

Muistinhallinnan tekniikat sulautetuissa järjestelmissä

TURUN YLIOPISTO
Tietotekniikan laitos
TkK-tutkielma
Joulukuu 2023
Matias Suksi

TURUN YLIOPISTO
Tietotekniikan laitos

MATIAS SUKSI: Muistinhallinnan tekniikat sulautetuissa järjestelmissä

TkK-tutkielma, 20 s.

Joulukuu 2023

Asiasanat: sulautettu järjestelmä, muistin allokointi, pino, keko, osoitin

Sisällys

1	Johdanto	1
2	Muistinhallinta	3
2.1	Ohjelman muisti	3
2.1.1	Pino	4
2.1.2	Keko	5
2.2	Muistin allokointi ohjelmointikielissä	6
2.3	Muistinhallinnan ongelmatilanteet	7
3	Sulautetut järjestelmät	10
3.1	Mikä on sulautettu järjestelmä	10
3.1.1	Reaaliaikainen sulautettu järjestelmä	10
3.2	Sulautettujen järjestelmien haasteet	11
4	Muistinhallinnan tekniikoita ja rakenteita	13
4.1	Rengaspushuri	13
4.2	Segmentoitu pino	14
4.3	Buddy-algoritmi	17
4.4	Custom metodi/staattisen ja dynaamisen sekoitus	17
5	Muistinhallintatekniikoiden suorituskyvyn arvioiminen sulautetuis- sa järjestelmissä	18

6 Yhteenveto	19
Lähteluettelo	21

1 Johdanto

Sovelluksen tehokas muistinhallinta on keskeisessä osassa sulavan käyttökokemuksen takaamisessa. Sulautettujen järjestelmien tuomat haasteet korostavat muistinhallinnan merkitystä entisestään. Muistin, prosessorin ja laitteiston komponenttien ominaisuuksien rajallisuus asettavat kehittäjälle haasteita, joiden ratkaisut voivat vaatia kehittäjältä hyvinkin kustomoituja ja vaativia ohjelmakoodin rakenteita, jos vertaillaan perinteisille henkilökohtaisille tietokoneille kehitettävien ohjelmien muistin rakennetta.

Kirjallisuuskatsauksessa tullaan tutkimaan sulautettujen järjestelmien muistinhallintaa näiden rajoitteiden vaikuttaessa. Päättökysymyksenä on "millaisia muistinhallinnan tekniikoita voidaan hyödyntää sulautetuissa järjestelmissä". Katsauksessa tullaan käsittelemään sovelluksen muistin ja muistinhallinnan teoriaa, ja perustietoa sulautetuista järjestelmistä. Näiden käsitteiden ymmärtäminen on keskeistä varsinaisten muistinhallinnan tekniikoiden ja rakenteiden ymmärtämisessä.

Kirjallisuuskatsaus keskittyy kehittäjän omiin henkilökohtaisiin ratkaisuihin ohjelmointikieli työkalunaan. Tietokoneiden resurssien virtualisointi on yleistynyt nykypäivänä hajautettujen järjestelmien ja pilvipalveluiden tullessa yhä yleisimmiksi, mutta tässä kirjallisuuskatsauksessa rajaamme aihepiirin käsittämään perinteiseen RAM-muistin hallintaan liittyviä konsepteja. Virtualisoidun muistin allokointi tullaan sivuuttamaan kokonaan. Lisäksi, katsauksessa ei tulla käymään läpi kuin ainoastaan pintapuoleisesti ohjelmointikielten ja kääntäjien sisäisiä muistin

allokointiominaisuuksia ja -algoritmeja. Tämä rajausta sivuuttaa muutamia merkittäviä aihepiirejä, kuten mm. roskien keruun ohjelmointikielissä. Katsauksessa on valittu esimerkkiohjelmointikieleksi C konseptien havainnollistamiseksi. Valinta on perusteltua, sillä C on yksi yleisimmistä ohjelmointikielistä sulautetuissa järjestelmissä. Suurimassa osassa katsauksessa käsiteltävissä artikkeleissa myös implisiitisti oletetaan, että ohjelmointikieli, jonka ympärille muistirakenteita toteutetaan on juuri C.

Taustoitusta varten tietoa on haettu Google Scholarista, IEEE Xplore:sta sekä ACM Digital Librarysta, ja sitä on haettu hakulausekkeella: “embedded system” AND (“memory allocat*” OR “memory manag*”) AND (technique* OR method* OR solution*). Varsinaisia muistinhallinnan tekniikoita varten tietoa on haettu myös suoraan konseptien omilla nimillä.

Kirjallisuuskatsauksessa kaksi lukua ovat taustoittavia teorialukuja, jotka ovat tärkeitä varsinaisen tutkimuskysymyksen takana olevien käsitteiden ymmärtämiseen. Toinen luku on teoriaa sovelluksen muistin, ja sen hallinnasta ja kolmas luku käsittelee sulautettuja järjestelmiä. Neljännessä luvussa pureudutaan tarkemmin varsinaisiin muistinhallinnan tekniikoihin ja esitellään yksityiskohtaisemmin muistirakenteita, ja miten niitä voidaan hyödyntää sulautetuissa järjestelmissä. Viidennessä luvussa tehdään havaintoja näistä muistirakenteista ja mitä näiden toteutuksessa pitää ottaa huomioon sulautetuissa järjestelmissä. Yhteenvedossa kootaan yhteen työn havainnot ja pyritään vastaamaan asetettuun tutkimuskysymykseen.

