



SISTEMAS OPERACIONAIS

Gerência de Memória

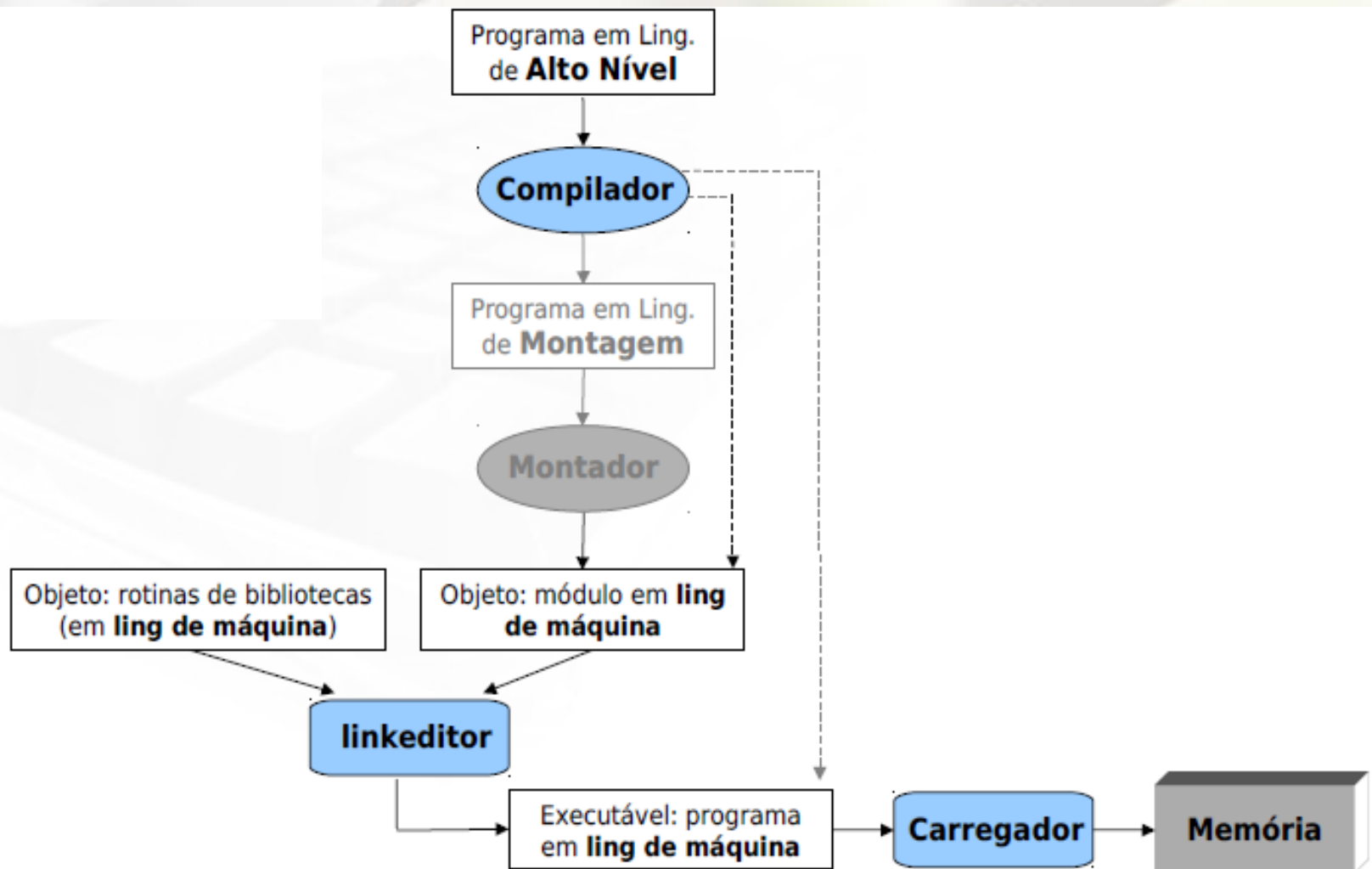
Introdução

- Considerações:
 - Recurso **caro** e **escasso**;
 - Programas só executam se estiverem na memória principal;
 - Quanto mais processos **residentes** na memória principal, melhor será o **compartilhamento** do processador;
 - Necessidade de uso otimizado;
 - O S.O. não deve ocupar muita memória;
 - É um dos fatores mais importantes em um projeto de S.O.

