Sistemi Operativi

Laurea in Ingegneria Informatica Università Roma Tre

Docente: Romolo Marotta

Gestione della memoria

- 1. Requisiti
- 2. Allocazione di memoria contigua
- 3. Paginazione
- 4. Segmentazione
- 5. Memoria Virtuale

Requisiti fondamentali

Protezione

 Necessaria per impedire a processi di interferire con altri processi e con il sistema operativo

Condivisione

 Può essere vantaggioso per ridurre la memoria richiesta e/o abilitare cooperazione/comunicazione tra processi

Partizionamento

 Mantenere più processi attivi in memoria al fine di massimizzare l'utilizzo delle risorse hardware

Partizioni fisse a taglia fissa

- Pros
 - Semplice da implementare e basso overhead per il SO
- Cons
 - Frammentazione interna
 - Livello di multiprogrammazione limitato dal numero di partizioni

Processo A Processo B Processo C Processo D 3 4 6

Memoria

Partizioni fisse a taglia variabile

- Pros
 - Semplice da implementare e basso overhead per il SO
- Cons
 - Frammentazione interna
 - Livello di multiprogrammazione limitato dal numero di partizioni

Memoria

0	Processo C
1	Processo D
2	Processo A
3	Processo B
4	
5	
6	
7	

Partizioni dinamiche

- Pros
 - Frammentazione interna ridotta o assente
- Cons
 - Frammentazione esterna
 - Schema più complesso

0	Processo A
1	Processo B
2	Processo C
3	Processo D
4	

Memoria

Partizioni dinamiche

- Pros
 - Frammentazione interna ridotta o assente
- Cons
 - Frammentazione esterna
 - Schema più complesso

Processo A 0 Processo B Processo D

Memoria

Partizioni dinamiche

- Pros
 - Frammentazione interna ridotta o assente
- Cons
 - Frammentazione esterna
 - Schema più complesso

Processo A 0 Processo B 3 Processo D Processo E

Memoria

Partizioni dinamiche

- Pros
 - Frammentazione interna ridotta o assente
- Cons
 - Frammentazione esterna
 - Schema più complesso
 - Algoritmi per l'allocazione:
 - Best fit

Memoria

0	Processo A
1	
2	Processo C
3	Processo D
4	Processo E
5	Processo F
6	Processo G
7	Processo M
8	Processo I
9	Processo L
10	

Partizioni dinamiche

- Pros
 - Frammentazione interna ridotta o assente
- Cons
 - Frammentazione esterna
 - Schema più complesso
 - Algoritmi per l'allocazione:
 - Best fit
 - First fit

Memoria

0	Processo A
1	Processo M
2	Processo C
3	Processo D
4	Processo E
5	Processo F
6	Processo G
7	
8	Processo I
9	Processo L
10	

Partizioni dinamiche

- Pros
 - Frammentazione interna ridotta o assente
- Cons
 - Frammentazione esterna
 - Schema più complesso
 - Algoritmi per l'allocazione:
 - Best fit
 - First fit
 - Next fit

0 Processo A Processo C 3 Processo D Processo E 4 Processo F Processo G 8 Processo I Processo L Processo M 10

Memoria

ultima allocazione

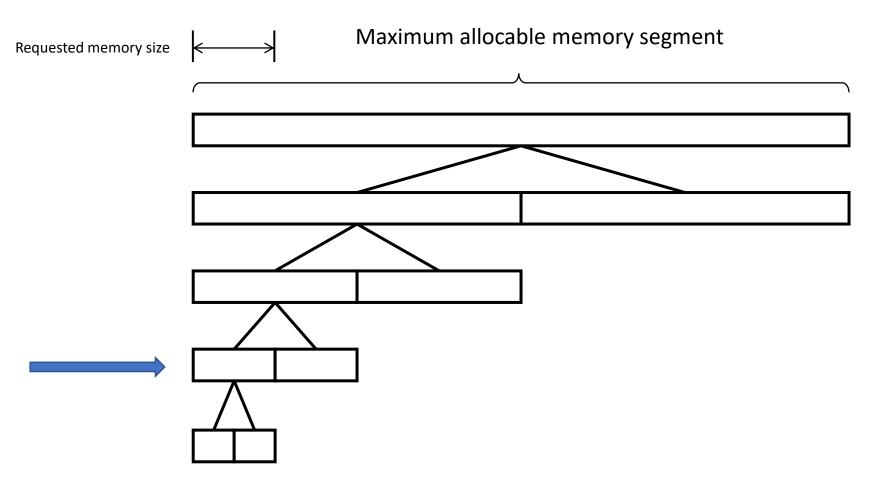
Partizioni dinamiche

- Pros
 - Frammentazione interna ridotta o assente
- Cons
 - Frammentazione esterna
 - Schema più complesso
 - Algoritmi per l'allocazione:
 - Best fit
 - First fit
 - Next fit
 - Deframmentazione periodica

