

Chapitre 5

La mémoire

Généralités

- Types de mémoire

- Organisation

Allocation

- Problématique

- Contigüe

- Placement

- Mémorisation de l'occupation

Mémoire virtuelle

- Overlays

- Motivations

- Implémentations

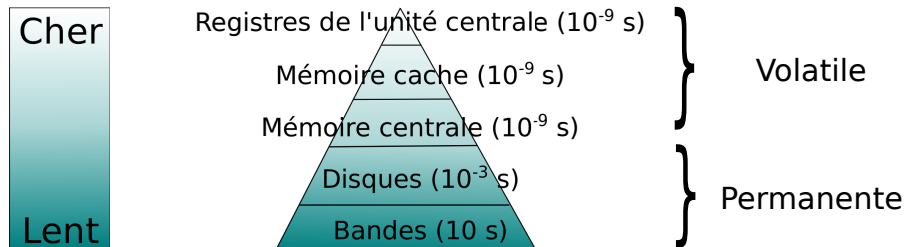
- Pagination

- Accélération matérielle

- Remplacement de page

Types de mémoire

- ▶ Ressource cruciale pour les performances d'un système
- ▶ Impact en termes de sécurité
- ▶ Complexe en cas de multitâche
- ▶ Types, vitesses, coût...

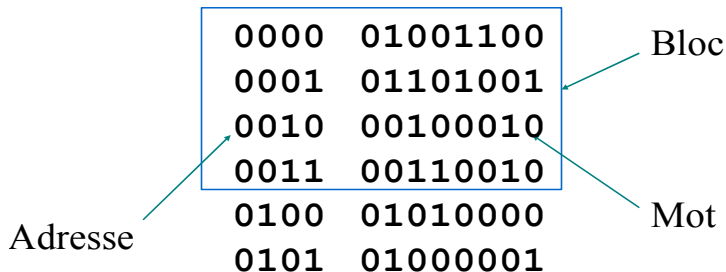


Partager la mémoire

- ▶ Partage entre les processus (droits d'accès)
- ▶ Différentes zones par processus (sécurité, efficacité)
- ▶ Connaître les zones libres et occupées
- ▶ Éviter le gaspillage de mémoire
- ▶ Gérer la mémoire dynamiquement
- ▶ Utilisation de mémoire virtuelle
- ▶ Stratégies de chargement/déchargement

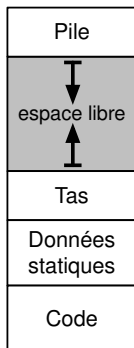
Organisation

- ▶ Mémoire considérée comme *linéaire* :
- ▶ L'espace mémoire est constitué d'un ensemble de *mots* ayant chacun sa propre adresse.
- ▶ La mémoire est généralement manipulée par *blocs* constitués de plusieurs mots.
- ▶ Un mot mémoire = 1 Octet (ou la plus petite zone de mémoire manipulable)



Segmentation de la mémoire pour un processus

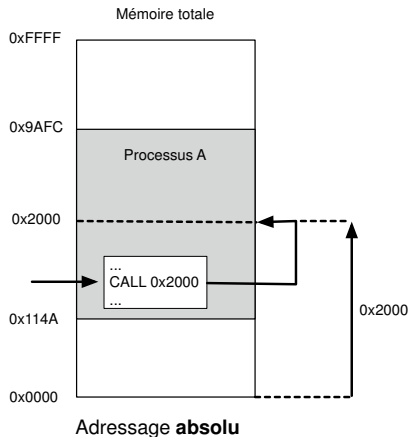
- ▶ Découpage de la mémoire suivant l'usage qu'on en fait
- ▶ Vérification des accès à ces zones pas l'OS
- ▶ Processus : Code, Données, Tas, Pile
- ▶ Le tas peut référencer des pages hors de la zone du processus.
- ▶ Tas et pile se partagent le même espace.