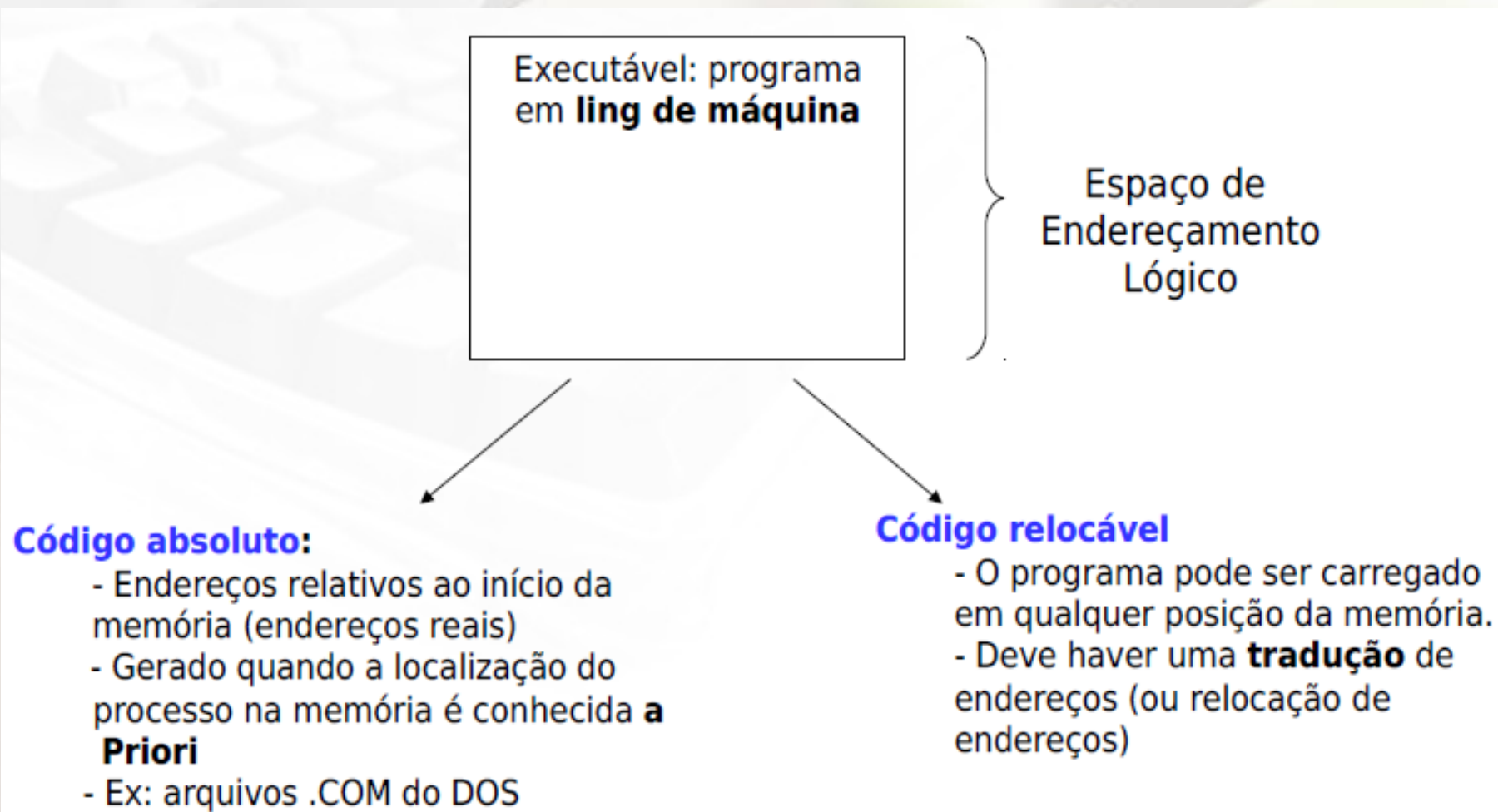
Introdução

- Sistema operacional deve
 - controlar quais regiões de memória são utilizadas e por qual processo
 - decidir qual processo deve ser carregado para a memória, quando houver espaço disponível
 - alocar e desalocar espaço de memória
- Algumas funções do **Gerenciador de memória**:
 - **Controlar** quais as unidades de memória estão ou não estão em uso, para que sejam alocadas quando necessário;
 - **Liberar** as unidades de memória que foram desocupadas por um processo que finalizou;
 - Tratar do **Swapping** entre memória principal e memória secundária.
 - Transferência temporária de processos residentes na memória principal para memória secundária.

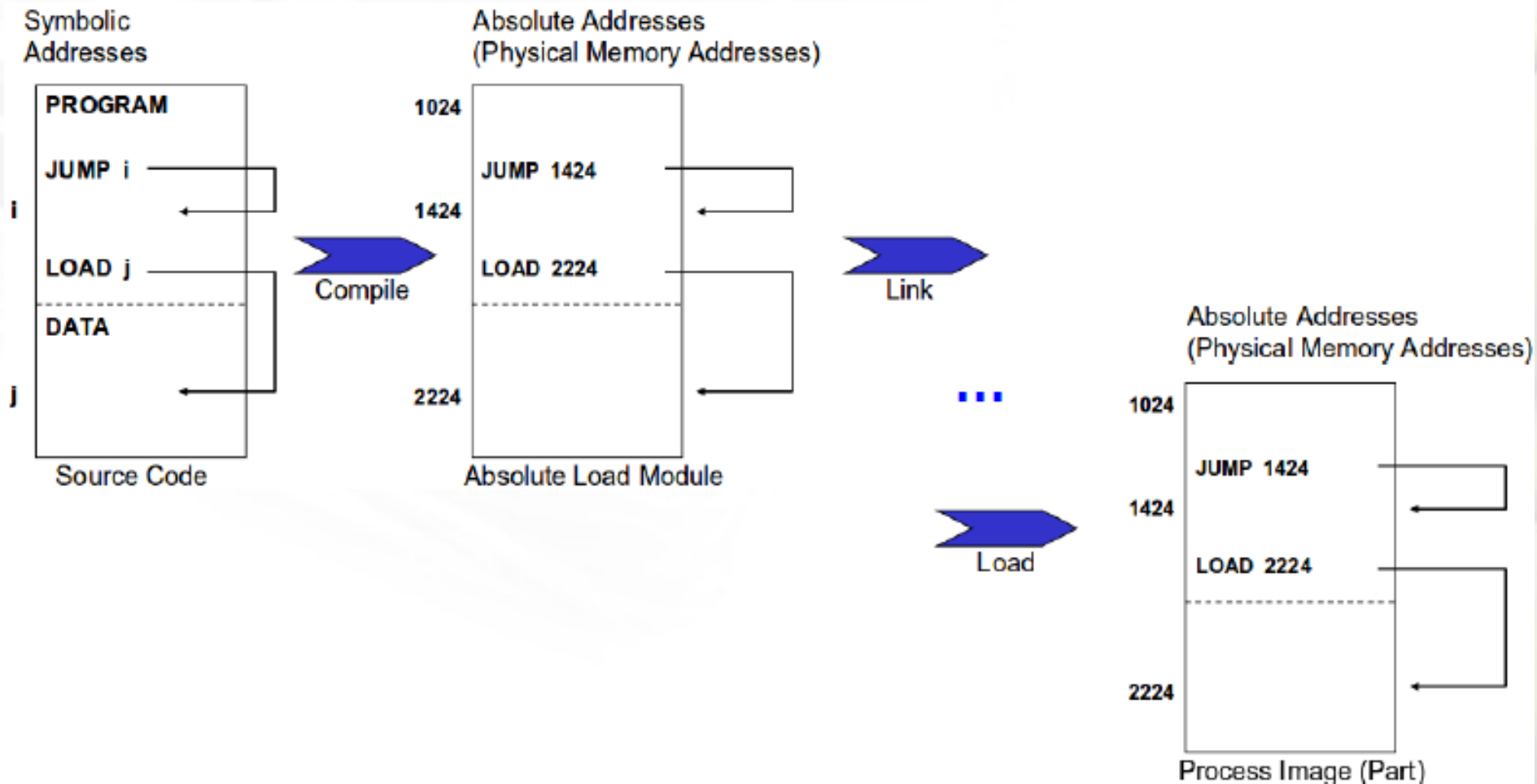
Execução de um programa (1)



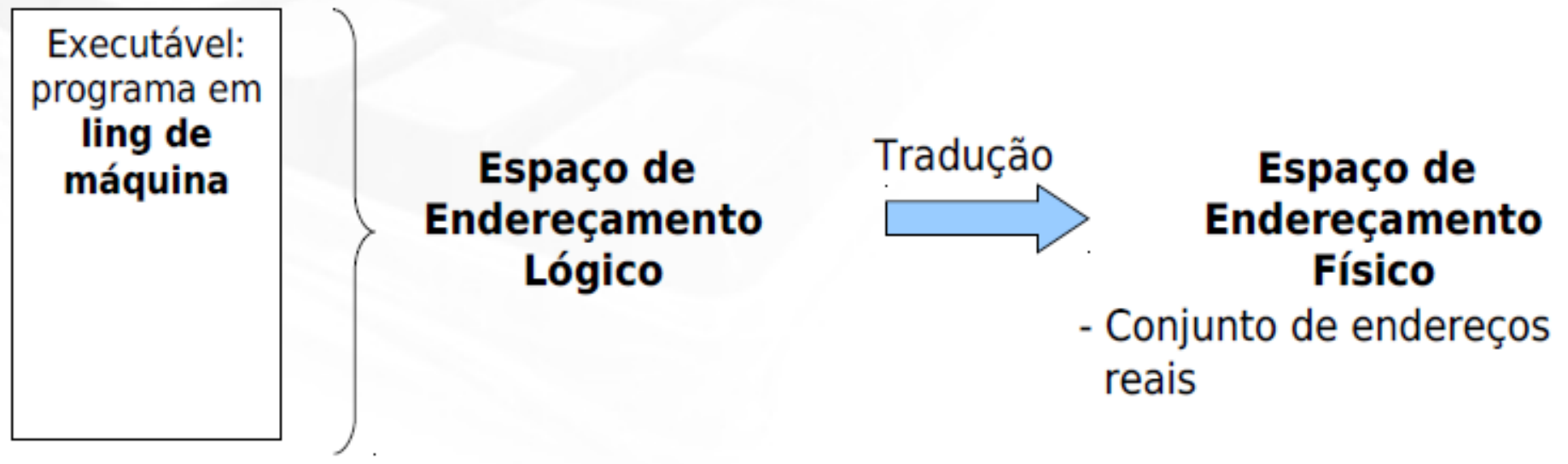
Execução de um Programa (2)



