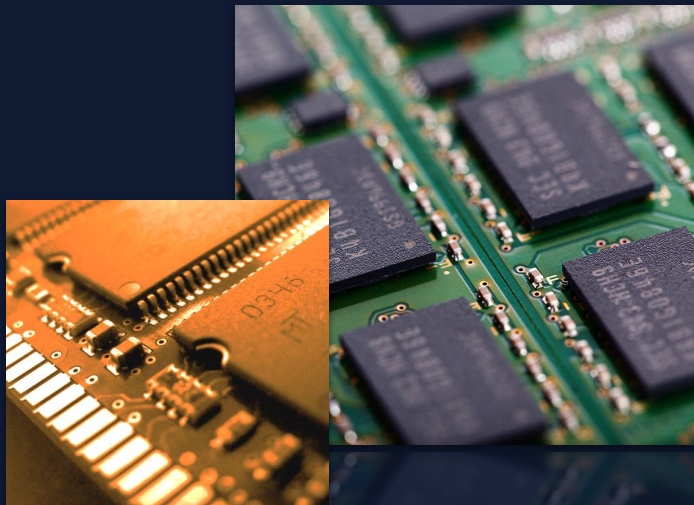


ISART'  
DIGITAL

---

PARIS



- Définition
- Hiérarchie de la mémoire
- Alignement mémoire
- Le format d'un exécutable
- La Stack et le Heap
- Malloc

# Utilisation de la mémoire

---

## Définition

Un **ordinateur** a deux **caractéristiques principales** :

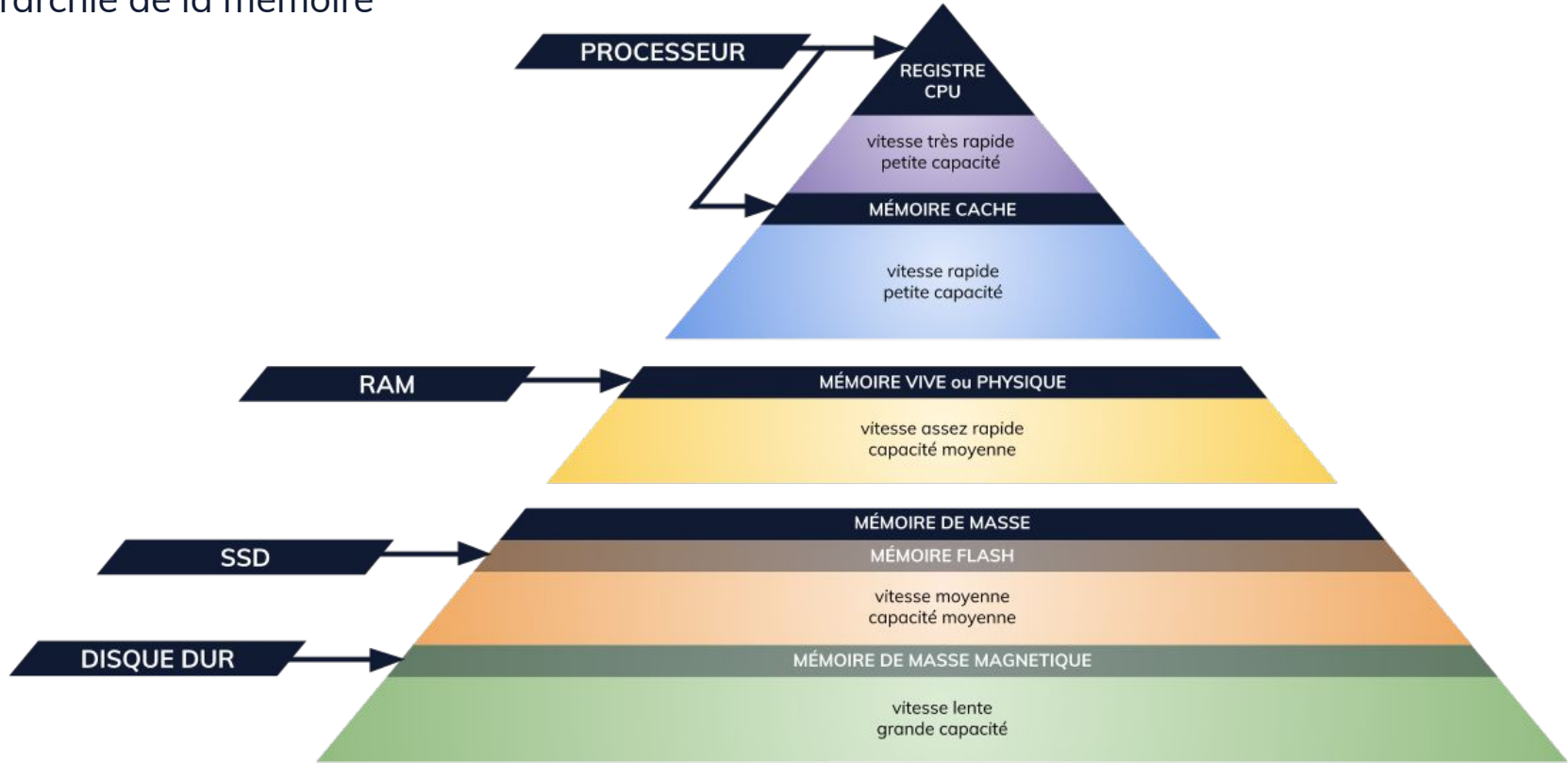
- La **vitesse de traitement**
- La **capacité de mémorisation**

La **mémoire informatique** est un composant essentiel permettant de stocker l'information.

