

Introducción a los Sistemas Operativos

Administración de Memoria Principal Práctica 5



- ☑ La organización y administración de la “*memoria principal*” es uno de los factores más importantes en el diseño de los S. O.
- ☑ Los programas y datos deben estar en el almacenamiento principal para:
 - ✓ Poderlos ejecutar.
 - ✓ Referenciarlos directamente.



- ✓ La parte del S. O. que administra la memoria se llama *“administrador de la memoria”*:
 - ♦ Lleva un registro de las partes de memoria que se están utilizando y de aquellas que no.
 - ♦ Asigna espacio en memoria a los procesos cuando estos la necesitan.
 - ♦ Libera espacio de memoria asignada a procesos que han terminado.
- ✓ Se espera de un S.O. un uso eficiente de la memoria con el fin de alojar el mayor número de procesos



✓ El S.O. debe:

- ♦ Lograr que el programador se abstraiga de la alocaación de los programas
- ♦ Brindar seguridad entre los procesos para que unos no accedan a secciones privadas de otros
- ♦ Brindar la posibilidad de acceso compartido a determinadas secciones de la memoria (librerías, código en común, etc.)
- ♦ Garantizar la performance del sistema



✓ Dirección Lógica:

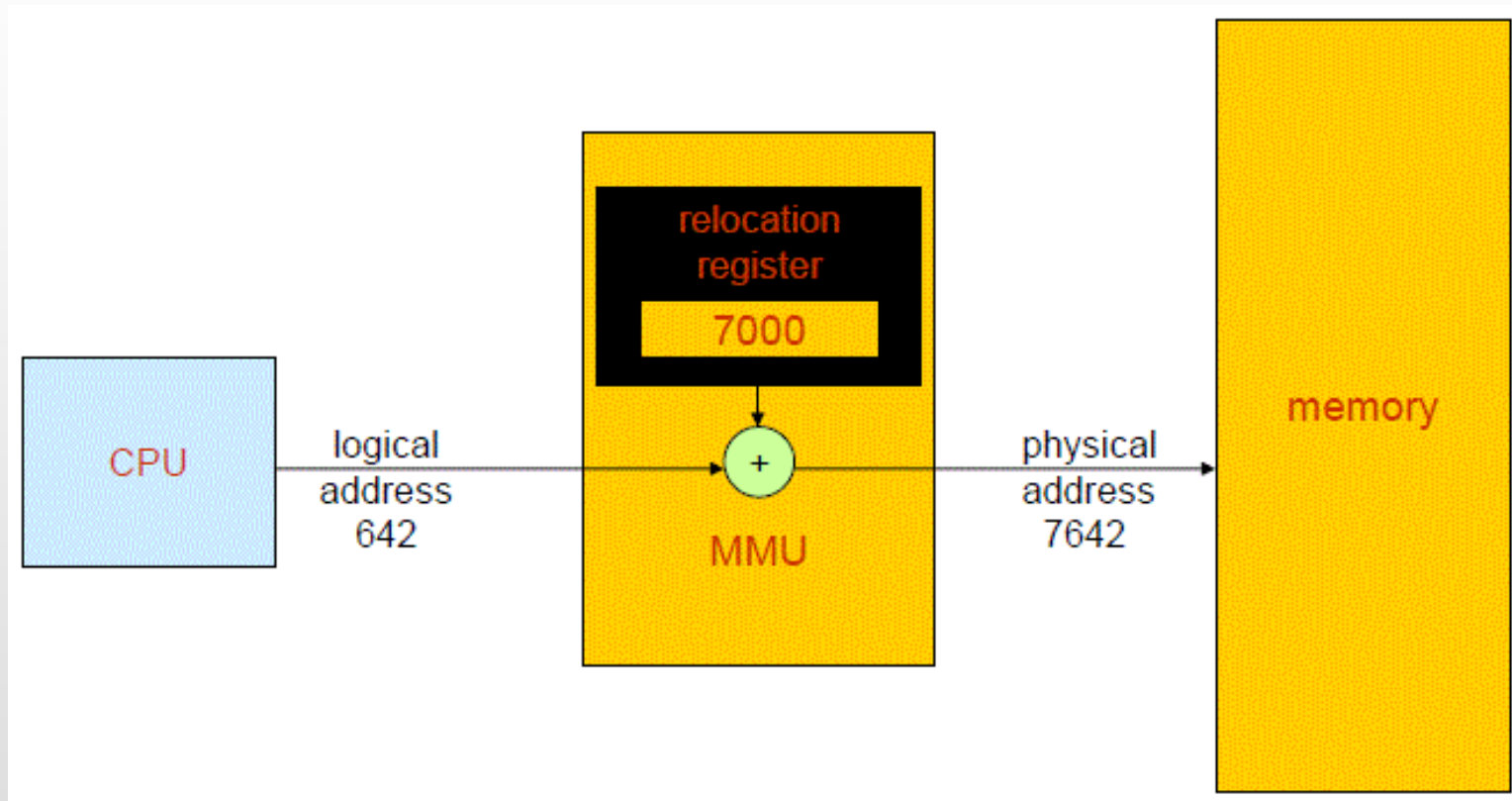
- ✓ En forma genérica es una dirección que enmascara o abstrae una dirección física
- ✓ Referencia a una localidad de memoria
- ✓ Se la debe traducir a una dirección física