Código Absoluto



Código Relocável ⁽¹⁾



Código Relocável (2)

□ Relocação de Endereços **Estática**

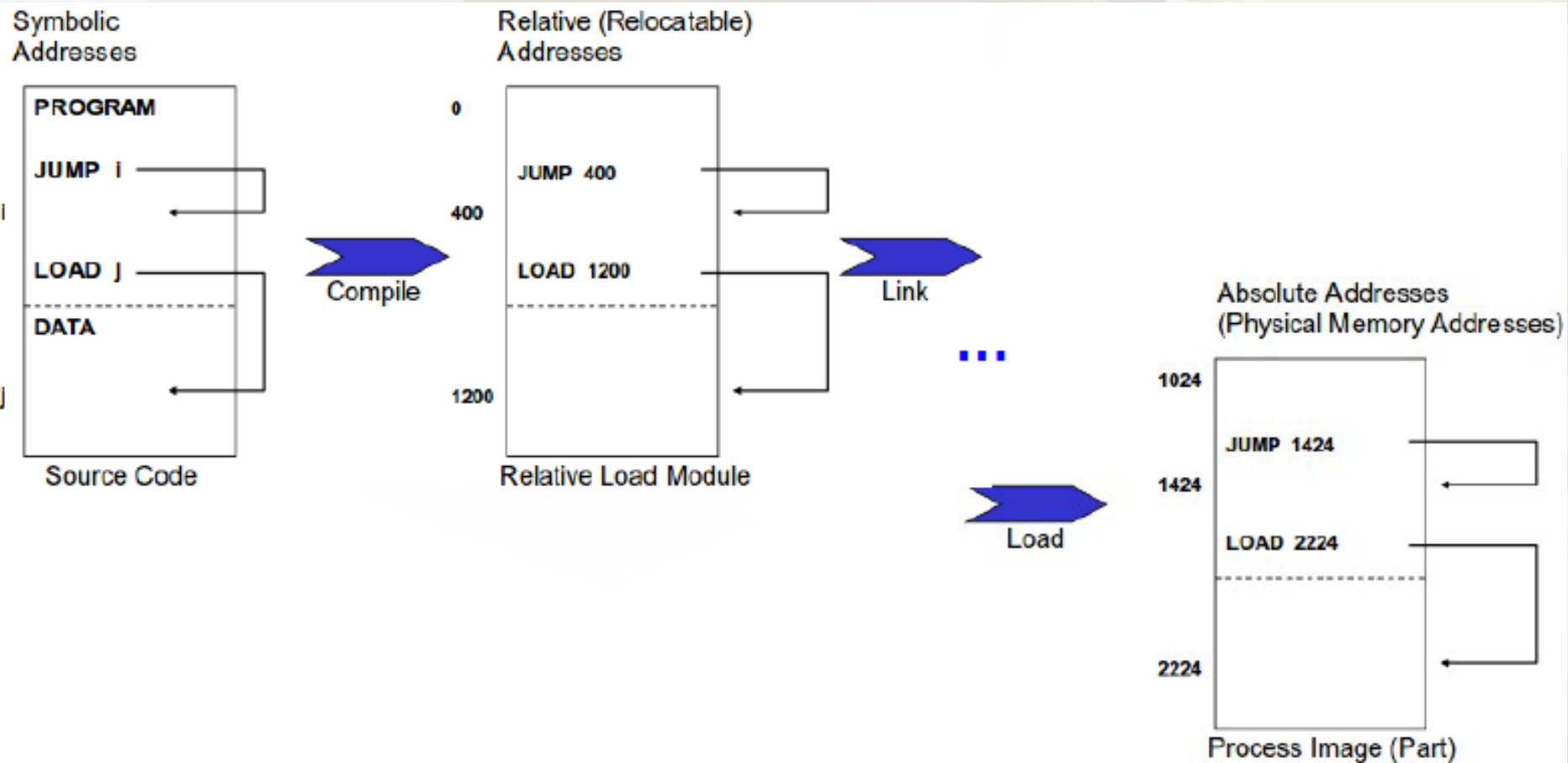
- O Loader (em tempo de carga) reloca os endereços das instruções relocáveis (ex: JMP endx)

□ Relocação de Endereços **Dinâmica**

- O Loader (em tempo de carga) reloca os endereços das instruções relocáveis (ex: JMP endx)
- Em tempo de execução
- O processo pode ser movimentado dentro da memória física
- Um hardware especial deve estar disponível para que funcione (MMU)

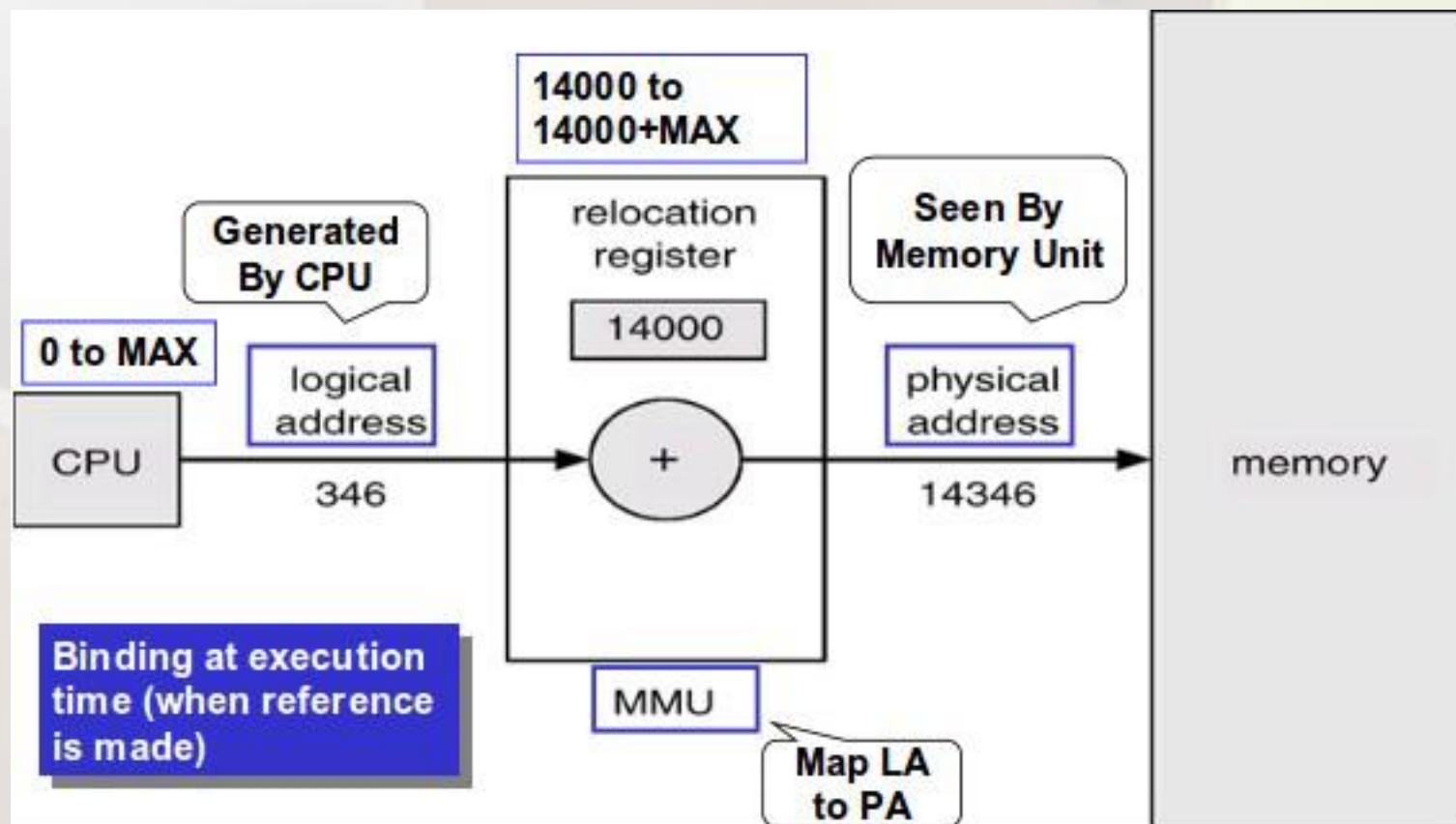
Código Relocável (3)