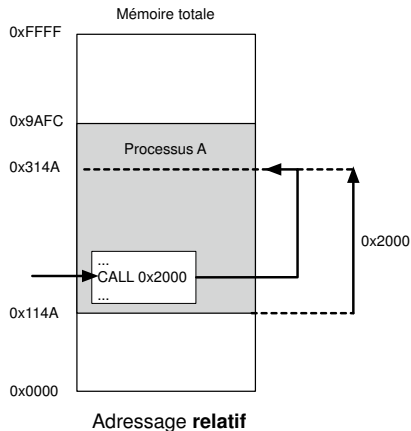
Translation d'adresse

- ▶ Un exécutable fait référence à des adresses mémoires.
 - ▶ Adressage absolu inadapté : processus toujours chargés au même endroit
- ⇒ Utilisation d'adresses *relatives* :
- ▶ Décalage d'un décalage (*offset*) relativement à une *base*
 - ▶ Adresses de début des segments stockés en registres (CS, DS..)

Adressage *absolu* vs Adressage *relatif*



Appel du code à l'adresse 0x2000



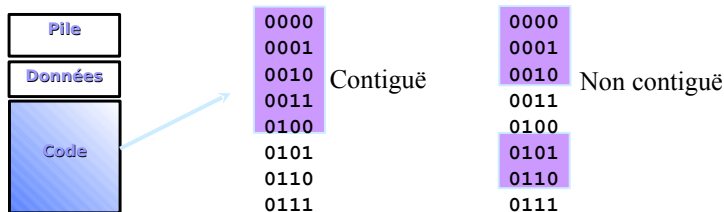
Appel du code au déplacement 0x2000
par rapport au processus courant

Adresses relative

- ▶ Code repositionnable
- ▶ Registre (Data Segment, Base Segment) contient l'adresse de base.
- ▶ Limitation du décalage pour rester dans le même segment.
- ▶ Translation d'adresse faite à la demande.

Méthode d'allocation

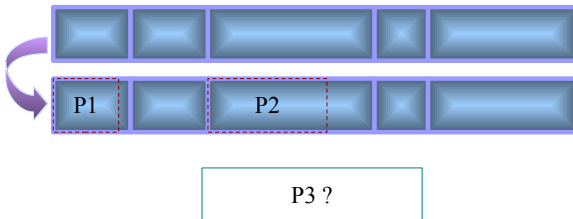
- ▶ Un processus est constitué de plusieurs “Zones” (Les segments de code, pile et données en sont trois exemples).



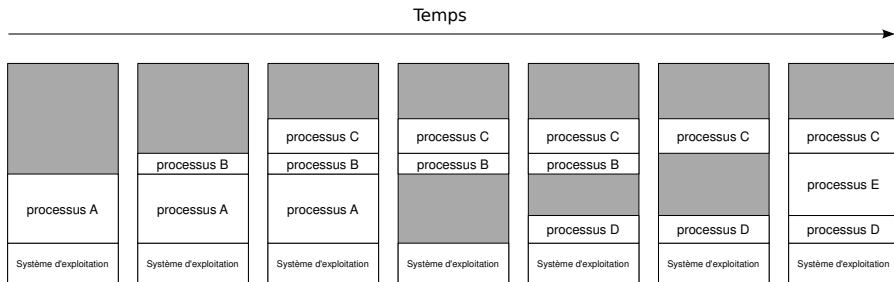
- ▶ Contiguë : Une zone est constituée d'adresses consécutives.
- ▶ Non contiguë : Une zone peut être fragmentée en blocs épars.

Allocation Statique

► Partitions statiques



- ▶ La taille des partitions s'adapte à la demande
- ▶ La fragmentation persiste.

