

# Sistemas Operativos 2021-2022

# TEMA 4 Gestión de la Memoria Real

- 4.1. Introducción
- 4.2. Jerarquías de memoria
- 4.3. Direccionamiento
- 4.4 Direccionamiento dinámico
- 4.5. Mecanismos de gestión de la memoria real



## Introducción Conceptos de gestión de memoria

- Objetivos:
  - Gestionar eficientemente la jerarquía de memoria
  - Lograr transparencia ante los procesos
  - Independizar la ejecución de los procesos de su ubicación física
  - Ofrecer protección contra accesos inválidos
    - Accidentales y/o malintencionados
    - Dentro del proceso, al espacio de otro proceso o del SO
  - Permitir la compartición de memoria entre procesos
    - Código ejecutable o estructuras de datos



## Introducción Conceptos de gestión de memoria

#### Memoria Principal (MP)

 Para que un programa se ejecute debe encontrarse en memoria principal, al menos, una parte (la instrucción máquina en curso)

#### Gestor de Memoria

- Componente del S.O. que se encarga de las tareas relacionadas con la administración de la MP
  - Asignación de MP a los procesos que la solicitan
  - Localización de espacios libres y ocupados
  - Aprovechamiento máximo de dicha memoria



#### Jerarquía de memoria Índice

- 4.2.1. Introducción
- 4.2.2. Principio de localidad de referencias
- 4.2.3. Funcionamiento de la jerarquía



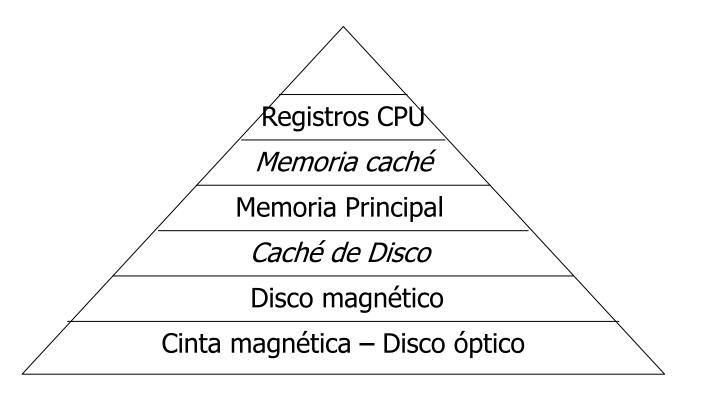
#### Jerarquía de memoria Introducción

- Elementos clave en el diseño de la memoria
  - Capacidad, velocidad de acceso y coste
  - Existen diversas tecnologías para diversos tipos de memoria
    - A menor tiempo de acceso, mayor coste por bit
    - A mayor capacidad, menor coste por bit
    - A mayor capacidad, mayor tiempo de acceso



#### Jerarquía de memoria Introducción

Jerarquía de memoria





#### Jerarquía de memoria Introducción

- A medida que se desciende por la jerarquía
  - Disminuye el coste por bit
  - Aumenta la capacidad
  - Aumenta el tiempo de acceso
  - Disminuye la frecuencia de acceso por parte del procesador
    - Debido al principio de localidad y las cachés de memoria



### Jerarquía de memoria Principio de localidad de referencias (1)

- Durante la ejecución de un proceso, las referencias a memoria que éste genera tienden a estar agrupadas en posiciones de memoria muy próximas
  - Programa esencialmente secuencial
  - Estructuras iterativas que repiten un grupo de instrucciones
  - Cálculos con vectores y registros



### Jerarquía de memoria Principio de localidad de referencias (y 2)

- Consecuencias
  - Cuando un proceso genera ciertas direcciones hay una probabilidad muy alta de que vuelva a hacerlo
  - Organizar la memoria en varios niveles mediante un sistema de cachés

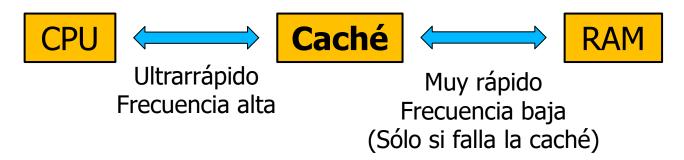


### Jerarquía de memoria Funcionamiento de la jerarquía (1)

Memoria principal sin caché (Sistema antiguo)



Memoria principal CON cache (Sistema actual)





### Jerarquía de memoria Funcionamiento de la jerarquía (2)

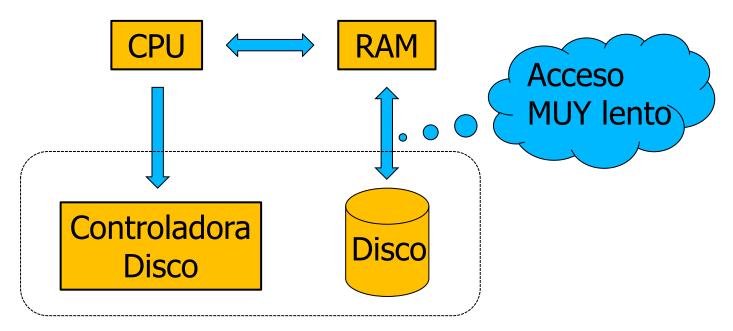
#### Memoria caché

- La memoria caché es un buffer intermedio entre la memoria principal y los registros del procesador
- Todos los datos pasan por ella antes de llegar a los registros
- Muy cara → Tamaño muy pequeño y gran velocidad de acceso
- Compensa su uso por el principio de localidad → Tasa de aciertos ALTA
- No es visible al procesador, que referencia direcciones de memoria principal como si la cache no existiera



### Jerarquía de memoria Funcionamiento de la jerarquía (3)

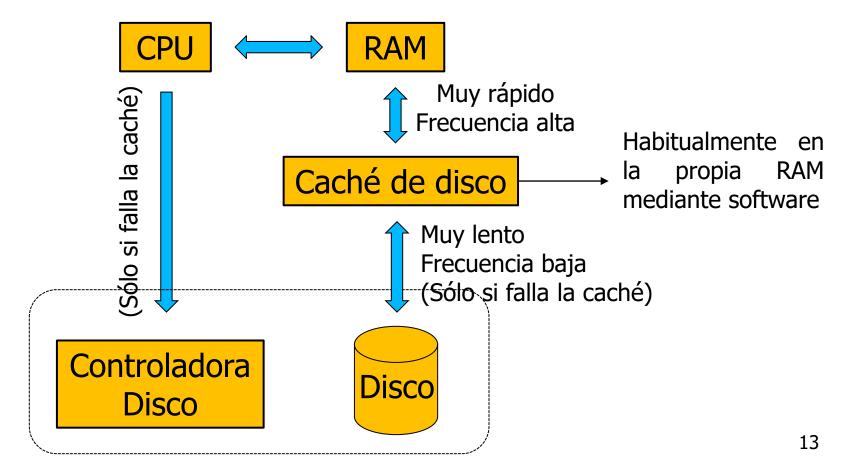
Acceso a disco sin caché (Sistema antiguo)





