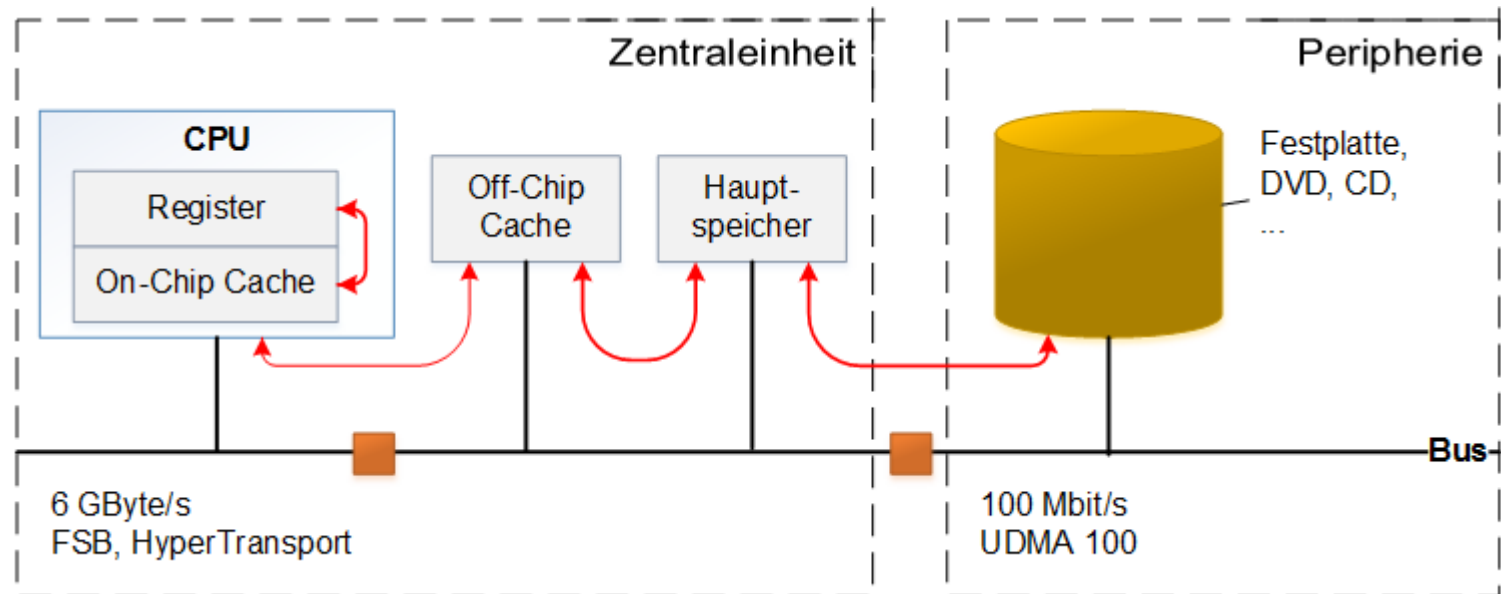
Teil 7

Speicherverwaltung

Inhalt der nächsten zwei Vorlesungstermine

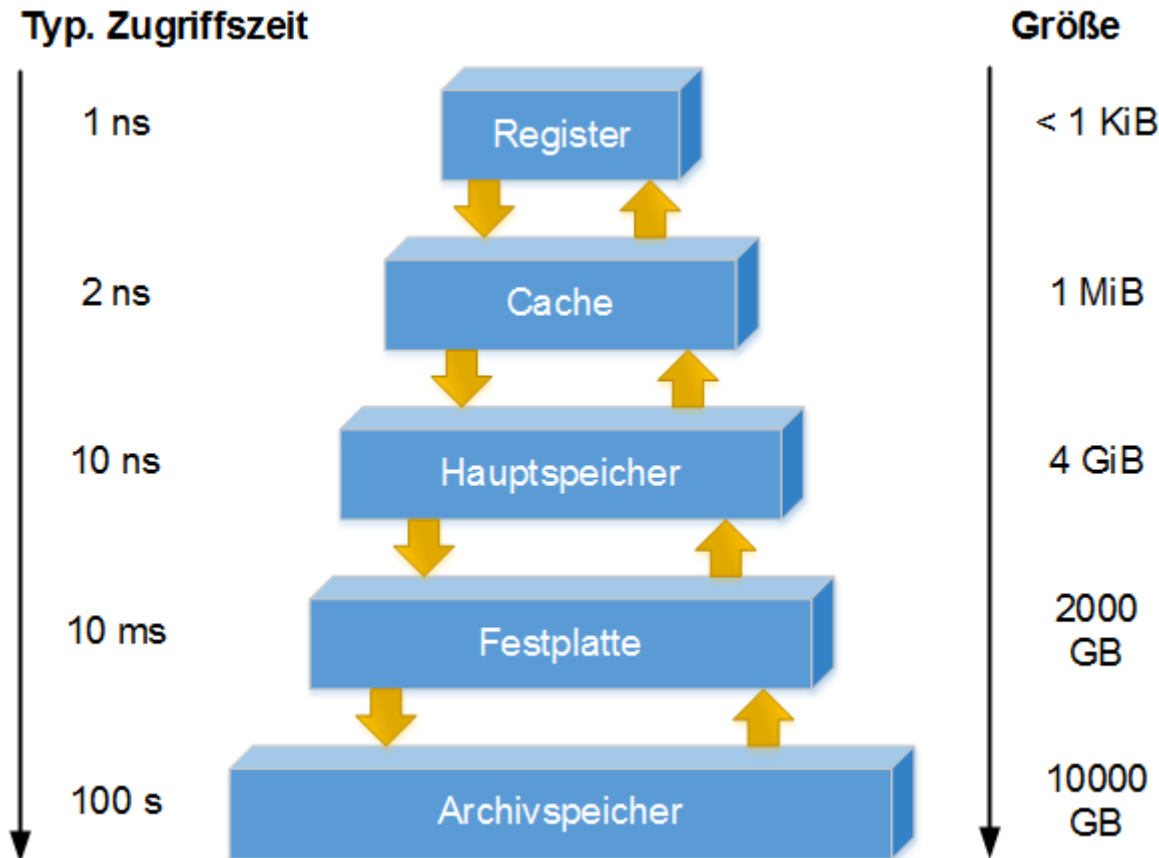
- Speicherverwaltung
 - Speicherhierarchie
 - Swapping
 - Virtueller Speicher
 - Seitenersetzungsstrategie
-
- Übungsaufgaben

Speicherverwaltung: Einführung

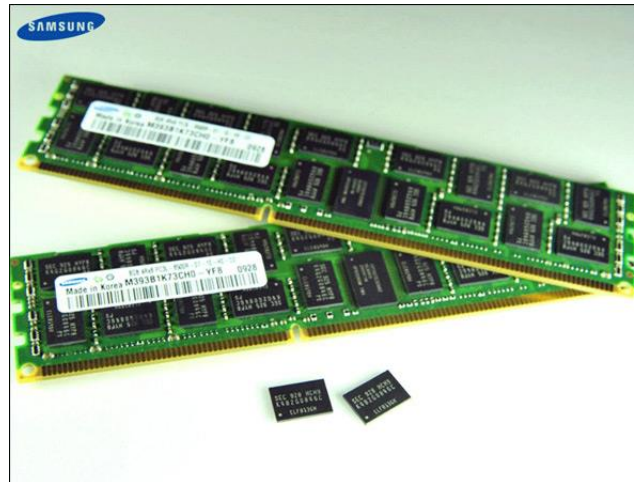


- **Bemerkung:** In der Regel wird ein solches System durch mehr als einen Bus realisiert. Die Bussysteme haben auch verschiedene Charakteristiken (Datenrate, Durchsatz, Latenz,...).