□ Relocação Estática



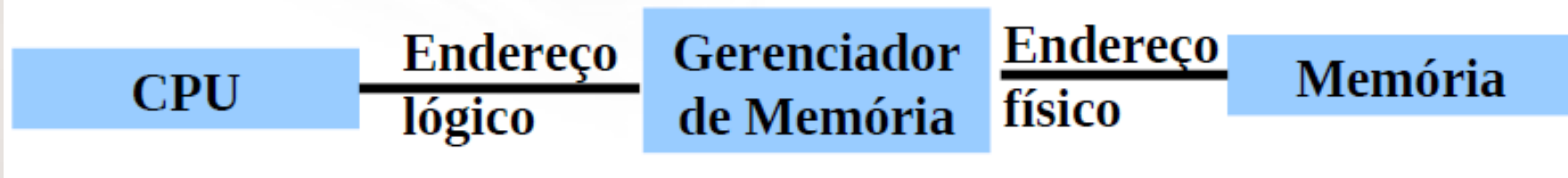
Código Relocável (4)

□ Relocação Dinâmica



Gerência de Memória

- **Memória Lógica** - é aquela que o processo enxerga, o processo é capaz de acessar.
- **Memória Física** - é aquela implementada pelos circuitos integrados de memória, pela eletrônica do computador (memória real)

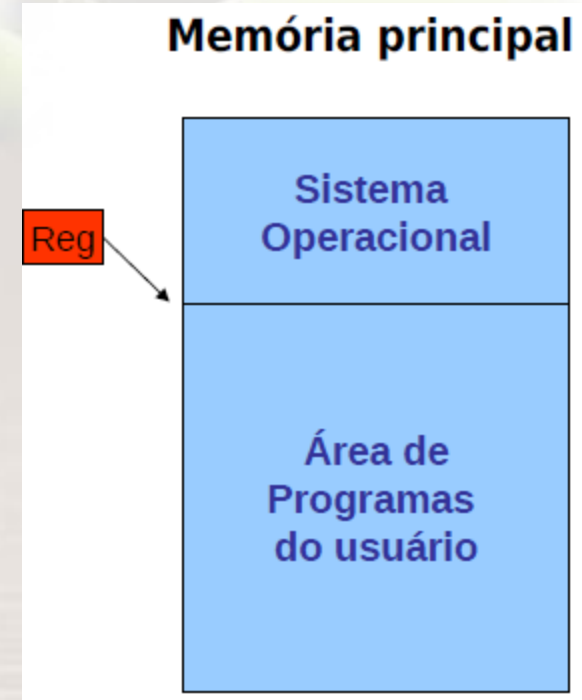


Técnicas de Gerência de Memória Real

- Alocação Contígua Simples
- Alocação Particionada
 - Partições Fixas
 - Alocação Particionada Estática;
 - Partições Variáveis
 - Alocação Particionada Dinâmica

Alocação Contígua Simples (1)

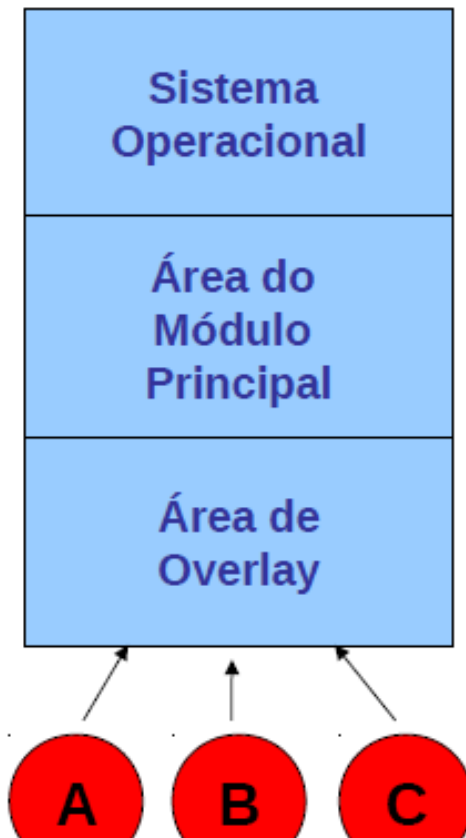
- ❑ Implementada nos primeiros sistemas
 - Ainda usada nos monoprogramáveis
- ❑ Memória é dividida em **duas áreas**:
 - Área do Sistema Operacional
 - Área do Usuário
- ❑ Um usuário não pode usar uma área maior do que a disponível
- ❑ Registrador de proteção delimita as áreas
 - Sistema verifica acessos à memória em relação ao valor do registrador;
- ❑ Simples, mas não permitia utilização eficiente de processador/memória



Alocação Contígua Simples (2)

- **Limitados** pelo tamanho da memória principal disponível...
- Solução: **Overlay**
 - Dividir o programa em módulos;
 - Permitir execução **independente** de cada módulo, usando a mesma área de memória;
- Área de Overlay
 - Área de memória comum onde módulos **compartilham** mesmo espaço.