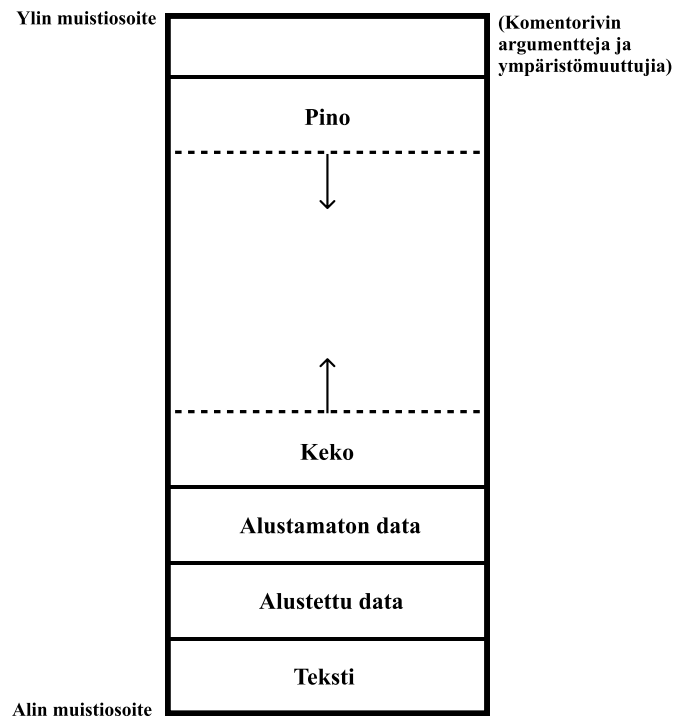
2 Muistinhallinta

Ohjelman muistin rakenteen ymmärtäminen on erityisen tärkeää tehokkaan muistin käytön saavuttamiseksi. Seuraavassa luvussa tullaan esittelemään miten muistin allokointi ohjelmissa toimii ja millaisista muistialueista ohjelman muisti koostuu. Huomioitavaa on, että seuraavaksi esiteltävä sovelluksen muistin rakenne, on tyypillisin malli kuvaamaan, miten tietokoneohjelman muisti koostuu. Ohjelman muistin rakenteeseen vaikuttaa mm. käytössä oleva suoritinarkkitehtuuri, ohjelmointikielen kääntäjä sekä kääntäjien tarjoamat muistin optimointityökalut.

2.1 Ohjelman muisti

Ohjelman suorituksen aikainen muisti jakautuu erilaisiin muistialueisiin. Koodiosa sisältää varsinaisesti ajettavan ohjelman binäärin eli ohjelmatiedoston, jonka prosessori suorittaa. Lisäksi ohjelmalla on olemassa dataosa, joka koostuu alustetusta datasta ja alustamattomasta datasta. Alustetun datan alueeseen kuuluvat globaalit ja staattiset muuttujat sekä vakioarvoiset muuttujat, joille on alustettu jokin arvo. Alustamattomassa data-alueessa on kaikki alustamaton data eli muuttujat, jotka ovat esitelty (engl. *declare*), mutta joille ei ole annettu mitään arvoa. Näiden muistialueiden data allokoidaan ajettavan ohjelman muistiin jo käännön aikana (engl. *compile time*) eli ohjelmointikielen kääntäjän kääntäessä lähdekoodin. Ohjelmalla on lisäksi myös kaksi muuta muistialuetta, pino ja keko. Tyypillisesti pino sijaitsee ylhäällä ja keko alhaalla ohjelman virtuaalisessa muistiavaruudessa.[1] Pinon da-

tan allokointi tapahtuu jo käännön aikana, kun taas keon datan allokointi tapahtuu vasta ohjelman ajon aikana (engl. *runtime*)[2]. Pinon allokoinnin määrittely ei ole aivan yksikäsitteistä. Yleisesti lähteissä määritellään, että allokointi tapahtuu käännön aikana, mutta jotkin lähteet määrittelevät, että allokointi tapahtuu ajon aikana. Tämä johtuu pinon allokoinnin luonteesta, sillä vaikka pinon hallintaan liittyvät ohjeet syntyvät jo käännön aikana, varsinainen itse datan osoitteistus tapahtuu ajon aikana. Tarkemmin heti järjestelmän alustuksen yhteydessä.



Kuva 2.1: Ohjelman muistin rakenne [1] (suomennettu kuva lähteestä)

2.1.1 Pino

Pino (engl. *stack*) on ohjelman muistialue, johon allokoidaan paikalliset muuttujat, funktioiden parametrit ja paluuosoitteet. Se noudattaa LIFO-periaateetta (engl.