Speicherverwaltung: Hierarchie

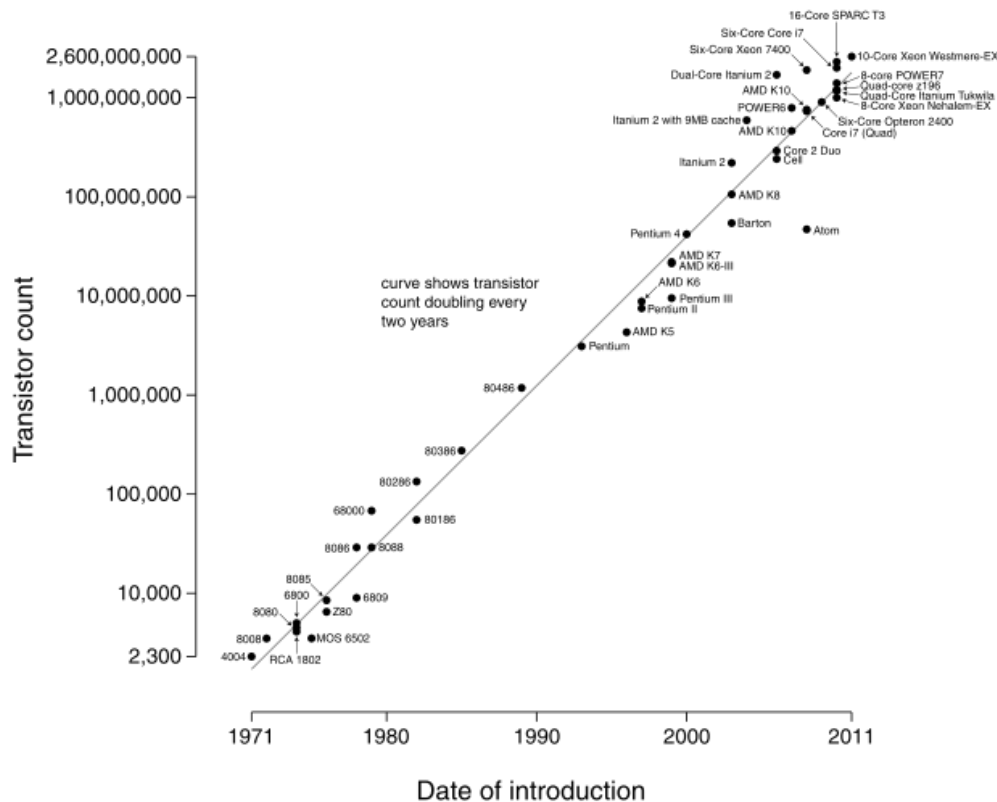


Speicherbausteine



Moore's Law

Microprocessor Transistor Counts 1971-2011 & Moore's Law



- Verdopplung der Speicherkapazität alle 2 Jahre

Grenzen von Moores Law

- Parallelisierung (Gesetz von Amdahl)
 - Doppelte Anzahl Prozessorkerne bedeutet nicht doppelte Rechenleistung
- Technologische Hürden müssen überwunden werden
 - Strukturgößen aktuell: 28nm
 - Kommende Generation: 16nm
 - Vergleich: Influenzavirus 50nm Durchmesser
 - Siliziumatom 0,1nm Durchmesser

Speicher

„Bauernregel“

- Speichergröße wächst um 60% pro Jahr
- Speicherpreis fällt um 25% pro Jahr
- Warum wächst der Speicherbedarf?
- („640 Kilobyte Arbeitsspeicher ist alles, was irgendeine Anwendung jemals benötigen sollte.“, Bill Gates)
- Speicherbedarf wächst:
 - Multimedia/Audio/Video
 - Spekulative Ausführung
 - High-Level Programmierung

Fragestellungen für Speicherverwaltungssysteme

- Ein oder mehrere Prozesse?
- Zuweisung von Speicherplatz an Prozesse:
 - fest oder dynamisch?
 - wenn fest: gleiche oder unterschiedliche Teile (partitions)?
- Zuweisung von Prozessen auf feste oder unterschiedliche Anfangsadressen?
- Zuweisung von zusammenhängenden oder verteilten Speicherbereichen?
- Organisation von Hauptspeicher (Primärspeicher) und Platte (Sekundärspeicher)
- Organisation von schnellem Pufferspeicher (Cache) und Hauptspeicher (hier nicht behandelt, da für das BS unsichtbar)

Speicherverwaltung: Motivation

Aufgaben des Betriebssystems:

- **Buchhaltung:** Welche Speicherbereiche sind belegt, welche sind frei?
- **Speichervergabe** an Prozesse
- **Speicherrücknahme** von Prozessen
- **Verschieben** von Daten zwischen den Speicherhierarchien

Speicherverwaltung: Arten

Zwei Arten der Speicherverwaltung können unterschieden werden:

1. Speicherbelegung ist **fest** (einfache Variante)

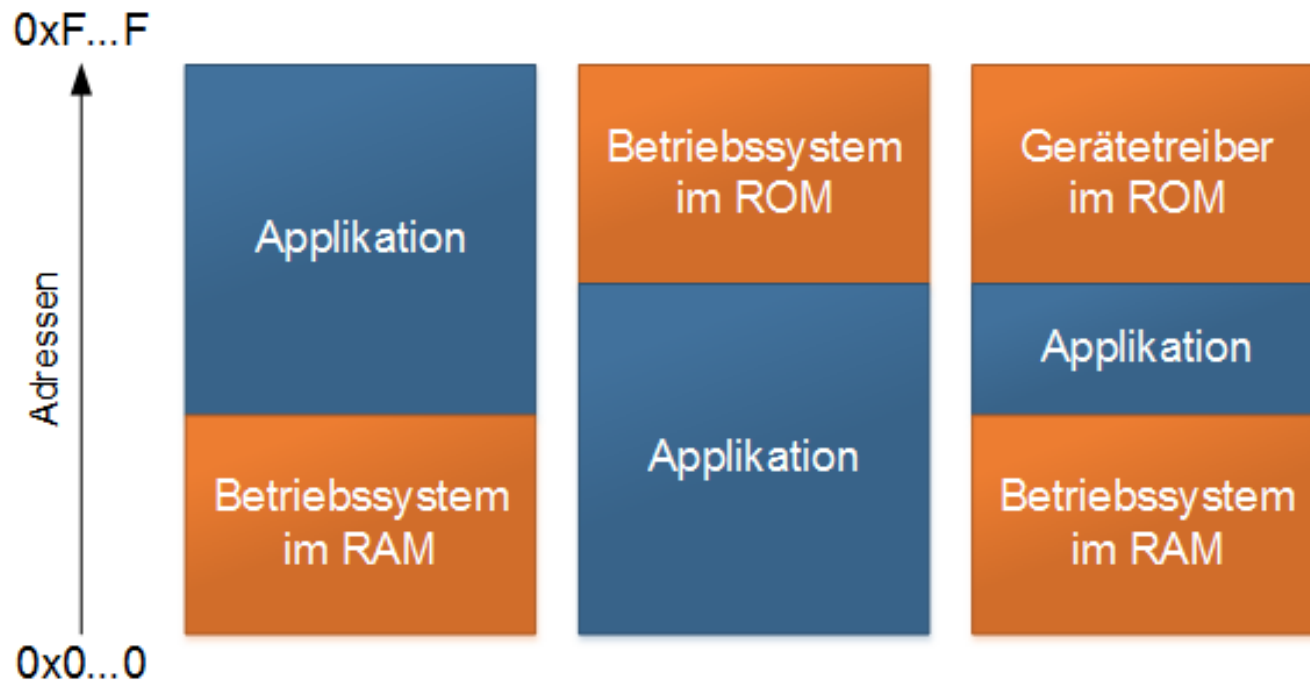
- **Monoprogrammierung:**
 - Nur **ein** Prozess und das Betriebssystem teilen sich den Speicher
 - frühe Batchsysteme, Embedded Systems (BS im ROM)
 - **Problem:** Speicherschutz zwischen BS und Applikation
- **Multiprogrammierung:**
 - **Mehrere** Prozesse gleichzeitig im Speicher,
 - jeder Prozess bekommt einen **festen** Speicherbereich.

2. Speicherbelegung ist **flexibel**:

- Prozesse werden zwischen Hauptspeicher und Platte verschoben
- Verfahren: *Swapping*, *virtueller* Speicher

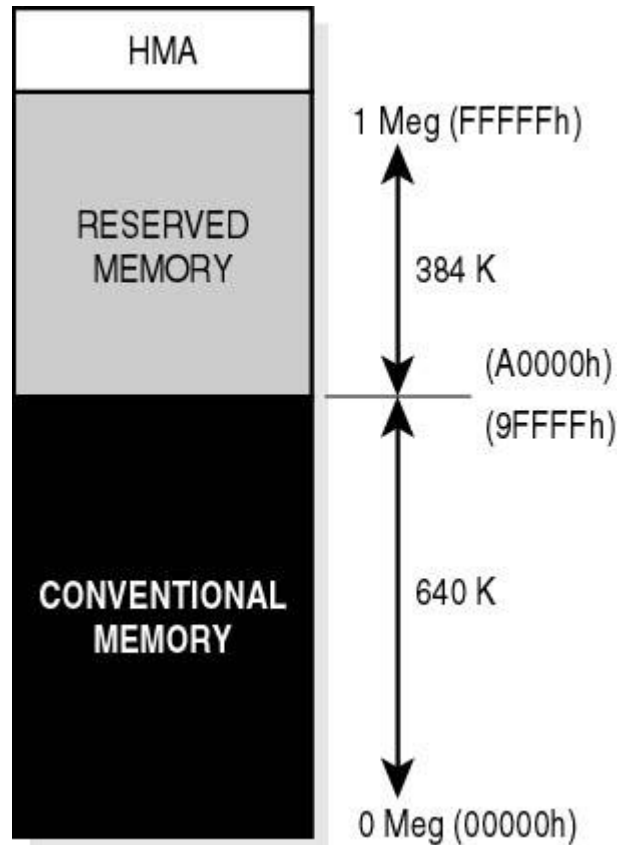
Speicherverwaltung: Monoprogrammierung

- **Varianten** der Speicherbelegung bei Mono-Programmierung.





