



# Universidade Federal da Bahia



## Sistemas Operacionais

MATA58

Prof. Maycon Leone M. Peixoto

[mayconleone@dcc.ufba.br](mailto:mayconleone@dcc.ufba.br)

# Programa

---

- Introdução aos Sistemas Operacionais
- Processos
  - Deadlocks – Final!!!
- Gerência de Memória
- Sistemas de Arquivos
- Entrada/saída
- Segurança
- Exemplos de Sistemas Operacionais

# Gerenciamento de Memória

---

- Hierarquia de Memória
- Alocação particionada estática e dinâmica
- Gerenciamento dos espaços
- Swapping
- Memória virtual
  - Paginação e segmentação

# Gerenciamento de Memória

---

- Memória - recurso muito importante;
- Tendência atual do software
  - Lei de *Parkinson*: “Os programas se expandem para preencher a memória disponível para eles” (adaptação);
- Requisitos:
  - Muito grande;
  - Rápida;
  - Não volátil;
  - Baixo custo.

# Gerenciamento de Memória

## Hierarquia de Memória:

- Cache – vários sub-níveis
- Memória Principal
- Disco



# Gerenciamento de Memória

## Hierarquia de Memória:

### □ Cache

- Pequena quantidade – k/M bytes
- Alto custo por byte
- Muito rápida
- Volátil

### □ Memória Principal

### □ Disco



# Gerenciamento de Memória

## Hierarquia de Memória:

- Cache
- Memória Principal
  - Quantidade intermediária – M/G bytes
  - Custo médio por byte
  - Velocidade média
  - Volátil
- Disco



# Gerenciamento de Memória

## Hierarquia de Memória:

- Cache
- Memória Principal
- Disco
  - Grande quantidade – G/T bytes
  - Baixo custo por byte
  - Lenta
  - Não volátil





# Gerenciamento de Memória

---

## **Hierarquia de Memória:**

- Para cada tipo de memória:
  - gerenciar espaços livres/ocupados
  - Alocar processos/dados na memória
  - Localizar dado
  
- Entre os níveis de memória:
  - Gerenciar trocas

# Hierarquia de Memórias

---

## □ Ponto chave:

- Organizar a hierarquia de memórias para que a porcentagem de acesso a um determinado nível seja sucessivamente menor do que a porcentagem de acesso a um nível imediatamente superior.

# Revisão sobre tipos de Memórias

Tipo de Memória	Categoria	Mecanismo de apagamento	Mecanismo de escrita	Volatilidade
Memória de acesso aleatório (RAM)	Memória de leitura e de escrita	Eletricamente, em nível de bytes	Eletricamente	Volátil
Memória apenas de leitura (ROM)	Memória apenas de leitura	Não é possível	Máscaras	Não-volátil
ROM programável (PROM)			Eletricamente	
PROM apagável (EPROM)	Memória principalmente de leitura	Luz UV, em nível de pastilha		
Memória flash		Eletricamente, em nível de blocos		
PROM eletricamente apagável (EEPROM)		Eletricamente, em nível de bytes		

# Gerenciamento de Memória

---

- Gerenciador de memória: responsável por alocar e liberar espaços na memória para os processos em execução; também responsável por gerenciar chaveamento entre os níveis de memória: principal e disco; principal e cache.