Last In First Out) eli pinoon viimeiseksi puskettu data poistetaan pinosta myös ensimmäisenä. LIFO-periaatteen ansiosta pinoallokointi on tyypillisesti nopeampaa kuin kekoon allokoiminen, johtuen tavasta, miten pinon dataan päästään käsiksi. Lisäksi, pinon tavuja käytetään ohjelmassa säännöllisesti yhä uudelleen ja uudelleen, jolloin ne säilyvät hyvin prosessorin nopeassa välimuistissa. Data allokoidaan pinoon automaattisesti ja poistetaan sieltä, kun sen näkyvyysalue päättyy. Pino koostuu kehyksistä (engl. *frame*), joita pusketaan pinoon, kun ohjelma aloittaa uuden funktiokutsun suorittamisen. Tyypillisesti pinon koko on päätetty ennen ohjelman suorituksen aloittamista, ja pinoon allokoitavien muuttujien koko on tiedettävä etukäteen jo käynnön aikana.[1] Pino-osoitin (engl. *stack pointer*) pitää yllä tietoa muistiosoitteesta, jossa pinon viimeinen elementti sijaitsee. Tätä osoitinta muuttamalla, ohjelma pitää yllä tietoa mihin uusi kehys lisätään tai mistä vanha kehys poistetaan. Pino-osoittimen arvo pienenee, kun dataa pusketaan pinoon ja vastaisuudessa kasvaa, kun dataa poistetaan pinosta (huomioi pinon sijainti ohjelman muistiavaruudessa, kts. kuva 2.1).[3]

2.1.2 Keko

Keko (engl. *heap*, suom. myös *kasa*) on muistialue, johon kehittäjä allokoii sekä josta myös vapauttaa muuttujat manuaalisesti. Keko sisältää käytettävissä olevien ja vapaiden muistilohkojen linkitetyn listan. Keolle annetaan aloituskoko ohjelman suorituksen alkaessa, mutta muistinvaraaja voi pyytää sitä lisää tarvittaessa käyttöjärjestelmältä. Vastapainona pinolle, keko on hyödyllinen, kun ei voida tietää etukäteen kuinka paljon muistia tarvitsee varata ajon aikana.[1] On syytä mainita, että tietokoneohjelman muistialue keko ei ole sama asia kuin tietorakenne keko.

Ohjelmanalistaus 1 on käytännön esimerkki, joka havainnollistaa mihin muistialueeseen kukin koodirivi sijoittuu ohjelman muistissa.

Ohjelmanlistaus 1 Demonstraatio muistin allokoinnista C-ohjelmointikielessä

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

//Alustamaton muuttuja —> alustamaton data
int i;
//Alustettu muuttuja —> alustettu data
int n = 1;

