# Sistemas Operacionais I

# Aula passada

- Permuta entre Processos (Swapping);
  - o Permuta-Padrão;

# Agenda

- Alocação de Memória Contígua;
  - o Proteção da Memória;
  - Alocação de Memória;
  - Fragmentação;

#### Alocação de Memória Contígua

A memória principal deve acomodar tanto o sistema operacional quanto os diversos processos de usuário. Portanto, precisamos alocar a memória principal da maneira mais eficiente possível.

A memória é usualmente dividida em duas partições:

- Uma para o sistema operacional;
- E outra para os processos de usuário.

Podemos alocar o sistema operacional tanto na memória baixa quanto na memória alta.

O principal fator que afeta essa decisão é a localização do vetor de interrupções. Já que o vetor de interrupções costumam estar na memória baixa, os programadores também costumam alocar o sistema operacional na memória baixa.

Discutimos somente a situação em que o sistema operacional reside na memória baixa.

# Alocação de Memória Contígua

#### Memória RAM

Processos de Usuário

Sistema Operacional

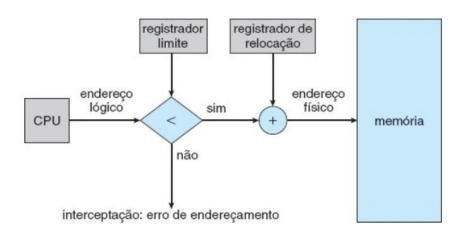
Proteção da Memória



#### Proteção da Memória

Precisamos impedir que um processo acesse memória que ele não possui.

O esquema do registrador de relocação fornece um modo eficaz para permitir que o tamanho do sistema operacional mude dinamicamente.



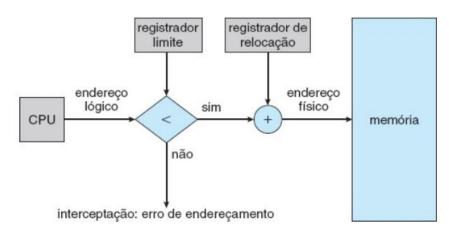
Suporte de hardware para registradores de relocação e registradores limite.

#### Proteção da Memória

Essa **flexibilidade** é desejável em muitas situações.

Por exemplo: o sistema operacional contém **código** e **espaço em buffer** de drivers de dispositivos.

- Se um driver de dispositivos (ou outro serviço do sistema operacional) não for comumente usado, não queremos manter o código e os dados na memória;
- Podemos usar esse espaço para outras finalidades.

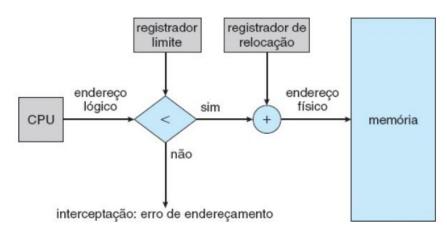


Suporte de hardware para registradores de relocação e registradores limite.

#### Proteção da Memória

Por exemplo: o sistema operacional contém **código** e **espaço em buffer** de drivers de dispositivos.

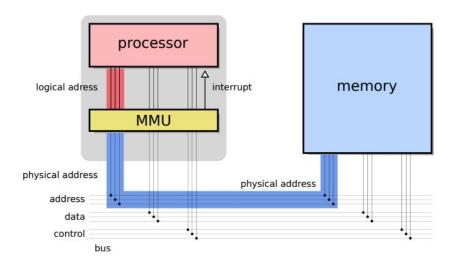
- Esse código é às vezes chamado de código transiente do sistema operacional;
- Ele vem e vai conforme necessário;
- Seu uso altera o tamanho do sistema operacional durante a execução de programas.



Suporte de hardware para registradores de relocação e registradores limite.



A **MMU** (*Memory Management Unit*) mapeia o endereço lógico dinamicamente adicionando o valor ao registrador de relocação.



Funcionamento básico de uma MMU.

Agora estamos prontos para voltar à alocação da memória.

Um dos métodos mais simples para alocação da memória é dividir a memória em várias partições de tamanho fixo.

Cada **partição** pode conter **exatamente um processo**. Portanto, o grau de multiprogramação é limitado pelo número de partições.

Nesse **método de partições múltiplas**, quando uma partição está livre, um processo é selecionado da fila de entrada e carregado na partição disponível.

Esse método (**chamado MFT**) foi originalmente usado pelo sistema operacional IBM OS/360, **mas não está mais em uso**.

#### Memória RAM

Processos de Usuário

Sistema Operacional



#### Método de Partições Múltiplas

Processos de Usuário
Processos de Usuário
Sistema Operacional

No esquema de **partições variáveis**, o sistema operacional mantém uma **tabela** indicando quais partes da memória estão **disponíveis** e quais estão **ocupadas**.