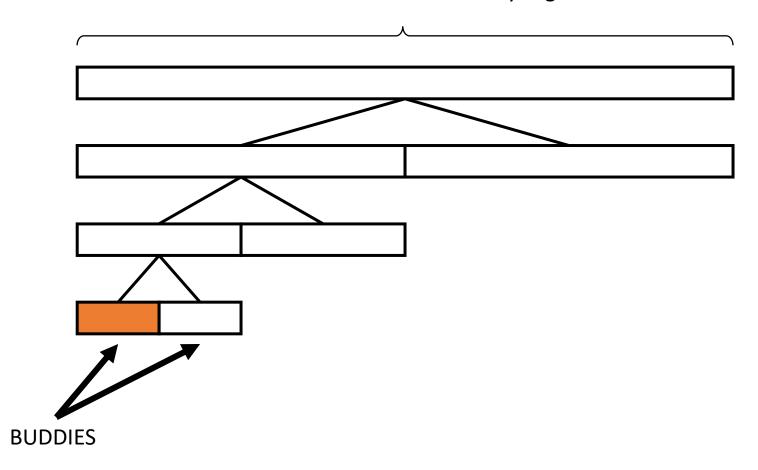
Memoria

0	Processo A
1	Processo C
2	Processo D
3	Processo E
4	Processo F
5	Processo G
6	Processo I
7	Processo L
8	

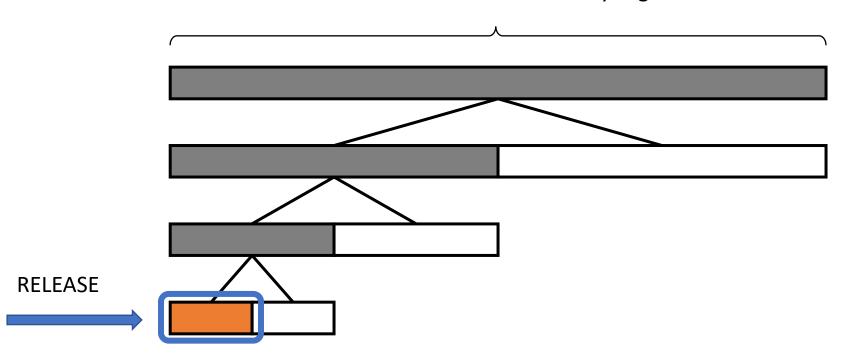
- Partizioni fisse e dinamica hanno limitazioni comuni:
 - Frammentazione interna
 - Frammentazione esterna e gestione complessa
- Buddy system
 - Compromesso tra frammentazione interna e gestione
 - Taglia minima fissata a $L=2^L$
 - Taglia massima fissata a $R = 2^U$
 - Una partizione di taglia pari a K occupa uno slot di dimensione L^{i+1} tale che $L^i < K \le L^{i+1}$



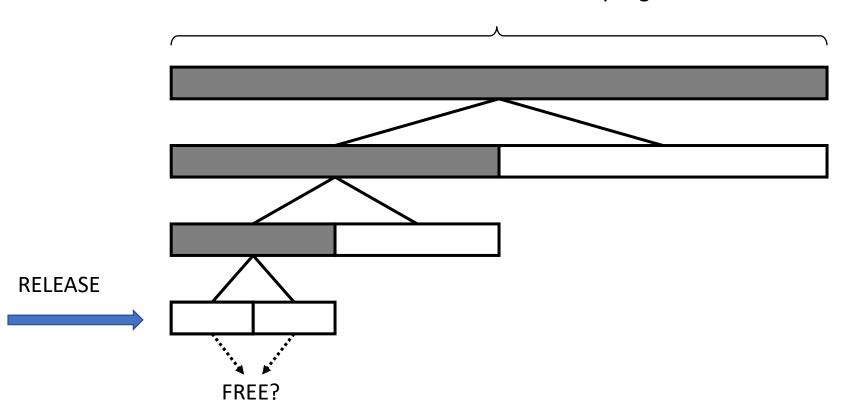
Maximum allocable memory segment



Maximum allocable memory segment



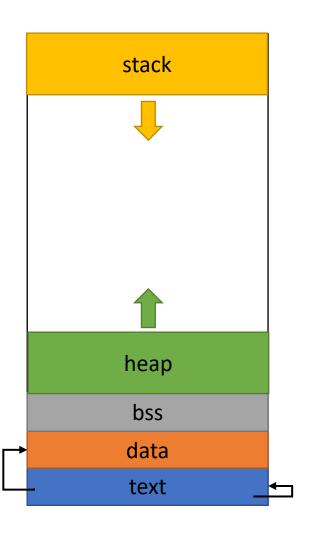
Maximum allocable memory segment



- Partizioni fisse e dinamiche hanno limitazioni comuni:
 - Frammentazione interna
 - Frammentazione esterna e gestione complessa
- Buddy system
 - Compromesso tra frammentazione interna e gestione
- Assegnazione delle partizioni a processi
 - Statica: una volta assegnata una partizione ad un processo, l'associazione non viene riconsiderata
 - Dinamica: l'assegnazione delle partizioni ai relativi processi viene rivalutata ad ogni swap in

Binding di indirizzi

- L'operazione di mappare indirizzi da uno spazio A ad uno spazio B è denominata binding
- L'immagine di programma contiene riferimenti all'interno dell'immagine stessa (tipicamente tramite indirizzi simbolici)
- Indirizzi delle celle di memoria identificati
 - a tempo di compilazione
 - compatibile solo con approcci di (pre)assegnazione statica delle partizioni
 - a tempo di caricamento
 - generazione di codice rilocabile, ogni indirizzo è risolto tramite spiazzamento dalla base
 - a tempo di esecuzione
 - gli effettivi indirizzi vengono individuati ad ogni accesso



Requisiti fondamentali

Protezione

 Necessaria per impedire a processi di interferire con altri processi e con il sistema operativo

Condivisione

 Può essere vantaggioso per ridurre la memoria richiesta e/o abilitare cooperazione/comunicazione tra processi