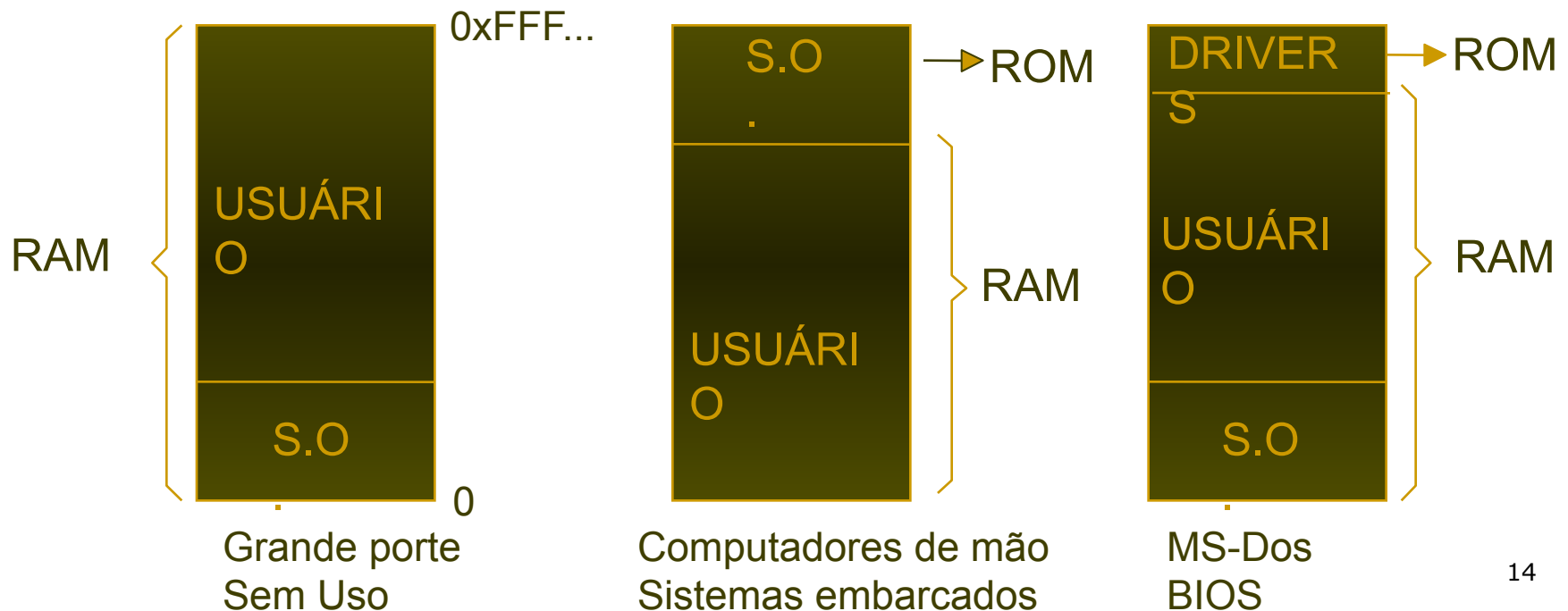
# Gerenciamento de Memória

---

- Tipos básicos de gerenciamento:
  - Com paginação (chaveamento): 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 paginação;
  - Sem paginação: não há chaveamento;

# Gerenciamento de Memória

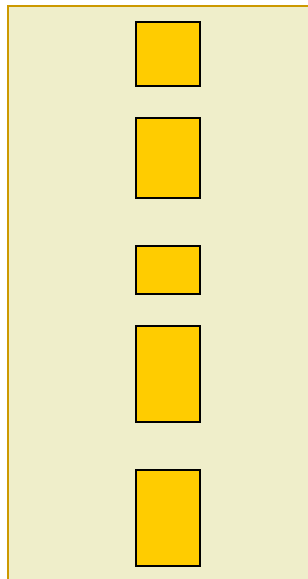
- Monoprogramação:
  - Sem paginação: gerenciamento mais simples;
- Apenas um processo na memória;



# Gerenciamento de Memória

---

- Modelo de Multiprogramação:
  - Múltiplos processos sendo executados;
  - Eficiência da CPU;



**Memória Principal - RAM**

**Necessidade de  
Particionamento da Memória  
Principal**

# Gerenciamento de Memória

---

## □ **Multiprogramação:**

- vários processos na memória:
- como proteger os processos uns dos outros?
- e *kernel* de todos os processos?
- como tratar a realocação?

- Todas as soluções envolvem equipar a CPU com um hardware especial:
  - **MMU (*memory management unit*)**;



# Gerenciamento de Memória

---

## □ **Realocação:**

- Quando um programa é montado (*link*), i.e. programa principal + rotinas do usuário + rotinas da biblioteca □ executável, o montador (*linker*) deve saber **em que endereço** o programa irá iniciar na memória;
- Nesse caso, para que o montador não escreva em um local indevido (por exemplo na área do SO), é preciso de realocação:

#100 +  $\Delta$  □ que depende da partição!!!

