#### Curso de

# Sistemas Operacionais

#### Gerenciamento de Memória Parte 1

Prof. Dr. Robson Augusto Siscoutto

e-mail: robson.siscoutto@unoeste.br

### Sistemas Operacionais Gerenciamento de Memória

- Tópicos
  - Introdução;
  - Alocação Contígua Simples;
  - Alocação Particionada:
    - Estática e Dinâmica;
  - Formas de gerenciamento;
  - Swapping;
  - Memória Virtual;

### **Sistemas Operacionais**

#### Introdução

#### O que é um Sistema Operacional?

- Conjunto de programas que atuam como um intermediário entre o usuário e o hardware;
- Seu propósito é prover um ambiente na qual o usuário possa executar seus programas, de maneira fácil e eficiente;

#### Funções Principais:

- Apresentação ao usuário de uma máquina mais flexível e adequada para se programar do que aquela que o hardware nu apresenta;
- Possibilitar o uso eficiente e controlado dos vários componentes de hardware e software do sistema;
- Possibilitar a diversos usuários o uso compartilhado e protegido dos diversos componentes do sistema;

#### **Sistemas Operacionais**

#### Introdução

- Surgimento do conceito de Sistema em Lote (Batch)
  - Eram lidos mais que um programa por vez;
  - Um programa controlava os intervalos entre cada programa;

#### Multiprogramação

- Executar outro programa no processador quando o que estava executando ficar bloqueado;
- Dividir a memória em partições, onde cada programa ocupava uma partição
- Alterar a ordem de execução das tarefas, até então sequencial;

#### Conceito de Tempo compartilhado (Time Sharing)

Programas utilizam o processador em pequenos intervalos de tempo;

#### **Sistemas Operacionais**

#### Introdução

- Tipos de Sistemas Operacionais:
  - Monoprogramado ou Monotarefa
  - Multiprogramáveis ou Multitarefa
    - Sistemas de Tempo Compartilhado (Time-Sharing);
    - Sistema de Tempo Real;
  - Multiprocessados
    - Permite a re-configuração e o balanceamento do sistema;
      - Re-configuração : continua a processar mesmo se um processador falhar;
      - Balanceamento: balanceamento de carga nos processadores e de E/S;
    - Fracamente Acoplados;
    - Sistemas Fortemente Acoplados

### Gerenciamento de Memória Introdução

#### • Podem ser divididos em duas grandes categorias:

- Aqueles que <u>não</u> movimentam os processos entre tais dispositivos de armazenamento;
- Aqueles que <u>movem</u> os processos entre a memória principal e o disco (Swapping e Paginação);

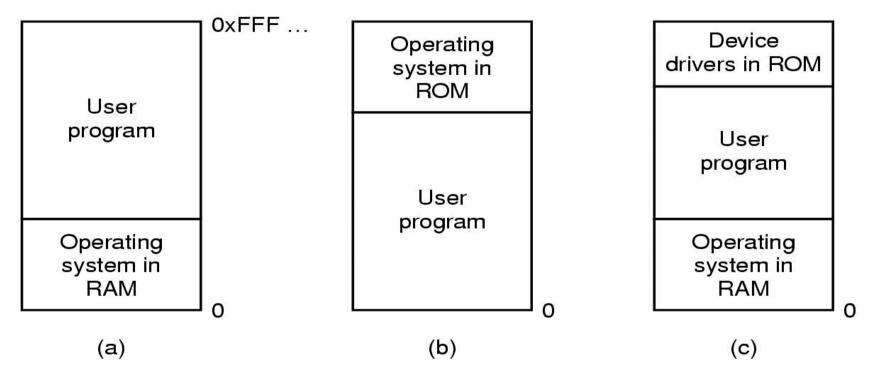
## Contextualizando...

• Evolução de Organizações de Memória:

Real		Rea	ıl	Virtual			
Sistemas monousuário dedicados		Sistemas d multiprogra memória re	mação de	Sistemas de multiprogramação de memória virtual			
	Multiprogramação de partição fixa		Multiprogramação de partição variável	Paginação pura	Segmentação pura	Paginação e segmentação combinadas	
	Absoluta	Realocável					

- Esquema mais simples de alocação de memória;
- Implementado em sistemas Monoprogramados e que não possuem Swapping e Paginação;
- Existe um único processo na memória em cada instante
  - Pode usar toda a memória;
- O usuário carrega a memória com um processo vindo do disco ou fita magnética e este assume o controle de todos os recursos da máquina;

- A memória principal é dividida em duas partes:
  - Uma para o S.O. e outra para o processo do usuário;



• ROM – parte mais alta sistema de endereçamento da memória (programas da ROM (drivers de disp.) são conhecido como 9 BIOS)