Memória principal



Alocação Particionada

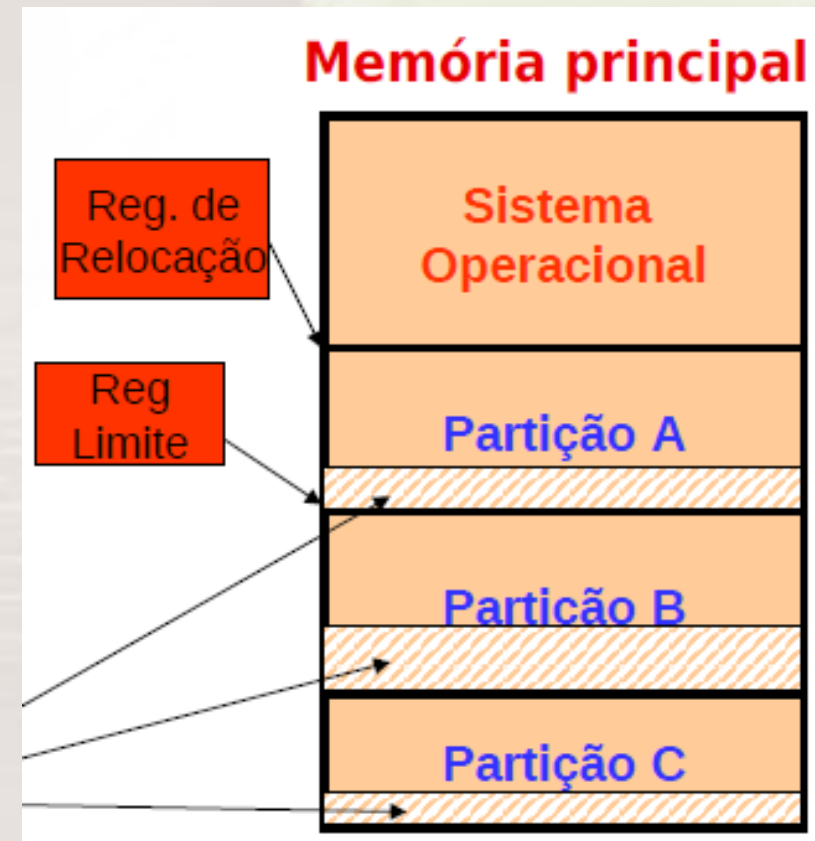
- ❑ **Multiprogramação.**
 - ❑ Necessidade do uso da memória por vários usuários simultaneamente.
- ❑ Ocupação mais eficiente do processador;
- ❑ **Alocação Particionada Estática=>Partições fixas**
 - ❑ Memória dividida em pedaços de tamanho fixo chamados **partições**;
- ❑ O tamanho de cada partição era estabelecido na **inicialização** do sistema;
- ❑ Para alteração do particionamento, era necessário uma nova inicialização com uma nova configuração.

Alocação Particionada Estática (1)

- Partições fixas
 - ▣ **Tamanho** fixo; **número** de partições **fixo**
- a) Alocação Particionada Estática **Absoluta**:
 - ▣ **Código absoluto**;
 - ▣ Programas exclusivos para partições específicas.
 - ▣ Simples de gerenciar
 - ▣ E se todos os processos só pudessem ser executados em uma mesma partição
- b) Alocação Particionada Estática **Relocável**:
 - ▣ **Código relocável**
 - ▣ Programas podem rodar em **qualquer partição**

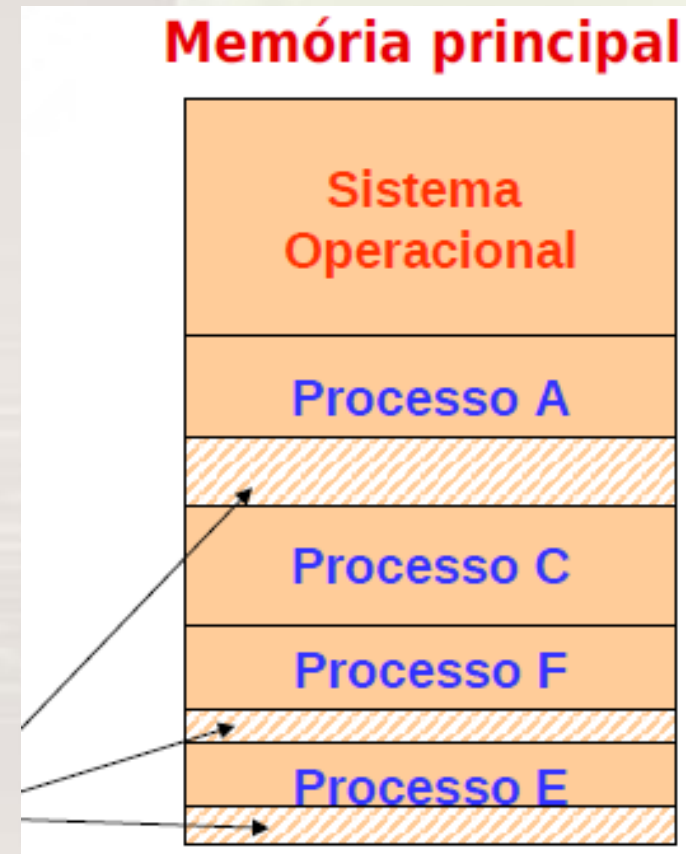
Alocação Particionada Estática (2)

- Proteção:
 - Registradores com limites inferior e superior de memória acessível.
- Programas não ocupam totalmente o espaço das partições, gerando uma **fragmentação interna**.

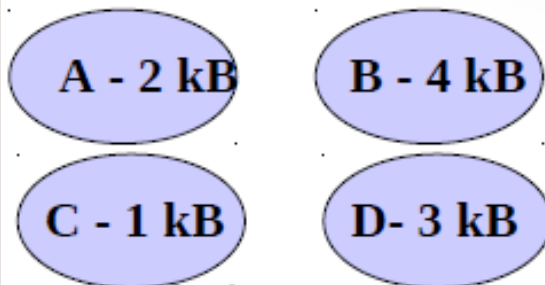
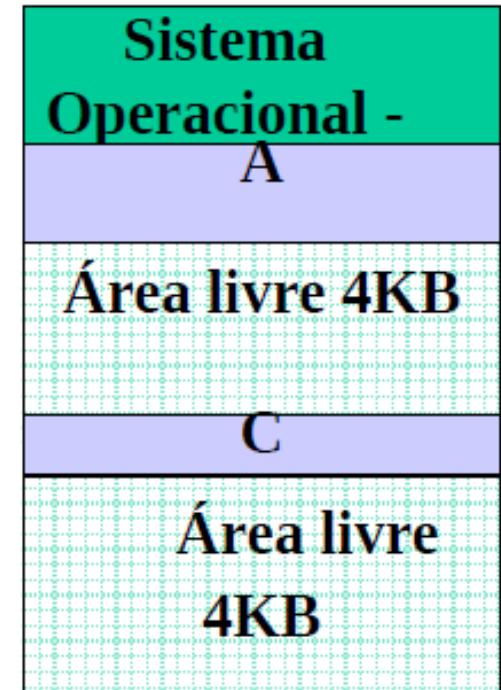
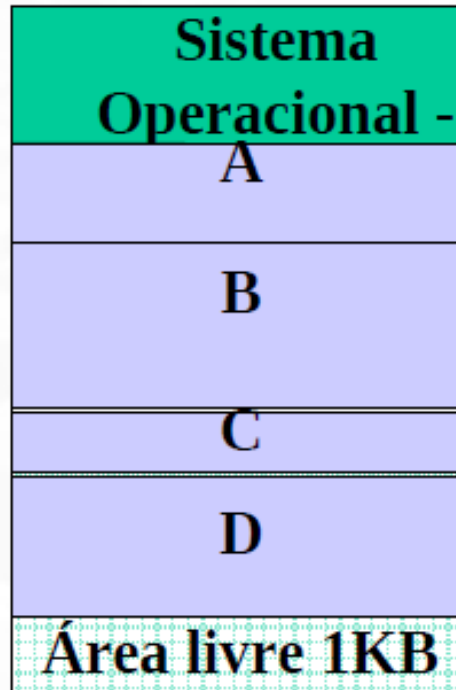
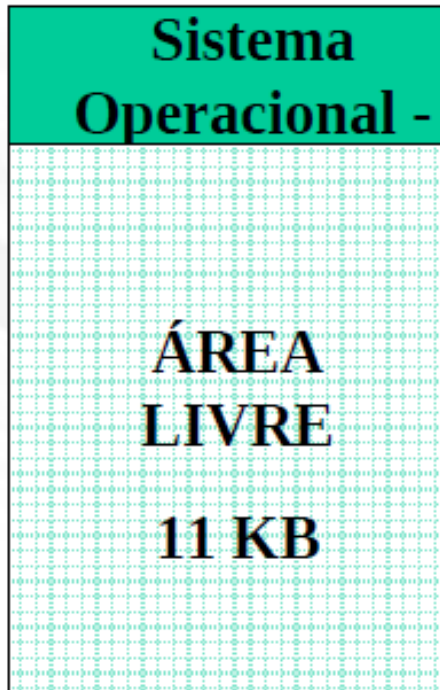