Il y a différentes catégories de mémoire, influençant la vitesse d'accès et la capacité.

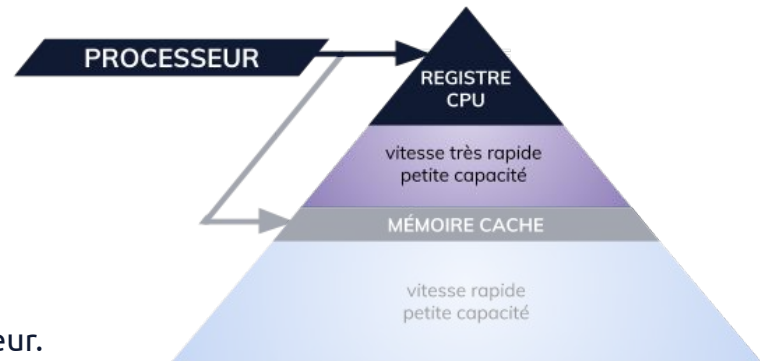
# Utilisation de la mémoire

## Hiérarchie de la mémoire



# Utilisation de la mémoire

## Hiérarchie de la mémoire



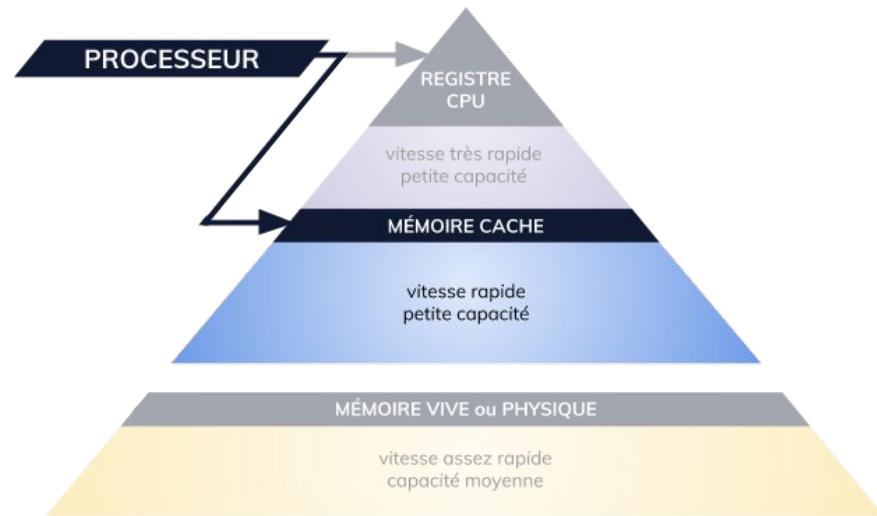
**Le Registre CPU** est la **mémoire la plus rapide** de l'ordinateur.

L'**accès** aux données est donc **très rapide** mais la **place disponible** est très **limitée**.

Elle sert principalement à **stocker des valeurs opérandes** (*arguments / paramètres*) et leurs résultats intermédiaires.

# Utilisation de la mémoire

## Hiérarchie de la mémoire



La **Mémoire cache** sert de **tampon** entre la **Mémoire Vive** et le **registre CPU** afin d'optimiser les temps d'accès aux informations.

L'**accès** aux données est donc **rapide** mais la **place disponible** est très **limitée**.

Le processeur y **stocke les informations** dont il a **le plus fréquemment besoin**.

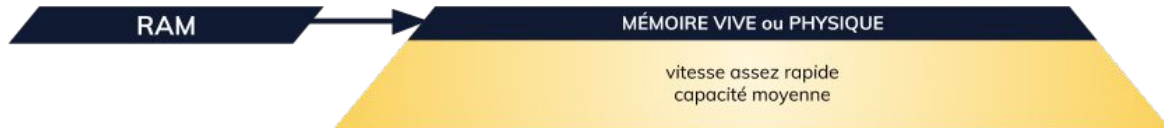
# Utilisation de la mémoire

---

## Hiérarchie de la mémoire

**La Mémoire vive** ou **physique** est le composant principal pour stocker les informations utilisé par le Processeur.

L'**accès** aux données est **assez rapide** et la **place disponible** est **moyenne**.



Lorsque l'on souhaite **exécuter** un **programme**, celui-ci est préalablement **chargé** dans la **Mémoire Vive**.



# Utilisation de la mémoire

## Hiérarchie de la mémoire

**La Mémoire de masse flash** possède les mêmes caractéristiques que la mémoire vive, cependant, les **informations** qui y sont **stockées perdurent** même **après l'arrêt de l'ordinateur**.  
(*mémoire non volatile*)

L'**accès** aux données et la **place disponible** est **moyenne**.