//Funktiokutsu —> Pino
int main(void)
{
    //Paikallinen muuttuja —> Pino
    int numero = 10;
    //Dynaamisesti allokoitu muistilohko —> Keko
    int* osoitin = (int*) malloc(n * sizeof(int));
    //Dynaamisesti vapautettu muistilohko —> Vapautettu keosta
    free(osoitin);
    return 0;
}
```

2.2 Muistin allokointi ohjelmointikielissä

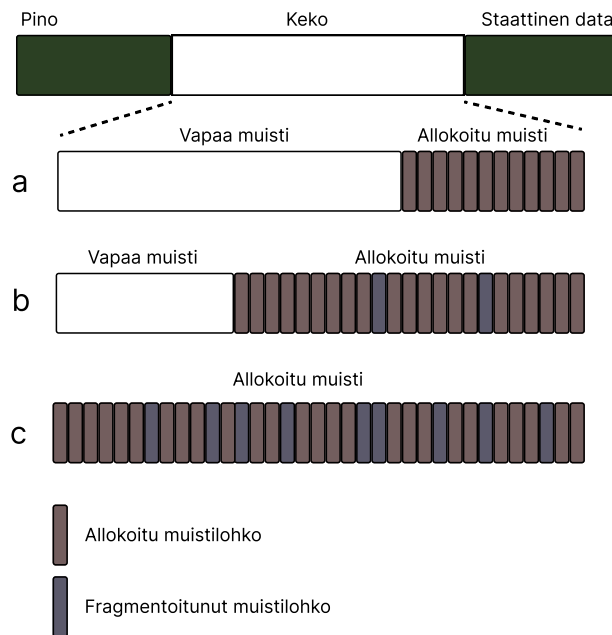
Tietokoneohjelmissa hyödynnettävät muistinallokointimenetelmät jaotellaan tyypillisesti staattiseen allokointiin ja dynaamiseen allokointiin. Staattinen allokointi tarkoittaa muistilohkojen allokointia niin, että lohkot allokoidaan sovellukselle välittömästi järjestelmän alustuksen jälkeen. Näillä lohkoilla on ennaltamääritetty koko, joka määritetään käännön aikana. Tämän jälkeen järjestelmä ei allokoisi enää lisää muistia, jollei kehittäjä sitä itse allokoisi lisää dynaamisesti, vaan kaikki tehtävät ja prosessit suoritetaan näissä lohkoissa. Staattisen allokoinnin heikkous on muistilohkojen ennaltamäärätty koko. Allokoiduilla lohkoilla on kiinteä koko, jota ei pysty jälkikäteen muuttamaan. Tämä aiheuttaa haasteen, että kehittäjän on tiedettävä sopiva lohkon muistikoko etukäteen. Staattisen allokoinnin vastakohta on dynaaminen allokointi, missä muistilohkot allokoidaan globaalista muistiavaruudesta ohjelman ajonaikana tehtävän tai prosessin koon mukaan. Muistilohko vapautetaan, kun prosessi on valmis. Dynaamisen allokoinnin etuja ovat joustavuus ja muistinkäytön

hyötysuhteen paraneminen, mutta dynaaminen allokointi heikentää järjestelmän vakautta.[4] Muistinkäytön hyötysuhteen paranemisella tarkoitetaan, että dynaamisella allokoinnilla muistia voidaan käyttää vain juuri sen verran kuin on pakko. Staattisessa allokoinnissa muistia joudutaan monesti varaamaan hieman ylimääraistä, koska kokoa ei pystytä jälkikäteen muuttamaan. Tämä aiheuttaa sen, että ohjelman ajon aikana staattisesti varattua muistia voi olla paljon käyttämättömänä, koska sitä on varattu varmuudenvuoksi hieman ylimääraistä.

Dynaamista muistinhallintaa varten ohjelmointikielet tarjoavat erilaisia valmiista kirjastoista saatavia funktioita muistin varausta ja vapauttamista varten. C-ohjelmointikielessä funktio, jolla varataan muistia on `malloc()`, joka ottaa vastaan argumenttina muistin koon tavuina. Muistia vapautetaan funktiolla `free()`, joka ottaa parametrina osoittimen osoittaman muistilohkon. Lisäksi, on olemassa `calloc()` ja `realloc()`, joilla voi myös varata muistia. `Calloc()` ottaa kaksi argumenttia, joista toinen on varatun muistilohkon koko ja toinen määrittää kuinka monta näitä lohkoja varataan. `Malloc()`- ja `calloc()`-funktioiden keskeinen ero on, että `calloc()`-funktio myös alustaa varatun muistialueen nolliksi. `Malloc()` ei tätä alustusta suorita, vaan `malloc()`-funktion varaama muistialue sisältää mielivaltaisia alustamattomia arvoja.[5] Nämä mielivaltaiset alustamattomat arvot ovat siis joitain satunnaisia arvoja, jotka ovat jääneet muistiosoitteeseen edellisestä muistin varauksesta. `Realloc()` on funktio, jolla pystyy muokkaamaan jo aikaisemmin varatun muistialueen kokoa. `Realloc()` ottaa argumenttikseen muokattavan muistialueen osoittimen sekä muistilohkon uudelleen määritetyn koon[5].

2.3 Muistinhallinnan ongelmatilanteet

Muistin fragmentoituminen on muistin tila, jossa usein tapahtuva muistilohkojen allokointi ja vapautus on aiheuttanut sen, että ohjelma ei kykene enää varaamaan käyttöönsä riittävän suurta jatkuvaa muistilohkoa, vaan vapaa muisti on pirstoutu-



Kuva 2.2: Muistin fragmentoituminen[6](suomennettu kuva lähteestä)

nut yksittäisiksi lohkoiksi jo allokoitujen lohkojen välin. Muistin fragmentoitumista pidetään yhtenä sulautettujen järjestelmien muistinkäytön haasteena.[6] Kuva 2.2 havainnollistaa muistin fragmentoitumisen erilaisia tiloja. A-kuva on ideaalitilanne, jossa muisti ei ole olleenkaan fragmentoitunut. B-kuvassa kaksi lohkoa on jäänyt allokoitujen lohkojen väliin. C-kuvassa muisti on jo pahasti fragmentoitunut. Fragmentoituneet lohkot ovat vapaita lohkoja, mutta koska ne eivät muodosta ohjelman muistiavaruudessa jatkuvaa tyhjää tilaa, yksittäisiä vapaita lohkoja suuremmat tietorakenteet eivät pysty tätä tyhjää muistitilaa hyödyntämään.

Muistivuoto on muistinkäytön ongelmatilanne, joka tapahtuu kun ohjelma käyttää muistia, mutta ei kykene vapauttamaan sitä takaisin käyttöjärjestelmän käyttöön. Muistivuodot ovat hyvin ikäviä ongelmatilanteita, sillä niiden jäljittäminen vaatii pääsyn ohjelman lähdekoodiin, ja monesti muistivuodot ilmenevät ohjelmassa lukuisina muina ongelmina. Usein ajatellaan virheellisesti, että yleisesti ohjelman lisääntynyt muistinkäyttö on muistivuoto, vaikka tämä ei pidä paikkaansa. Monesti muistivuodot eivät ilmene ohjelmaa ajettaessa välittömästi, vaan hitaasti ohjelman

ajon aikana, kun ohjelma varaa yhä enemmän ja enemmän muistia. Lopulta tämä ilmenee ohjelman kaatumisena tai käyttöjärjestelmän hidastumisena.[1]