- É utilizado um <u>registrador</u> para delimitar as áreas do S.O. e do usuário;
- O registrador é verificado quando um programa do usuário tentar acessar a memória, evitando que a área do S.O. seja prejudicada;

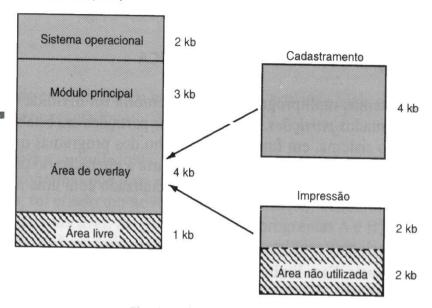
• PROBLEMA:

Fig. 9.2 Proteção da área do sistema operacional.

Área para o

- Não permite a <u>utilização eficiente</u> do processador e da memória;
  - Um processo por vez;
- Tamanho do processo maior que a memória;

- Solução parcial do problema:
  - OVERLAY sobreposição
    - Dividir o programa do



Memória principal

Fig. 9.4 Técnica de overlay.

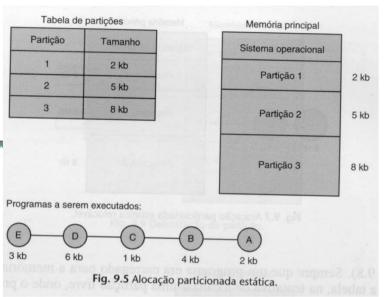
usuário em módulos independentes;

- Sendo executados sobre uma mesma área de memória;
- A área de overlay têm o tamanho do maior módulo;
- O programador que determina a área de overlay através de comandos específicos da linguagem de programação.

### Gerenciamento de Memória Alocação Particionada

- Utilizado nos primeiros Sistemas Multiprogramados;
- Permite que vários processos estejam na memória ao mesmo tempo;
- Divide-se em:
  - Alocação Particionada Estática
    - Absoluta e Relocável;
  - Alocação Particionada Dinâmica;

Alocação Particionada Estática

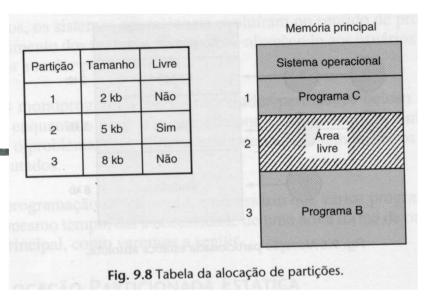


13

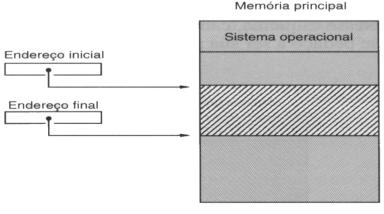
- Partições de tamanho fixo definidas durante o Boot;
- Alocação Particionada Estática Absoluta:
  - A partição em que o processo será colocado é prédeterminado;
  - Compiladores e linkadores geravam códigos absolutos para uma determinada região da memória;
  - Problema: se a partição estiver ocupada o processo não poderá utilizar outra livre;

Alocação Particionada - Estática

Alocação Particionada Estática



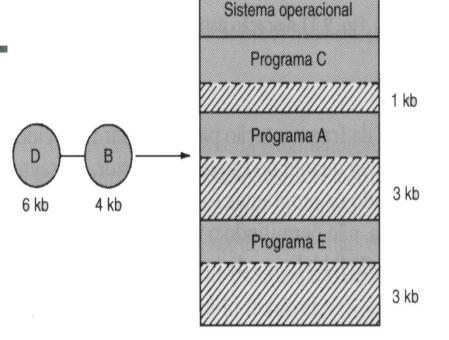
- Alocação Particionada Estática Relocável:
  - Processos podem ser carregados em qualquer partição;
  - O S.O. <u>possuíam tabelas</u> que saber quais partições estavam ocupadas ou não;



- Para proteção eram utilizados dois registradores que indicavam o limite inferior e superior da partição cujo processo está sendo executado;
- Registradores Base e Limite.