Sa **consommation** est **faible** par rapport au disque dur et les données stockées ne risquent pas d'effacement mécanique.  
(*rayure, choc, etc.*)



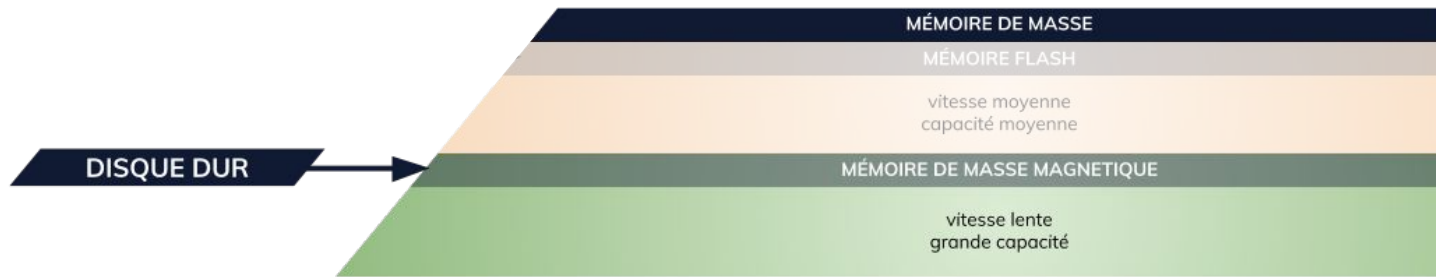
# Utilisation de la mémoire

## Hiérarchie de la mémoire

**La Mémoire de masse magnétique** est une mémoire également **non volatile**.

L'**accès** aux données est lente mais la **place disponible** est **grande**.

La **structure mécanique** du disque dur est **fragile** et peut progressivement **entraîner** des **pertes de données**.  
*(il faut éviter de le déplacer lorsqu'il est allumé)*

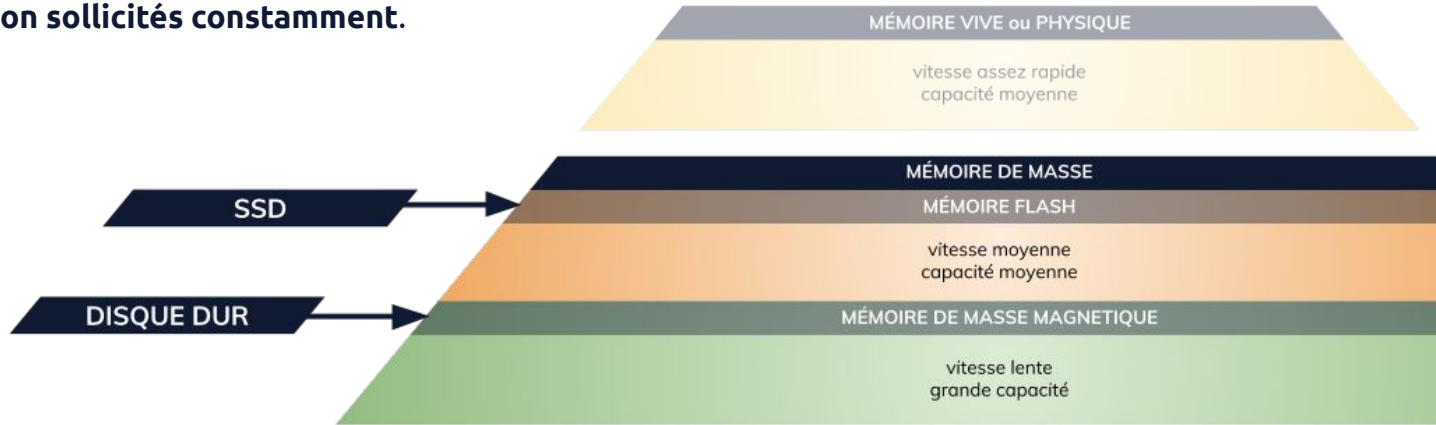


# Utilisation de la mémoire

## Hiérarchie de la mémoire

Il existe également un **mécanisme de Mémoire virtuelle** permettant d'**utiliser** la **Mémoire de masse** comme **extension** de la **mémoire vive**.

Elle se concrétise par un **fichier d'échanges** (*fichier swap*),  
**contenant des données non sollicités constamment**.



# Utilisation de la mémoire

## Alignement de la mémoire

```
// 32 bits values
typedef struct Foo
{
    unsigned int    mUInt;    // 4 bytes
    float          mFloat;    // 4 bytes
    int             mSInt;     // 4 bytes
    char            mChar;     // 1 byte
} Foo;
```

### RAPPEL

1 byte = 1 octet  
= 8 bits

4 bytes = 4 x 8 bits  
= 32 bits

Il est important de se rappeler que la **déclaration** d'une **structure n'alloue pas de mémoire !**

La **mémoire** est **allouée** au moment de l'**instanciation** d'une variable du type de la structure.



# Utilisation de la mémoire

---

## Alignement de la mémoire

```
struct inefficientPacking
{
    unsigned int    mUI;    // 4 bytes
    float           mF;     // 4 bytes
    unsigned char   mByte;  // 1 byte
    int             mI;     // 4 bytes
    bool            mBool;  // 1 byte
    char*           mP;     // 4 bytes
}
```

Que se passe-t-il lorsque les petits membres  
sont entrecoupés de membres plus importants ?