### Jerarquía de memoria Funcionamiento de la jerarquía (4)

Acceso a disco Con caché (Sistema actual)





#### Direccionamiento Índice

- 4.3.1. Tipos de direcciones
- 4.3.2. Pasos de generación de direcciones físicas
- 4.3.3. Resumen de generación de direcciones físicas
- 4.3.4. Espacio de direcciones lógicas y físicas
- 4.3.5. Unidad de gestión de memoria (MMU)



### Direccionamiento Tipos de direcciones

- Hay varios tipos de direcciones:
  - 1. Direcciones simbólicas
  - 2. Direcciones *relativas*
  - 3. Direcciones *lógicas*
  - 4. Direcciones *físicas*
- La CPU SOLO puede trabajar con direcciones físicas
  - Si no se tienen direcciones físicas hay que llegar hasta ellas antes de ejecutar un proceso
  - A través de un mecanismo de varios pasos



- Paso 0: Direcciones símbolicas
  - Los programas de medio/alto nivel están escritos con direcciones simbólicas → No son numéricas, son nemotécnicas
  - Ejemplos: nombres de variables, nombres de función, etc
  - Un programador recuerda mejor este tipo de direcciones.
  - Está muy lejos de que lo entiende la CPU

 Ejemplo de programa con direcciones simbólicas (indicadas en negrita)

Tenemos dos ficheros fuentes en C: functions.c y

main.c

```
int my_function(int a)
{
  int local=3;
  return a * local;
}
```

functions.c

```
extern int my_function(int);
int global = 2
int local_function() {
    return 22;
}
int main() {
    int result;
    result = my_function(global)
    printf("%f\n", result)
    local_function();
    return 0;
}
```



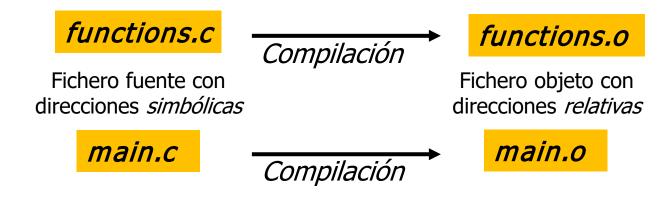
- Paso 1: Compilación
  - Pasa a código binario (código máquina) el programa indicado.
  - También se transforman las direcciones simbólicas en direcciones numéricas
  - Estas direcciones pueden ser:
    - Direcciones relativas (lo más habitual)
    - Direcciones físicas (muchos inconvenientes)
  - Se aplica a cada fichero fuente dando lugar a un fichero objeto que contiene lo indicado anteriormente



- Paso 1: Compilación (continuación)
  - Si en esta etapa el código objeto tiene direcciones físicas, el código final del fichero ejecutable no sería reubicable → Sólo se puede cargar en una zona concreta de la memoria principal ⊗ ⊗ ⊗
  - Solucion: Generar direcciones relativas → El código final del fichero ejecutable es reubicable → Se puede cargar en cualquier zona de la MP ☺
  - Una direccion relativa indica un desplazamiento desde el inicio del fichero siendo la dirección del primer byte del fichero la dirección cero.



- Ejemplo de compilación generando direcciones relativas
  - Tenemos los dos ficheros fuentes anteriores: functions.c y main.c
  - Habrá que hacer DOS compilaciones:





- Ejemplo de compilación (continuación)
  - El fichero *functions.o* (código fuente en transparencia 17) no tiene variables globales → No tiene segmento de datos

#### functions.o

Dir. Relativa	Inicio my_function
0	push 3
2	Id ac, (bs-4) * (bs-16)
6	рор
7	ret
8	

- Código máquina ficticio
- Enteros de 4 bytes
- Bs → base stack → Base de la pila
- Tamaño total del fichero: 8 bytes
- Se dejan los valores de retorno de las funciones en el registro ac



Ejemplo de compilación (continuación)

functions.o (continuación)			Crea 1	a variabl	e <i>local</i>
Dir. Relativa	Inicio my_function	*	con va	lor inicial	3
0	push 3				reo <b>hs</b>
2	Id ac, (bs-4) * (bs-16)			var <i>local</i>	4 bytes
6	рор			Dir. ret	8 bytes
7	ret			param a	_
8			pila	del proc	eso

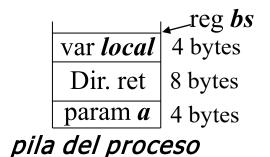


Ejemplo de compilación (continuación)

functions.o (continuación)

Dir. Relativa	Inicio my_function
0	push 3
2	Id ac, (bs-4) * (bs-16) -
6	рор
7	ret
8	

Multiplica la base de la pila – 4 bytes (variable *local*) con la base de la pila - 16 bytes (parámetro *a*) y lo mete en el registro acumulador





Ejemplo de compilación (continuación)

functions.o (continuación)

Dir. Relativa	Inicio my_function	
0	push 3	
2	Id ac, (bs-4) * (bs-16)	Destruye la variable <i>local</i>
6	pop —	
7	ret	<b>→</b>
8		Dir. ret 8 bytes
		param <i>a</i> 4 bytes <i>pila del proceso</i>



- Ejemplo de compilación (continuación)
  - El fichero main.o (código fuente en transparencia 17) tiene variables globales → Tiene código y datos

main.o

Dir. Relativa	Zona de datos	
0	2 —	Variable <i>global</i> inicializada a 2
	Zona de código	
4	Inicio de la func. local_function	
4	Id ac,22	→ Valor de retorno 22 al reg. <i>ac</i>
6	ret	

Ejemplo de compilación (continuación)

main	.o (continuación)	Crea la variable local <i>result</i>
	Zona de código	Contenido de la <b>Dir.</b> relativa <b>0</b>
Dir. Relativa	Inicio de la func. main	a pila (parámetro <i>global</i> )
7	nuch	Llamada a la función <i>my_function</i> No
	push	podemos saber su <b>Dir.</b> relativa hasta
8	push ( <b>0</b> )	la fase de enlazado → Función externa
10	call <b>????</b>	Destruimos el parámetro
14	pop——	Destruimos el parámetro global al regresar de la función
15	ld (bs-4), ac	Cargamos el reg. ac (valor retornado)
		en la variable local <i>result</i>

Ejemplo de compilación (continuación)

main	ı.o (continuación)	Variable local <i>result</i> a reg. <i>reg1</i>
Dir. Relativa	Cont. de la func. main	Primer parámetro de <i>printf</i> a pila
17	ld reg1,(bs-4)	Segundo parámetro de printf a pila
19	push "%f\n"	Llamada a la función <i>printf</i> No
21	push reg1	podemos saber su <b>Dir.</b> <i>relativa</i> hasta la fase de enlazado → Función externa
23	call ?????	
24	pop 8 ————	Destruimos los parámetros después de la llamada (8 bytes)
28	call 4 —	Llamada a la función
32	xor ac,ac	local_function (Dir. relativa 4)
33	ret	Valor 0 al reg. ac
34		y retorna 27