Dynaaminen muistinhallinta tuo kehittäjälle vapautta, mutta myös suuren vastuun. Aikaisemmin mainitut muistinkäytön ongelmatilanteet ja virheet voivat aiheuttaa päänvaivaa kokemattomalle kehittäjälle, mutta kokeneelle kehittäjälle osoittimet ja manuaalinen allokointi tarjoavat tehokkaat työkalut sovelluksen muistinkäytön tehostamiselle. Ohjelmointikielissä, jotka tarjoavat kehittäjälle dynaamisen muistinhallinnan mahdollisuuden, kehittäjän on hyvin tärkeää ymmärtää, miten ohjelman muisti toimii, jotta näiltä ongelmatilanteilta vältytään.

3 Sulautetut järjestelmät

3.1 Mikä on sulautettu järjestelmä

Sulautetulle järjestelmälle on hyvin vaikeaa antaa yksikäsitteistä määritelmää, mutta yleisesti sulautetuilla järjestelmällä viitataan näkymättömiin ja ubiikkeihin tietokoneisiin, jotka ovat suunniteltu jonkin spesifisen toiminnallisuuden suorittamiseen. Esimerkkejä sulautetuista järjestelmistä ovat mm. autot. Autoissa polttoaineen syöttöä, automaattista jarrutusjärjestelmää ja navigointijärjestelmää ohjaa loppujen lopuksi tietokone.[7] Nämä esimerkit symboloivat hyvin sulautetun järjestelmän yleistä kuvausta. Perinteistä henkilökohtaisia tietokonetta käyttäessään, käyttäjä on käytännössä jatkuvasti tietoinen siitä, että hän käyttää tietokonetta, mutta autoa ajaessaan kuljettaja ei tätä jatkuvasti tiedosta eikä hänen tarvitse sitä tiedostaa.

3.1.1 Reaaliaikainen sulautettu järjestelmä

Reaaliaikainen sulautettu järjestelmä (engl. *real-time embedded system*) on yleinen käsite johon törmää usein sulautetuista järjestelmistä puhuttaessa. Reaaliaikainen sulautettu järjestelmä on sulautettu järjestelmä, joka vastaa järjestelmän ulkopuolisiin tapahtumiin reaaliajassa. Tämä tarkoittaa, että sulautettu järjestelmä kykenee havaitsemaan ulkoisen tapahtuman, pystyy reagoimaan ja prosessoimaan tapahtuman sekä tuottamaan tarvittavan tuloksen tietyssä aikarajassa.[7] Reaaliaikaisuuden käsite on hyvin tärkeä tässä tutkimuksessa, sillä lähdekartoitusta tehdessä ja

artikkeleita tutkiessa on huomattu, että suurin osa tutkielman aihepiiriin liittyvissä artikkeleissa muistinhallinnan tekniikoita pyritään toteuttamaan nimenomaan juuri reaaliaikaiseen sulautettuun järjestelmään.

3.2 Sulautettujen järjestelmien haasteet

Sulautettujen järjestelmien periaate tietokoneesta, joka on luotu nimenomaisesti jonkin spesifin toiminnallisuuden suorittamiseen tehokkaasti, aiheuttaa rajoitteita järjestelmän toteutuksen suunnitteluun. Keskeisiä rajoitteita ovat mm. tuotantokustannukset, virrankulutus ja tietokoneen fyysinen koko. Lisäksi itse sulautettujen järjestelmien kehittäjän on omattava monipuolisesti osaamista monilta eri teknologioiden osa-alueilta.[7] Aikaisemmin mainitut rajoitteet aiheuttavat sen, että sulautetuissa järjestelmissä monesti muistin määrä on hyvin rajallinen, ja muistinhallinnan mahdollistavien komponenttien ominaisuudet ovat hyvin rajallisia. Lisäksi, sulautetulle järjestelmälle asetetut vaatimukset, kuten aikaisemmin mainittu reaaliaikaisuus, jo valmiiksi rajoitetuilla resursseilla, tekevät kehitystyöstä entistä haastavampaa. Nämä haasteet ovat keskeinen osa kirjallisuuskatsauksen analyysiä, ja muistinhallinnan tekniikoita tullaan peilaamaan juuri näiden rajoitteiden aiheuttamiin haasteisiin.

Perinteisten henkilökohtaisien tietokoneiden prosessorien rakenne on monimutkainen, ja ne tarjoavat monipuolisesti ominaisuuksia monipuolisten tehtävien suorittamisen. Sulautetuissa järjestelmissä prosessorit ovat usein huomattavasti yksinkertaisempia, sillä ne ovat optimoitu juuri tietyn tehtävän suorittamista varten. Modernit prosessorit sisältävät hyvin usein sisäänrakennetun muistinhallintayksikön (engl. *memory management unit, MMU*), joka suojaa muistia ja tarjoaa virtuaalimuistimonijoa varten. Sulautetun järjestelmän prosessorissa muistinhallintayksikköä ei välttämättä ole ollenkaan.[7] Tämä on esimerkki rajoitteesta, jolloin ei ole riittävää pohdita ainoastaan menetelmiä miten muistinkäyttöä voitaisiin tehostaa järjestelmän

nopeuden ja muistin rajallisuuden puolesta, vaan nyt kehittäjä joutuu pohtimaan ratkaisua komponenttien rajallisten ominaisuuksien näkökulmasta.

4 Muistinhallinnan tekniikoita ja rakenteita

Tässä luvussa tullaan esittelemään yleisiä muistinhallinnan tekniikoita, joita voidaan hyödyntää sulautetuissa järjestelmissä.

4.1 Rengaspuskuri

Rengaspuskuri (engl. *circular buffer*) on järjestetty tietorakenne, jossa viimeisen alkion jälkeen palataan takaisin ensimmäiseen alkioon. Yleensä rengaspuskuri toteutetaan, joko järjestettynä taulukkona tai linkitettyä listana, jonka viimeinen alkio osoittaa takaisin ensimmäiseen alkioon. Rengaspuskurin etuindeksi (engl. *front index*) osoittaa tyhjän paikan, johon seuraavaksi lisättävä alkio laitetaan. Takaindeksi (engl. *back index*) osoittaa seuraavaksi poistettavan alkion paikan. Rengaspuskurit ovat erittäin yleisiä tietorakenteita juuri reealiaikaisissa sulautetuissa järjestelmissä, joissa useat prosessit kommunikoivat keskenään. Rengaspuskuri toimii väliaikaisena muistina prosesseille, jolloin prosessit voivat toimia asynkronisesti.[5]

Seuraavaksi esitellään yksinkertaisen kokonaislukea sisältävän rengaspuskurin toteutus.

Ohjelmalistaus 2 Rengaspuskurin implementaatio