Alocação Particionada - Estática

- Alocação Particionada Estática
  - Problemas de ambos os métodos:



Memória principal

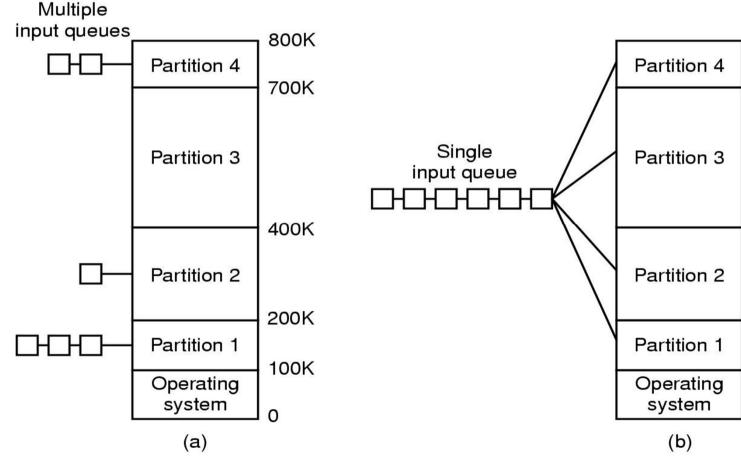
Fig. 9.10 Fragmentação da memória principal.

#### • FRAGMENTAÇÃO:

- Nome que se dá os pedaços de memória que não podem ser utilizados por outros processos;
- Ocorre quando as partições não são totalmente preenchidas pelos processos

#### Alocação Particionada - Estática

Alocação Particionada Estática - Partições Fixas



• (a) absoluta e (b) relocável

#### Alocação Particionada Dinâmica

- Utilizada em ambientes <u>multiprogramados</u>;
- <u>Tenta resolver</u> o problema da FRAGMENTAÇÃO;
- Elimina o conceito de partições fixas;
- O processo utiliza a <u>partição</u> que corresponde ao <u>tamanho do</u> <u>processo</u>;

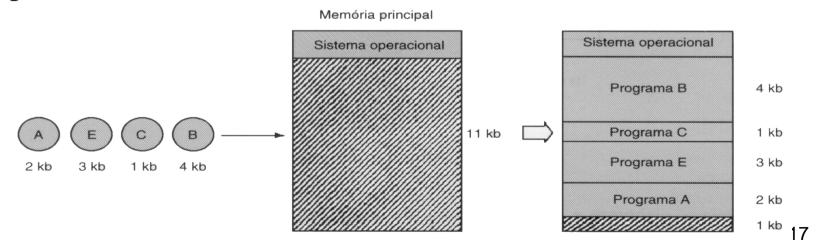


Fig. 9.11 Alocação particionada dinâmica.

- Alocação Particionada Dinâmica
  - O problema da Fragmentação volta a ocorrer quando os processos vão terminando e o espaço deixado não cabe outro processo;
    Memória principal

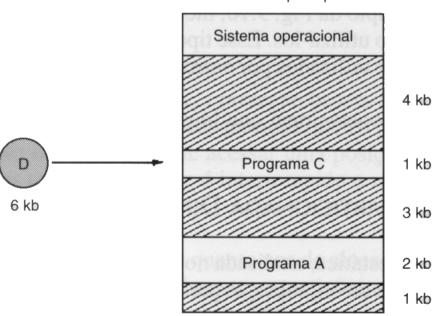


Fig. 9.12 Fragmentação da memória principal.

- Alocação Particionada Dinâmica
  - Duas soluções:
    - 1. União dos espaços adjacentes,

produzindo um único espaço de tamanho maior;

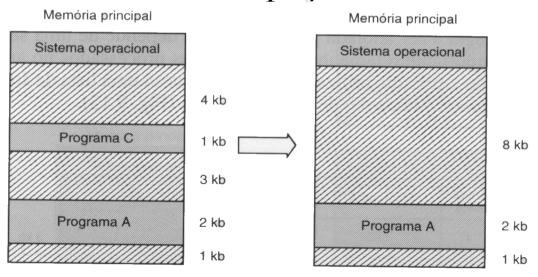


Fig. 9.13 Solução para o problema da fragmentação (a).

- Alocação Particionada Dinâmica
  - Duas soluções:
    - 2. Relocação de todas as partições ocupadas, eliminando os espaços entre elas
      - Compactação de memória;
        - Desvantagem: tempo de processador gasto;

20

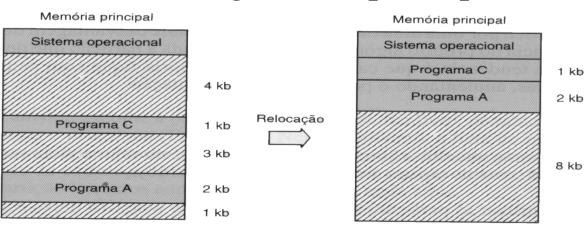


Fig. 9.14 Solução para o problema da fragmentação (b).