#### Paso 2: Enlazado

- En esta etapa se conserva el tipo de direcciones que haya generado el paso de compilación (*relativas* o *físicas*)
- Une (literalmente) todos los ficheros objetos unos detrás de otros para generar el fichero ejecutable final
- Tendrá que reajustar las direcciones relativas generadas en la etapa anterior sumándoles el tamaño en bytes de todos los ficheros objeto anteriores
- Asigna las direcciones relativas de las funciones externas



- Ejemplo de enlazado generando direcciones relativas
  - Tenemos los dos ficheros fuentes anteriores: functions.o y main.o
  - Vamos a suponer que se une main.o detrás de functions.o y al final el código objeto con la librería de C (para el printf)

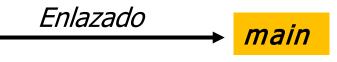
#### functions.o

Fichero objeto con direcciones *relativas* 

#### main.o

Fichero objeto con direcciones *relativas* 

libstdc.o



Fichero ejecutable final con direcciones *relativas* 

- Ejemplo de enlazado (continuación)
  - El fichero ejecutable final main sería:

#### Fichero ejecutable final main

	Zona de código
Dir. Relativa	Inicio my_function
0	push 3
2	Id ac, (bs-4) * (bs-16)
6	рор
7	ret

Código procedente de functions.o

R	Dir. Relativa		Zona de datos
	8		2
			Zona de código
	12		Inicio de la func. local_function
	12		ld ac,22
	14/		ret
	V,		

Código procedente de *main.o* +8 a todas las direcciones rel.

Ejemplo de enlazado (continuación)
 Fichero ejecutable final main (continuación)

Dir. Relativa	Inicio de la func. main
15	push
16	push ( <b>8</b> )
19	call <b>0</b>
22	pop
23	ld (bs-4), ac
25	ld reg1,(bs-4)
27	push "%f\n"

Código procedente de *main.o* +8 a todas las direcciones rel.

Dir. Relativa	Cont. de la func. main
29	push reg1
31	call <b>1040 (*)</b>
32	pop 8
36	call <b>12</b>
40	xor ac,ac
41	ret
42	

Código procedente de *main.o* +8 a todas las direcciones rel.



- Ejemplo de enlazado (continuación)
  - (\*) Nótese que la dirección relativa 1040 de la transparencia anterior es el comienzo de la función printf (inventada porque no sabemos el código de libstdc.o)
  - Todas las direcciones del ejecutable final son direcciones relativas → Código reubicable en MP



- Paso 3: Carga del programa ejecutable en MP → PLP
  - Recordemos que el programa ejecutable puede tener:
    - A. Direcciones relativas (lo más habitual) → Reubicable ☺
    - **B. Direcciones** *físicas* (muy raro) → NO reubicable ⊗



- Paso 3A: Carga del programa ejecutable en MP
   → PLP (cuando tiene direcciones físicas)
  - El PLP DEBE cargar el programa ejecutable en la dirección física indicada por el fichero ⊗ ⊗ ⊗
  - Como ya hay direcciones físicas finales no es necesario realizar más pasos y el fichero ejecutable se cargará tal cual sin ninguna modificación ☺



- Paso 3B: Carga del programa ejecutable en MP
   → PLP (cuando tiene direcciones relativas)
  - El PLP PUEDE cargar el programa ejecutable donde quiera ② ③
  - El PLP puede optar, en este caso 3B, por cargar el programa ejecutable de dos formas:
    - Manteniendo las direcciones relativas (lo más habitual) → Proceso tendrá direcciones relativas (llamadas lógicas) y será reubicable mientras se está ejecutando ☺ ☺
    - 2. Sumando a todas las **direcciones** *relativas* la dirección física inicial donde se carga el programa → Proceso tendrá direcciones físicas y NO será reubicable ⊗ ⊗



- Paso 4: Traducción en tiempo de ejecución (MMU)
  - Esta etapa SOLO existe (y debe existir) si la etapa anterior está en el caso (3B1) → Proceso tiene direcciones lógicas (relativas)
  - Como la CPU solo entiende direcciones lógicas alguien tiene que pasar la dirección lógica a dirección física
    - Lo hace un hardware especial → MMU
    - De esta forma se hace MUY rápido



- Las direcciones físicas se pueden generar en UNA de estas etapas:
  - Tiempo de compilación y enlazado
    - El programa ejecutable no es reubicable ⊗ ⊗ ⊗
    - Obviamente el proceso tampoco ⊗ ⊗
  - Tiempo de carga
    - El programa ejecutable es reubicable © © ©
    - El proceso NO es reubicable ⊗ ⊗
  - Tiempo de ejecución
    - El programa ejecutable es reubicable © © ©
    - El proceso es reubicable mientras se ejecuta © ©



### Direccionamiento Resumen generación de direcciones físicas

#### Correspondencia estática

- Las **direcciones** *físicas* se generan en tiempo de compilación/enlazado o bien en tiempo de carga
- Ya no se usa.

#### Correspondencia dinámica

- Las **direcciones** *físicas* se generan en tiempo de ejecución.
- Lo que se usa en la actualidad
- Necesita de un hardware especial → MMU

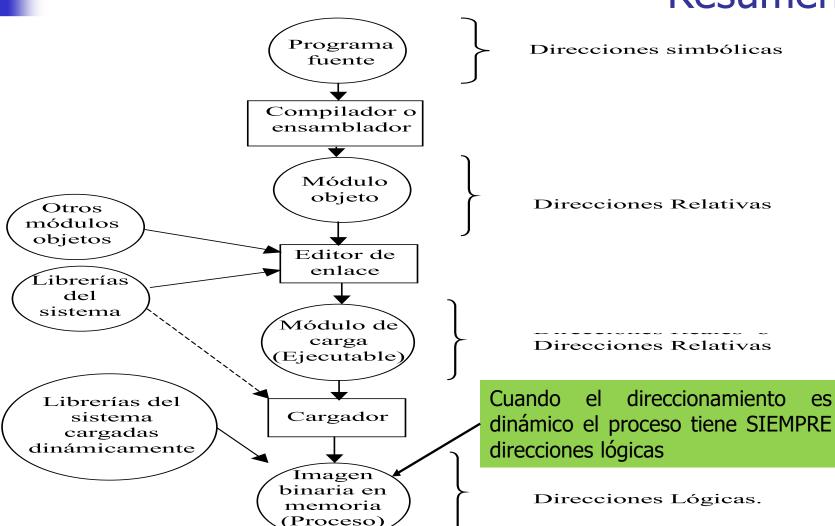


#### Direccionamiento dinámico Índice

- 4.4.1. Espacio de direcciones lógicas y físicas
- 4.4.2. Unidad de gestión de memoria (MMU)