Speicher unter MS-DOS

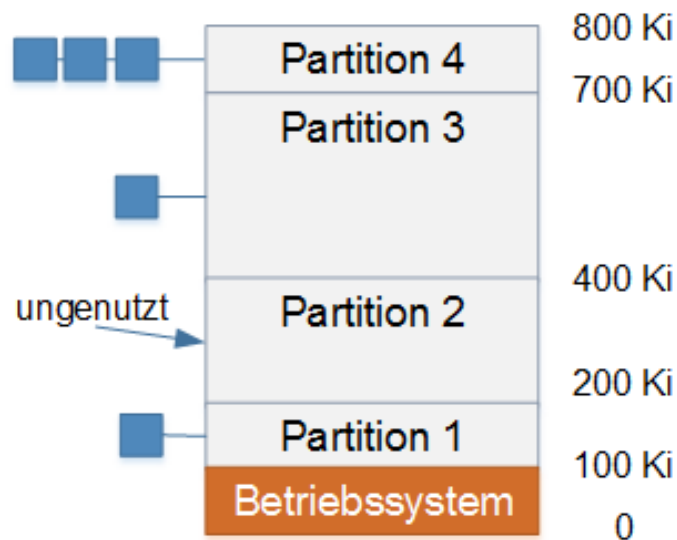


Memory Type	Total	=	Used	+	Free
Conventional	640 KB		122K		518K
Upper	155K		41K		144K
Reserved	128K		128K		OK
Extended (XMS)	7,269K		2,486K		4,783K
Total Memory	81,259K		21,777K		5,415K
Total under 1 MB	795K		163K		632K
Largest executable program size					518K (530,096 bytes)
Largest free upper memory block					114K (116,352 bytes)

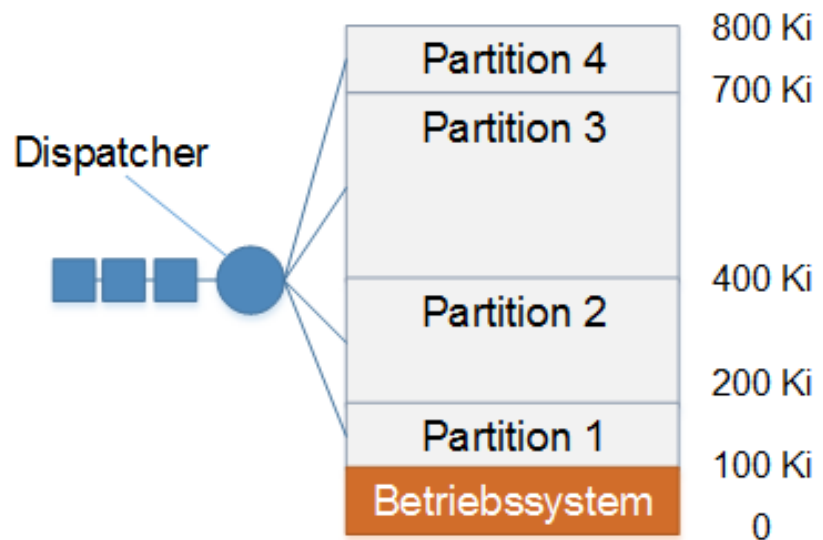
Speicherverwaltung: Multiprogrammierung

Multiprogrammierung bei **fester** Speicherbelegung:

- Der Hauptspeicher wird in (evtl. unterschiedlich große) Speicherpartitionen eingeteilt:



Mehrere
Eingangswarteschlangen



Eine
Eingangswarteschlange

Speicherverwaltung: Relokation

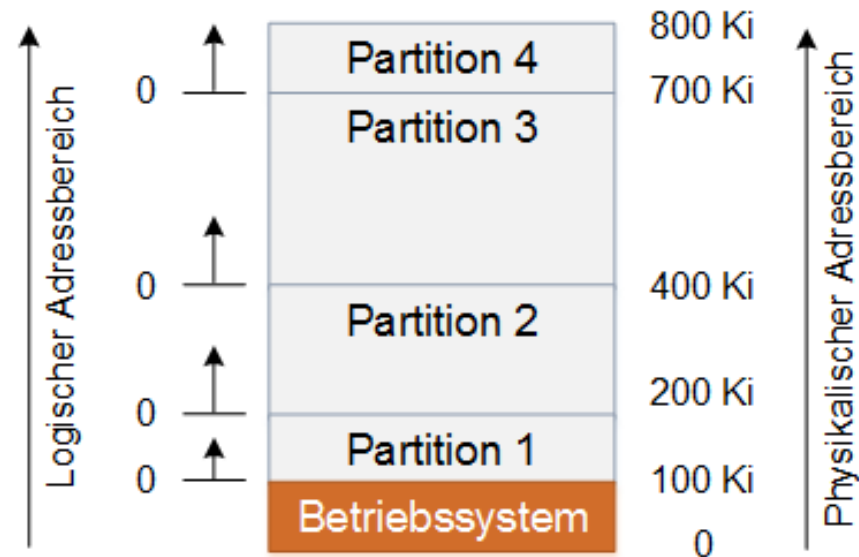
Möglichkeiten der **Relokation** von Prozessen:

- Es wird **nur relative Adressierung** eingesetzt.
 - Geht nicht für jeden Prozessortyp
- Es wird eine **Relokationstabelle** benutzt:
 - Programm wird für Adresse 0 gelinkt.
 - **Relokationstabelle** enthält jede **absolute Adresse** in der Binärdatei.
 - **Beim Laden** des Programms wird der Startoffset zu den Adressen addiert.
- Hardwareunterstützung → *Memory Management Unit* (MMU):
 - **Basisregister** wird automatisch zu jeder Adressinformation addiert.

Speicherverwaltung: MMU

Die Hardware zur Unterstützung der Relokation ist die *Memory Management Unit* (MMU)

- Jeder Prozess hat seinen eigenen logischen Adressbereich.
- Bei jedem **Kontextwechsel** wird die **MMU umprogrammiert**, um den neuen logischen Adressbereich einzustellen.
- Keine Relokation des Programmcodes notwendig, da jeder Prozess ab der logischen Adresse 0 beginnt.
- **Speicherschutz** gegeben, da jeder Prozess nur seinen Speicher sieht (sonst: *Segmentation Fault*).



Speicherverwaltung: Probleme mit fester Speicherbelegung

Moderne Computersystem haben andere Anforderungen:

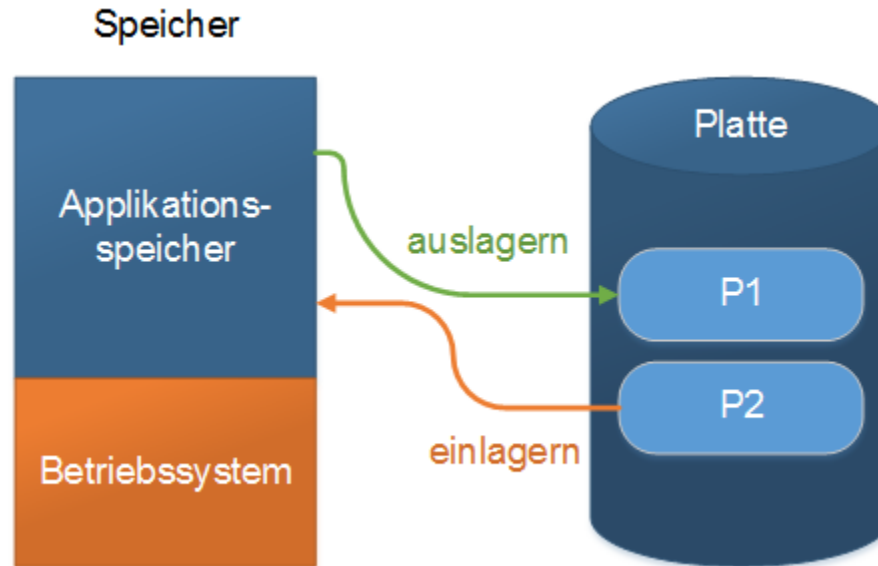
- Es laufen meist viele Prozesse, die **schnell reagieren** müssen (Interaktive Systeme)
- Prozesse haben **mehr Speicherbedarf, als physikalischer Speicher** vorhanden ist

Mögliche Lösungen:

- **Swapping**: Verschieben von kompletten Prozessen zwischen Platte und Hauptspeicher
- **Virtueller Speicher**: Daten der Prozesse sind nur zum Teil im Hauptspeicher

Swapping: Prinzip

- Der *komplette* Adressraum der Prozesse wird zwischen Hauptspeicher und Platte ausgetauscht.