• Em termos gerais, existem três formas para os sistemas operacionais tomarem conta do uso de memória:

• Mapa de Bits;

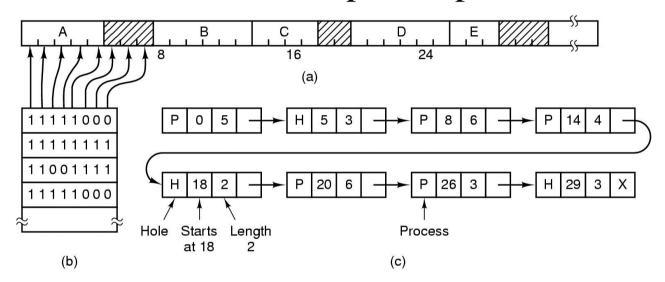
• Listas Ligadas;

• Sistemas Buddy;

- Gerenciamento de Memória por Mapa de Bits;
  - A memória é em unidades de alocação:
    - Palavras ou quilobits;
  - A cada unidade de alocação existe um bit correspondente no mapa de bits;
    - 1 ocupada e 0 livre;
  - Quanto menor a unidade de alocação, maior o mapa de bits;
  - Quanto maior a unidade de alocação, menor o mapa de bits;
  - Problema:
    - Ocorre quando for necessário trazer para a memória um processo que ocupa k unidades, logo deve ser procurad<sub>2</sub> na mapa de bits k consecutivos 0 − muito caro;

#### Formas de gerenciamento

• Gerenciamento de Memória por Mapa de Bits;



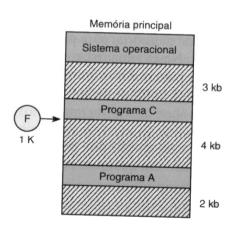
- item a) Memória com 5 processos, 3 locunas livres
  - as setas mostram a unidades alocadas
  - as regiões achuradas estão livres
- item b) correspondem ao mapa bit
- item c) mesma informação lista ligada

- Gerenciamento de Memória por Listas Ligadas;
  - Lista ligadas de segmentos (processo ou buraco) livres e ocupados;
  - Quando os processos e os buracos são mantidos numa lista ordenada por endereços, vários algoritmos podem ser utilizados para alocar memória para novo processo ou quando este é transferido do disco para a memória:
    - First Fit primeira alocação;
    - Best Fit melhor alocação;
    - Worst Fit Pior alocação;

- Gerenciamento de Memória por Listas Ligadas;
  - Algoritmo First Fit primeira alocação:
    - Escolhe a primeira partição livre, de tamanho suficiente para carregar o processo;
    - Técnica mais rápida;
  - Algoritmo Best Fit melhor alocação:
    - Escolhe a melhor partição, ou seja, aquela em que o processo deixa o menor espaço sem utilização;
    - Utiliza lista ligada ordenada pelo tamanho;
    - Ajuda o problema da fragmentação pois deixa sempre pequenas áreas não contíguas;

- Gerenciamento de Memória por Listas Ligadas;
  - Algoritmo Worst Fit Pior alocação:
    - Escolhe a pior partição, ou seja, aquela em que o processo deixa maior espaço sem utilização;

Diminui o problema da fragmentação;



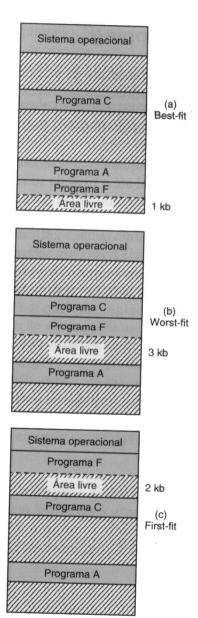


Fig. 9.16 Estratégias para a escolha da partição.

- Gerenciamento de Memória usando Sistema Buddy;
  - Mantém lista de blocos livres de tamanho 1,2,4,8...
  - A lista de buracos só têm potências inteiras de 2;

memória												
0 <sub>128 k</sub> 256 k 384 k 512 k 640 k 768 k 896 k 1 M Buracos												
Inicialmente												
Requisição de 70	Α	12	28	256		512	3					
Requisição de 35	Α	В	64	25	256 512		э					
Requisição de 80	Α	В	64	C	128	512	3					
Devolução de A	128	В	64	C	128	512	4					
Requisição de 60	128	В	D	C	128	512	4					
Devolução de B	128	64	D	O	128	512	4					
Devolução de C	256		C	128	512	3						
Devolução de D		1										

27

#### Referências Utilizadas:

- Livro do Tanenbaum
  - Sistemas Operacionais Modernos
  - www.cs.vu.nl/~ast
- Livro do Silberschatz
  - Operating System Concepts
  - www.bell-labs.com/topic/books/aos-book/
- Livro do Machado e Maia
  - Arquitetura de Sistemas Operacionais.