# 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.

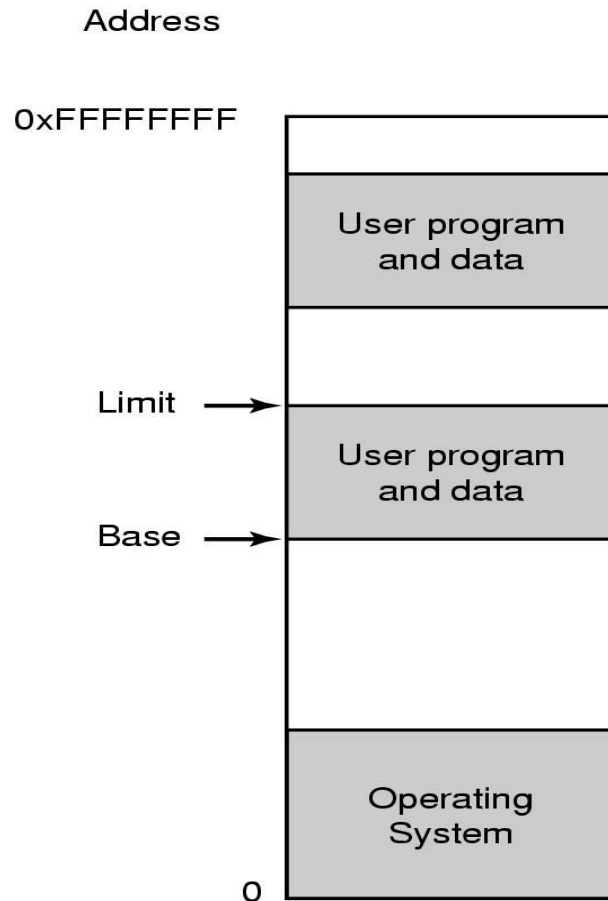
# Gerenciamento de Memória

---

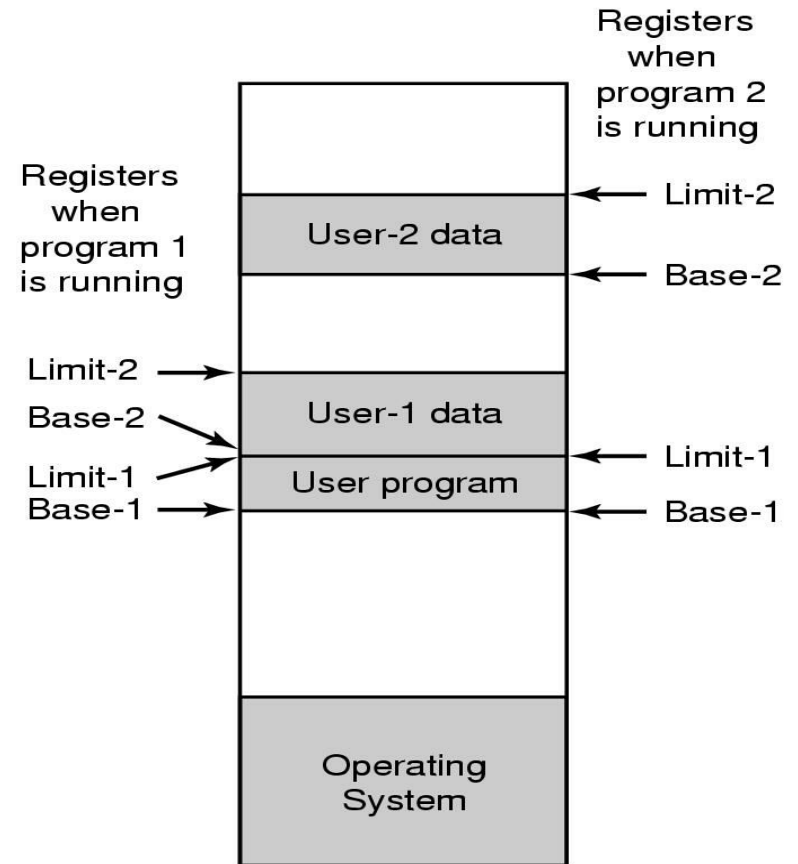
- 2 registradores □ base e limite
  - automaticamente, a **MMU** adiciona o conteúdo do **registrador-base** a cada endereço de memória gerado;
  - endereços são comparados com o **registrador-limite** para prevenir acessos indevidos;

# Gerenciamento de Memória

## Registradores base e limite



(a)



(b)

# Gerenciamento de Memória

## Partições

---

- Particionamento da memória pode ser realizado de duas maneiras:
  - Partições fixas (alocação estática);
  - Partições variáveis (alocação dinâmica);
  