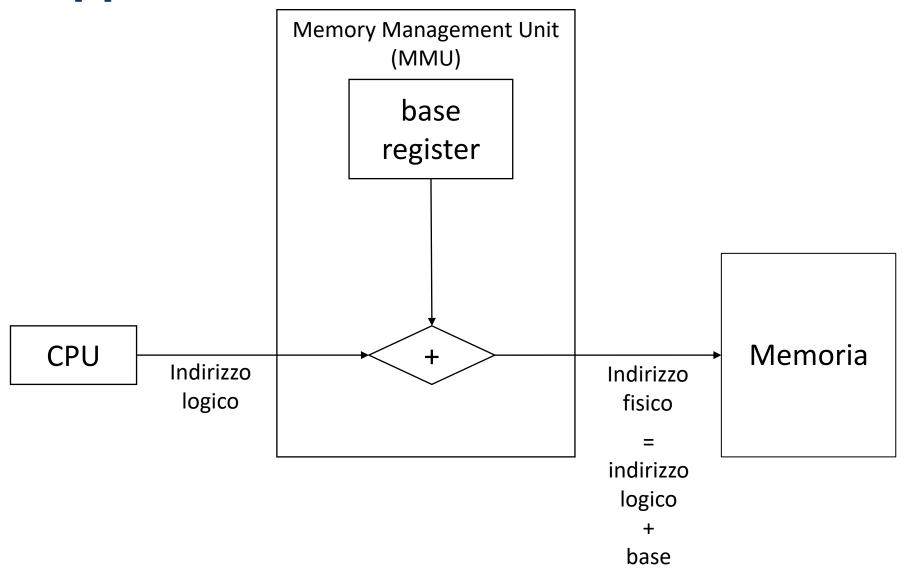
Partizionamento

 Mantenere più processi attivi in memoria al fine di massimizzare l'utilizzo delle risorse hardware

Rilocazione

Supporto ad immagini rilocabili

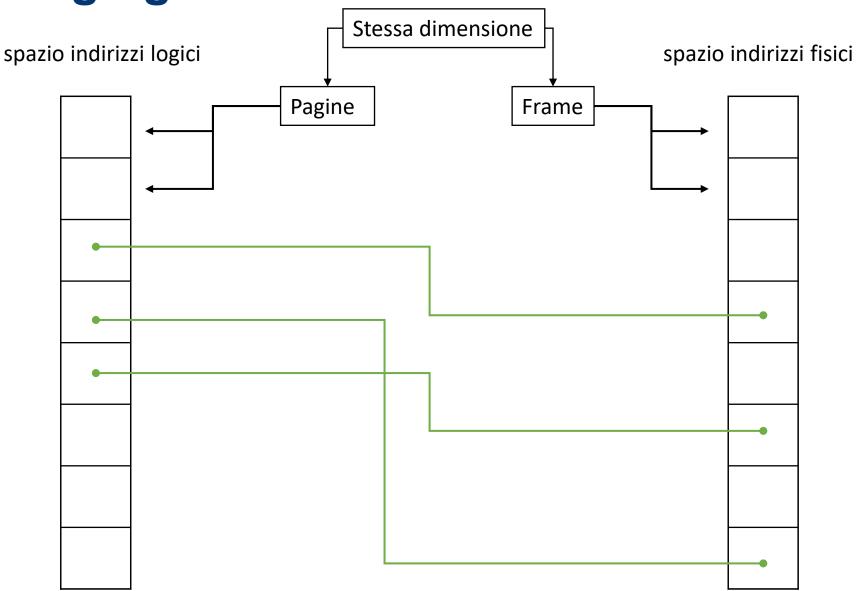
Supporti alla rilocazione



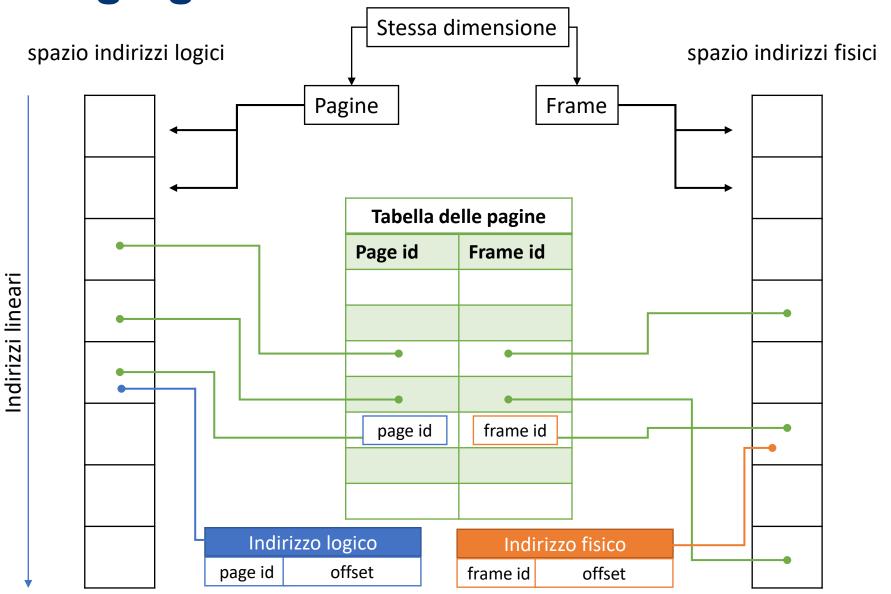
Ancora sul memory partitioning

- Partizioni fisse e dinamiche hanno limitazioni comuni:
 - Frammentazione interna (partizioni fisse)
 - Frammentazione esterna (partizioni dinamiche)
- La criticità è strettamente legata alla necessità di mantenere lo spazio degli indirizzi fisici contiguo in memoria
- Ammettendo un spazio di indirizzi fisici non contigui è possibile:
 - Eliminare frammentazione esterna
 - Ridurre frammentazione interna