✓ Dirección física:

- ✓ Es la dirección real, es con la que se accede efectivamente a memoria.
 - ✓ Representa la dirección absoluta en memoria principal
- ✓ La CPU trabaja con direcciones lógicas. Para acceder a memoria se deben transformar en direcciones absolutas
- ✓ El mapeo entre direcciones virtuales y físicas se realiza en hardware (MMU (Memory Management Unit))



✓ ¿Cómo se realiza la traducción?:



Mecanismos de asignación de memoria

☑ Particiones Fijas:

- ✓ La memoria se divide en particiones o regiones de tamaño Fijo (pueden ser todas del mismo tamaño o no)
- ✓ Alojan un proceso cada una
- ✓ Cada proceso se coloca de acuerdo a algún criterio (First Fit, Best Fit, Worst Fit, Next Fit) en alguna partición

☑ Particiones dinámicas:

- ✓ Las particiones varían en tamaño y en número
- ✓ Alojan un proceso cada una
- ✓ Cada partición se genera en forma dinámica del tamaño justo que necesita el proceso

¿Qué problemas se generan en cada caso?



Fragmentación

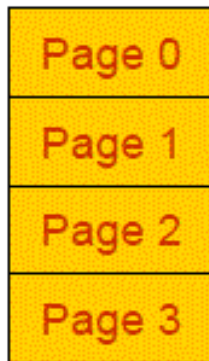
- ☑ La fragmentación se produce cuando una localidad de memoria no puede ser utilizada por no encontrarse en forma contigua
- ☑ **Fragmentación Interna:**
 - ✓ Se produce en el esquema de particiones Fijas
 - ✓ Es la porción de la partición que queda sin utilizar
- ☑ **Fragmentación Externa:**
 - ✓ Se produce en el esquema de particiones dinámicas
 - ✓ Son huecos que van quedando en la memoria a medida que los procesos finalizan
 - ✓ Al no encontrarse en forma contigua puede darse el caso de que tengamos memoria libre para alojar un proceso, pero que no la podamos utilizar
 - ✓ Para solucionar el problema se puede acudir a la compactación, pero es muy costosa



- ✓ La memoria se divide en porciones de igual tamaño llamadas **marcos**
- ✓ El espacio de direcciones de los procesos se divide en porciones de igual tamaño denominados **páginas**
- ✓ El tamaño de los marcos es igual al tamaño de las páginas (generalmente 512 Bytes)
- ✓ El S.O. mantiene una tabla de páginas para cada proceso la cual contiene el marco donde se encuentra cada página