# Utilisation de la mémoire

## Alignement mémoire

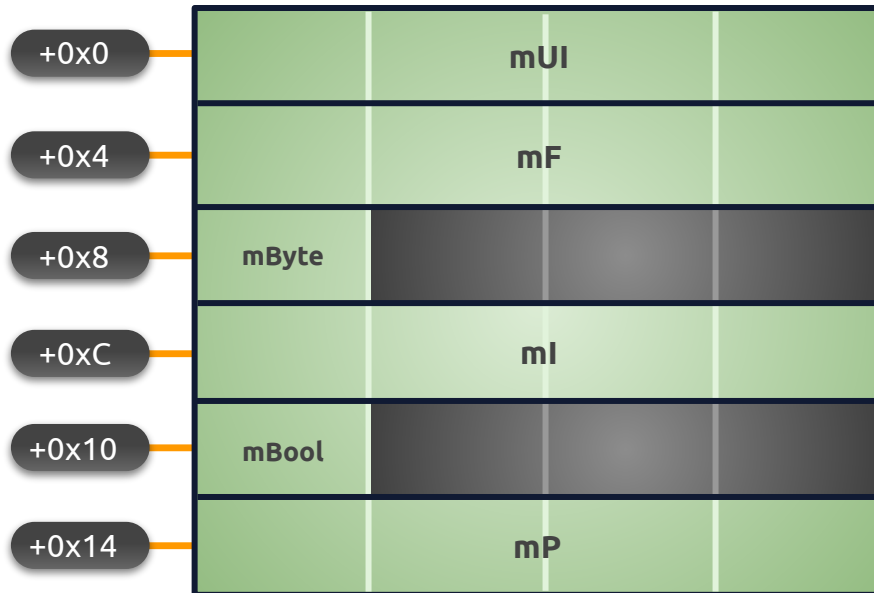
Par défaut le **compilateur** va laisser des **espaces vides** dans l'**alignement mémoire**.

Cela permet au **CPU** de **lire/écrire** dans la **mémoire** de façon **plus performante**.

L'**alignement naturel** d'une **donnée** est **déterminé** par l'**adresse mémoire** où elle peut être **affecté**.

Celle-ci doit être un **multiple de sa taille**.

*(généralement une puissance de 2)*



# Utilisation de la mémoire

## Alignement mémoire

Ainsi on peut remarquer que la taille d'une structure sera différente en fonction de l'organisation de celle-ci :

```
// 8 bits values
typedef struct s1
{
    char    c1; // 1 byte
    char    c2; // 1 byte
    short int si; // 2 bytes
    float   f;  // 4 bytes
} t1;
```

La structure t1 prendra 8 bytes.



```
// 12 bits values
typedef struct s2
{
    char    c1; // 1 byte
    float   f;  // 4 bytes
    short int si; // 2 bytes
    char    c2; // 1 byte
} t2;
```

La structure t2 prendra 12 bytes.



# Utilisation de la mémoire

---

## Alignement mémoire

### Pour résumer :

- Une donnée avec une **taille de 1 octet** réside à **n'importe quelle adresse mémoire**.
- Une donnée avec une **taille de 2 octets** réside aux **adresses paires**. (*0x0, 0x2, 0x4, etc*)
- Une donnée avec une **taille de 4 octets** réside aux **adresses multiples de 4**. (*0x0, 0x4, 0x8, etc*)
- Une donnée avec une **taille de X octets** réside aux **adresses multiples de X**.
- L'alignement d'une structure dans son ensemble est égal à la plus grande exigence d'alignement parmi ses membres.

On peut utiliser la directive **#pragma pack** afin de spécifier alignement que l'on souhaite.

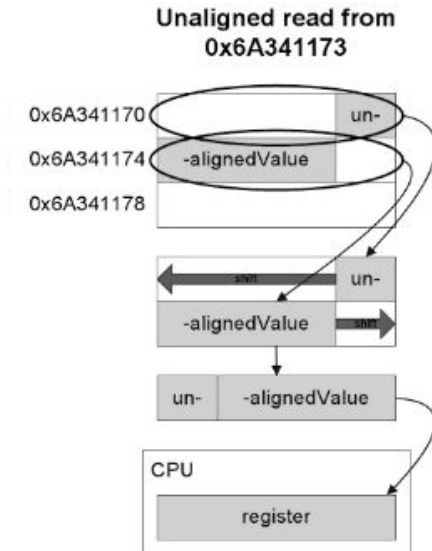
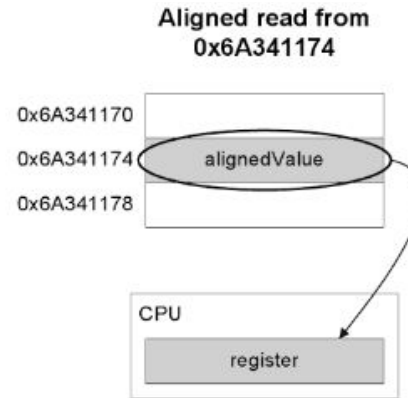


# Utilisation de la mémoire

## Alignement mémoire

**L'alignement mémoire est très important** pour les performances d'écriture et de lecture du CPU.

- Lire un int (4-octet) à l'adresse `0x6A341174` est facile, le contrôleur mémoire obtient la valeur instantanément.
- Lire un int (4-octet) à l'adresse `0x6A341173` est plus complexe.  
Le contrôleur mémoire va commencer à lire à l'adresse `0x6A341170` pour avoir une partie du int, puis va se déplacer à l'adresse `0x6A341174` pour avoir la fin.



# Utilisation de la mémoire

## Le format d'un exécutable

**ELF** (*Executable and Linkable Format*) est un **format de fichier binaire**

utilisé pour l'enregistrement de **code compilé**.