- **Partições Fixas:**
  - Tamanho e número de partições são fixos (estáticos);
  - Não é atrativo, porque partições fixas tendem a desperdiçar memória (Qualquer espaço não utilizado é literalmente perdido)
  - Mais simples;

# Gerenciamento de Memória

## Partições Fixas

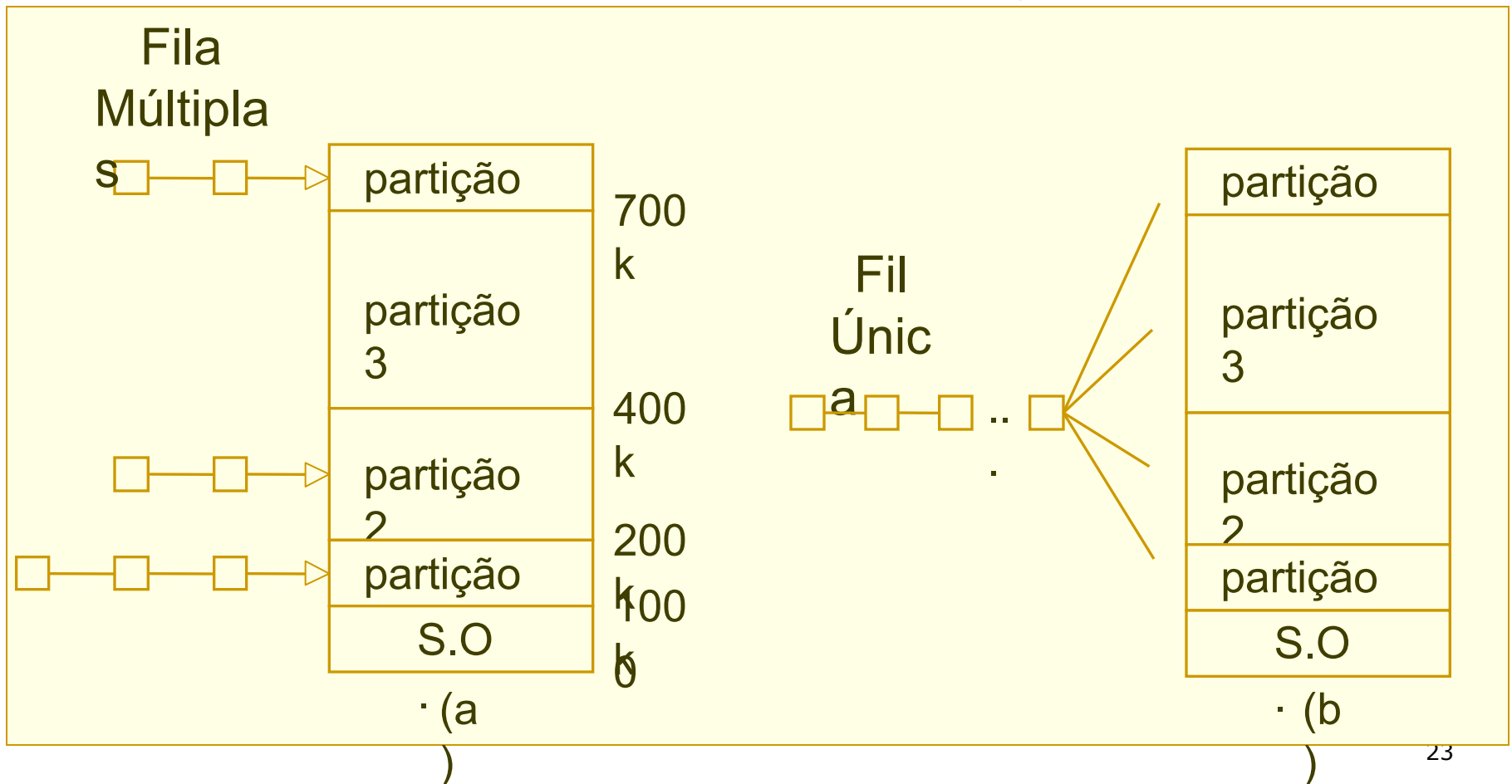
---

- Filas múltiplas:
  - Problema: filas não balanceadas;
  
- Fila única:
  - Melhor utilização da memória, pois procura o melhor processo para a partição considerada;
  - Problema: processos menores são prejudicados;