#### Direccionamiento dinámico Resumen





# Direccionamiento dinámico Espacio de direcciones lógicas y físicas (1)

- Dirección relativa
  - Referencia a posición de memoria relativa al comienzo de un programa o módulo de un programa
- Dirección lógica
  - Referencia a posición de memoria relativa al comienzo de un proceso
- Espacio de direcciones lógicas de un proceso
  - Conjunto de direcciones lógicas abarcada por un proceso
  - La dirección lógica más baja es la cero y la más alta, el tamaño del proceso-1



# Direccionamiento dinámico Espacio de direcciones lógicas y físicas (y 2)

- Dirección física
  - Designa una posición real de la memoria principal
- Espacio de direcciones físicas de un proceso
  - Conjunto de posiciones de memoria física correspondientes a sus direcciones lógicas
  - Estas direcciones varían dependiendo de dónde se haya ubicado al proceso en memoria principal

# Direccionamiento dinámico Correspondencia entre direcciones lógicas y físicas (1)

- Correspondencia o reubicación
  - Función de traducción entre dos espacios de direcciones
    - $f: L \to F$
- L (Espacio de direcciones lógicas)
  - El programador trabaja al margen de la localización que su código vaya a tener en memoria principal
    - Desconoce dónde se va a ubicar a la hora de ejecutarse
    - El programa debe poder ejecutarse en diferentes ordenadores con diferente capacidad de memoria
- F(Espacio de direcciones físicas)
  - El programa se carga físicamente en unas posiciones de memoria principal determinadas

# Direccionamiento dinámico Correspondencia entre direcciones lógicas y físicas (2)

- Correspondencia o reubicación (f)
  - Correspondencia entre las direcciones de memoria a las que hace referencia las instrucciones de un programa y la dirección de memoria principal donde se encuentra físicamente
  - El gestor de memoria (HW + SW) implementa esta función



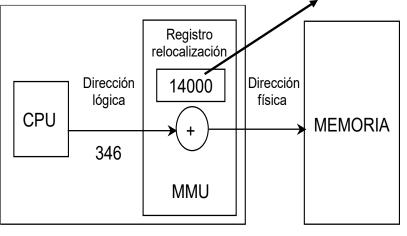
# Direccionamiento dinámico Unidad de gestión de memoria (MMU)

- Dispositivo hardware para traducir direcciones lógicas a físicas en tiempo de ejecución
- Diversos esquemas de traducción

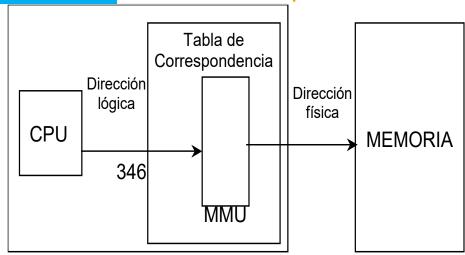
 Registro base o de relocalización

Contiene la dirección física de inicio del **proceso en ejecución** 

Tabla de correspondencia









# Direccionamiento dinámico Unidad de gestión de memoria (MMU)

- El esquema de la MMU visto en la transparencia anterior ESTÁ INCOMPLETO
- Le falta la fase de protección que se verá MAS ADELANTE



#### Mecanismos de gestión de la memoria real Índice

- 4.5.1. Introducción
- 4.5.2. Asignación contigua de memoria
  - 4.5.2.1. Monitor de un solo proceso
  - 4.5.2.2. Múltiples particiones
- 4.5.3. Asignación no contigua de memoria
  - 4.5.3.1. Paginación simple
  - 4.5.3.2. Segmentación simple
  - 4.5.3.3. Segmentación paginada



- Los dos grandes tipos de esquemas de memoria son:
  - Memoria real 8
    - Los procesos se cargan SIEMPRE completos en *memoria* principal → Menor grado de multiprogramación ⊗ ⊗
    - Medianamente complejo de implementar ©
  - Memoria virtual @
    - Los procesos se cargan PARCIALMENTE en *memoria* principal → Mayor grado de multiprogramación ☺ ☺
    - Hay un respaldo del proceso complete en memoria secundaria
    - Bastante complejo de implementar ⊗



- En esta primera parte del tema nos vamos a centrar en memoria real con:
  - Asignación contigua ⊗
    - Los procesos se cargan SIEMPRE CONTIGUOS en memoria principal → Menor aprovechamiento de las zonas libre de la memoria principal ⊗ ⊗
    - Muy sencillo de implementar ©
  - Asignación no contigua @
    - Los procesos se pueden cargar de forma NO CONTIGUA en *memoria principal* → Mayor aprovechamiento de las zonas libres de la *memoria principal* ☺ ☺
    - Algo complicado de implementar



- Esquemas de memoria real con asignación contigua más conocidos:
  - Para sistemas monoprogramados ⊗⊗⊗
    - 1. Esquema de un solo proceso
  - Para sistemas multiprogramados ©
    - 2. Esquema de particiones fijas
    - 3. Esquema de particiones variables



- Esquemas de memoria real con asignación NO contigua más conocidos:
  - Para sistemas multiprogramados © ©
    - 1. Esquema de paginación simple
    - 2. Esquema de segmentación simple
    - 3. Esquema de segmentación paginada simple



- Resumen de la evolución en los esquemas de la MP
  - Memoria real
    - Asignación contigua
      - Sistemas de un solo proceso
      - Particiones fijas
      - Particiones variables
    - Asignación no contigua
      - Paginación simple
      - Segmentación simple
      - Segmentación paginada simple
  - Memoria virtual
    - Paginación por demanda
    - Segmentación por demanda
    - Segmentación paginada por demanda



- Vamos a ver ahora, con detalle, cada uno de los esquemas de memoria real
- De cada esquema tenemos que saber:
  - Organización física de la memoria principal
    - Cómo se divide la memoria principal
  - Estructuras de datos necesarias para implementar lo anterior (la organización física de la MP)
  - Protección y traducción de direcciones lógicas a direcciones físicas
    - Normalmente lo hará una MMU pero NO NECESARIAMENTE
  - Estrategias de asignación
    - Cómo se asigna memoria principal a los procesos
  - Ventajas e inconvenientes
    - Los esquemas tienen puntos débiles que motivan la aparición de un nuevo esquema ¿mejorado?