*(objets, exécutables, bibliothèques de fonctions)*

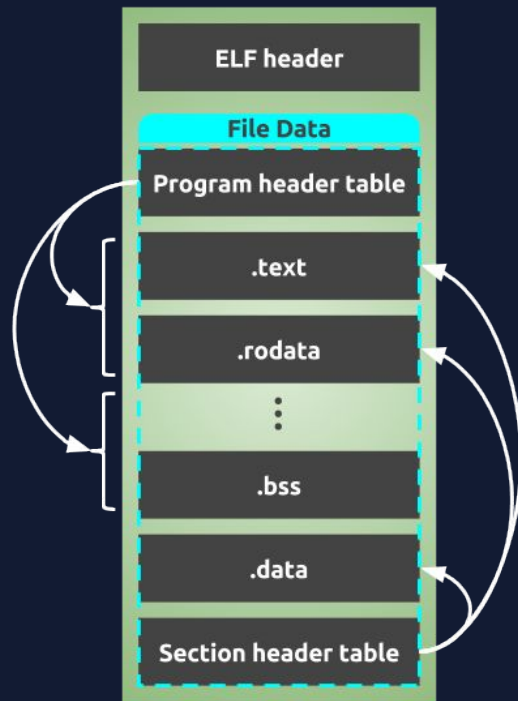
Il est créé par le compilateur. *(gcc, g++, etc)*

Il est **utilisé** sur la plupart des **systèmes d'exploitation UNIX**.

Windows utilise le format PE. *(Portable Executable)*

Mac OS X utilise le format Mach-O.

Il est composé de plusieurs parties dont les deux principales sont le **ELF header** et le **File Data**.

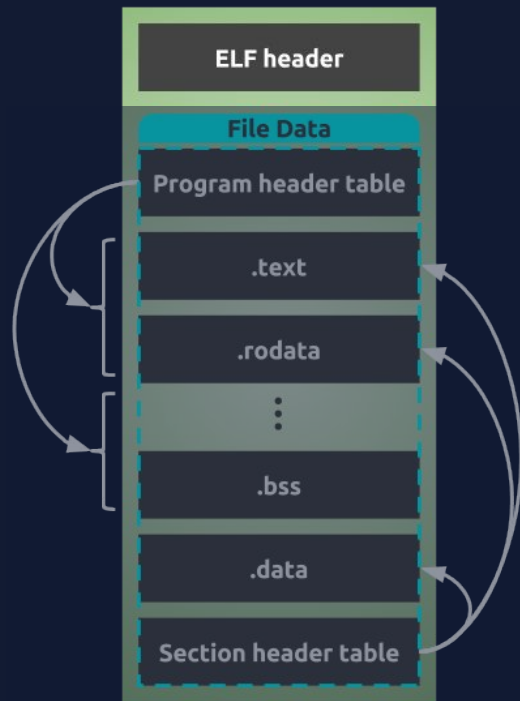


# Utilisation de la mémoire

## Le format d'un exécutable

Le **ELF Header** permet de **définir** si le **programme** utilise des adresses **32 ou 64 bits**.

Il **contient** les **paramètres** pour **exécuter** le **programme**, ainsi que le **nombre** de **sections** du **fichier**.

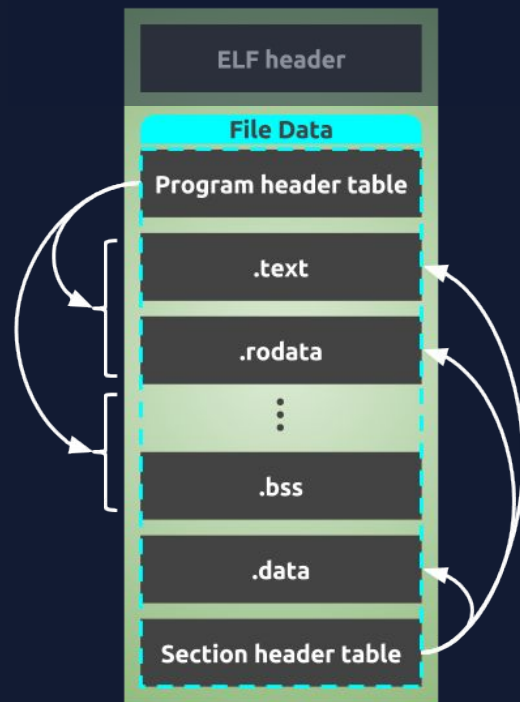


# Utilisation de la mémoire

## Le format d'un exécutable

Le **File Data** englobe les autres parties du fichier binaire :

- Le **Program header table**,
  - Décrit et localise les différents **segments** de code à charger (*informations nécessaires au moment de l'exécution du fichier*)
  - Les localise avec leur adresse
- Le segment **.text** contient le **code machine** pour toutes les **fonctions** définies par le programme
- Le segment **.rodata** contient
  - l'ensemble des **variables en read-only** (*const*)
  - cependant, la plupart des const int sont insérées dans le code machine