# Gerenciamento de Memória

## Partições Fixas

### □ Divisão da Memória em Partições Fixas:



# Gerenciamento de Memória

## Partições Fixas

---

- Partições Fixas: problemas com fragmentação:
  - **Interna**: desperdício dentro da área alocada para um processo;
    - Ex.: processo de tamanho 40K ocupando uma partição de 50k;
  - **Externa**: desperdício fora da área alocada para um processo;
    - Duas partições livres: PL1 com 25k e PL2 com 100k, e um processo de tamanho 110K para ser executado;
    - Livre: 125K, mas o processo não pode ser executado;



# Gerenciamento de Memória

## Partições Variáveis

---

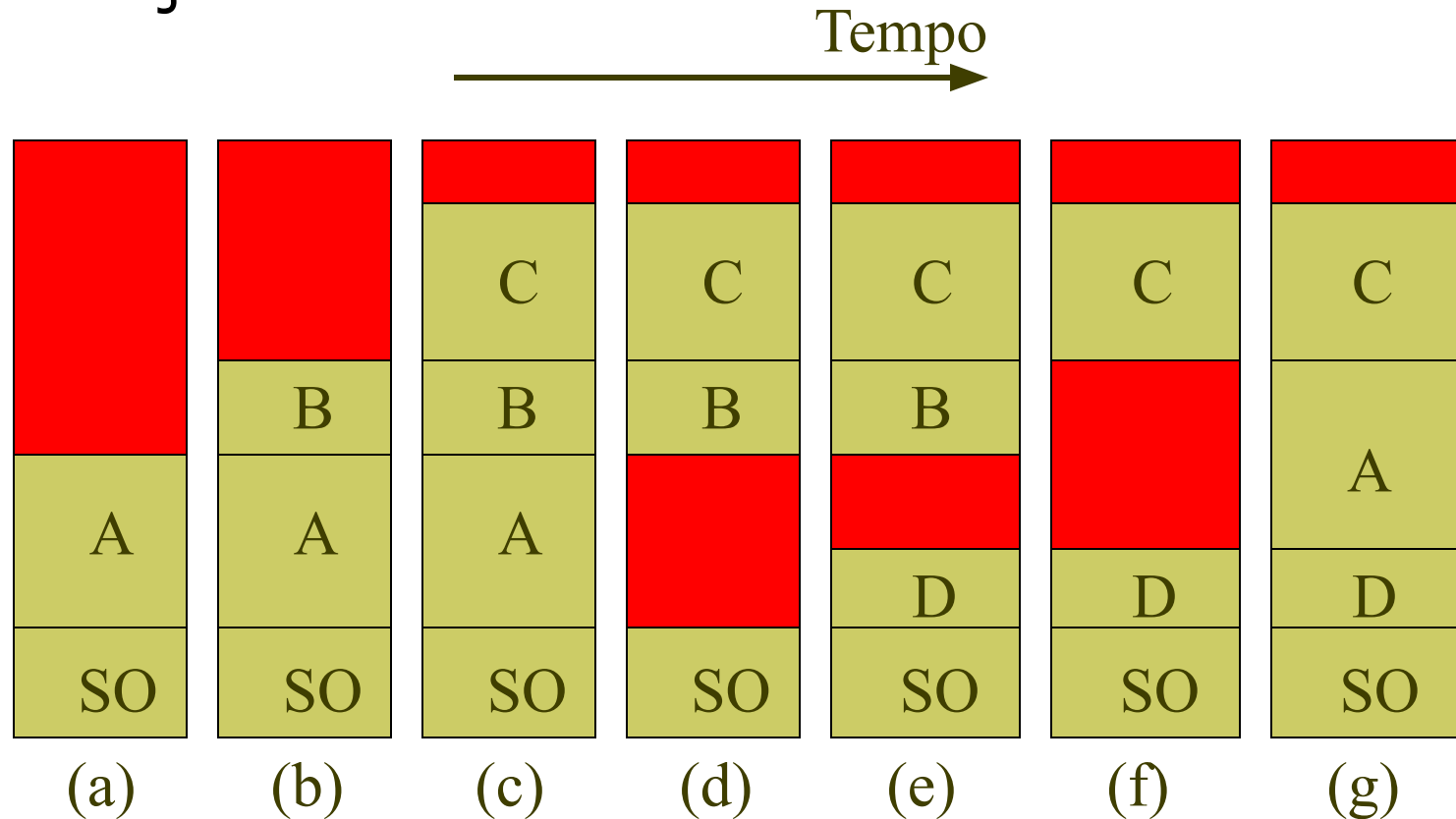
### □ **Partições Variáveis:**

- Tamanho e número de partições variam;
- Otimiza a utilização da memória, mas complica a alocação e liberação da memória;
- Partições são alocadas dinamicamente;
- SO mantém na memória uma lista com os espaços livres;
- Menor fragmentação interna e grande fragmentação externa;
  - Solução: Compactação;

