### Sistemi Operativi

Laurea in Ingegneria Informatica Università Roma Tre

Docente: Romolo Marotta

### Gestione della memoria

### 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

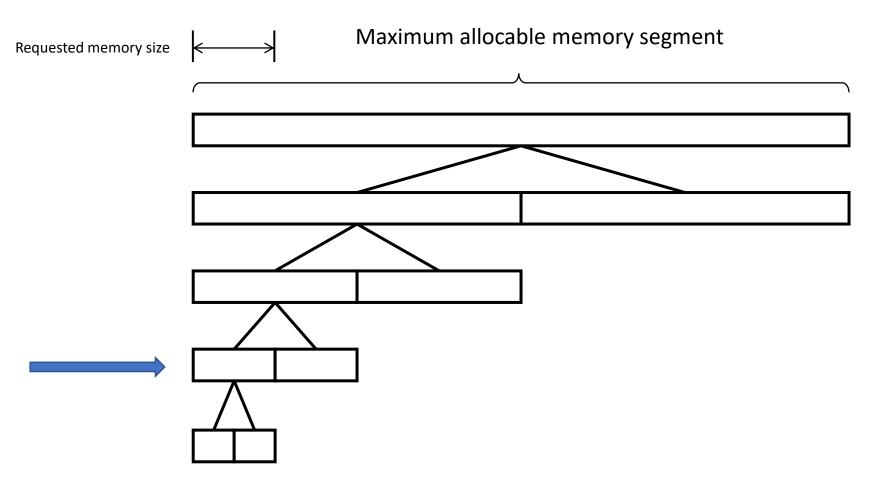
#### Partizioni dinamiche

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

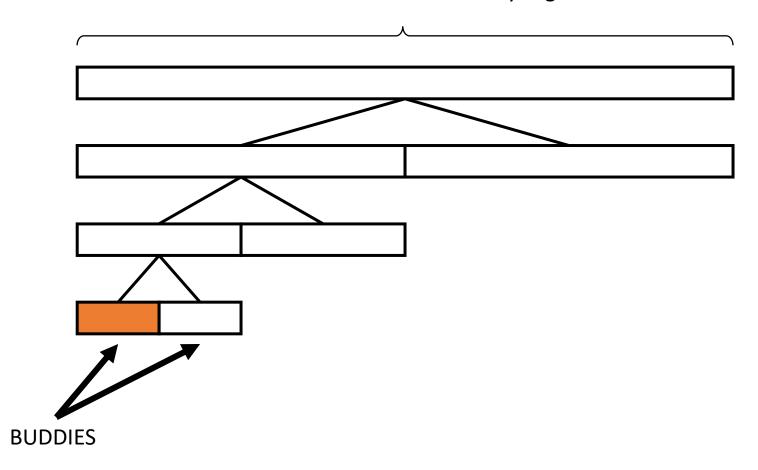
Memoria

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	

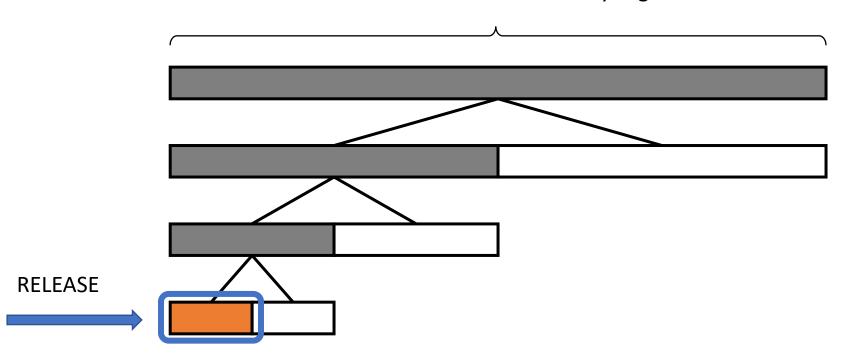
- Partizioni fisse e dinamica hanno limitazioni comuni:
  - Frammentazione interna
  - Frammentazione esterna e gestione complessa
- Buddy system
  - Compromesso tra frammentazione interna e gestione
  - Taglia minima fissata a  $L=2^L$
  - Taglia massima fissata a  $R = 2^U$
  - Una partizione di taglia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