Alocação Particionada Dinâmica (1)

- ❑ Não existe realmente o conceito de partição dinâmica.
 - O espaço utilizado por um programa é a sua partição.
- ❑ Não ocorre fragmentação interna.
 - o tamanho da memória alocada é igual ao tamanho do programa
- ❑ Ao terminarem, os programas deixam espalhados espaços pequenos de memória, provocando a fragmentação externa.
 - os fragmentos são pequenos demais para serem reaproveitados

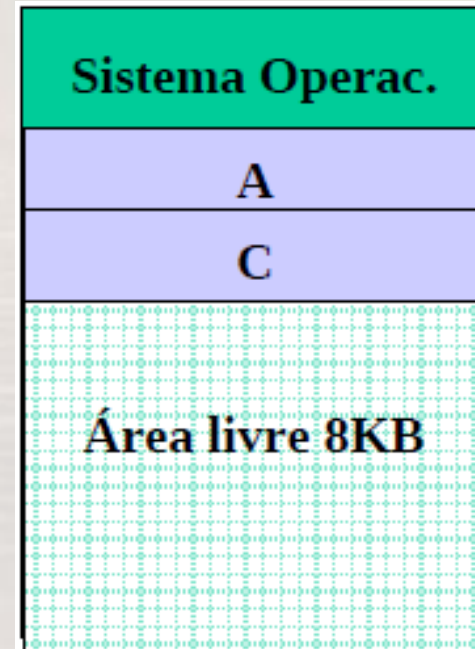


Alocação Particionada Dinâmica (2)



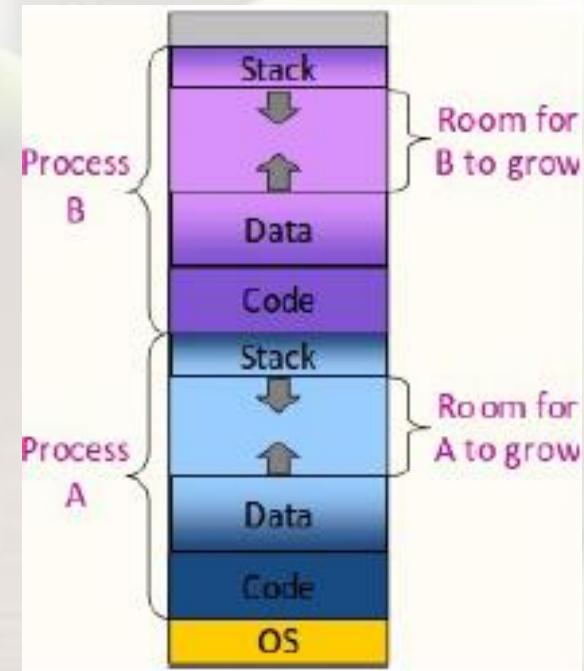
Alocação Particionada Dinâmica (3)

- Soluções:
 - **Reunião** dos espaços contíguos.
 - Realocar todas as partições ocupadas eliminando espaços entre elas e criando uma única área livre contígua->**Relocação Dinâmica de endereços**:
 - Movimentação dos programas pela memória principal.
 - Resolve o problema da fragmentação
 - **Consome recursos do sistema**
 - Processador, disco, etc.
 - **Proteção**
 - Não correção ou correção errada implica em acesso a outra partição



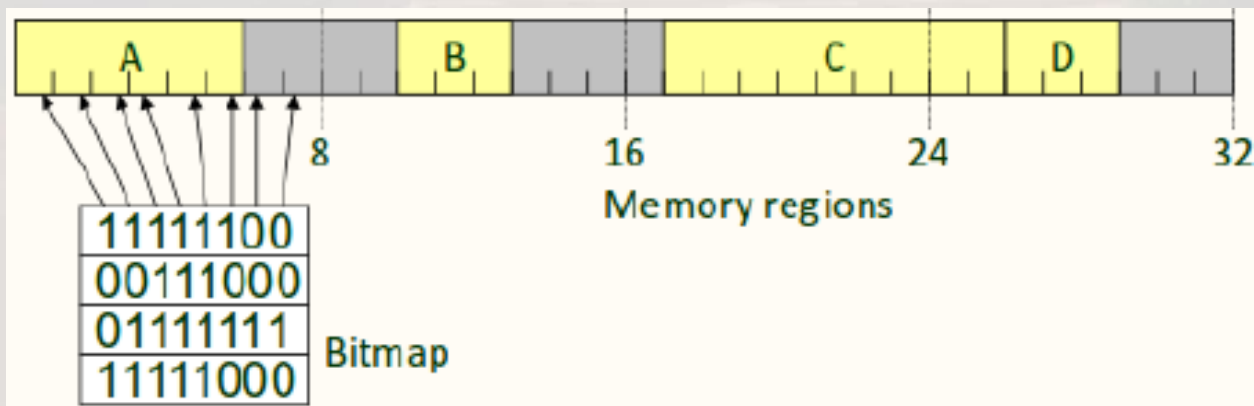
Alocação Particionada Dinâmica (4)

- Definição do tamanho das partições pode ser difícil
 - ▣ Processos crescem quando em execução
 - ▣ É bom definir áreas extra para dados e pilhas
- Como gerenciar as partições alocáveis de memória ?
 - ▣ Mapeamento de bits
 - ▣ Mapeamento da Memória com listas encadeadas



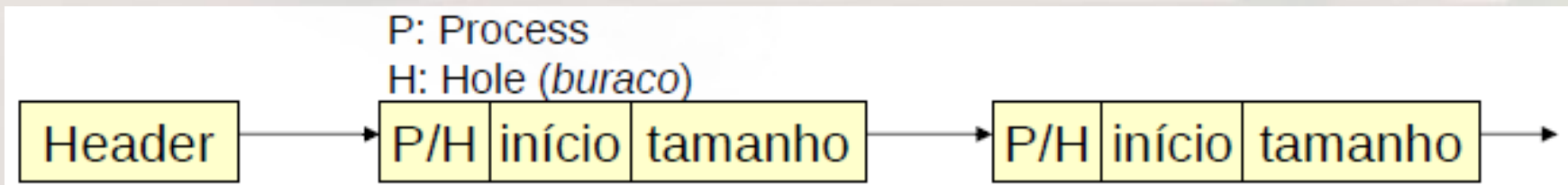
Mapa de bits

- Usado para o gerenciamento com alocação dinâmica
- Memória é dividida em unidades de alocação
 - De algumas palavras a vários kilobytes
 - Qto menor → maior o mapa de bits
 - Qto maior → desperdiço na última unidade
- A cada unidade é associado um bit que descreve a disponibilidade da unidade
- **Principal problema:**
 - Busca de k zeros consecutivos para alocação de k unidades
 - Raramente e utilizado atualmente (Muito lenta!)