# Gerenciamento de Memória

## Partições Variáveis

### □ Partições Variáveis:



■ Memória livre

# Gerenciamento de Memória

---

- Minimizar espaço de memória inutilizados:
  - Compactação: necessária para recuperar os espaços perdidos por fragmentação; no entanto, muito custosa para a CPU;
- Técnicas para alocação dinâmica de memória:
  - *Bitmaps*;
  - Listas Encadeadas;

# Gerenciamento de Memória

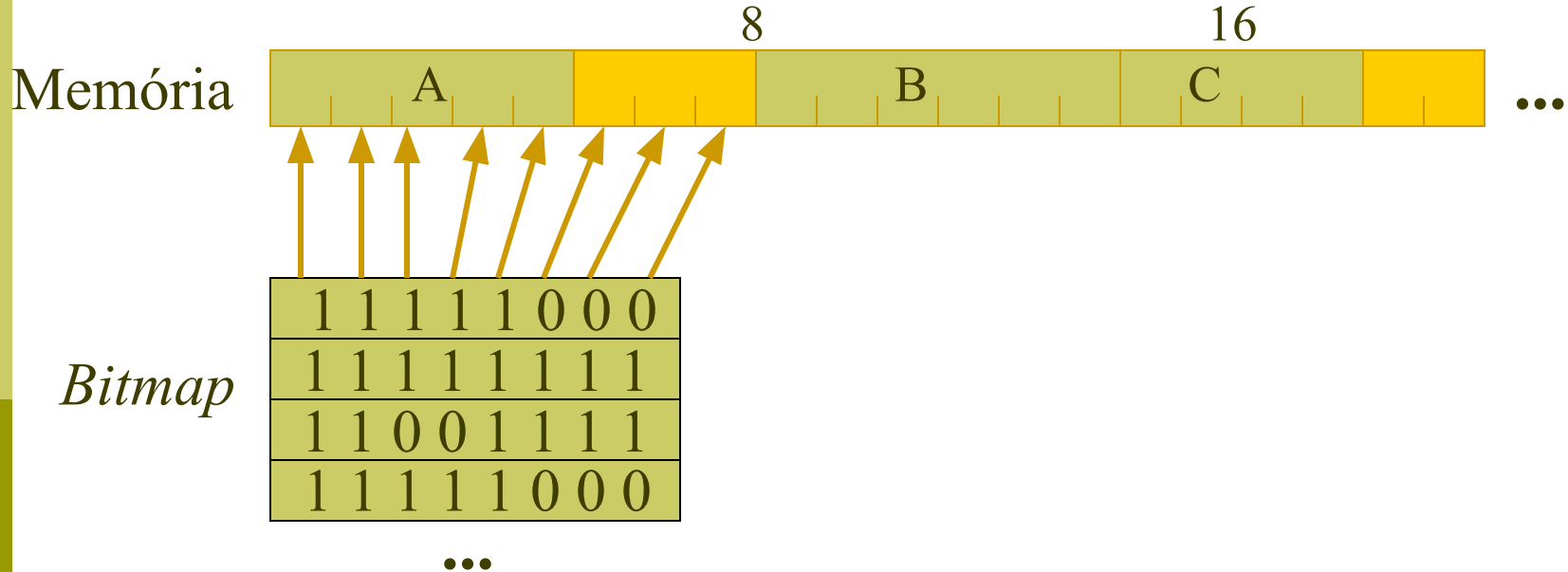
---

## □ Técnica com *Bitmaps*:

- Memória é dividida em unidades de alocação em kbytes;
- Cada unidade corresponde a um *bit* no *bitmap*:
  - 0 □ livre
  - 1 □ ocupado
- Tamanho do *bitmap* depende do tamanho da unidade e do tamanho da memória;
- Ex.:
  - unidades de alocação pequenas □ *bitmap* grande;
  - unidades de alocação grandes □ perda de espaço;