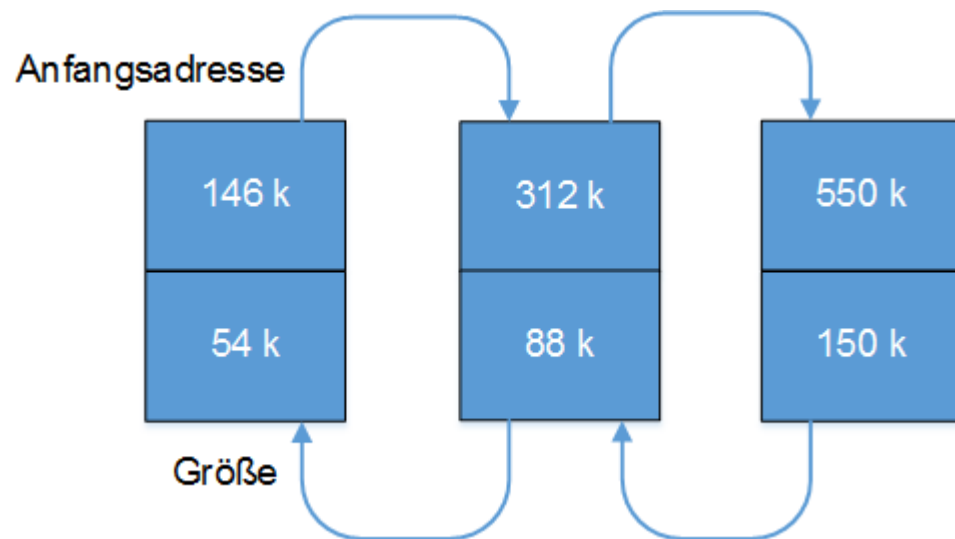
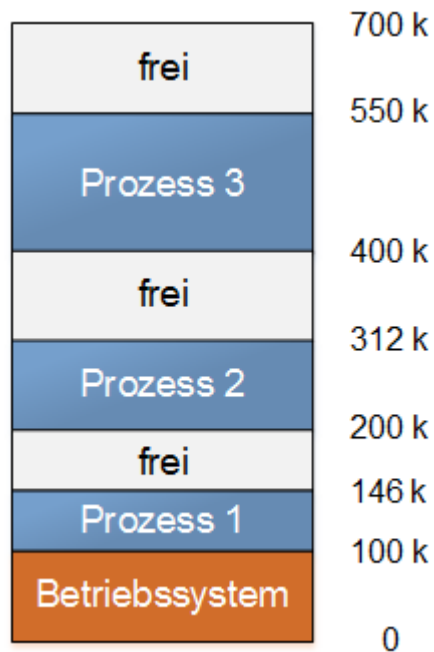


Kann vom Betriebssystem **ohne Hardwareunterstützung** realisiert werden.

- Extrem **aufwändiger Prozesswechsel** durch Zugriff auf Festplatte

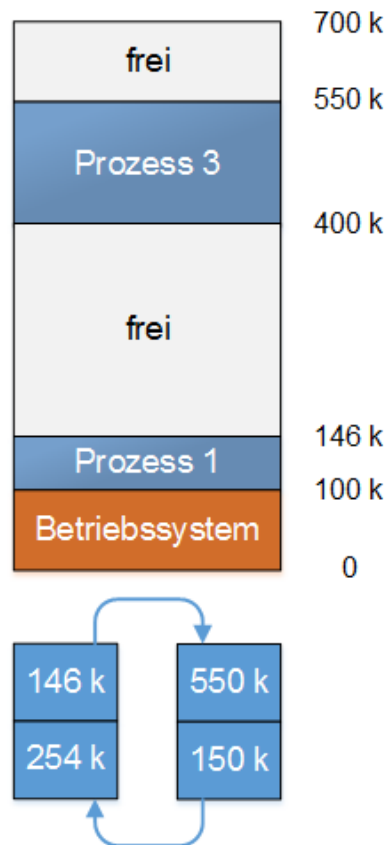
Swapping: Beispiel (1)

- Mögliche Speicherbelegung: → zugehörige Freibereichsliste:

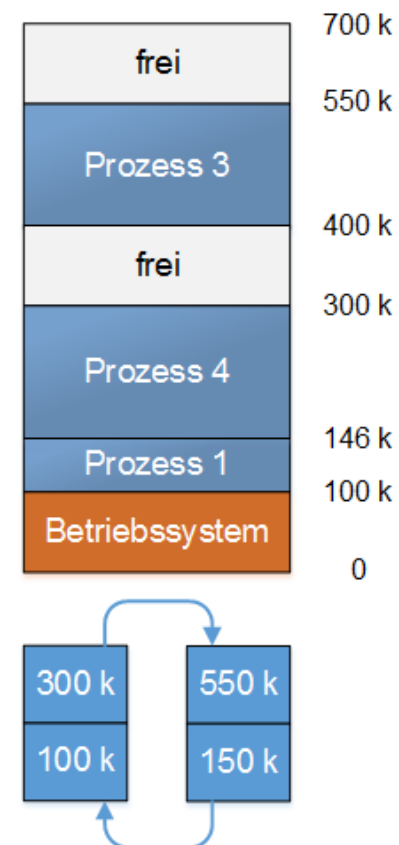


Swapping: Beispiel (2)

- Prozess 2 wird ausgelagert:

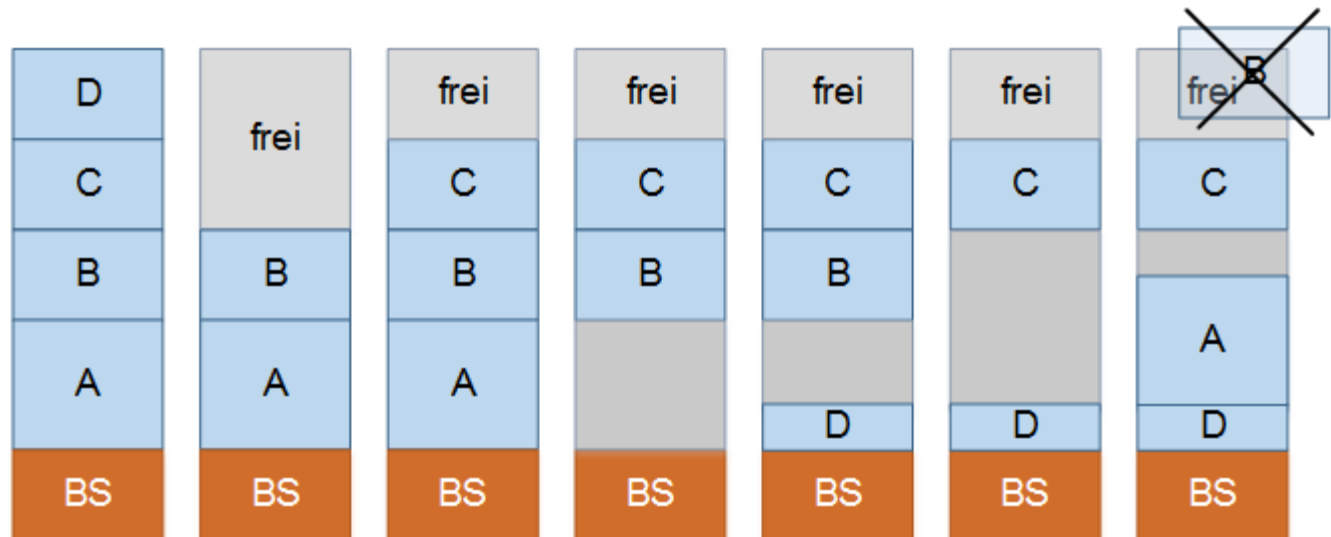


- Prozess 4 wird eingelagert:



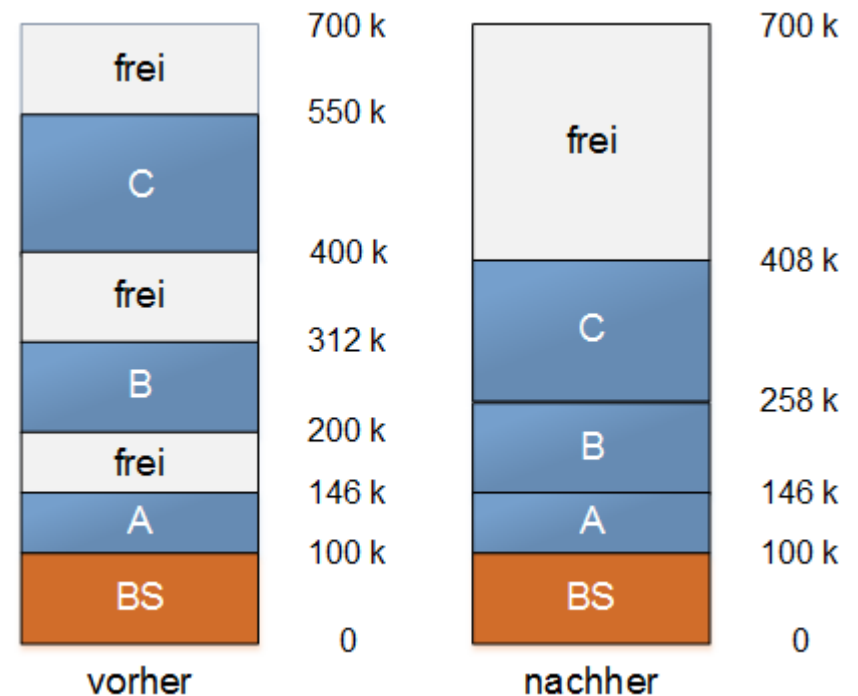
Swapping: Fragmentierung

- Der Hauptspeicher wird in **Segmente variabler Länge** eingeteilt, die den Prozessen zugeteilt werden.
- Zur Verwaltung dienen **Segmenttabellen**.
- Durch Entfernen und Hinzufügen von Segmenten:
 - Entstehen langfristig kleine, **unbenutzte Speicherbereiche** (*externe Fragmentierung*).
 - Fragmente können verschoben und zu einem Segment zusammengefasst werden.
- Beispiel:



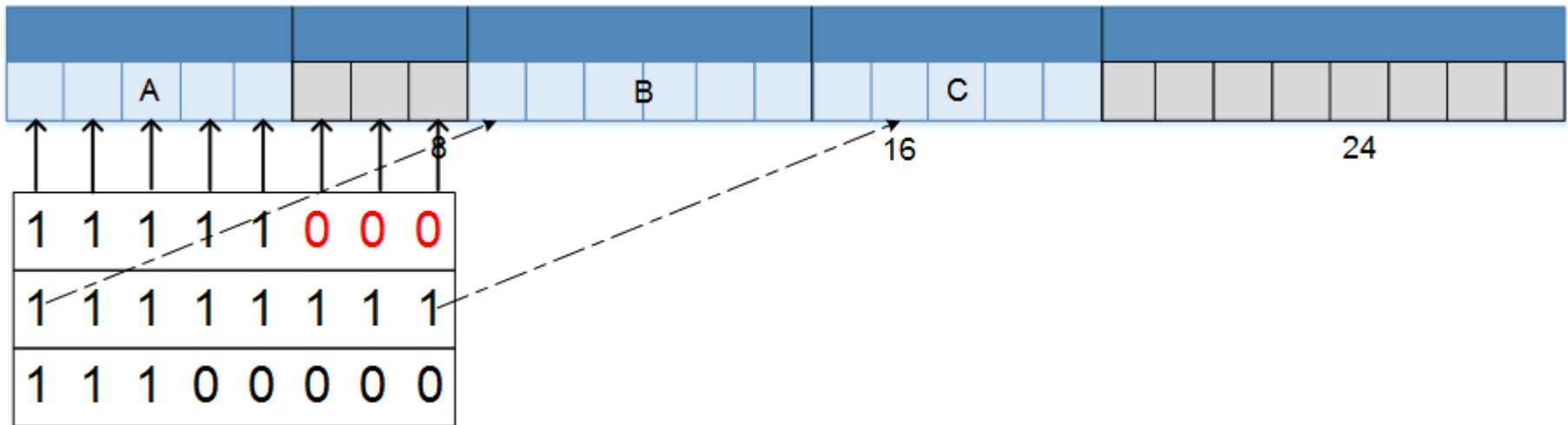
Swapping: Speicherverdichtung

- Per **Speicherverdichtung** (*memory compaction*):
 - Viele kleine freie Speicherbereiche werden zu einem großen Bereich zusammengefasst
 - Ziel: **De-Fragmentierung**
- Optimale Verdichtungsstrategie ist schwer zu finden:
 - Wann / Wie oft?
- Speicherverdichtung erfordert immer **viel CPU-Leistung**.



Swapping: Speicherverwaltung mit Bitmaps

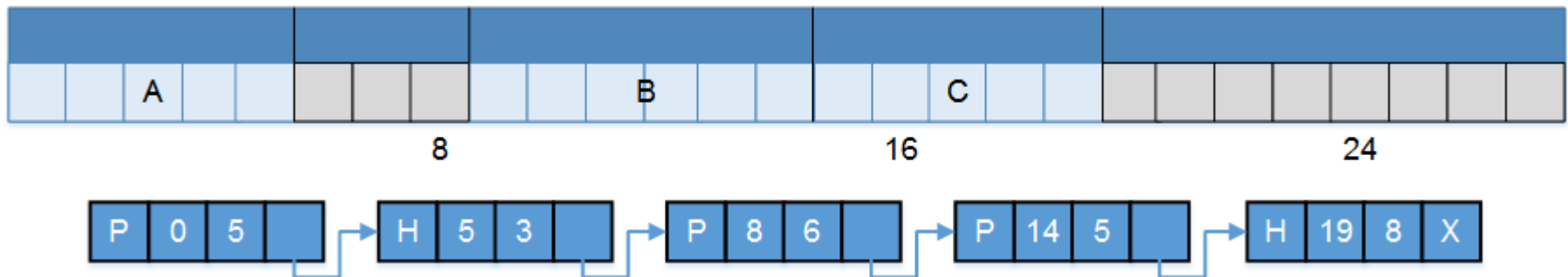
- Der dynamisch zugewiesene Speicher muss vom Betriebssystem verwaltet werden.
- Möglichkeit 1: Verwaltung mit einer **Bitmap**. Dazu wird der Speicher in Allokationseinheiten unterteilt.



- Es wird eine Bitmap gebildet, in der jedes Bit eine Allokationseinheit (z.B. 1 kByte) identifiziert. Daher hat die Bitmap eine feste Größe.

Swapping: Speicherverwaltung mit Listen

- Möglichkeit 2: Verwaltung des Speichers mit einer **verketteten Liste**. Dazu wird der Speicher in Allokationseinheiten unterteilt.
- Die verketteten Liste verwalten den belegten und freien Speicher.



- Verwaltung und Suche im allgemeinen einfacher als bei Bitmaps (einfache Listenoperationen).

Swapping: Speicherbelegungsstrategien

Wie finde ich ein **passendes** Segment, wenn ein Prozess neuen Speicher benötigt?

- **First fit:** Das erste passende Loch in der Liste wird genommen. Vorteil: sehr effizient!
- **Next fit:** Wie *first fit*, allerdings wird die Suche an der Stelle, wo zuletzt Speicher gefunden wurde, fortgesetzt (→ Ringstruktur).
- **Best fit:** Sucht das **kleinste passende** Loch in der gesamten Liste. Große Löcher bleiben lange bestehen, es werden aber viele kleine, nutzlose Löcher erzeugt.
- **Worst fit:** Sucht das **größte freie Loch**. Alle Löcher verfügen mit der Zeit über ungefähr die gleiche Größe. Große Speicherbereiche können aber evtl. später nicht mehr bereit gestellt werden.
- **Quick fit:** Für die Löcher werden getrennte Listen für Löcher gebräuchlicher Größe erzeugt. Findet sehr schnell passende Löcher, die Speicherfreigabe ist allerdings aufwändig (Abgleich Listen bei verschmelzen Löcher).

Swapping: Fazit

- Swapping bei fester Speicherbelegung ist heute nicht mehr gebräuchlich.
- Grund:
 - Overhead zum Austausch von kompletten Prozessen zu hoch.
- Weiterhin ungeklärte Frage:
 - Was passiert, wenn ein Prozess mehr Speicher benötigt, als physikalisch vorhanden ist?
→ Virtueller Speicher

Virtueller Speicher: Überblick

- Idee des **virtuellen Speichers** (*virtual memory*, Fotheringham, 1961):
 - Ist ein **Programm größer** als der zur Verfügung stehende Speicher, dann wird nur der gerade benötigte Teil im Speicher gehalten.
- Wichtige Fragen:
 - Welche Teile werden gerade benötigt?
 - Welche Teile können ausgelagert werden? -> **Auslagerungs- und Einlagerungsstrategien.**
- **Zweistufiges Adressierungsschema:**
 - Die von den Programmen benutzten virtuellen Adressen werden von der *Memory Management Unit* (MMU) in physikalische Adressen umgewandelt und
 - dann erst an den Speicher gegeben.
- Wichtigstes Verfahren: **Paging**

Automatisches Paging (aus Tanenbaum)

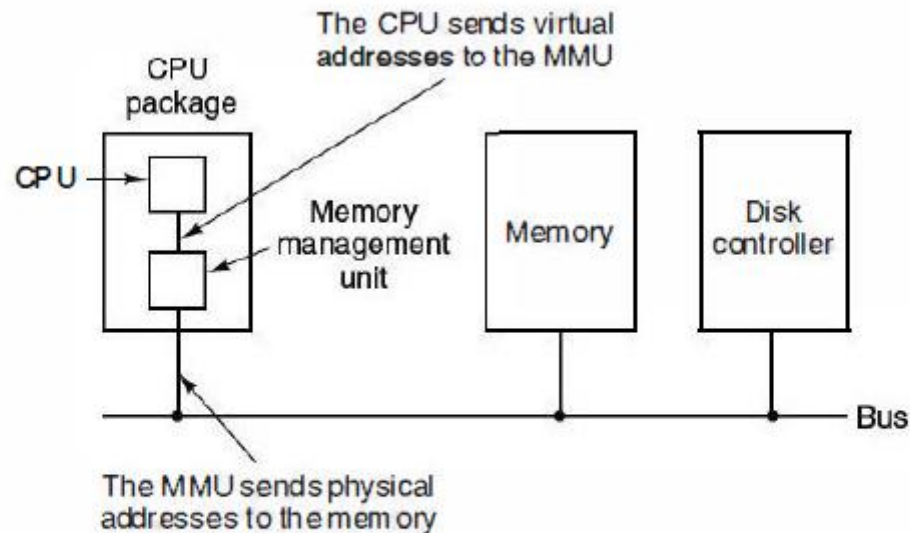


Figure 3-8. The position and function of the MMU. Here the MMU is shown as being a part of the CPU chip because it commonly is nowadays. However, logically it could be a separate chip and was in years gone by.