Inicialmente, toda a **memória está disponível** para processos de usuário e é considerada um **grande bloco** de memória disponível.

Conforme os processos entram no sistema, eles são colocados em uma fila de entrada.

O sistema operacional leva em consideração os requisitos de memória de cada processo e o montante de espaço disponível na memória para determinar que processos devem ter memória alocada.

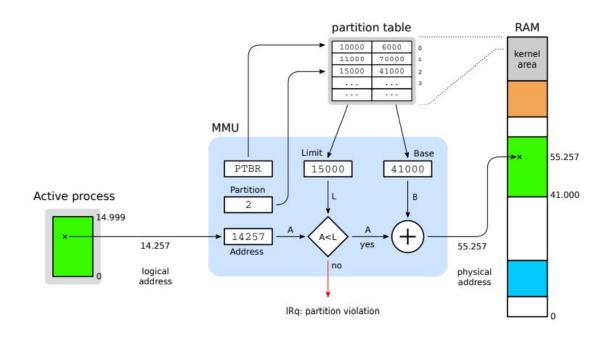
Quando um **processo recebe espaço**, ele é **carregado** na memória e pode, então, competir por tempo da CPU.

Quando um processo **termina**, **libera** sua memória que o **sistema operacional** pode então **preencher** com outro processo da fila de entrada.

Os blocos de memória disponíveis compõem um **conjunto** de **brechas** de **vários tamanhos** espalhadas pela memória.

Quando um **processo** chega e **precisa** de **memória**, o sistema **procura** no conjunto por uma **brecha** que seja suficientemente grande para esse processo.

- Se a brecha for grande demais, ela será dividida em duas partes.
  - Uma parte é alocada ao processo que chegou; a outra é devolvida ao conjunto de brechas.
- Quando um processo é encerrado, ele libera seu bloco de memória que é, então, colocado novamente no conjunto de brechas.
- Se a nova brecha for adjacente a outras brechas, essas brechas adjacentes serão mescladas para formar uma brecha maior.
  - Nesse momento, o sistema pode precisar verificar se existem processos esperando por memória e se essa memória recém liberada e recombinada poderia atender às demandas de algum desses processos em espera.



Esquema de partições variáveis.

Esse procedimento é uma instância específica do problema de alocação de memória dinâmica geral que diz respeito a como satisfazer uma solicitação de tamanho n a partir de uma lista de brechas livres.

Há muitas soluções para esse problema. As estratégias do:

- Primeiro-apto (first-fit);
- Mais-apto (best-fit);
- Menos-apto (worst-fit).

São as mais usadas para selecionar uma brecha livre no conjunto de brechas disponíveis.

#### **Primeiro-apto** (first-fit):

- Aloca a primeira brecha que seja suficientemente grande;
- A busca pode começar tanto no início do conjunto de brechas quanto na locação na qual a busca anterior pelo primeiro-apto terminou;
- Podemos encerrar a busca, assim que encontrarmos uma brecha livre suficientemente grande.

#### Mais-apto (best-fit):

- Aloca a menor brecha que seja suficientemente grande;
- Devemos **pesquisar** a lista inteira, a menos que ela seja **ordenada** por tamanho;
- Essa estratégia produz a brecha com menos espaço sobrando.

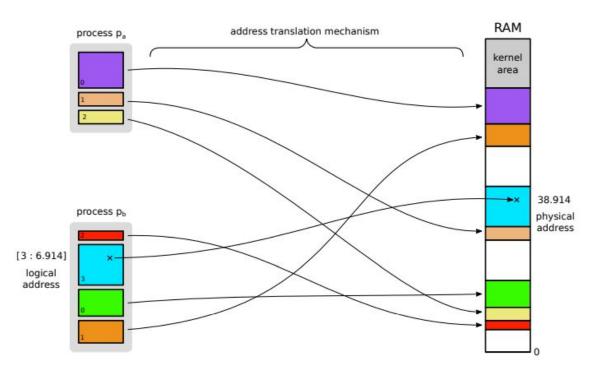
#### Menos-apto (worst-fit):

- Aloca a maior brecha;
- Novamente, devemos **pesquisar** a lista inteira, a menos que ela seja classificada por tamanho;
- Essa estratégia produz a brecha com mais espaço sobrando, que pode ser mais útil do que a brecha com menos espaço sobrando da abordagem do mais-apto.



Simulações têm mostrado que tanto o **primeiro-apto** quanto o **mais-apto** são melhores do que o **menos-apto** em termos de redução de tempo e utilização de memória.

Nem o primeiro-apto, nem o mais-apto é claramente melhor do que o outro em termos de utilização de memória, mas o primeiro-apto geralmente é mais rápido.



Esquema de partições por segmentos.

# Fragmentação



## Fragmentação