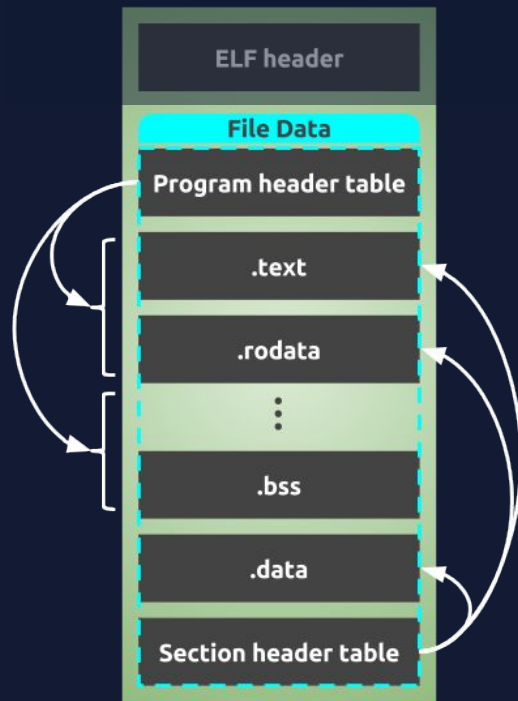


# Utilisation de la mémoire

## Le format d'un exécutable

Le **File Data** englobe les autres parties du fichier binaire :

- Le segment **.bss** contient, les **variables globales** et **static non initialisées, initialisées à 0** ou n'ayant **pas d'initialisation explicite**  
*ex:   float   gUninitializedGlobal;*
- Le segment **.data** contient,
  - les **variables globales** et **static initialisées**
  - une **zone** en **lecture seul** et une **zone** en **lecture-écriture***ex:   float   gInitializedGlobal = 2.0f;*
- Le **Section header table**,
  - **Répertorie** les différents **segments** du fichier binaire  
(données importantes pour la liaison et la relocation)



# Utilisation de la mémoire

## La Stack et le Heap

Au sein d'une **application**, la **mémoire disponible** est découpée en **2 grandes zones** :

- La **Stack** (pile) est **gérée automatiquement** par le **compilateur**

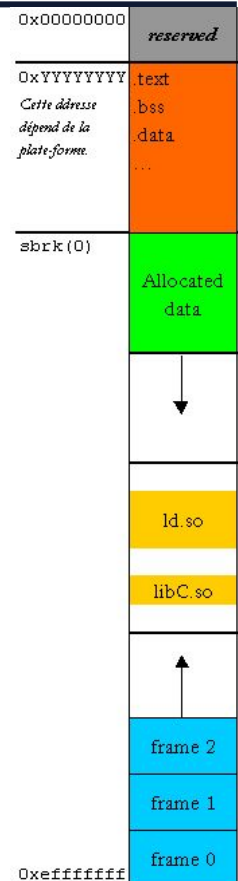
*Au moment de la création d'une variable , le compilateur va automatiquement*

*lui réserver de la mémoire dans la stack.*

*Elle sera vidée automatiquement, le plus rapidement possible, ce qui permet une bien meilleur optimisation.*

**Son utilisation est à privilégier !**

- La **Heap** (tas) doit être **explicitement demandé** par le **programmeur** (via l'*allocation dynamique*)



# Utilisation de la mémoire

---

## La Stack et le Heap

La **Stack** n'a pas une taille infinie, le **compilateur** y **libère** de la **mémoire dès que possible**.

Elle **se compose** de **frames**, chacune correspond à une **fonction**.

Chaque **frame** contient :

- Les **variables locales**
- L'**adresse de retour**
- Une **sauvegarde** des **paramètres** passée **en entrée**
- Une **copie** de la **zone du registre CPU** utilisé *(complète ou partielle)*

Une **frame** est donc **valide tant** que l'**on ne sort pas** de la **fonction** auquel elle est **associée**.  
*(le cas contraire entraîne une erreur de segmentation)*

# Utilisation de la mémoire

## La Stack et le Heap

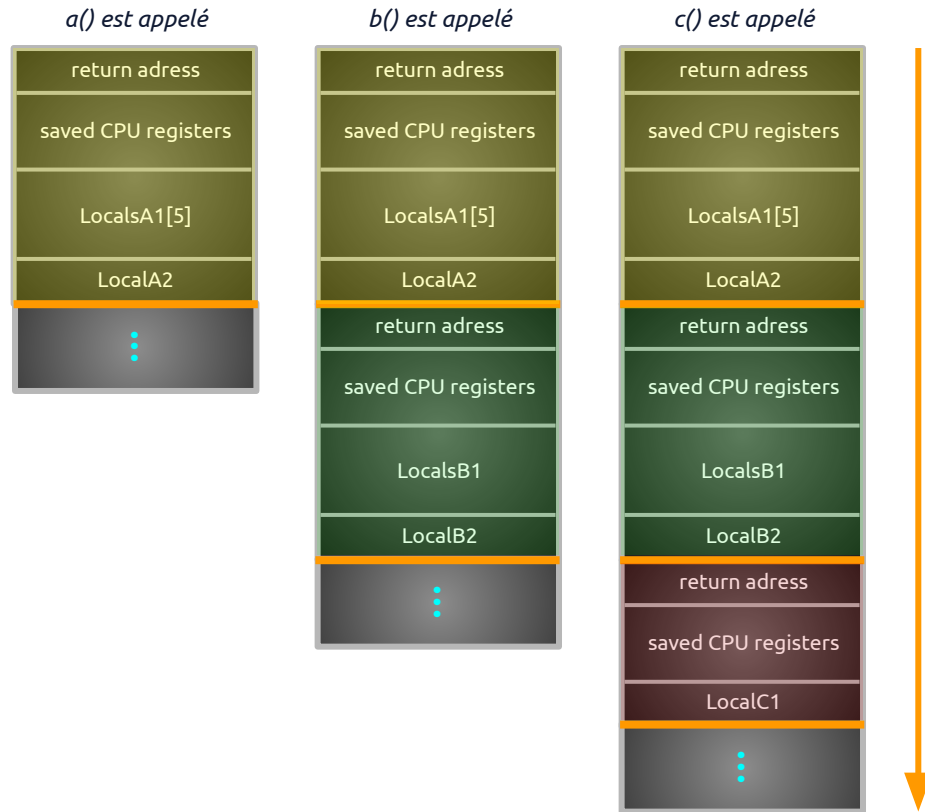
Exemple de frames au sein de la **Stack** :

```
void    c()
{
    unsigned int    localC1;
}

float   b()
{
    float    localB1;
    float    localB2;
    c();

    return localB1;
}

void    a()
{
    unsigned int    localsA1[5];
    float    localA2 = b();
}
```