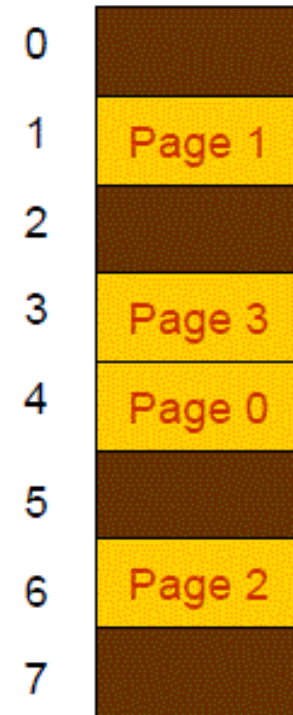
Paginación – Direccionamiento (cont)



Programa

0	4
1	1
2	6
3	3

Tabla de Páginas



Memoria



Paginación - Direccionamiento

- ✓ Un proceso en ejecución hace referencia a una dirección virtual " $v = (p, d)$ "
- ✓ El S.O. busca la página " p " en la *"tabla de páginas"* del proceso y determina en que marco se encuentra
- ✓ La dirección de almacenamiento real se forma por la concatenación de " p ' " y " d ", donde " p " es el número de página y " d " es el desplazamiento.



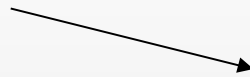
Paginación – Direccionamiento - Ejemplo

- ✓ Memoria administrada por sistema de paginación
- ✓ Tamaño de página 512 Bytes
- ✓ Cada dirección de memoria referencia 1 byte
- ✓ Los marcos en memoria principal se encuentran desde la dirección física 0.
- ✓ Tenemos un proceso con un tamaño 2000 bytes y con la siguiente tabla de páginas



Paginación - Direccionamiento - Ejemplo

Página	Marco
0	1
1	2
2	3
3	0



Marco	Inicio-Fin
0	0 - 511
1	512 - 1023
2	1024 - 1535
3	1536 - 2047

F.I. de 48 B.

- ✓ Si tenemos una dirección **lógica**, por ejemplo 580:
 - ✓ Para averiguar el número de página hacemos $580 \div 512 = 1$. Luego esta dirección corresponde a la página 1 que se encuentra en el marco 2
 - ✓ Para averiguar el desplazamiento hacemos $580 \bmod 512 = 68$
 - ✓ La dirección física es $1024 + 68 = 1092$



Paginación – Direccionamiento - Ejemplo

Página	Marco
0	1
1	2
2	3
3	0

Marco	Inicio-Fin
0	0 - 511
1	512 - 1023
2	1024 - 1535
3	1536 - 2047

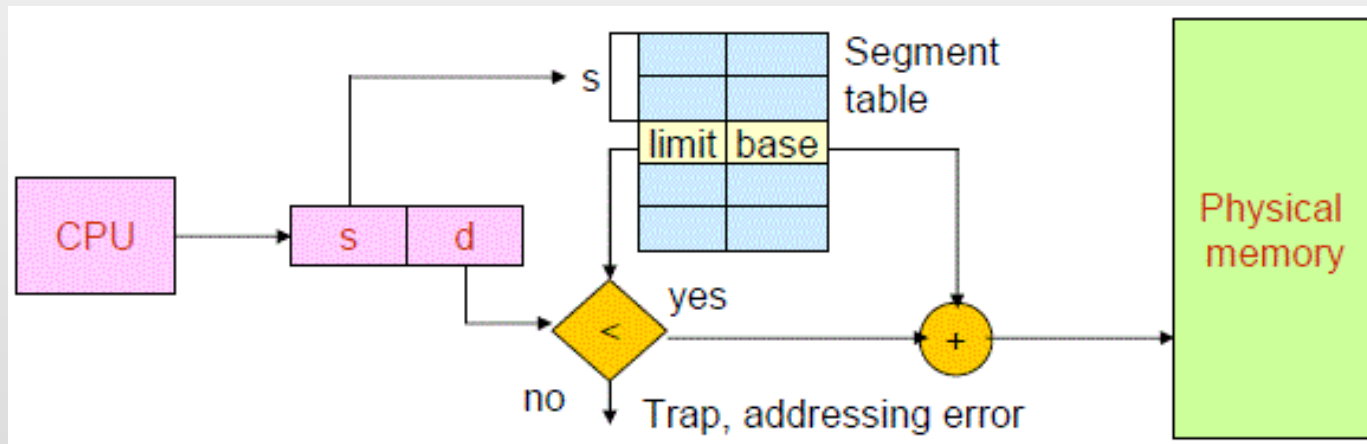
F.I. de 48 B.