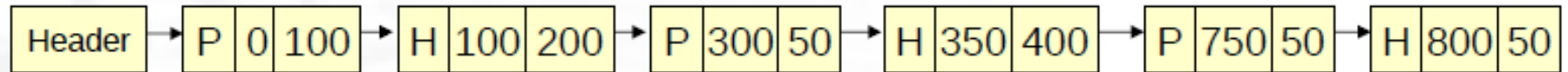


Lista encadeada (1)

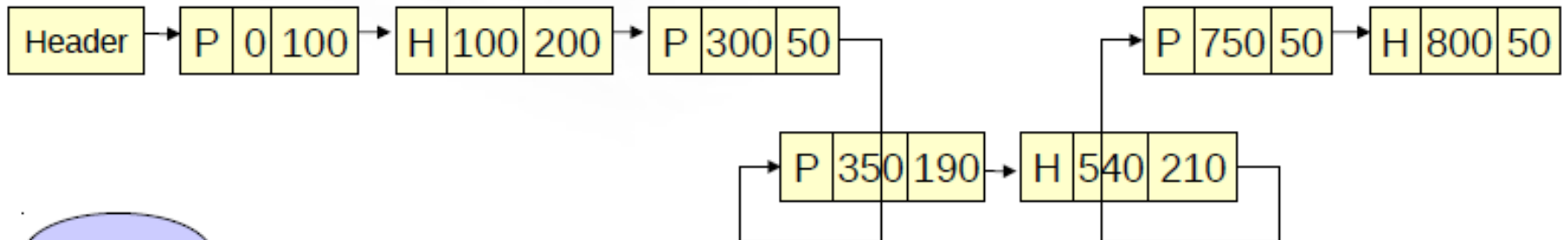
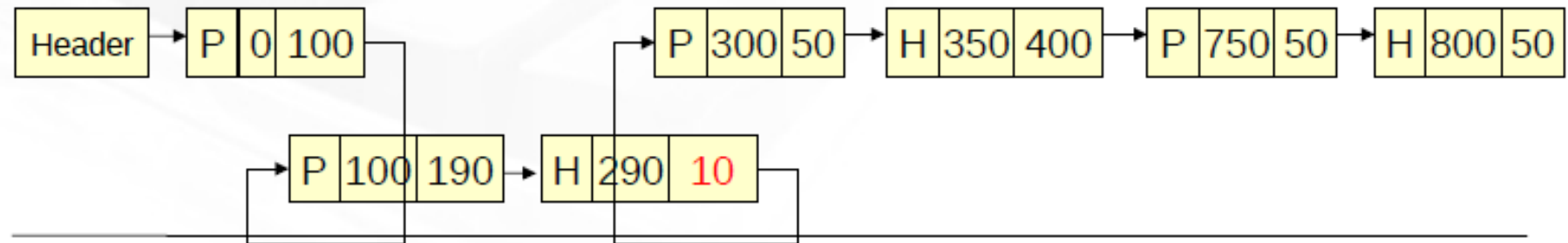
- ❑ Lista ligada de segmentos alocados ou livres
- ❑ Um segmento é uma área de memória alocada ou livre
- ❑ Cada elemento da lista indica
 - Estado do segmento (P) Alocado por um processo ou (H) Buraco livre
 - Unidade em que inicia
 - Tamanho em unidades
- ❑ Lista duplamente encadeada facilita de concatenação de segmentos
- ❑ Lista ordenada por endereço permite vários algoritmos de alocação



Lista encadeada (2)



A: 190



B: 250

A escolha da partição ideal ⁽¹⁾

Existem 4 maneiras de percorrer a lista de espaços livre atrás de uma lacuna de tamanho suficiente, são eles:

- **Best-fit** (utiliza a lacuna que resultar a menor sobra)
 - Espaço mais próximo do tamanho do processo;
 - Tempo de busca grande;
 - Provoca fragmentação.

- **Worst-Fit** (utiliza a lacuna que resultar na maior sobra):
 - Escolhe o maior espaço possível;
 - Tempo de busca grande;
 - Não apresenta bons resultados.

A escolha da partição ideal (2)

- **First-Fit** (primeira alocação):
 - utiliza a primeira lacuna que encontrar com tamanho suficiente
 - Melhor performance.
- **Circular-fit** ou **Next-Fit** (próxima alocação):
 - como first-fit mas inicia a procura na lacuna seguinte a última sobra
 - Performance inferior ao First-Fit.

A escolha da partição ideal (3)

- Considerações sobre Mapeamento da Memória com listas ligadas :
 - Todos melhoram em performance se existirem listas distintas para processos e espaços, embora o algoritmo fique mais complexo.
 - Listas ordenadas por tamanho de espaço melhoram a performance.

Gerenciamento de Memória

□ Proteção:

- Com várias partições e programas ocupando diferentes espaços da memória é possível acontecer um acesso indevido;

□ Solução para ambos os problemas:

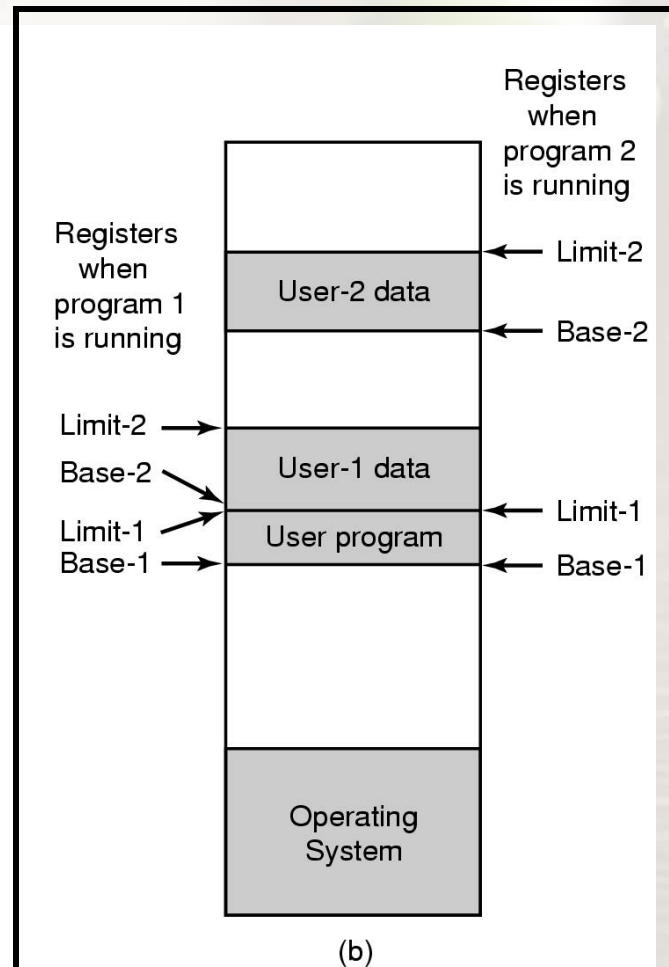
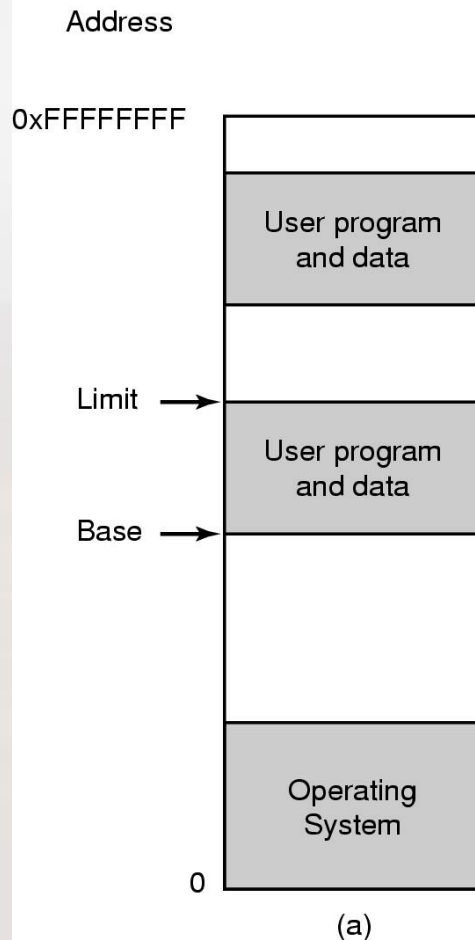
- 2 registradores → base e limite
 - Quando um processo é escalonado o registrador-base é carregado com o endereço de início da partição e o registrador-limite com o tamanho da partição;
 - O registrador-base torna impossível a um processo uma remissão a qualquer parte de memória abaixo de si mesmo.

Gerenciamento de Memória

- 2 registradores → base e limite
 - Automaticamente, a MMU adiciona o conteúdo do registrador-base a cada endereço de memória gerado;
 - Endereços são comparados com o registrador-limite para prevenir acessos indevidos;

Gerenciamento de Memória

Registradores base e limite



b) MMU mais sofisticada → dois pares de registradores: segmento de dados usa um par separado;

- MMU modernas têm mais pares de registradores.

Gerenciamento de Memória

- Tipos básicos de gerenciamento:
 - Com troca de processos (*swapping*): Processos são movidos entre a memória principal e o disco; artifício usado para resolver o problema da falta de memória;
 - Se existe MP suficiente não há necessidade de se ter troca de processos;
 - Sem troca de processos: não há chaveamento;

Gerenciamento de Memória

Swapping

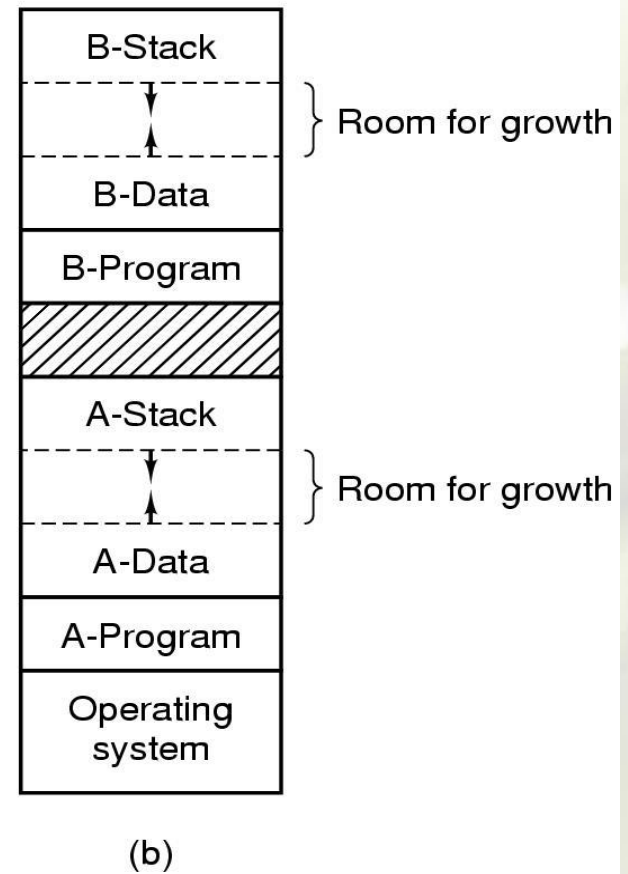
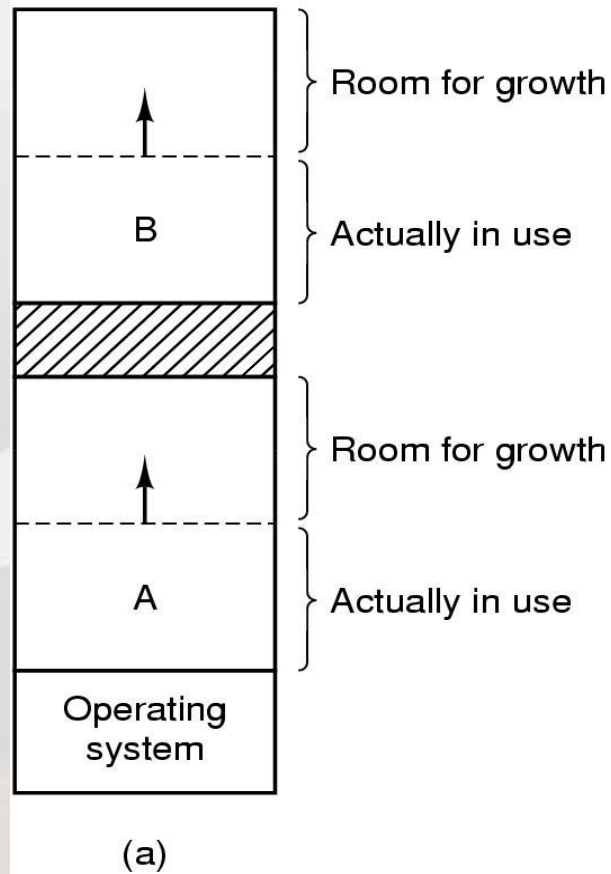
- *Swapping*: chaveamento de processos inteiros entre a memória principal e o disco;
 - Transferência do processo da memória principal para a memória secundária (normalmente o disco): *Swap-out*;
 - Transferência do processo da memória secundária para a memória principal: *Swap-in*;
 - Pode ser utilizado tanto com partições fixas quanto com partições variáveis;

Gerenciamento de Memória

Alocando memória (tamanho)

a) segmento de dados;

b) segmento de dados e de pilha;



Referências

- Slides adaptados de Roberta Lima Gomes (UFES)
- Bibliografia
 - A. S. Tanenbaum, "Sistemas Operacionais Modernos", 3a. Edição, Editora Prentice-Hall, 2009.
 - Capítulo 3 (até seção 3.2 inclusa)
 - Silberschatz A. G.; Galvin P. B.; Gagne G.; "Fundamentos de Sistemas Operacionais", 8a. Edição, Editora LTC, 2010.
 - Capítulo 9 (até seção 9.3 inclusa)