- Monitor de un solo proceso
  - El primer esquema implementado

# Organización física de la memoria principal

- Sistema operativo (monitor)
  - Situado habitualmente en la parte inferior
  - Donde residen los vectores de interrupción
- Área de procesos transitorios
  - Se coloca UN ÚNICO proceso de usuario que se elimina cuando termina y antes de cargar otro

#### **Memoria principal**

Sistema Operativo

Área de Procesos Transitorios

Max



- Monitor de un solo proceso (continuación)
  - No son necesarias estructuras de datos para reflejar el estado de la MP porque su organización es MUY SIMPLE

#### Protección

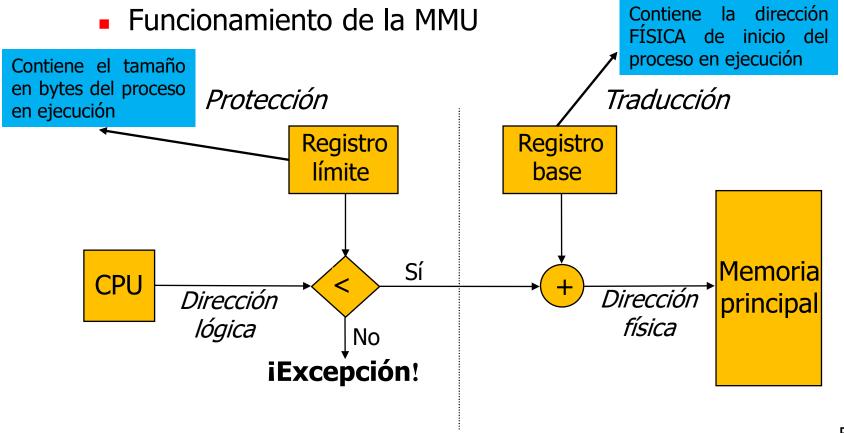
- El proceso no deberá NUNCA tener acceso una dirección lógica fuera de su espacio de direcciones lógicas
  - 0 <= dir\_logica < Tamaño del proceso</li>
  - Si garantizo esto JAMÁS podrá acceder al SO ni a otros procesos
- La protección suele realizarla el hardware (más seguridad) a través de la MMU



- Monitor de un solo proceso (continuación)
  - Traducción de direcciones
    - Como el proceso tiene direcciones lógicas hay que traducirlas a direcciones físicas
    - Como ya vimos, solo es possible hacer esto mediante un hardware → La MMU
  - La MMU tiene por tanto dos fases que aplica a toda dirección lógica generada por el proceso (por la CPU)
    - 1. Fase de protección
    - 2. Fase de traducción



Monitor de un solo proceso (continuación)





- Monitor de un solo proceso (continuación)
  - Ventajas e inconvenientes
    - ✓ Muy simple, poca sobrecarga
    - **×** Solo admite monoprogramación ⊗⊗⊗⊗



#### Particiones fijas

#### Organización física de la memoria principal

División de la memoria en varios trozos (particiones)

Del mismo o distinto tamaño

■ Estáticas → No se pueden cambiar una vez arranca SO

Asignación de particiones a procesos

No puede asignarse más de un proceso a una partición

Tamaño proceso ≤ tamaño partición

El sistema operativo ocupa una partición (Normalmente la primera)

¿ Y si no hay particiones libres?

- Esperar a que finalice algún proceso
- Suspensión de algún otro proceso
- Creación del proceso en estado "SUSPENDIDO"

Part0 (SO)

Part1

Part2

Part3

Part4

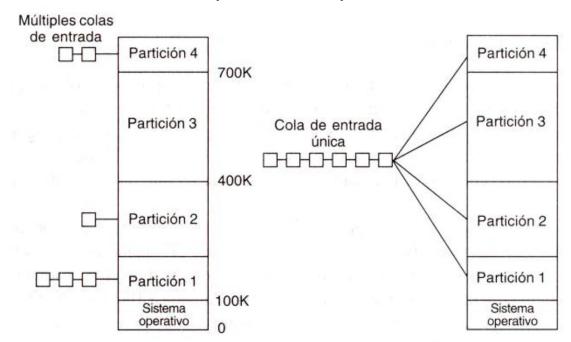


- Particiones fijas (continuación)
  - Estructuras de datos
    - Tabla de descripción de particiones
      - Una entrada por partición

Estado	Base de la partición	Tamaño de la partición
(libre/asignada)		



- Particiones fijas (continuación)
  - Cola de entrada de procesos a memoria principal
    - Una única cola para todas las particiones
    - Una cola distinta para cada partición





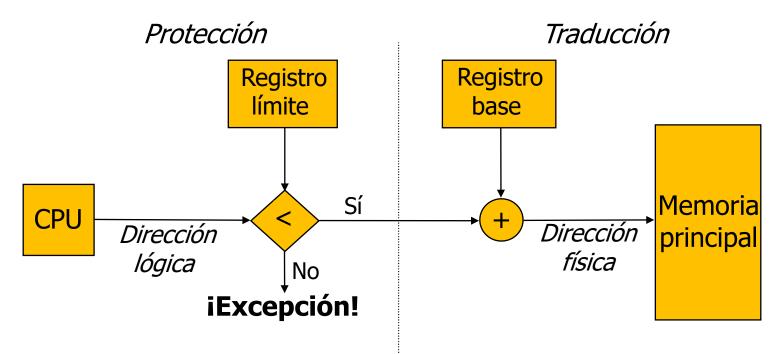
- Particiones fijas (continuación)
  - Estrategias de asignación
    - Primer ajuste
      - Se asigna la PRIMERA partición libre en la que quepa el proceso (se empieza a buscar SIEMPRE desde la primera partición)
    - Siguiente ajuste
      - Se asigna la SIGUIENTE partición libre en la que quepa el proceso (se empieza a buscar donde se dejó la última vez)
    - Mejor ajuste
      - Se asigna a la partición libre MAS PEQUEÑA en la que quepa
    - *¿Peor ajuste?*



Particiones fijas (continuación)

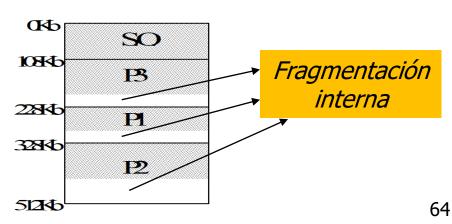
#### Protección y Traducción

 Se implementa igual en TODOS los esquemas de memoria de asignación contigua



- Particiones fijas (continuación)
  - Ventajas e inconvenientes
    - ✓ Muy simple, poca sobrecarga ②
    - ➤ Tamaño de proceso limitado al de la mayor partición ⊗⊗
    - ★ Grado multiprogramación limitado al nº de particiones ⊗⊗
    - ➤ Fragmentación interna ⊗
      - Tamaño proceso < tamaño partición → dentro de cada partición queda una zona de memoria no aprovechable

NPat.	Bee	Tanaño	Libe
0	Ф	10346	No
2	10346	12146	No
2	22846	100149	No
3.	32846	18 <b>4</b> Kb	No