# Utilisation de la mémoire

## La Stack et le Heap

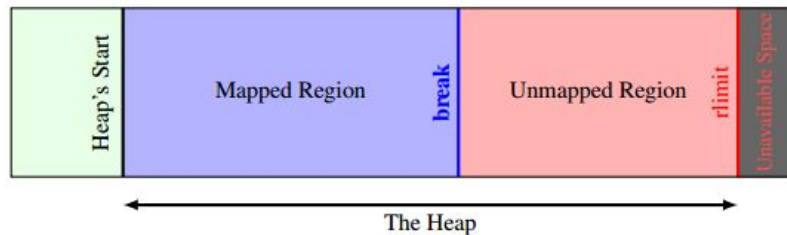
Le **Heap** n'a pas une taille infinie, c'est au **développeur** de bien penser à y **libérer** de la **mémoire dès que possible**.

Il permet d'**allouer** de la **mémoire manuellement** en **maîtrisant** sa **durée de vie**.

Il est utilisé par les fonctions **malloc/free** pour **allouer/libérer** de la mémoire dynamiquement.

Le Heap est divisé en plusieurs parties :

- Le **Heap's start** → Là où il commence
- La **Unmapped Region** → L'espace disponible
- La **Mapped Region** → La mémoire déjà utilisée  
(*précédentes allocations*)
- Le **break** → Là où il se termine actuellement
- Le **rlimit** → Jusqu'où il peut aller



# Utilisation de la mémoire

## La Stack et le Heap

Exemple de programme utilisant :

### La Stack

```
typedef struct Foo Foo;

// As a local variable on the program stack.
void programStackExample
{
    Foo    localFoo;
}

// As a global, file-static or function-static.
Foo    gFoo;
static Foo    sFoo;

void segmentsExample
{
    static Foo    sLocalFoo;
}
```

Une fois  
la struct/class  
déclarée,  
on peut l'allouer.

Ici,  
on ne l'alloue pas  
dynamiquement.

Donc placé dans  
le Data Segment  
ou BSS segment.

Ici, on fait  
une allocation  
dynamique.

Le pointeur  
lui-même  
peut être  
global, static.

Il contient  
l'adresse  
de la data  
elle-même.

### Le Heap

```
typedef struct Foo Foo;

Foo*    gpFoo = NULL;

void heapFunction()
{
    // Allocate a Foo instance from the heap
    gpFoo = malloc(sizeof(Foo));

    //local pointer to Foo
    Foo* pAnotherFoo = malloc(sizeof(Foo));

    // Allocate a pointer to a Foo
    // from the heap
    Foo** ppFoo = malloc(sizeof(Foo*));

    (*ppFoo) = pAnotherFoo;
}
```

# Utilisation de la mémoire

---

## Malloc

### Rappel de la fonction Malloc:

- Elle **permet allouer** un **nombre d'octets en mémoire** dans le **Heap**.
- Elle **retourne** un **pointeur sur l'espace alloué**, ou **NULL** si elle échoue.
- **Aucun autre** appel de **malloc** ne peut **écraser** cette **mémoire précédemment alloué** tant que vous ne l'avez **pas free**.
- **Vous devez free votre mémoire** dès que vous n'en avez **plus besoin !**

La fonction **Malloc** fait appelle à **trois** (éventuelles) **fonctions** :

- `brk()`
- `sbrk()`
- `mmap()`

# Utilisation de la mémoire

## Malloc

La fonction **malloc** joue avec la limite **break** du **Heap**.

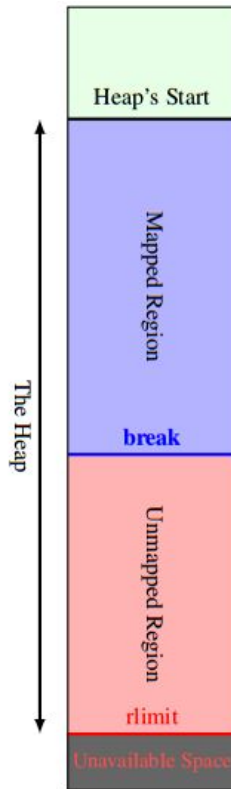
Lorsqu'on l'appelle, la fonction **vérifie** si de l'**espace mémoire** est **disponible** dans la **Mapped Region**.