- ✓ Si tenemos una dirección **física**, por ejemplo 1092:
 - ✓ Para averiguar el número de marco hacemos $1092 \div 512 = 2$. En el marco número 2 tenemos la página número 1
 - ✓ Para averiguar el desplazamiento hacemos $1092 \bmod 512 = 68$
 - ✓ La dirección lógica es $512 + 68 = 580$



Segmentación

- ✓ La segmentación básicamente la podemos ver como una mejora a la paginación (no hay F. I.)
- ✓ Ahora la tabla de segmentos, además de tener la dirección de inicio del mismo, tiene la longitud o límite
- ✓ Las direcciones lógicas constan de dos partes (un número de segmento "s" y un desplazamiento "d" dentro del segmento ($0 < "d" < \text{límite}$))



Memoria Virtual con Paginación

- ✓ La técnica de paginación intenta alocar la mayor cantidad de páginas necesarias posibles
- ✓ Cada vez que hay que alocar una página en un marco, se produce un fallo de página o Page Fault
- ✓ ¿Qué sucede si es necesario alocar una página y ya no hay espacio disponible?
- ✓ Se debe seleccionar una página víctima, para lo cual existen diversos algoritmos
- ✓ ¿Cuál sería el mejor algoritmo?
 - ✓ El que seleccione como página víctima aquella que no vaya a ser referenciada en un futuro próximo
- ✓ La mayoría de los algoritmos predicen el comportamiento futuro mirando el comportamiento pasado.



Algoritmo Óptimo

- ✓ Selecciona la pagina cuyo próxima referencia se encuentra mas lejana a la actual
- ✓ Imposible de implementar → No se conoce los futuros eventos

Marco/Página	1	2	1	3	4	1	4	3	5
F1	1	1	1	1	1	1	1	1	?
F2		2	2	2	4	4	4	4	?
F3				3	3	3	3	3	?
PF?	X	X		X	X				

Cont. Secuencia: 4 6 3 5 8 1



Algoritmo LRU

- ✓ El algoritmo LRU (Least Recently Used) Reemplaza la pagina que no fue referenciada por mas tiempo.
- ✓ Cada pagina debe tener información del instante de su ultima referencia → El overhead es mayor

Marco/Página	1	2	1	3	4	1	4	3	5
F1	1	1	1	1	1	1	1	1	5
F2		2	2	2	4	4	4	4	4
F3				3	3	3	3	3	3
PF?	X	X		X	X				X



Algoritmo FIFO

- ✓ El Algoritmo FIFO (First In First Out) trata a los frames en uso como una cola circular.
- ✓ Simple de implementar.
- ✓ La pagina mas vieja en la memoria es reemplazada.
- ✓ La pagina puede ser necesitada pronto.

Marco/Página	1	2	1	3	4	1	4	3	5
F1	1	1	1	1	4	4	4	4	4
F2		2	2	2	2	1	1	1	1
F3				3	3	3	3	3	5
PF?	X	X		X	X	X			X



Algoritmo FIFO con segunda chance

- ✓ Se utiliza un Bit adicional → Bit de referencia
- ✓ Cuando la pagina se carga en memoria, el bit R se pone en 0
- ✓ Cuando la pagina es referenciada el bit R se coloca en 1.
- ✓ La victima se busca en orden FIFO. Se selecciona la primer pagina cuyo bit R esta en 0.
- ✓ Mientras se busca la victima cada bit R que tiene el valor 1, se cambia en 0.