```
typedef struct RengasPuskuri_t {  
    int* taulukko; //Osoitin taulukkoon  
    int koko;      //Maksimikoko  
    int alkioiden_lukumaara; //  
    int ensimmäinen_alkio; //Indeksi puskurin alkuun  
    int viimeinen_alkio;   //Indeksi puskurin loppuun  
}
```

4.2 Segmentoitu pino

Suurin osa ohjelmista käyttävät aikaisemmassa luvussa esiteltyä pinoa yhtenä muistirakenteena. Tällaista pinoa voidaan tarkemmin nimittää jatkuvaksi pinoksi (engl. *contiguous stack*), sillä tämännäköinen pino varaa yhtenäisen muistialueen ohjelman muistiavaruudesta. Tällaisella perinteisellä jatkuvalla pinolla on kuitenkin heikkouksia sulautetuissa järjestelmissä. Muisti allokoidaan pinolle staattisesti eli jo ennen ohjelmakoodin kääntöä, jolloin pinon maksimikoko ajonaikana on ennaltamääritetty. Lisäksi jatkuvan pinon ylivuoto (engl. *stackoverflow*) on vaikea havaita, sillä monesti sulautetuissa järjestelmissä käytettävissä matalan tason mikrokontrollereista puuttuu kokonaan muistinsuojausyksikkö (engl. *MPU, memory protection unit*), jolla ylivuoto voitaisiin havaita. Lisäksi muut vaihtoehtoiset menetelmät ylivuodon tunnistamiseen ovat monesti muistinkäytön tehokkuuden kannalta hyvin tehottomia, ja joita monet yleiset sulautetut ohjelmointikielien kääntäjät eivät tue tai tukevat hyvin heikosti. Näistä kääntäjistä esimerkkejä ovat ARM GNU ja LLVM.[8]

Jatkuvan pinon vastapainona on segmentoitu pino (engl. *segmented stack*), joka eroaa jatkuvasta pinosta niin, että pino on jaettu pienempiin erillisiin pienempiin pinoihin (engl. *stacklet*), jolloin säikeet ja funktiot sekä niiden data allokoidaan omissa pinoissaan. Nämä pienemmät pinot allokoidaan dynaamisesti keosta. Segmentoitu pino on harvoin käytetty muistirakenne, koska sillä on tunnetusti huono suorituskyky ja muistinkäyttö on tehotonta. Kuitenkin, monissa mikrokontrolleripohjaisissa järjestelmissä, joita sulautetuissa järjestelmissä paljon käytetään, nämä

suorituskykyongelmat häviävät. Lisäksi pinon ylivuototilanteet on helppo selvittää, sillä pääpinon sisällä olevaa pinoa voidaan dynaamisella allokoinnilla kasvattaa tarpeen vaatiessa. Ajonaikainen kirjasto, joka allokoii ja vapauttaa segmentoidun pinon pienempiä pinoja, kohtelee tätä muistirakennetta linkitettyinä listana.[8]

Segmentoitu pinon hyöty sulatetuissa järjestelmissä on aikaisemmin mainittujen haittojen häviäminen ja uusien muistin optimointimahdollisuuksien syntyminen.

Heikkoudet häviävät:

- Muistin fragmentoituminen vähenee: Mikrokontrolleripohjaisissa systeemeissä on usein tarpeetonta varata suurta vapaata tilaa segmentoituun pinoon, sillä usein suoritettavien ohjelmätiedostojen vedokset (engl. *image*) linkitetään kokonaan käännön aikana, jolloin dynaamista linkitystä ei tapahdu. Lisäksi, takaisin kutsufunktiot voivat toimia erillisissä segmentoidun pinon pienissä pinoissa, koska käyttöjärjestelmäydin (engl. *kernel*) on tietoinen segmentoidusta pinosta.
- Koodikannan kontrolli: Hyvin usein kehittäjillä on täysi pääsy koko ohjelman lähdekoodiin, jolloin segmentoitu pino on helppo implementoida koko järjestelmään eikä kehittäjän tarvitse tehdä toteutusta, joka toimisi yhdessä jatkuvan pinon kanssa. Tilanteissa, jossa ulkoinen oheislaitteiden toimittaja tarjoaa binäärikirjastoja laitteilleen, on helppoa tarjoata vain segmentoidulla pinolla käännetty versio.
- Suorituskyvyn heikentyminen on hyväksyttävämpää: Monesti mikrokontrolleripohjaisissa järjestelmissä hyvä suorituskyky ei synny pelkästään puhtaasta nopeudesta, vaan järjestelmän tilan ennustettavuudesta. Lisäksi nopeuden menetyksestä syntyvät energiakustannukset voidaan kompensoida käyttämällä

pienempää muistia.

Uusia mahdollisuuksia syntyy:

- Muistinkäytön turvallisuus voidaan saavuttaa ohjelmointikielen kääntäjällä: Monesti sulautettujen järjestelmien mikrokontrollerit eivät sisällä muistinhallintayksikköä tai edes muistinsuojausyksikköä. Tällöin järjestelmän muistiosoitteavaruutta ei ole virtualisoitu, vaan järjestelmän tehtävät käyttävät fyysisiä muistiosoitteita eikä pinon ylivuodolle ole automaattista suojautumista. On suuri riski, että yhden pinon ylivuoto helposti korruptoi huomaamatta toisen pinon dataa toisessa tehtävässä. Muistiturvallisuus voidaan tässä tilanteessa pyrkiä saavuttamaan kääntäjän tarjoamalla pinon testauskäskyillä. Ennen funktioiden ajoa, nämä testauskäskyt testaavat pinokehysten välisiä muistiosoitteita kirjoittamalla niihin tasaisten intervallien välein. Tämä menetelmä on tehokas segmentoidussa pinossa, kun pinokehykset ovat tarpeeksi isoja.
- Laitteisto- ja energiatehokkuus: Segmentoitu pino mahdollistaa staattisen RAM-muistin (lyh. *SRAM*) vähentämisen järjestelmässä, koska staattista RAM-muistia voidaan jakaa pinojen välillä väliaikaisesti. Staattisen RAM-muistin vähentämisellä on kaksi etua. Järjestelmän laitteiston valmistaminen on halvempaa, koska muistia on vähemmän, ja koska muistia on vähemmän niin järjestelmän virrankulutus pienenee. Myös, aikaisemmin mainittu usein jatkuvan pinon varaama tyhjä käyttämätön tila kuluttaa turhaa energiaa.

4.3 Buddy-algoritmi

Buddy-algoritmi (engl. *buddy algorithm*, myös *buddy memory allocation*) on muistinhallintatekniikka, joka yhdistää ja jakaa muistilohkoja tarpeen vaatiessa. Jos jokin tehtävä vaatii suurta muistilohkoa, buddy-algoritmi yhdistää lohkot, joilla on peräkkäiset muistiosoitteet. Vastapuolisesti se jakaa suuren lohkon, ja antaa siitä osan tehtävällä joka pyytää käyttöönsä lisää muistia. Alkuperäisessä buddy-algoritmissa on ongelmana se, että kun yksi tehtävä vapauttaa lohkon, algoritmi pyrkii yhdistämään lohkon välittömästi muiden lohkojen kanssa. Kun yhdistäminen on tapahtunut ja jokin tehtävä pyytää uudelleen samaa lohkokokoa eikä sen kokoista lohkoa ole vapaana saatavilla, buddy-algoritmi joutuu jakamaan saman lohkon uudelleen. Kun tätä edestakaisin tapahtuvaa jakamista ja yhdistämistä tapahtuu usein, järjestelmän suoritussyky alkaa heikentymään, joka on hyvin huono asia sulautetussa järjestelmässä. Kuitenkin, buddy-algorimistä on useita versioita ja yksi näistä onkin hyvin käyttökelpoinen sulautetussa järjestelmässä. Tämä on niin sanottu laiska buddy-algoritmi. Laiska buddy-algoritmi (engl. *lazy buddy algorithm*) on buddy-algoritmi, joka viivästyttää yhdistämisen ajankohtaa, kun tehtävä on vapauttanut lohkon. Yhdistämisprosessi tapahtuu ainoastaan silloin, kun se on aivan välttämätöntä. Tämä parantaa suoritussykyä, sillä nyt tätä edestakaisin tapahtuvaa yhdistämistä ja jakamista tapahtuu huomattavasti vähemmän.[9]

4.4 Custom metodi/staattisen ja dynaamisen sekoitus

5 Muistinhallintatekniikoiden suorituskyvyn arvioiminen sulautetuissa järjestelmissä

Tässä luvussa tullaan esittelemään menetelmiä miten sulautetun järjestelmän muistinkäyttöä voidaan mitata ja arvioida. Seuraavaksi esitelty muistinkäytön tehokkuuden mittarit ovat työkaluja erityisesti reaaliaikaisten sulautettujen järjestelmien muistinkäytön mittaamiseen, mutta nämä ovat muutenkin varsin käyttökelpoisia yleisellä tasolla sulautetuissa järjestelmissä (kts. luku 3.1.1).

Tähän pohjustusta[10]

- A. Suurimman-Pienimmän lohkon mittari (engl. *Smallest-Biggest Block Metric (SBBM)*)
- B. Vapaan lohkon mittari - Keskimääräisen koon mittari (engl. *Free Block Metric - Average Size (FBM-AS)*)
- C. Sisäinen fragmentoituminen (engl. *Internal Fragmentation (IF)*)
- D. Kustannuksen mittari (engl. *Cost Metric (CM)*)