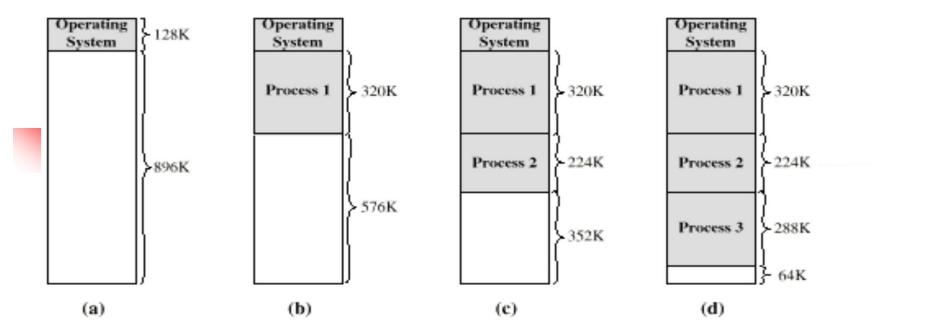


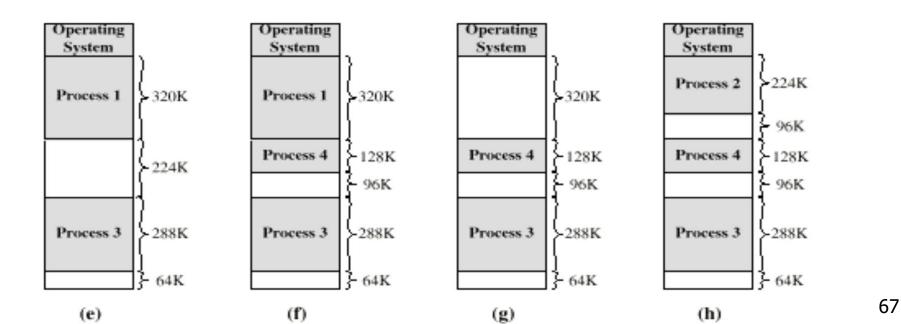
- Particiones fijas (continuación)
  - ¿Cómo afecta la estrategia de asignación a la fragmentación interna?
    - Primer ajuste ② ⊗
    - Siguiente ajuste © ⊗
    - Mejor ajuste ©
    - Peor ajuste ⊗



#### Particiones variables

- Organización física de la memoria principal
  - Memoria Principal dividida en
    - Particiones (ocupadas por procesos o el SO)
    - Huecos (libres)
  - Inicialmente la memoria sólo contiene una partición con el S.O. y un gran hueco
  - Particiones son dinámicas
    - Varían en número y longitud
  - Cada proceso obtiene exactamente la MP que necesita
  - ¿Qué hacer si no hay huecos con tamaño suficiente?
    - Ídem particiones fijas
    - Compactación







- Particiones variables (continuación)
  - Estructuras de datos para la gestión de particiones
    - Lista de particiones y huecos
      - Lista única de particiones y huecos o sólo de huecos
      - Lista de particiones (no huecos) y lista de huecos
    - Cada elemento de la lista de particiones contiene:
      - Dirección física de inicio; Tamaño en bytes; PID
    - Cada elemento de la lista de huecos contiene:
      - Dirección física de inicio; Tamaño en bytes



- Particiones variables (continuación)
  - Estrategias de asignación
    - Igual que en el modelo anterior (particiones fijas)
  - Protección y Traducción
    - Igual que en el modelo anterior



- Particiones variables (continuación)
  - Ventajas e inconvenientes
    - ✓ Mejora nivel máximo multiprogramación ☺ ☺
    - ✓ Tamaño máximo del proceso solo limitado por capacidad de la memoria © ©
    - ✓ Elimina la fragmentación interna ☺ ☺
    - × Más complejo que el anterior ⊗ (continúa)



- Particiones variables (continuación)
  - Ventajas e inconvenientes (continuación)
    - ➤ Fragmentación externa ⊗ ⊗ ⊗
      - Hay memoria libre suficiente (aunque no contigua) para cargar procesos
        - Espacio desaprovechado
      - Procesos entran y salen de memoria
        - Memoria libre se va fragmentando en huecos no contiguos de pequeño tamaño (similar a un disco duro)

#### Soluciones

- Condensación de huecos: unión de huecos adyacentes al liberar un proceso →solución parcial de O(1)
- Compactación: movimiento de procesos en la memoria para unir huecos dispersos y crear un único hueco de gran tamaño → solución óptima pero de alto coste computacional



- Particiones variables (continuación)
  - ¿Cómo afecta la estrategia de asignación a la fragmentación externa?
    - Primer ajuste ② ⊗
    - Siguiente ajuste © ⊗
    - Mejor ajuste ⊗
    - Peor ajuste ☺



- El espacio de direcciones lógico de un proceso se reparte entre diferentes zonas (conjuntos de direcciones físicas) de la memoria principal
  - Será necesario organizar de alguna manera a los procesos → "Dividirlos en trozos"
  - Cada "trozo" del proceso podrá ir en cualquier lugar de la memoria y en cualquier orden
  - Complica la gestion de memoria al necesitar estructuras de datos que guarden la información anterior



- De cada esquema tenemos que saber ahora MÁS COSAS
  - Organización física de la memoria principal
  - Organización lógica de los procesos (NUEVO)
    - Cómo se dividen los procesos en "trozos" y cómo se almacenan en la MP
  - Estructuras de datos necesarias para implementar lo anterior (la organización física de la MP)
  - Estructuras de datos necesarias para implementar lo anterior (la organización lógica de los procesos) (NUEVO)
  - Estrategias de asignación
  - Organización de las direcciones físicas y de las direcciones lógicas (NUEVO)
  - Protección y traducción de direcciones lógicas a direcciones físicas
  - Ventajas e inconvenientes



- Esquemas de memoria de asignación no contigua
  - Paginación simple
    - Se basa en las particiones fijas
  - Segmentación simple
    - Se basa en las particiones variables
  - Segmentación simple + paginación simple (segmentación paginada simple)
    - Fusiona las dos anteriores para quedarse con lo mejor de cada una



- Paginación simple
  - Organización física de la memoria principal
    - Al igual que particiones fijas divide a la MP en trozos pero éstos son muy pequeños y de igual tamaño
    - Estas divisiones reciben el nombre de marcos de página
      - El tamaño viene impuesto por el hardware
      - Cada marco de página se numera comenzando por cero y en orden consecutivo → Número de marco de página



Paginación simple *(continuación)* 

Organización física de la memoria principal

(continuación)

Part0 (SO)

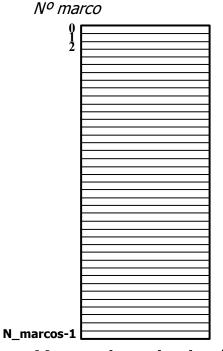
Part1

Part2

Part3

Part4

Memoria principal con Particiones Fijas



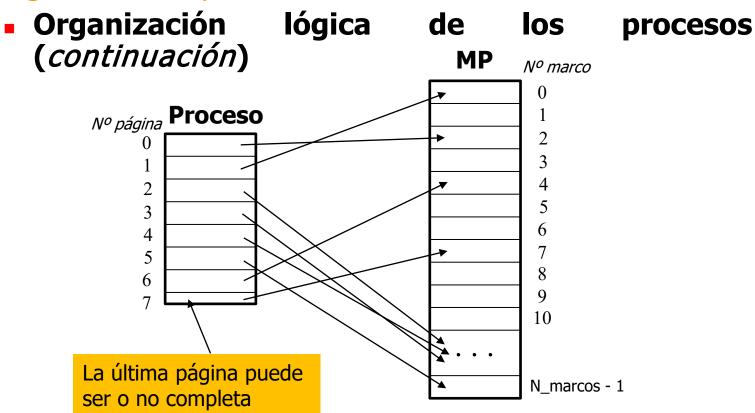
Memoria principal con Paginación simple



- Paginación simple (continuación)
  - Organización lógica de los procesos
    - ¿Cómo dividir a los procesos para que se puedan almacenar en la MP?
    - Dividiendo los procesos en "trozos" de IDÉNTICO tamaño a los marcos de página
    - Estas divisiones reciben el nombre de páginas del proceso
      - Cada página se numera comenzando por cero y en orden consecutivo → Número de página