# Gerenciamento de Memória

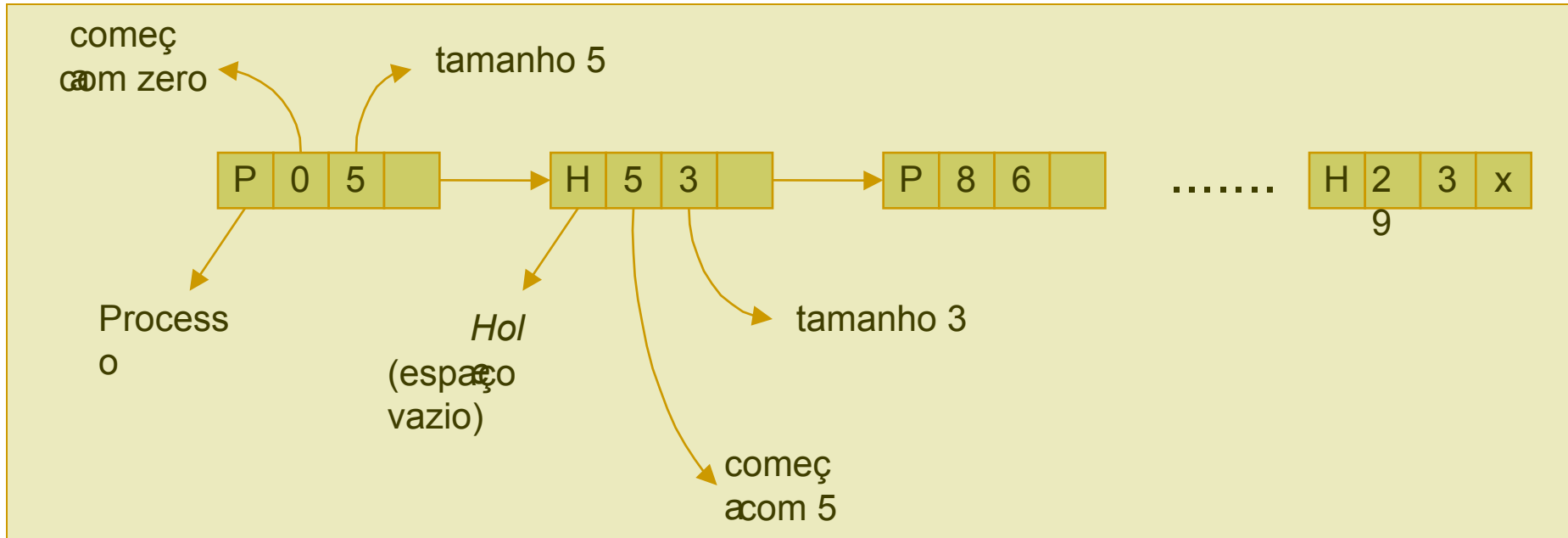
## □ Técnica com *Bitmaps*:



- Memória ocupada
- Memória livre

# Gerenciamento de Memória

- Técnica com Listas Encadeadas:
  - Uma lista para os espaços vazios e outra para os espaços cheios, ou uma lista para ambos!  
"espaço  $\equiv$  segmento"



# Gerenciamento de Memória

---

□ Algoritmos de Alocação □ quando um novo processo é criado:

- *FIRST FIT*

- 1º segmento é usado;
- Rápido, mas pode desperdiçar memória por fragmentação;

- *NEXT FIT*

- 1º segmento é usado;
- Mas na próxima alocação inicia busca do ponto que parou anteriormente;
- Possui desempenho inferior;

# Gerenciamento de Memória

---

- *BEST FIT*

- Procura na lista toda e aloca o espaço que mais convém;
- Menor fragmentação;
- Mais lento;

- *WORST FIT*

- Aloca o maior espaço disponível;