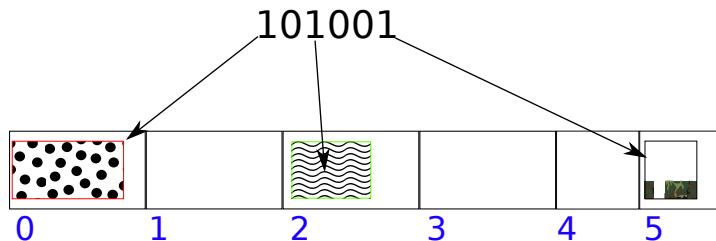


Stratégies de placement

- ▶ First Fit : le premier emplacement possible
 - ▶ Avantage :
 - ▶ Inconvénient :
- ▶ Best fit : l'emplacement dont la taille est la plus proche
 - ▶ Avantage :
 - ▶ Inconvénient :
- ▶ Worst fit : l'emplacement le plus gros
 - ▶ Avantage :
 - ▶ Inconvénient :

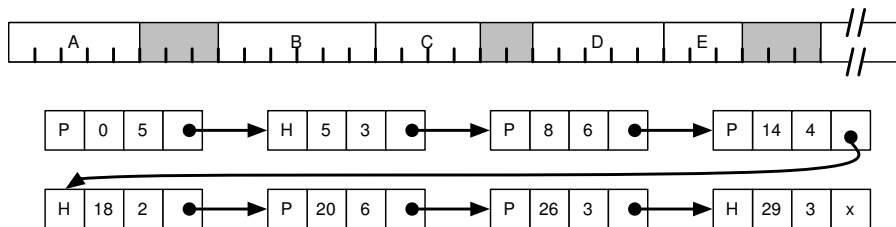
Mémorisation de l'occupation : table de bits

- ▶ Table de bits : Principe
 - ▶ Tableau avec un bit par cadre
 - ▶ 0 : libre, 1 : occupé
- ▶ Table de bits : Inconvénients
 - ▶ Recherche de n bits libres successifs lente
 - ▶ Taille du tableau ?



Mémorisation de l'occupation : liste chaînée

- ▶ Liste chaînée de blocs indiquant le début et la longueur du bloc, ainsi que si il est libre (H=Hole) ou occupé (P=processus)
- ▶ Recherche rapide mais coût élevé de MAJ.



Mémorisation : Unix

- Une liste par processus, une liste pour l'espace libre.

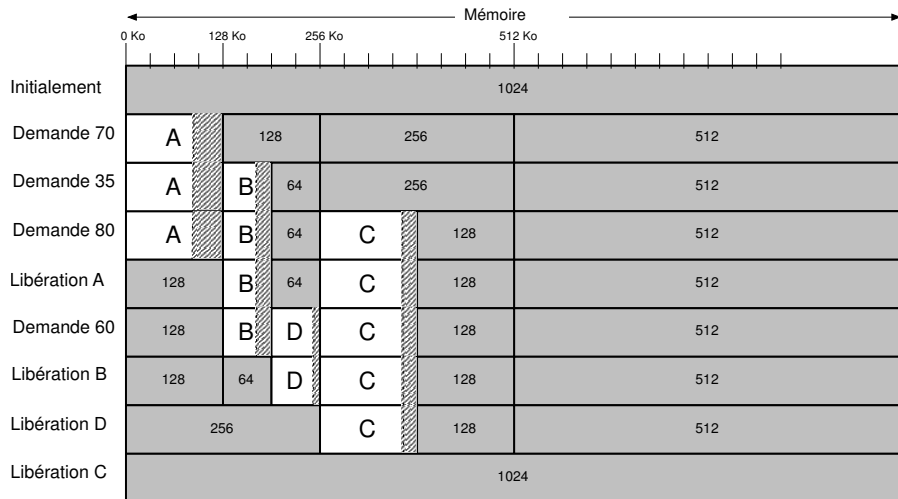


Mémorisation : Buddy Memory

- ▶ Idée : couper chaque bloc de mémoire en deux *buddy* (amis) qui seront très rapides à fusionner
- ▶ Principe : Ne gérer que des blocs d'une taille d'une puissance de 2 (1,2,4,8,16,...128,...1024... unités).
- ▶ Une liste ordonnée de blocs par taille.
- ▶ Pour utiliser un bloc libre, on le découpe en deux jusqu'à obtenir un bloc de taille minimum qui convienne.
- ▶ Recherche, division et fusion très rapides.
- ▶ Beaucoup de fragmentation.