Paginación simple (continuación)





- Paginación simple (continuación)
  - Estructuras de datos para la organización física
    - Tabla de marcos de página
      - Una única tabla para todo el sistema
      - Con tantas entradas como marcos de memoria física
      - En cada entrada se almacena:
        - Flag indicando si el marco está libre o asignado
        - En el caso de estar asignado el número de página y el PID del proceso al que pertenece
    - Los marcos libres podrían estar organizados en una lista aparte → Lista de marcos libres
      - Para acelerar las operaciones de asignación



- Paginación simple (continuación)
  - Estructuras de datos para la organización lógica
    - Tabla de páginas
      - Una tabla por proceso, apuntada/contenida en su PCB
      - Con tantas entradas como páginas tenga el proceso
        - Tablas estáticas o dinámicas
      - En cada entrada se almacena
        - El número de marco de página donde se guarda la página del proceso
        - Bits de protección (lectura, escritura...)
          - Permiten proteger la página de ciertas operaciones



Paginación simple (continuación)

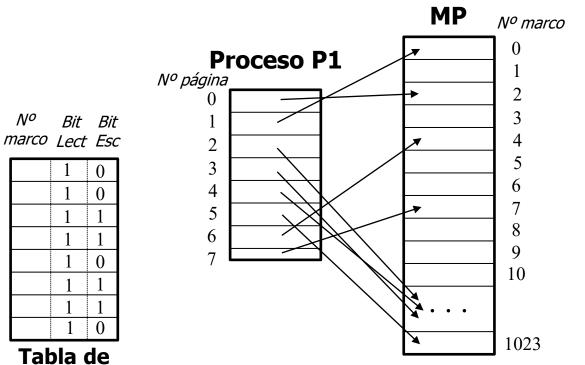
No

6

Bit

páginas de P1

Estructuras de datos (continuación)



Falta un dato. iAñádelo!

¿Libre? Nº pág PID

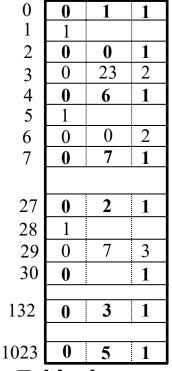


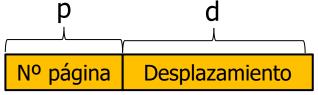
Tabla de marcos



- Paginación simple (continuación)
  - Estrategias de asignación
    - Igual que en esquemas/modelos anteriores
    - Nótese que se puede aplicar cualquiera sin afectar al rendimiento de la paginación



- Paginación simple (continuación)
  - Organización de las direcciones lógicas (L)



Direcciones lógicas de L bits

- p → Nº bits reservados para páginas de los procesos
- 2<sup>p</sup> → Máximo de páginas que puede tener un proceso
  - El proceso puede tener menos páginas
- d → Nº bits necesarios para almacenar el máximo desplazamiento de una página
- 2<sup>d</sup> → Tamaño de las páginas
- L=p+d → Tamaño de las direcciones lógicas en bits



- Paginación simple (continuación)
  - Organización de las direcciones físicas (R)

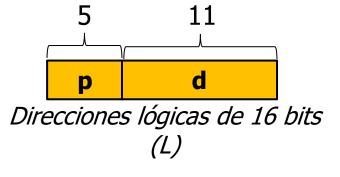


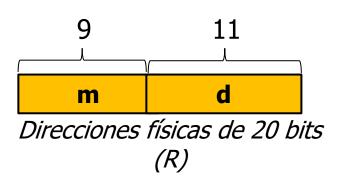
Direcciones físicas de R bits

- $\mathbf{m} \rightarrow N^{o}$  bits reservados para marcos de la MP
- 2<sup>m</sup> → Número total de marcos de página
- d → Nº bits necesarios para almacenar el máximo desplazamiento de un marco
  - iiCOINCIDE SIEMPRE CON LA d DE LA TRANSPARENCIA ANTERIOR!!
- 2<sup>d</sup> → Tamaño de los marcos (y por tanto de las páginas)
- R=m+d → Tamaño de las direcciones físicas en bits



- Paginación simple (continuación)
  - Ejemplo de organización de direcciones
    - Un sistema informático tiene un bus de direcciones de 20 bits y el máximo tamaño de un proceso es 65536 bytes.
       Las tablas de páginas tienen como máximo 32 entradas.
    - ¿Organización de las direcciones lógicas y físicas?







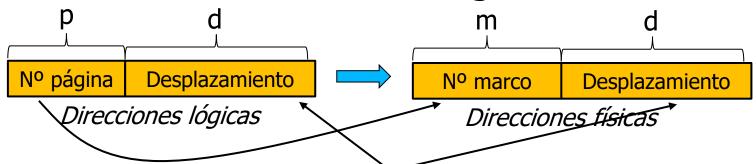
Paginación simple (continuación)

#### Protección

- iiIgual que en Particiones fijas y Particiones variables!!
- Hay que tener en cuenta además los bits de protección de la página → Se produce una excepción NUEVA en la MMU si se intenta saltar dicha protección (lectura/escritura)



- Paginación simple (continuación)
  - Traducción de direcciones lógicas a físicas



- Desplazamientos (d) coinciden (tamaño marco = tamaño página) → Esos bits son exactamente iguales en ambas direcciones
- Solo será necesario encontrar el Nº marco donde está almacenada el Nº de página de la dirección lógica