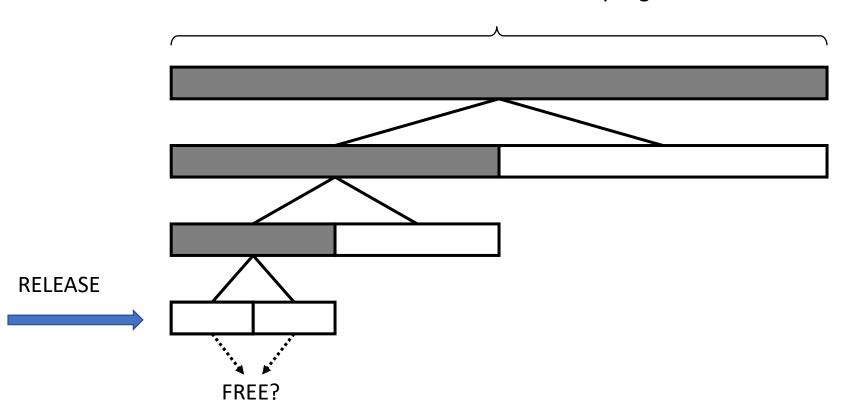
#### Maximum allocable memory segment



#### Maximum allocable memory segment



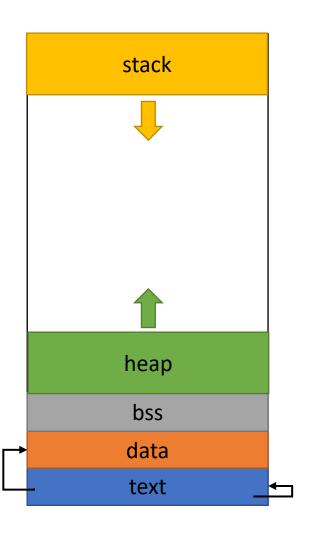
#### Maximum allocable memory segment



- 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

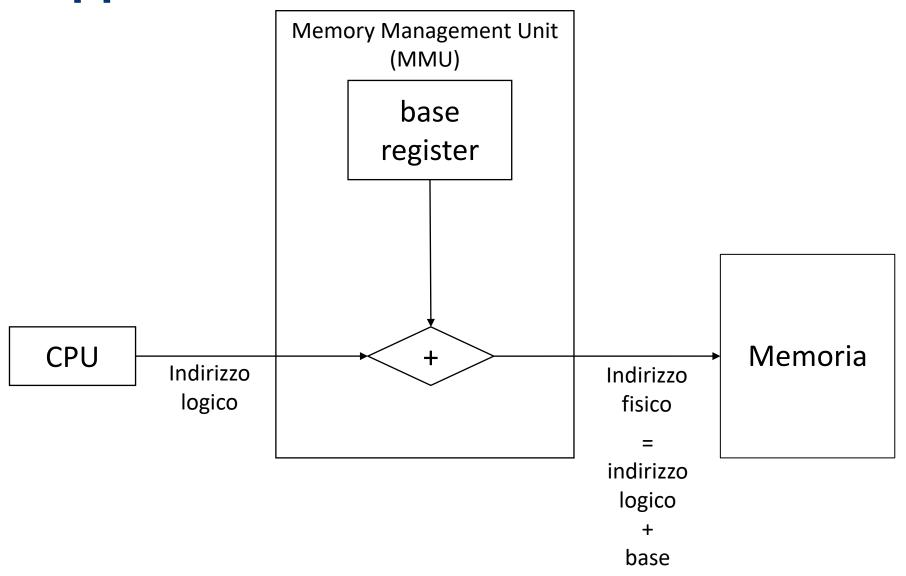
#### Partizionamento

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

#### Rilocazione

Supporto ad immagini rilocabili

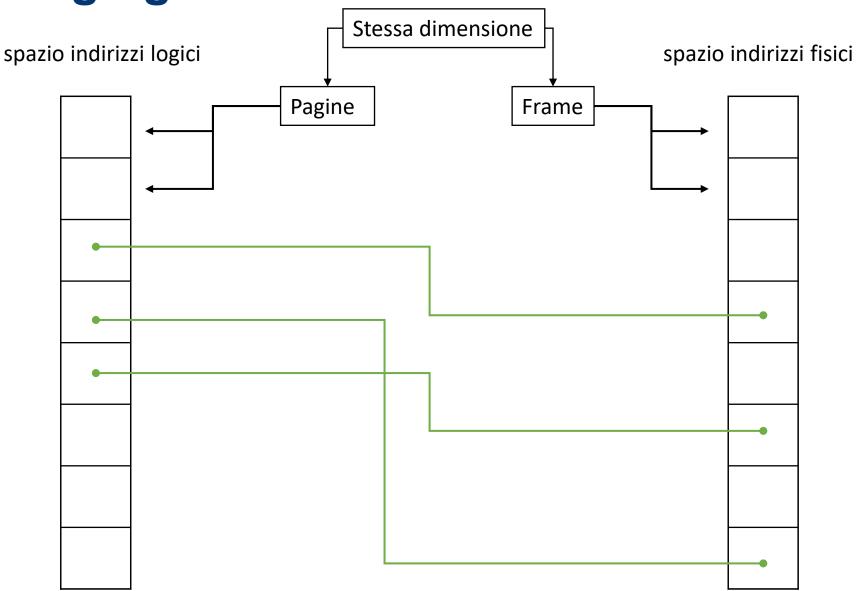
### Supporti alla rilocazione



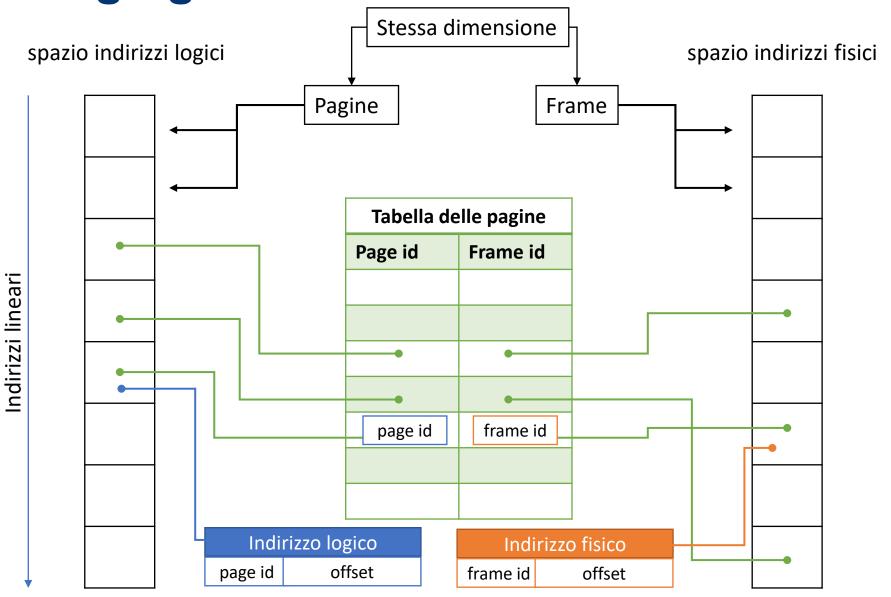
### **Ancora sul memory partitioning**

- 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**