Virtueller Speicher: Paging

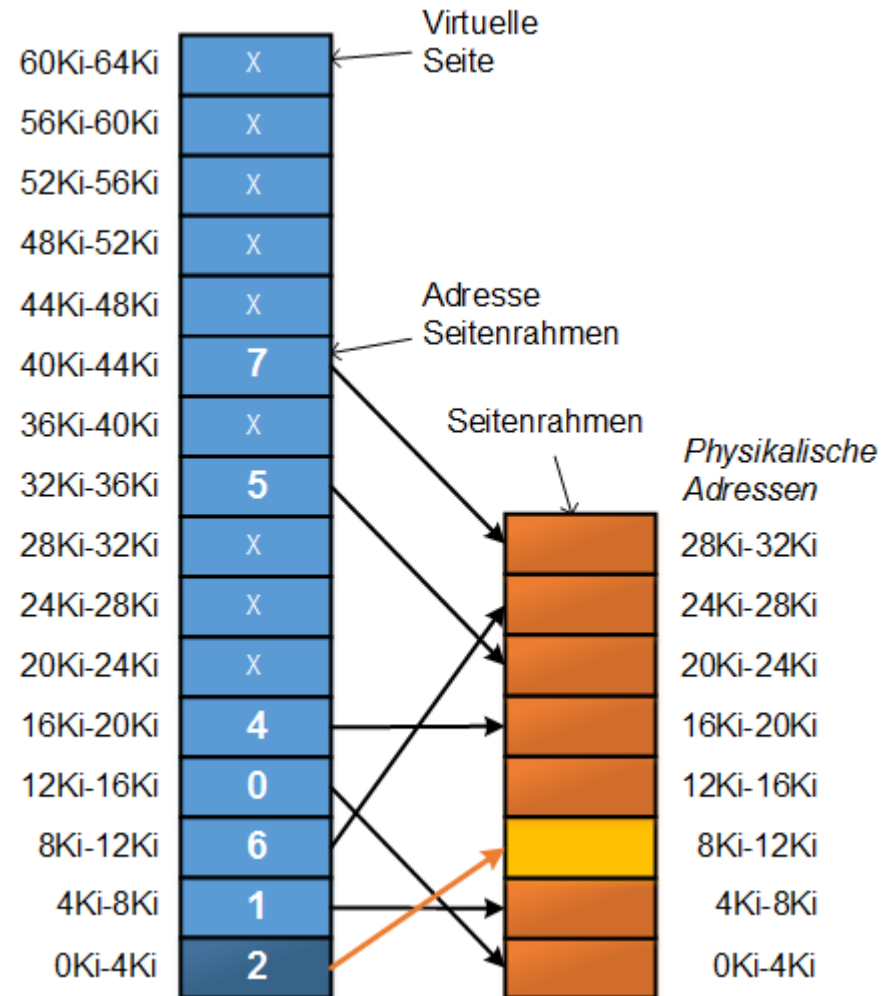
Prinzip des Paging:

- Der **virtuelle** Adressraum ist in **Seiten** (*pages*) aufgeteilt.
- Der **physikalische** Speicher ist in **Seitenrahmen** / **Seitenkacheln** (*page frames*) aufgeteilt.
- Seiten und Seitenrahmen sind immer gleich groß!
- Die virtuelle Adresse wird in
 - eine **Seitennummer** (*page number*) und
 - eine **Adresse** innerhalb der Seite (*page offset*) aufgeteilt.
- Die Seitennummer adressiert einen Seitenrahmen über eine **Seitentabelle** (*page table*).
- Seiten, die nicht im Speicher gehalten werden können, werden auf Platte (Hintergrundspeicher) **auslagert**.

Virtueller Speicher: Beispiel Paging

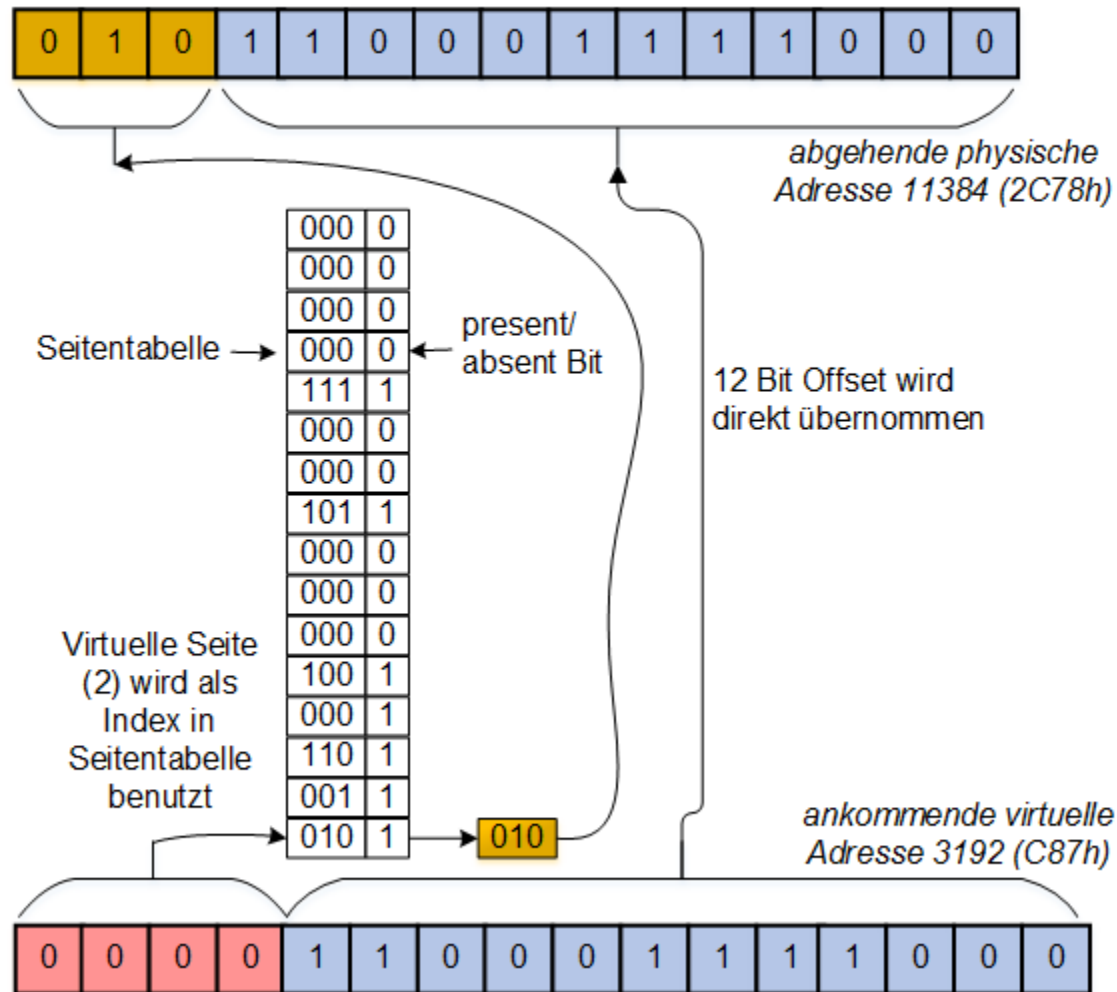
Beispiel für Paging:

- Ein System habe
 - 64 KiByte virtuellen Speicher (16 Bit Adressen)
 - aber nur 32 KiByte RAM.
 - Die Seitengröße betrage 4 KiByte.
- Der virtuelle Adressraum wird auf die physikalischen Adressen abgebildet.
- Aus dem Befehl: **MOV REG, 3192** im virtuellen Adressraum wird hier: **MOV REG, 11384** auf dem physikalischen Bus.