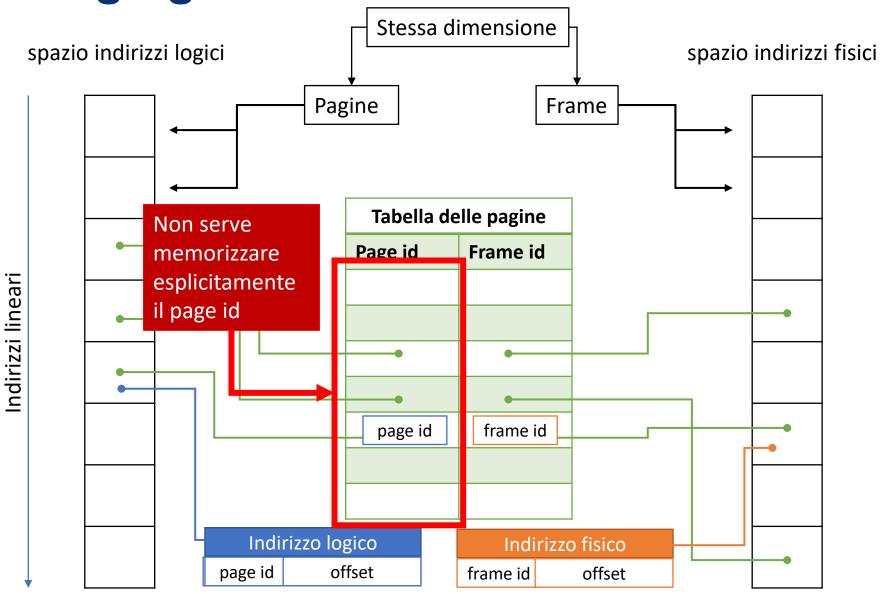
Paging

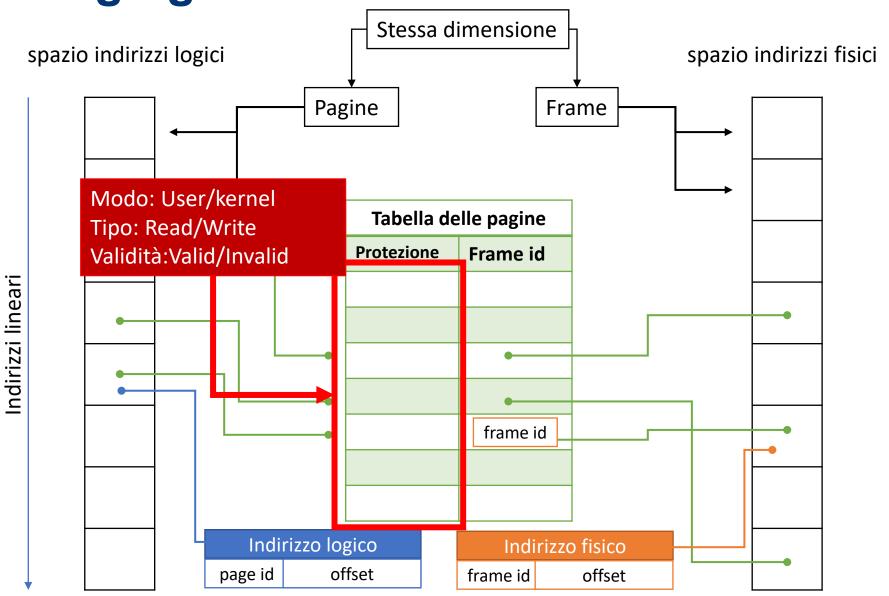


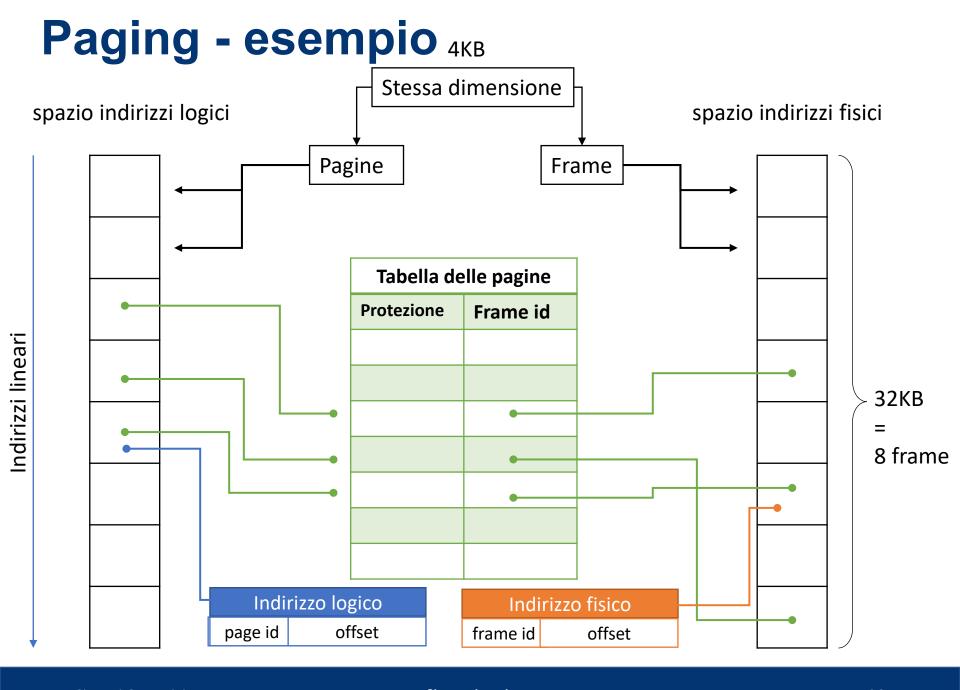
Paging



Paging







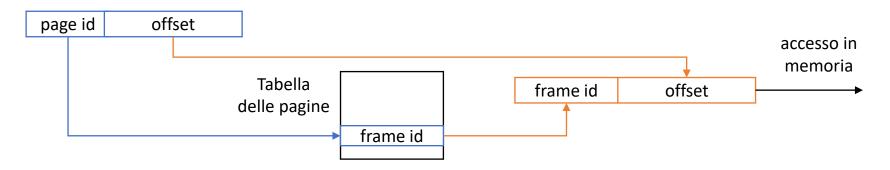
Dimensioni della tabella delle pagine

- Per ciascun processo è necessaria una tabella
- La tabella deve essere memorizzata in una porzione contigua di memoria
- Esempio 1:
 - Indirizzi logici a 32 bit
 - Pagine da 4KB
 - #Entry = $\frac{2^{32}}{2^{12}}$ = 2^{20}
 - Dimensione di una entry = 20 bit + #flags = 32bit = 4B
 - Dimensione della tabella = $2^{20} \cdot 4B = 4MB$
- Registri non sono sufficienti

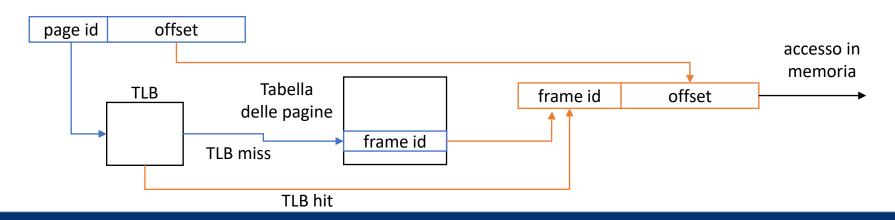