- E. Suorituskyvyn mittari (engl. *Performances Metric (PM)*)

6 Yhteenveto

1. Sulautettujen järjestelmien luonteesta aiheutuvien haasteisiin vastaaminen? Kehittäjä joutuu pohtimaan toteutusta näiden asioiden pohjalta, ja niiden johdannaisista? Virrankulutus Fyysinenkoko \rightarrow Teho ja muistin määrä rajallinen Tuotantokustannukset \rightarrow Kompomentit yksinkertaisia \rightarrow vähemmän ominaisuuksia Onko järjestelmä reaaliaikainen? Tämä oli hyvin usein artikkeleissa, että oletuksena on reaaliaikainen systeemi.

Riippuu täysin järjestelmän käyttötarkoituksesta \rightarrow Onko kyseessä auto, mikro, lentokone, ilmanvaihtokone \rightarrow Mitä nämä vaativat toteutukselta

Näitä kehittäjä joutuu pohtimaan ja kussakin tilanteessa tehokkain mahdollinen toteutus on täysin näistä seikoista kiinni eikä voida tehdä minkäänlaista yleistystä, mikä menetelmä/algorithmi on sulautetuissa järjestelmissä tehokkain.

2. Millaisia algoritmeja? Monet artikkelit lähtivät lähtökohdasta, että halutaan toteuttaa staattinen menetelmä, sillä ne ovat nopeampia. Kuitenkin monesti joudutaan tyytymään dynaamiseen ratkaisuun, sillä staattisen allokoinnin luonne aiheuttaa liian paljon rajoituksia tehokkaan ratkaisun tuottamiseen. Täten käsitellyt artikkelit ja niin myös tämä tutkielma, keskittyy dynaamisen menetelmiin, niiden kehittämiseen ja optimointiin.

Staattisen allokoinnin suurin etu on se, että sillä kyetään vastaamaan reaaliaikai-

suuden asettamiin haasteisiin parhaiten ja staattiset menetelmät ovat stabiilimpia kuin dynaamiset. Staattiset allokointimenetelmät ennaltaehkäisevät muistin fragmentoitumista.[4]

Uusia tapoja tehostaa muistinkäyttöä, kääntäjän merkitys muistinkäytössä?

Artikkelien esittelemät algoritmit pyrkivät vähentämään fragmentoitumista dynaamisissa menetelmissä, yksi merkittävimmistä haasteista suoraan algoritmien pohjalta.

Lähdeluettelo

- [1] L. Ferres, ”Memory management in C: The heap and the stack”, Luentomuistiinpanot, 2010.
- [2] D. A. Alonso, S. Mamagkakis, C. Poucet et al., *Dynamic Memory Management for Embedded Systems*. Springer Cham, 2015, s. 1–49.
- [3] H. Erives, ”The stack and the stack pointer”, http://www.ee.nmt.edu/~erives/308L_05, Luentomuistiinpanot, 2006.
- [4] H. Zhe, Z. Jun ja L. Xiling, ”Design and Realization of Efficient Memory Management for Embedded Real-Time Application”, teoksessa *2006 6th International Conference on ITS Telecommunications*, 2006, s. 174–177. DOI: 10.1109/ITST.2006.288827.
- [5] T. Bailey, *An Introduction to the C Programming Language and Software Design*. Sydney: The University of Sydney, 2015, s. 73–84.
- [6] I. Deligiannis ja G. Kornaros, ”Adaptive memory management scheme for MMU-less embedded systems”, teoksessa *2016 11th IEEE Symposium on Industrial Embedded Systems (SIES)*, 2016, s. 1–8. DOI: 10.1109/SIES.2016.7509439.
- [7] Q. Li ja C. Yao, *Real-Time Concepts for Embedded Systems*. San Francisco, CA 94107 USA: CMP Books, 2003, s. 9–27.

-
- [8] Z. Ma ja L. Zhong, "Bringing Segmented Stacks to Embedded Systems", teoksessa *HotMobile '23: Proceedings of the 24th International Workshop on Mobile Computing Systems and Applications*, 2023, s. 117–123.
- [9] X.-H. Cheng, Y.-m. Gong ja X.-z. Wang, "Study of Embedded Operating System Memory Management", teoksessa *2009 First International Workshop on Education Technology and Computer Science*, vol. 3, 2009, s. 962–965. DOI: 10.1109/ETCS.2009.753.
- [10] C. D. Rosso, "The Method, the Tools and Rationales for Assessing Dynamic Memory Efficiency in Embedded Real-Time Systems in Practice", teoksessa *2006 International Conference on Software Engineering Advances (ICSEA'06)*, 2006, s. 56–56. DOI: 10.1109/ICSEA.2006.261312.