Algoritmo FIFO con segunda chance

Marco/Página	1	2	1	3	4	1	4	3	5
F1	1	1	1*	1*	1	1*	1*	1*	1
F2		2	2	2	4	4	4*	4*	4
F3				3	3	3	3	3*	5
PF?	X	X		X	X				X

* \Leftrightarrow Bit R =1



Paginación – Asignación de Marcos

- ☑ La asignación de marcos se puede realizar de 2 modos:
 - ✓ Asignación Fija: A cada proceso se le asigna una cantidad arbitraria de Marcos. A su vez para el reparto de puede usar:
 - ♦ Reparto equitativo: Se asigna la misma cantidad de marcos a cada proceso
 - ♦ Reparto proporcional: Se asignan marcos en base a la necesidad que tiene cada proceso
 - ✓ Asignación dinámica: Los procesos se van cargando en forma dinámica de acuerdo a la cantidad de marcos que necesiten



✓ Al momento de seleccionar una página víctima entre todos los procesos podemos usar:

✓ **Reemplazo Global**

- ♦ El fallo de página de un proceso puede reemplazar la página de cualquier proceso.

✓ **Reemplazo Local**

- ♦ El fallo de página de un proceso solo puede reemplazar sus propias páginas.



Descarga asincrónica de Páginas

- ☑ El SO reserva uno o varios marcos para la descarga asincrónica de páginas
- ☑ Cuando es necesario descargar una página modificada:
 - ✓ La página que provoco el fallo se coloca en un frame de descarga asincrónica.
 - ✓ El SO envía la orden de descargar asincrónicamente la página modificada mientras continua la ejecución de otro proceso
 - ✓ El frame de descarga asincrónica pasa a ser el que contenía a la página victima que ya se descargó correctamente.



Descarga asincrónica de Páginas

Ejemplo de Algoritmo FIFO

Marco/ Página	1	2	1 ^M	3	4	3 ^M	5		6	7	
F1	1	1	1 ^M	1 ^M	1 ^M	1 ^M	1 ^M			7	7
F2		2	2	2	2	2	2	2	6	6	6
F3				3	3	3 ^M	3 ^M	3 ^M	3 ^M	3 ^M	
F4					4	4	4	4	4	4	4
F5							5	5	5	5	5



- ☑ La técnica de paginación por demanda puede generar una degradación de rendimiento del sistema debido a que el reemplazo de páginas es costoso.
- ☑ Tasa de Page Faults $0 < p < 1$
 - ✓ Si $p = 0$ no hay page faults
 - ✓ Si $p = 1$, cada referencia es un page fault
- ☑ Effective Access Time - Medida utilizada para medir este costo
 - A_m** = tiempo de acceso a la memoria real
 - T_f** = tiempo de atención de una fallo de pagina
 - A_t** = tiempo de acceso a la tabla de paginas. Es igual al tiempo de acceso a la memoria (A_m) si la entrada de la tabla de páginas no se encuentra en la TLB (cache donde reside la tabla de páginas).

$$TAE = A_t + (1 - p) * A_m + p * (T_f + A_m)$$



- ☑ Thrashing (hiperpaginación).
 - ✓ Decimos que un sistema está en *thrashing* cuando pasa más tiempo paginando que ejecutando procesos.
- ☑ Si un proceso cuenta con todos los frames que necesita, no habría thrashing!!.
- ☑ Existen técnicas para evitarlo:
 - ✓ Estrategia de Working Set basado en el modelo de localidad.



Modelo de Localidad

- Las referencias a datos y programa dentro de un proceso tienden a agruparse.
- La localidad de un proceso en un momento dado se da por el conjunto de páginas que son referenciadas en ese momento.
- En cortos períodos de tiempo, el proceso necesitará pocas “piezas” del proceso (por ejemplo, una página de instrucciones y otra de datos...).
- Entonces se define una ventana de trabajo o Working Set (Δ) que contiene las referencias de memoria más recientes.
- Working set: es el conjunto de páginas que tienen las Δ referencias a páginas más recientes .



La selección del Δ

- ☑ Δ chico: no cubrirá la localidad, toma muy pocas referencias.
- ☑ Δ grande: puede tomar varias localidades, tomo referencias de la localidad y algunas de mas
- ☑ Para determinar la medida del Worknig Set debemos tener en cuenta:
 - ✓ m = cantidad frames disponibles
 - ✓ D = demanda total de frames.
 - ✓ WSS_i = medida del working set del proceso p_i .
 - ✓ $\Sigma WSS_i = D$;
 - ✓ Si $D > m$, habrá ***thrashing***