 Memoria principale

Paginazione e performance

- Performance ridotte
 - Ad ogni accesso in memoria è richiesto un ulteriore accesso



- Introduzione di una cache per la tabella delle pagine
 - Translation Lookaside Buffer (TLB)



Paginazione e hardware

La struttura della tabella dipende dalla specifica architettura hardware

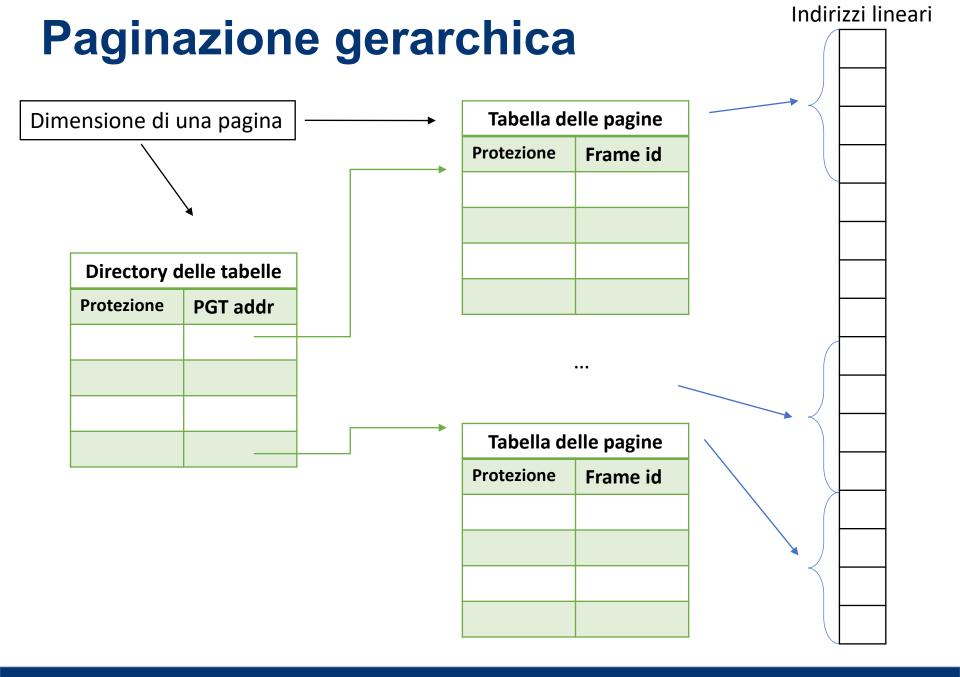
- Se la tabella delle pagine è memorizzata in RAM, esiste un registro per indicare dove è posizionata (e.g. CR3 in x86)
- Alcuni controlli di protezione possono dipendere dallo stato di processore (e.g. current privilege level e pagina user/supervisor)