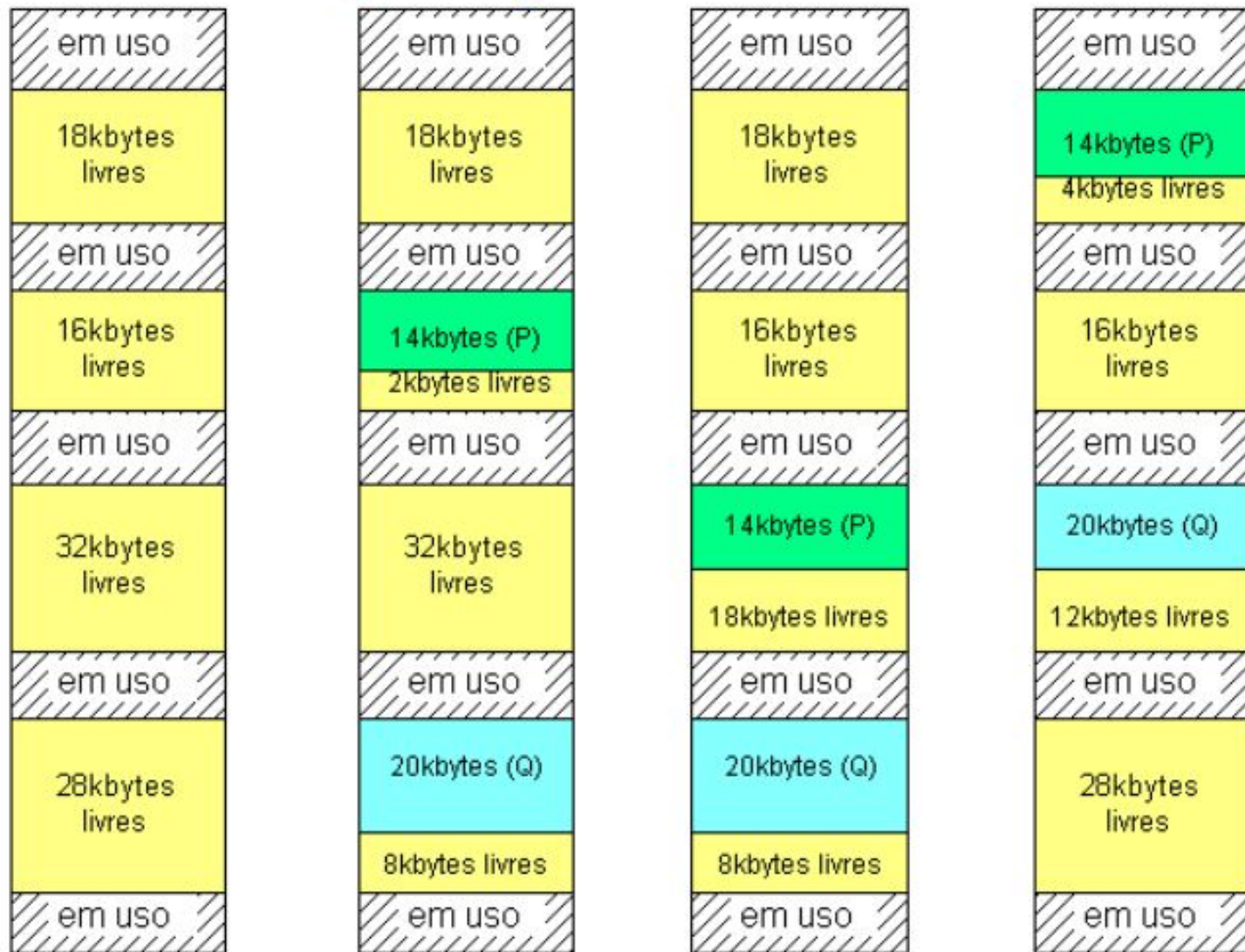
- *QUICK FIT*

- Mantém listas separadas para os espaços mais requisitados;



# Gerenciamento de Memória

## Alocação de Segmentos Livres



Áreas livres iniciais

Melhor Escolha

Pior Escolha

Primeira Escolha

# Gerenciamento de Memória

## Alocação de Segmentos Livres

### I Principais Consequências

**A melhor escolha:** deixa o menor resto, porém após um longo processamento poderá deixar “buracos” muito pequenos para serem úteis.

**A pior escolha:** deixa o maior espaço após cada alocação, mas tende a espalhar as porções não utilizadas sobre áreas não contínuas de memória e, portanto, pode tornar difícil alocar grandes jobs.

**A primeira escolha:** tende a ser um meio termo entre a melhor e a pior escolha, com a característica adicional de fazer com que os espaços vazios migrem para o final da memória.

# Gerenciamento de Memória

---

- Cada algoritmo pode manter listas separadas para processos e para espaços livres:
  - Vantagem:
    - Aumenta desempenho;
  - Desvantagens:
    - Aumenta complexidade quando espaço de memória é liberado – gerenciamento das listas;
    - Fragmentação;