Virtueller Speicher: Umrechnung der Adressen in MMU

Umrechnung der Adresse 3192 in die physische Adresse 11384:

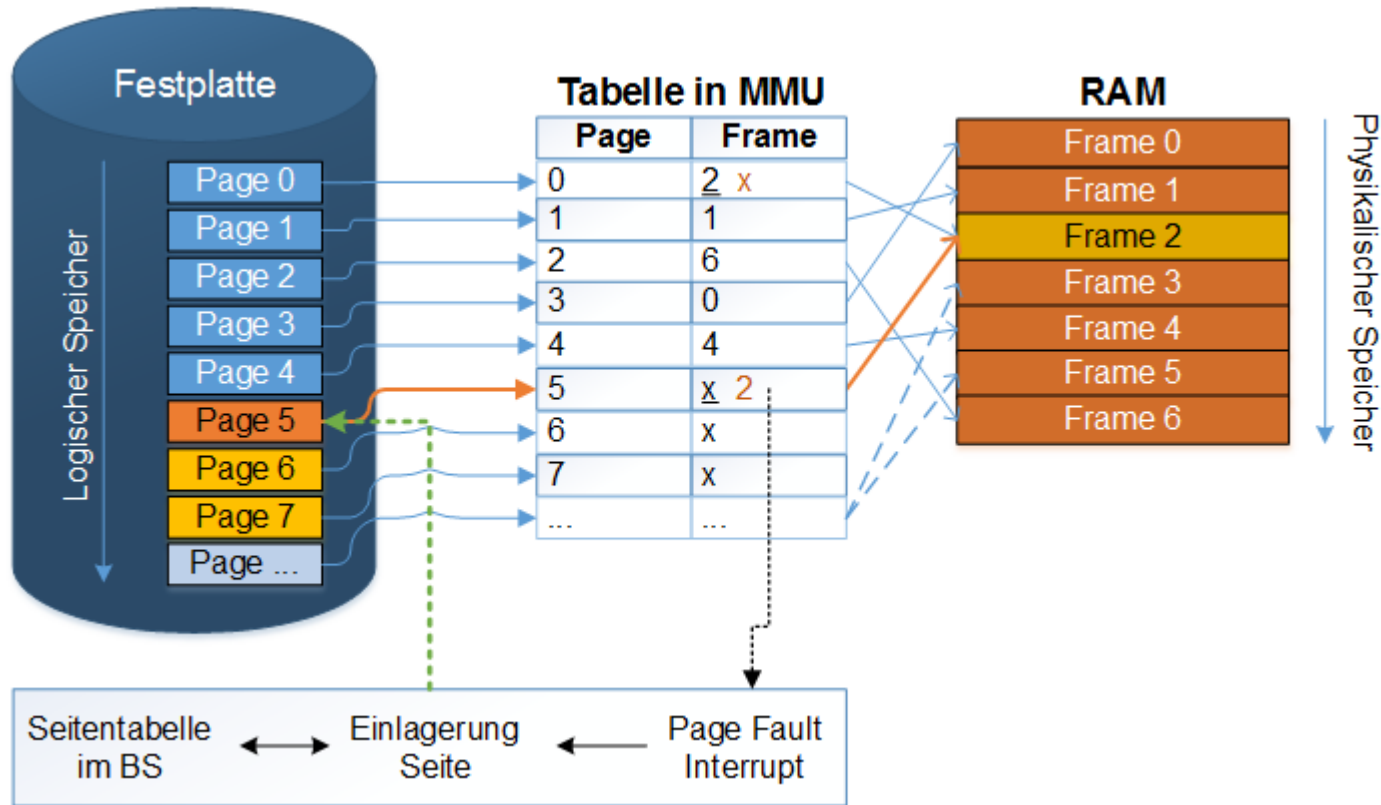


Virtueller Speicher: Seitenfehler

Was passiert bei einem Zugriff auf eine **nicht geladene Seite**?

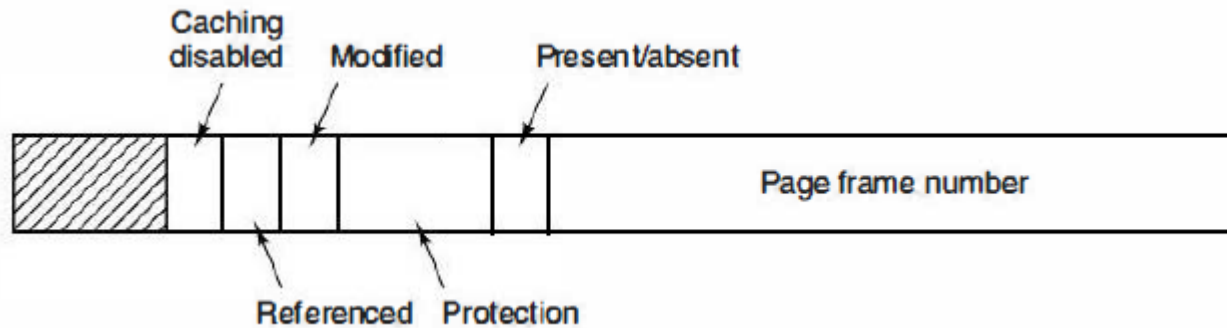
- Beispiel: Befehl **MOV REG, 22870**
- Die MMU stellt fest, dass die virtuelle Seite (5 = 0101) nicht geladen ist und löst eine **Unterbrechung** aus → **Seitenfehler** (*page fault*). Der aufrufende **Prozess** wird **blockiert**.
- Das Betriebssystem sucht einen **freien Seitenrahmen** aus.
 - Ist kein Seitenrahmen frei, wird ein benutzter Seitenrahmen gewählt.
- Wurde dieser modifiziert, wird er auf die Platte zurückgespeichert.
- **Seite** wird von der Platte **geladen** und in den **Seitenrahmen** geschrieben.
- **Seitentabelle** wird **aktualisiert**.
- Der **Befehlszähler** des aufrufenden Prozesses wird **zurückgesetzt** (der letzte Befehl muss wiederholt werden) und der Prozess wird wieder in den ‚bereit‘ Zustand versetzt.

Virtueller Speicher: Arbeitsweise Paging



- Einlagern / Auslagern erfolgt unabhängig von Prozesszugehörigkeit
- Einlagern, falls Seite (hier: Seite 5) von einem Prozess referenziert wird
- Auslagern (Seite 0 in Rahmen 2), falls Rahmen für eine andere Seite benötigt wird

Struktur eines Eintrags in der Page Table



- Page frame number:
 - Verweis auf Seitenrahmen
- Present
 - 0: Seite noch nicht im Speicher (**hard miss**)
 - 1: Seite im Speicher enthalten
- Modified (**Dirty Bit**)
 - 0: Seite unverändert, (Inhalt identisch zum Hintergrundspeicher)
 - 1: Seite verändert
- Referenced (Zugriff erfolgt ja/nein?)
- Caching disabled (I/O Mapping)
- Protection: z.B. read/write/execute

Virtueller Speicher: Seitentabellen (1)

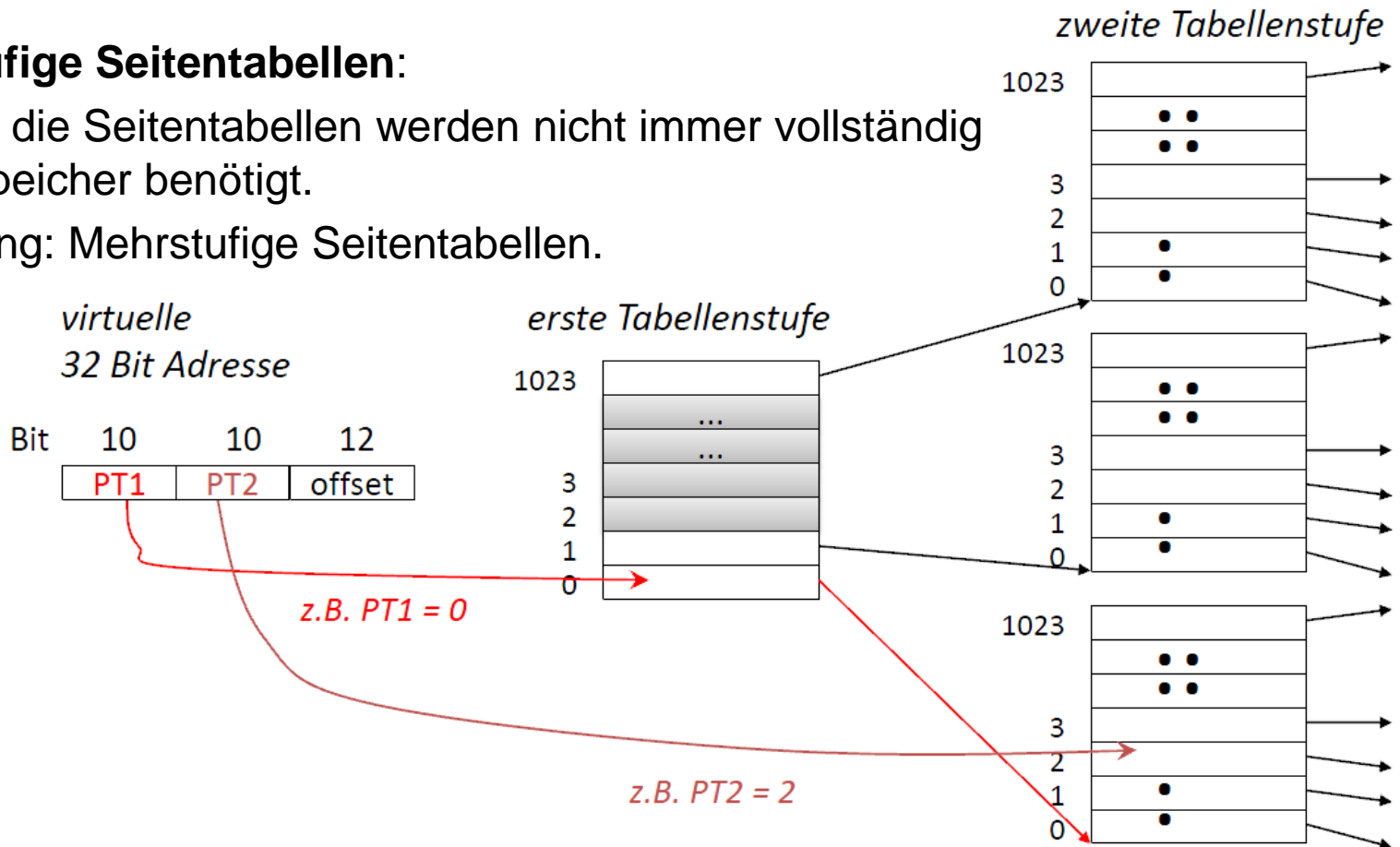
Problemstellungen bei Seitentabellen:

1. Die **Seitentabellen** können sehr **groß** werden.
 - Beispiel 1: Bei 32 Bit Adressbus-Breite und 4 KiByte Seitengröße existieren ca. 1 Millionen Einträge pro Prozess (4 GiByte Adressraum pro Prozess).
 - Beispiel 2: Bei 64 Bit Adressbus-Breite und 4 KiByte Seitengröße existieren 2^{52} (ca. $4,5 \times 10^{15}$) Einträge pro Prozess.
2. Die **Adressumrechnung** muss sehr **schnell** erfolgen.
 - Der Zugriff auf die Seitentabelle darf nicht zum Flaschenhals werden.
 - Pro Maschinenbefehl können mehrere Zugriffe auf Seitentabelle nötig sein (Befehlswort, Speicheroperand)

Virtueller Speicher: Seitentabellen (2)

Mehrstufige Seitentabellen:

- Auch die Seitentabellen werden nicht immer vollständig im Speicher benötigt.
- Lösung: Mehrstufige Seitentabellen.

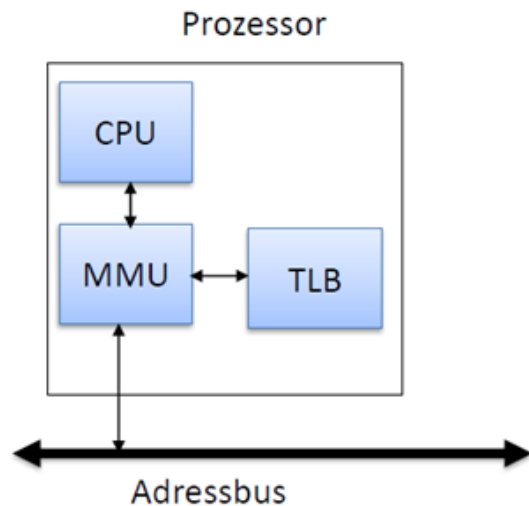


Translation Lookaside Buffer (TLB)

- Untersuchung:
 - Prozesse greifen **häufig** auf einige **wenige** Seiten zu
- Idee:
 - Der Paging-Tabelle, die im Arbeitsspeicher liegt, wird eine kleine schnelle Hardware-Tabelle (Registerebene) vorgeschaltet - **TLB**
- Oftmals wird die Seite im TLB gefunden
- Ist die Seite nicht im TLB enthalten (**soft miss**), wird die Pagingtabelle ausgelesen
 - Die Adresse wird dann in den TLB übernommen und ersetzt dort einen alten, länger nicht verwendeten Eintrag

Virtueller Speicher: TLB

- Zur Beschleunigung des Zugriffs auf die Seitentabelle wird die **MMU mit einem Cache** ausgestattet, dem Assoziativspeicher oder TLB (*Translation Lookaside Buffer*).



Daten

virtuelle Seite	ver-ändert	Schutz	Seiten-rahmen
140	1	RW	31
20	0	R (X)	38
130	1	RW	29
129	0	RW	62
19	0	R (X)	50
21	0	R (X)	45
860	1	RW	14
861	1	RW	75

Programm **Stack**

Blue arrows from 'Daten' point to the 'Seiten-rahmen' column. Red arrows from 'Programm' and 'Stack' point to specific rows in the table.

Seitenersetzung: Strategien

- Die **Seitenersetzungsstrategie** bestimmt, welcher belegte Seitenrahmen bei einem Seitenfehler aus dem Speicher entfernt wird, damit eine neue Seite eingelagert werden kann.
- Ziel aller Strategien: **möglichst wenig Transfers** von Seiten zwischen Platte und Speicher (Effizienz).
- Ähnliche Probleme existieren in anderen Bereichen der Informatik, z.B.
 - Cache-Speicher für Datenzugriffe in Datenbanken oder auf Prozessorebene,
 - Zwischenspeichern von WWW-Seiten auf einem Web-Server.
 - Lösungen sind also auf andere Gebiete übertragbar.

Seitenersetzung: Optimale Strategie

- Die **optimale** Strategie lagert bei einem Seitenfehler die Seite aus, auf die in der **Zukunft** am spätesten zugegriffen wird.
- Problem: Der Algorithmus ist nicht kausal und damit *nicht realisierbar*. Er müsste in die Zukunft schauen können.
- Nutzen des optimalen Algorithmus: Er kann bei definierten Programmabläufen und Eingangsdaten als Referenz für andere Algorithmen dienen, um deren Qualität zu beurteilen.
- Beispiel:

Referenz-string	7	0	1	2	0	3	0	4	2	3	0	3	2	1	2	0	1	7	0	1
Rahmen 0	7	7	7	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	7	7	7
Rahmen 1		0	0	0	0	0	0	4	4	4	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
Rahmen 2			1	1	1	3	3	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	1	1

Seitenersetzung: FIFO Strategie

- First-In, First-Out: Es wird immer die **älteste Seite** im Speicher **verdrängt**
- Vorteil: FIFO-Schlange einfach zu implementieren
- Nachteil: Die älteste Seite kann die am häufigsten benötigte sein
- Beispiel:

Referenz-string		7	0	1	2	0	3	0	4	2	3	0	3	2	1	2	0	1	7	0	1
optimal	Rahmen 0	7	7	7	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	7	7	7
	Rahmen 1		0	0	0	0	0	0	4	4	4	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	Rahmen 2			1	1	1	3	3	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	1	1
FIFO	Rahmen 0	7	7	7	2	2	2	2	4	4	4	0	0	0	0	0	0	0	7	7	7
	Rahmen 1		0	0	0	0	3	3	3	2	2	2	2	1	1	1	1	1	1	0	0
	Rahmen 2			1	1	1	1	0	0	0	3	3	3	3	2	2	2	2	2	2	1

Seitenersetzung: LRU Strategie (1)

Least-Recently-Used (LRU) Algorithmus:

- LRU ist eine gute Annäherung an die optimale Strategie.
- Annahme:
 - Die Seite, die in der **Vergangenheit** häufig benutzt wurde, wird **auch in Zukunft** häufig benutzt.
 - **Lokalität** der Ausführung.
- Algorithmus: Bei einem Seitenfehler wird die **am längsten unbenutzte Seite ausgelagert**.
- Implementierung ist **schwierig** und ineffizient, da bei jedem Speicherzugriff die *Seitenliste neu sortiert* werden muss.

Lokalitätsprinzip

- Prozesse weisen zeitliche und räumliche Lokalität auf:
 - **zeitlich**: kürzlich angesprochene Adresse wird in naher Zukunft wieder angesprochen.
 - Gründe: Schleifen, Unterprogramme, Stacks, Zählvariable
 - **räumlich**: Adressen in der Nachbarschaft kürzlich angesprochener Adressen werden mit größerer Wahrscheinlichkeit angesprochen als weiter entfernte.
 - Gründe: Durchlaufen von Feldern, sequentieller Code-Zugriff

Seitenersetzung: LRU Strategie (2)

Beispiel für LRU-Algorithmus:

Referenz-string		7	0	1	2	0	3	0	4	2	3	0	3	2	1	2	0	1	7	0	1
optimal	Rahmen 0	7	7	7	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	2	7	7	7
	Rahmen 1		0	0	0	0	0	0	4	4	4	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
	Rahmen 2			1	1	1	3	3	3	3	3	3	3	3	1	1	1	1	1	1	1
FIFO	Rahmen 0	7	7	7	2	2	2	2	4	4	4	0	0	0	0	0	0	0	7	7	7
	Rahmen 1		0	0	0	0	3	3	3	2	2	2	2	2	1	1	1	1	1	0	0
	Rahmen 2			1	1	1	1	0	0	0	0	3	3	3	3	2	2	2	2	2	1
LRU	Rahmen 0	7	7	7	2	2	2	2	4	4	4	0	0	0	1	1	1	1	1	1	1
	Rahmen 1		0	0	0	0	0	0	0	0	3	3	3	3	3	0	0	0	0	0	0
	Rahmen 2			1	1	1	3	3	3	2	2	2	2	2	2	2	2	7	7	7	7

optimal:

FIFO:

LRU:

9 Ersetzungen

15 Ersetzungen

12 Ersetzungen

Vorlesung

**Vielen Dank für Ihre
Aufmerksamkeit**

Dozent

**Prof. Dr.-Ing.
Martin Hoffmann**
martin.hoffmann@fh-bielefeld.de