La protezione della memoria è garantita

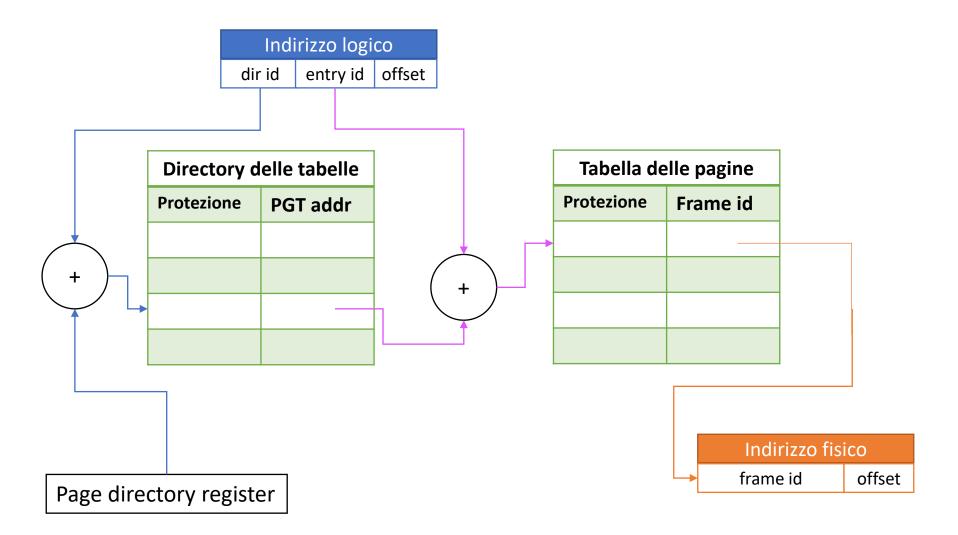
- L'offset permette di accedere solo all'interno di una pagina
- L'accesso ad una singola pagina è protetto durante la fase di risoluzione degli indirizzi logici interpretando alcuni bit contenuti nella rispettiva entry

Ancora sulla paginazione

- Permette di frazionare l'immagine di un processo (in pagine) e mantenerla in frammenti (frame) di memoria non contigui
- La tabella delle pagine mantiene la corrispondenza tra pagine e frame
- Il sistema operativo tiene traccia dei frame liberi
- Come condividere la memoria tra processi?
- Ad una pagina è necessariamente associato un frame?
 - Esempio 2
 - Indirizzi logici a 46 bit
 - Dimensione della tabella = $2^{46-12+2}B = 2^{36}B = 64GB$