**Si ce n'est pas le cas**, elle **déplace** le segment **break** afin d'**agrandir** la **Mapped Region**.

Quand on appelle la fonction **free**, celle-ci **rend disponible** la **zone mémoire** en question dans la **Mapped Region**.

Pour **déplacer** le segment **break**, on utilise **deux fonctions** de la librairie **unistd.h**:

- `int brk(const void* addr);`
- `void* sbrk(intptr_t incr);`



# Utilisation de la mémoire

## Malloc

- La fonction **brk** permet de **positionner** le segment **break** à l'**adresse** reçu **en paramètre**.

Elle **retourne 0** lorsqu'elle **réussie**, **-1** en cas d'**échec**.

*Exemple :*      `brk(addr_data);`

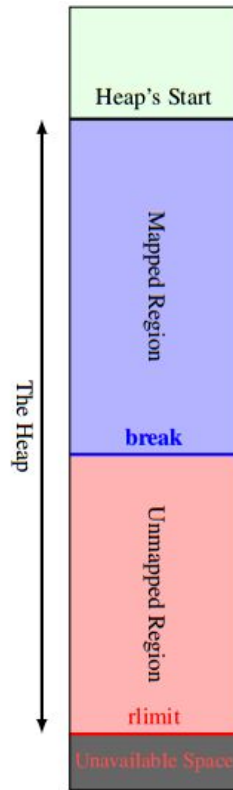
- La fonction **sbrk** permet de **déplacer** le segment **break** du **nombre d'octet** reçu en paramètre.

Elle **retourne un pointeur** sur l'**adresse de break**.

*Exemple :*      `void*          newZone = sbrk(sizeof(int));`

*Obtenir emplacement courant de break :*

`void*          currentLimit = sbrk(0);`



# Utilisation de la mémoire

## Malloc

- La fonction **mmap**, quand à elle, permet d'**allouer** une **grande quantité de mémoire**, directement **par page**.
- La fonction **munmap** permet alors de **libérer** ces **grandes quantités de mémoires allouées**.

**Accéder** à une **adresse après** la limite **break** provoque une **erreur de bus**.

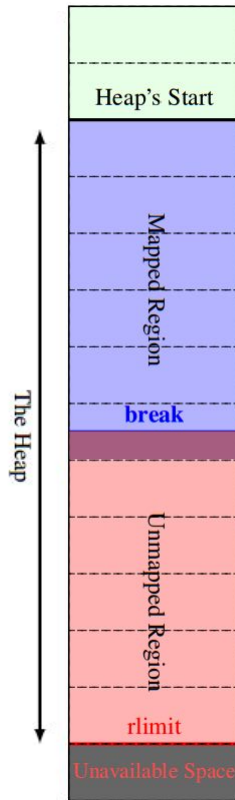
La **mémoire physique** et la **mémoire virtuelle** sont **découpés en pages**  
(frames pour la mémoire physique) de taille fixes (la plupart du temps).

La **taille** d'une **page** est **beaucoup plus grande** qu'un **octet**. (4096 octets en général)

Le segment **break** ne s'arrête pas forcément à la limite d'une page !

### Remarque :

L'**espace entre** le segment **break** et la **fin de la page** est **accessible mais**  
**on ne peut pas savoir** quand-est-ce que l'on **atteint la fin** de la **page**.



# Utilisation de la mémoire

## Malloc

Lorsqu'on **appelle** la fonction **free**, on **rend disponible la mémoire précédemment alloué**.

Ainsi lorsqu'on **appelle** la fonction **malloc**, il est logique qu'elle **parcourt** ses **précédentes allocations** pour **vérifier** si **l'une d'entre elle peut être remplacée** par la nouvelle.

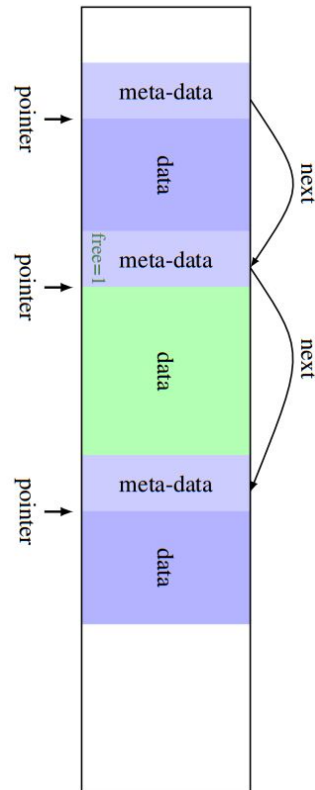
Cela permet d'**éviter d'agrandir la Mapped Region** inutilement.

Pour mettre en place ce **système**, on utilise une **liste chaînée de meta-data**.

Ces **meta-datas** sont une structure contenant chacun *(au minimum)* les **informations** sur :

- Les données allouées *(les concernant)*
- La disponibilité du block *(si on peut l'écraser)*
- Un pointeur sur le block suivant

L'**espace mémoire occupé** par ces **meta-datas n'est pas transmise** par la fonction **malloc**, uniquement celui des données allouées.





[www.isartdigital.com](http://www.isartdigital.com)

---

60 bd Richard Lenoir 75011 Paris

+33 1 48 07 58 48