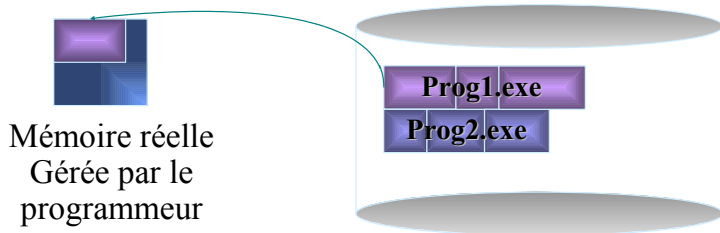
Mémorisation : Buddy Memory

► Exemple de fonctionnement de Buddy Memory (division)



L'ancêtre de la mémoire virtuelle : les Overlays

- ▶ But : exécuter un programme plus grand que la mémoire
- ▶ Idée : laisser sur le disque ce qui n'a pas besoin d'être en mémoire
- ▶ Overlay : Zones de programme (dé)chargées au besoin par le programmeur
- ▶ PC/Dos (puis MS/Dos). Dépassé.



Mémoire virtuelle

- ▶ Utilise le disque dur pour compenser le manque de mémoire physique.
- ▶ Le système d'exploitation gère la mémoire...
- ▶ ... pas le programmeur.
- ▶ On parle parfois de *mémoire secondaire*.

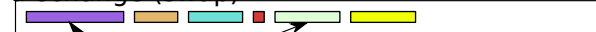
Programmeur



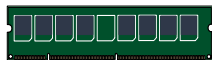
Mémoire Virtuelle



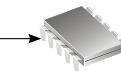
Partition/Fichier d'échange (swap)



S.E.



Mémoire Physique (RAM)



Processeur



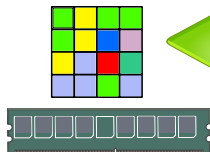
Mémoire virtuelle : implémentations

- ▶ Sous Unix (*swap*) :
 - ▶ Partition indépendante (mount)
 - ▶ et/ou fichier d'échange (swapon, swapoff)
 - ▶ Utilisables à *chaud*
 - ▶ Créés par mkswap, taille fixe
- ▶ Windows :
 - ▶ fichier d'échange pagefile.sys (taille variable)

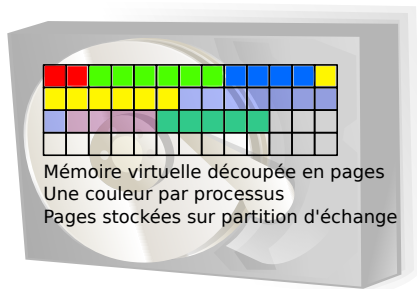
La pagination

- ▶ Mémoire *réelle* découpée en **cadres**
- ▶ Mémoire *virtuelle* découpée en **pages**
- ▶ Pour permettre le chargement : *taille des cadres = taille des pages*
- ▶ Page partiellement utilisée \Rightarrow Fragmentation interne
- ▶ Accès à une zone de mémoire non chargé \rightarrow *défaut de page* \rightarrow *remplacement de page*

Mémoire réelle
(découpée en cadres)

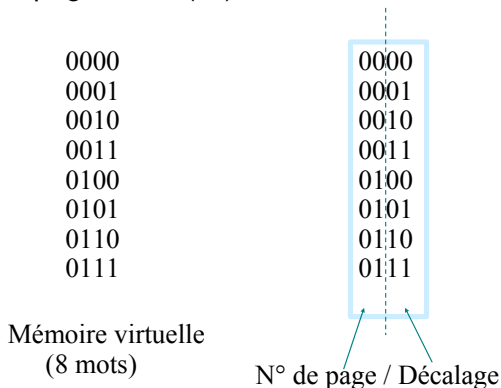


Système d'
exploitation



Les pages : de l'adresse au numéro de page

- ▶ Comment trouver le numéro d'une page en fonction d'une adresse mémoire ?
- ▶ Exemple suivant : mémoire initiale de 8 mots
- ▶ Découpage en pages de 4 (2^2) mots