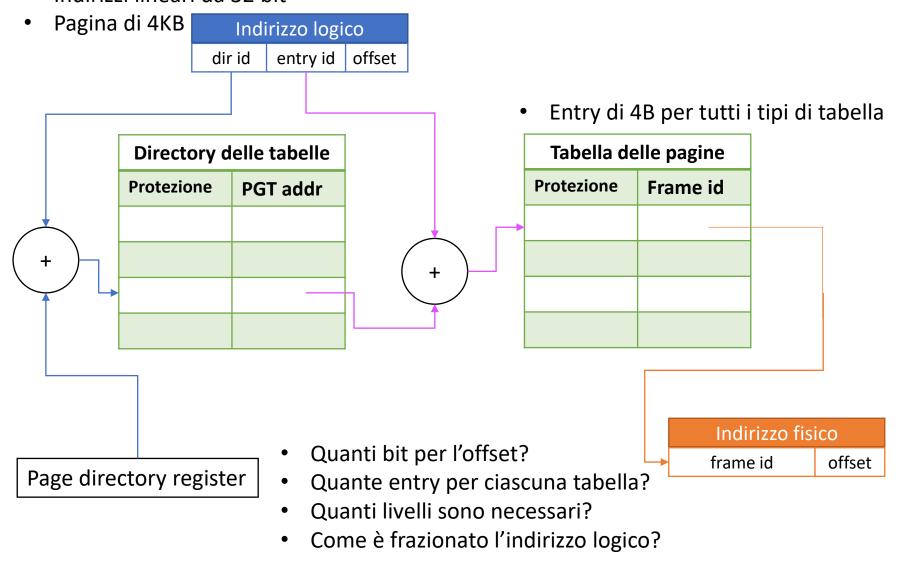


Paginazione gerarchica



Paginazione gerarchica - esempio

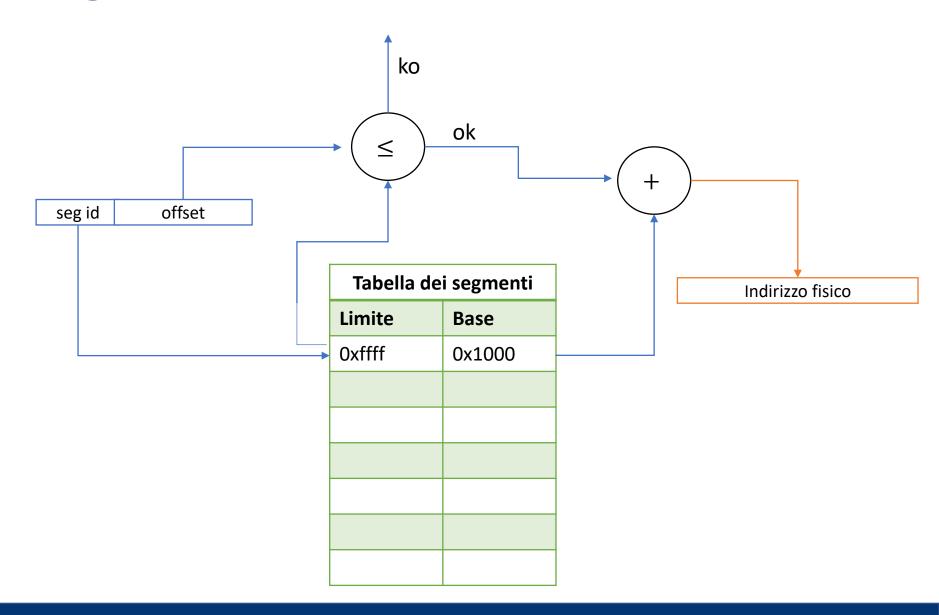
Indirizzi lineari da 32 bit



Segmentazione

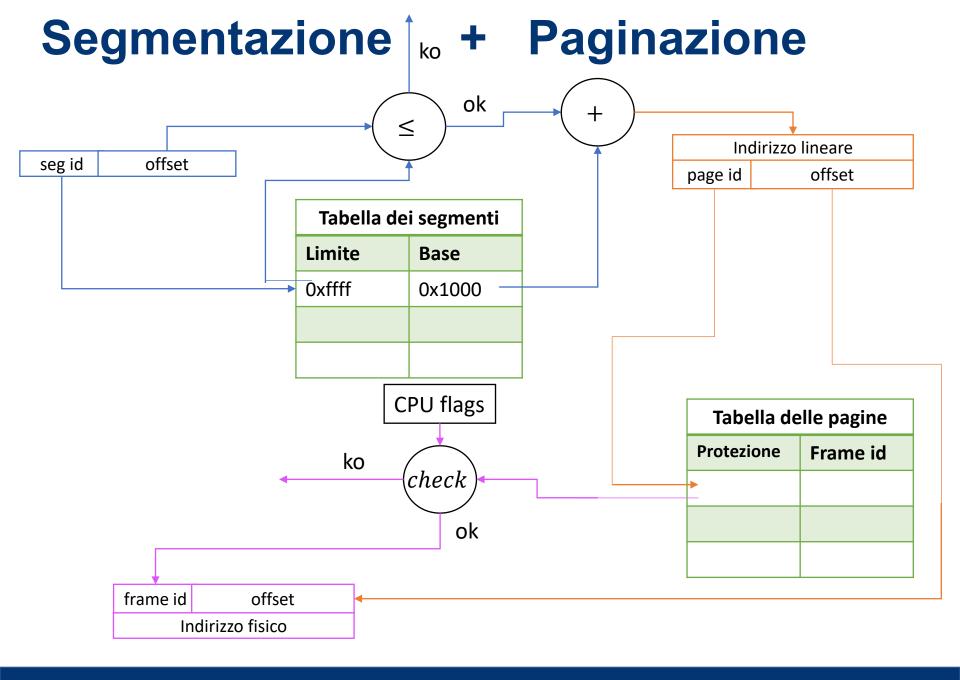
- Spazio di indirizzamento viene visto come un insieme di segmenti distinti
- La segmentazione è visibile al programmatore
- Diversi segmenti possono essere caricati in partizioni di memoria fisica non contigue
- Ogni segmento può avere una taglia differente
- Indirizzi logici sono formati da:
 - Numero di segmento
 - Spiazzamento all'interno del segmento (offset)
- Esiste una tabella che mantiene la corrispondenza tra:
 - Id del segmento
 - Dimensione del segmento
 - Posizione del segmento nello spazio di indirizzamento

Segmentazione



Segmentazione

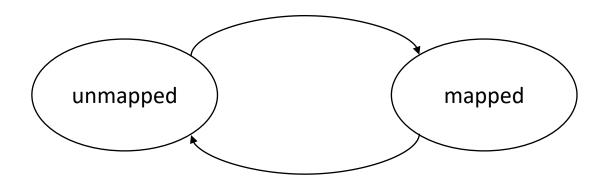
- Induce a frammentazione esterna
- Segmentazione paginata
 - L'indirizzo risultante dalla risoluzione della segmentazione è un indirizzo lineare
 - L'indirizzo lineare è utilizzato per accedere alla tabella delle pagine ed ottenere l'indirizzo fisico



Stato di una porzione di address space

Una porzione di address space logico (pagina/segmento) è:

- Mappata
 - i relativi indirizzi lineari hanno una traduzione nello spazio di indirizzi fisici
- Non mappata
 - i relativi indirizzi lineari non hanno una traduzione nello spazio di indirizzi fisici



Servizi di sistema per la mappatura

Nei sistemi operativi moderni il programma può richiedere la mappatura a tempo di esecuzione

 Esistono servizi di sistemi per la mappatura/demappatura di porzioni dello spazio di indirizzamento logico

Sistemi POSIX:

- prot: PROT_EXEC, PROT_READ, PROT_WRITE, PROT_NONE
- flags: MAP_PRIVATE, MAP_SHARED, MAP_FIXED
- fildes: descrittore ad un oggetto di memoria
- off: spiazzamento all'interno dell'oggetto

Alcuni sistemi operativi (e.g., Linux) supportano mapping anonimi (senza oggetto di memoria)

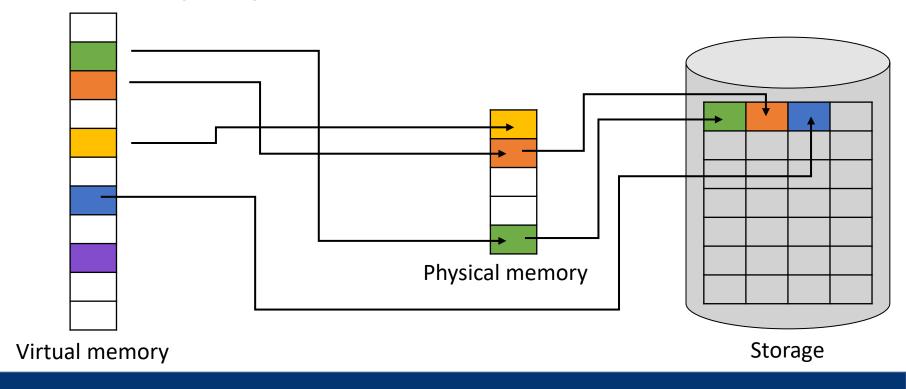
- flags: MAP_x | MAP_ANONYMOUS
- fildes= -1, offset = 0