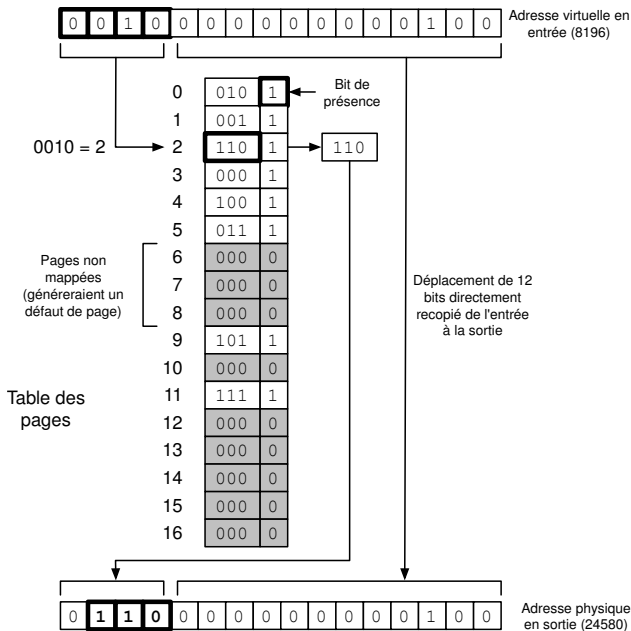


- ▶ À partir de maintenant, on ne s'occupe que des numéros de page/cadre.

La table des pages

- ▶ Une table des pages par processus.
- ▶ Une case par pages.
- ▶ La case de rang *page* contient :
 - ▶ Un bit indiquant la présence ou non de la page en mémoire.
 - ▶ Si oui, le numéro du *cadre* dans laquelle elle est chargée.
 - ▶ Un bit indiquant si la page a été modifiée ou non

La table des pages



Accélération matérielle de la pagination

- ▶ La MMU (Memory Management Unit)
 - ▶ Gestion de la mémoire paginée par un composant *matériel*
 - ▶ Plus rapide.
 - ▶ Transforme adresses virtuelles en adresses réelles.
 - ▶ Génère un *défaut de page* si la page demandée n'existe pas.
 - ▶ Présent sur la plupart des grosses architectures
 - ▶ Utilisation fréquente d'un TLB
- ▶ Le TLB (Translation Lookaside Buffer)
 - ▶ Cache limité à quelques entrées (64 typiquement. Sur Nehalem, 64 TLB1 + 512 TLB2).
 - ▶ Contient les numéro de cadre des pages les plus utilisées
 - ▶ Recherche *simultanée* sur toutes les entrées
 - ▶ Si on ne trouve pas dans le TLB, retour à la table des pages normale.

Algorithmes de remplacement de page

- ▶ En cas de défaut de page, on doit charger une nouvelle page
- *Quelle page décharger pour faire de la place ?*
- ▶ Choix déterminant pour ne pas générer un écroulement sous les défauts de page !
- ▶ Plusieurs algos possibles...

Algo NFU (Not Frequently Used)

- ▶ On abandonne la page qui sert le moins en moyenne
- ▶ Coût très élevé de mise à jour
- ▶ Quid de la page très demandée un moment et qu'on utilise plus ?

Algo LRU (Last Recently Used)

- ▶ On abandonne la page qui n'a pas servi depuis le plus longtemps
- ▶ Coût élevé de mise à jour
- ▶ Quid de la page demandée très régulièrement mais à des intervalles de temps assez grands ?

Algo de la seconde chance (forme de l'horloge)

- ▶ Les pages sont chargées dans une FIFO (les vieux d'abord !)
- ▶ Chaque fois qu'on accède à une page, on met son bit R à 1.
- ▶ Quand on cherche une page à décharger, on les examine une à une :
 - ▶ Si Bit R à 1 : on met R à 0 et on passe à la page suivante.
 - ▶ Sinon, on décharge la page, et on garde la position actuelle pour le prochain défaut de page.
- ▶ Algo de l'horloge : version avec une *liste circulaire* pour éviter test de retour de la FIFO.