Memoria virtuale

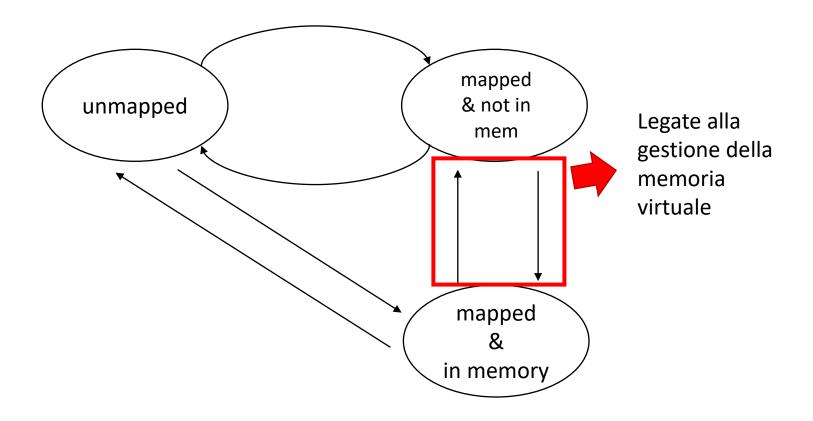
- Il livello di multiprogrammazione impatta l'utilizzazione delle risorse
 - Massimizzare il numero di processi ready-to-run
- Segmentazione e paginazione facilitano tale compito
 - traduzione da indirizzo logico a fisico a tempo di esecuzione
 - 2. processi occupano frammenti in memoria non contigui
- Swap out/in di frammenti di processo
 - Maggior numero di processi in memoria principale
 - Un processo è ready-to-run anche se un qualche frame non è presente in memoria principale
 - Un processo può richiedere più memoria di quanta disponibile in memoria principale

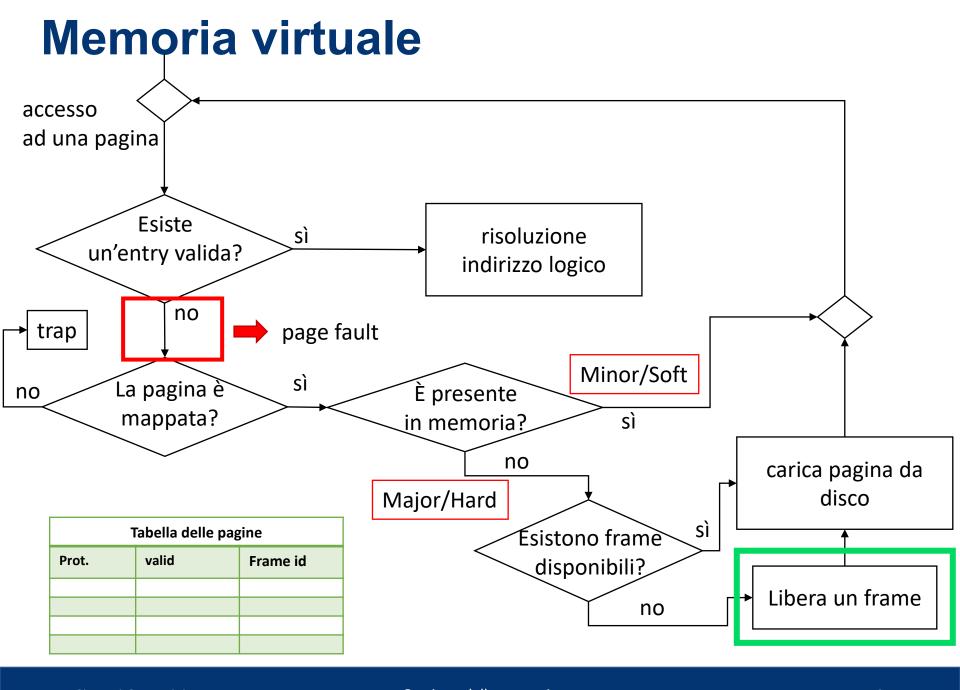
Memoria virtuale

- Memoria Reale
 - Memoria principale effettivamente accessibile dal processore
- Memoria Virtuale
 - Memoria che un processo può richiedere al sistema operativo
 - Allocata su dispositivi di storage secondario (e.g., disco) E su memoria principale



Stato di una pagina





Liberazione di un frame

- Necessario individuare una pagina da rimuovere da memoria
 - Algoritmo di replacement per la selezione della pagina vittima
- La pagina rimossa da memoria potrebbe esser richiesta in seguito
 - Necessità di salvare il contenuto del frame su dispositivo di storage

Ottimizzazione:

- la pagina è già presente su disco
- il contenuto del frame è invariato
- → non è necessario trasferire la pagina su disco e il frame può essere riutilizzato
- Tenere traccia di accessi in scrittura alla pagina
 - Dirty bit nella tabella delle pagine

Performance della memoria virtuale

- Nonostante l'utilizzo di I/O la memoria virtuale è un meccanismo efficace
 - Tempo medio di accesso in memoria: ma (centinaia di nanosecondi)
 - Probabilità di page fault: p
 - Tempo medio di gestione page fault: mf (decine di millisecondi)
 - Tempo effettivo di accesso a memoria: $ma + p \cdot mf$
 - Esempio:
 - ma=100ns, mf=10ms
 - Overhead < 10% implica $p < 10^{-6}$
- Sfruttare proprietà di località
 - Un processo tende a concentrare accessi a dati e/o codice

Gestione della memoria virtuale

- Mantenere in memoria principale un numero ridotto di pagine (Resident Set) per processo
 - Massimizzare il livello di multiprogrammazione
- Minimizzare la frequenza di page fault
- Alcuni aspetti di gestione:
 - Politica di caricamento delle pagine
 - Politica di posizionamento delle pagine
 - Politica di sostituzione delle pagine
 - Gestione della taglia del resident set