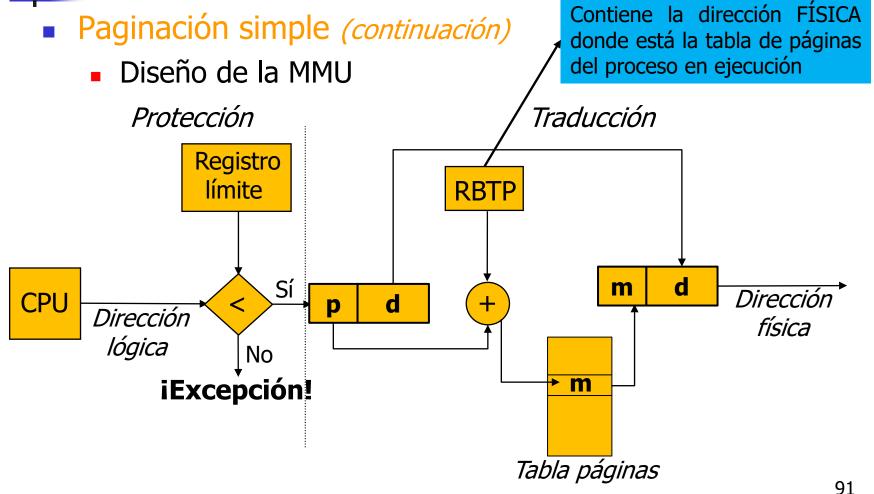


- Paginación simple (continuación)
  - Traducción de direcciones lógicas a físicas (continuación)
    - Pasos a realizar
      - Pasar a binario (si no lo está ya) la dirección lógica y rellenar con ceros a la izquierda hasta que tenga p+d bits
      - 2. Extraer los **p** bits más significativos que contendrán el nº de página de la dirección lógica
      - 3. Apuntar aparte los **d** bits menos significativos que quedan
      - 4. Pasar a decimal los **p** bits extraidos en el paso 2 (nº de página en decimal)



- Paginación simple (continuación)
  - Traducción de direcciones lógicas a físicas (continuación)
    - Pasos a realizar (continuación)
      - 5. Acceder a la entrada **p** de la tabla de páginas del proceso para extraer el Nº de marco donde está almacenada la página
      - 6. Pasar el Nº de marco a binario y rellenar con ceros a la izquierda hasta que tenga m bits
      - 7. Añadir a la derecha de los m bits obtenidos en el paso anterior los d bits apuntados en el paso 3 → iiDirección física final en binario!!



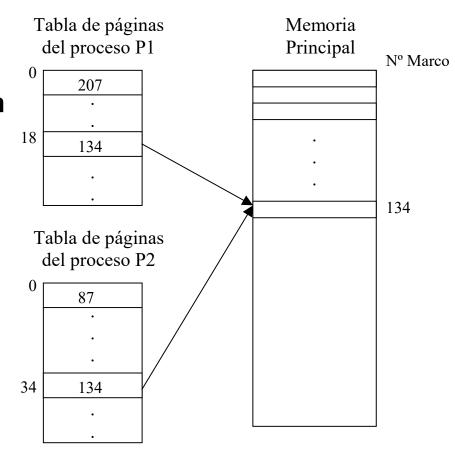




- Paginación simple (continuación)
  - Soporte hardware de las tablas de páginas
    - La tabla de páginas se almacena en memoria principal
    - Un registro de la MMU (RBTP) permite localizar la tabla de páginas del proceso en ejecución
    - Nótese que para acceder a una dirección se necesitan dos accesos a la memoria principal
      - Acceso a la entrada p de la tabla de páginas para obtener
         m
      - 2. Acceso a la dirección física solicitada
    - ¿Cuando se cambia el valor del registro RBTP?
      - Con cada cambio de proceso
      - El valor del RBTP de cada proceso se almacena en su PCB
         → Operación de restaurar contexto



- Paginación simple (continuación)
  - Compartición de memoria entre procesos
    - Es necesario a veces compartir datos entre procesos
      - Ver tema 3
    - Página como unidad de compartición
    - Varias páginas apuntan al mismo marco





Paginación simple (continuación)

#### Ventajas e inconvenientes

- ✓ La paginación no es visible al usuario del S.O. ©©
- ✓ Se elimina la fragmentación externa ©©©
- ✓ La fragmentación interna sólo se puede producir en la última página de cada proceso ⊗ ☺
- ✓ Es fácil permitir que procesos compartan memoria ②
- ✓ Se pueden proteger las páginas (bits de protección) ©
- Si las páginas son pequeñas:
  - ✓ Reducen la fragmentación interna ☺
  - ➤ Aumentan tamaño de tabla de páginas ⊗

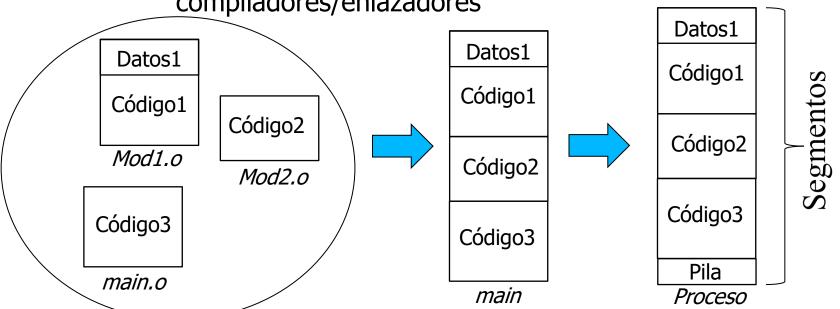


- Paginación simple (continuación)
  - Ventajas e inconvenientes (continuación)
    - La manera de dividir a los procesos es MUY artificial
       ⊗⊗⊗
      - Los compiladores/enlazadores ya dividen a los programas de una manera más natural (Datos+Código)
      - Los procesos heredan dicha estructura a la que se añade la pila (Datos+Código+Pila)
    - **×** Lo anterior provoca que la memoria no se pueda compartir/proteger de manera razonable y práctica ⊗⊗
      - Solo se pueden compartir/proteger páginas completas
      - ¿Qué pasa si una página tiene parte de datos y parte de código?



- Segmentación simple
  - Organización lógica de los procesos

 Los procesos se van a dividir de forma "natural" tal y como ya los dividen los propios compiladores/enlazadores





- Segmentación simple (continuación)
  - Organización lógica de los procesos (continuación)
    - División del espacio de direcciones de un proceso en segmentos (de distinto tamaño)
      - Visión del proceso igual que la de un usuario
        - Segmentos de texto, datos y pila
    - Cada segmento utiliza una zona de memoria contigua
    - Sus segmentos pueden encontrarse dispersos en MP y en cualquier orden
    - Los segmentos se numeran comenzando por cero y de forma consecutiva (s0; s1, s2, ...)



- Segmentación simple (continuación)
  - Organización física de la memoria principal
    - No se puede dividir la MP como en paginación porque los segmentos son de distinto tamaño
    - Solución: Organizar la MP como en particiones variables
    - En los huecos disponibles se cargarán los segmentos del proceso



- Segmentación simple (continuación)
  - Estructuras de datos para la organización física
    - Igual que en particiones variables
      - Listas (o lista única) de particiones y huecos



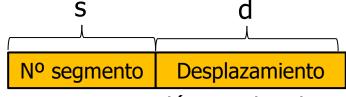
- Segmentación simple (continuación)
  - Estructuras de datos para la organización lógica
    - Tabla de segmentos
      - Una tabla por proceso, apuntada/contenida en su PCB
      - Con tantas entradas como segmentos tenga el proceso
        - Tablas estáticas o dinámicas
      - En cada entrada se almacena
        - Dirección base del segmento (Dirección física de inicio donde está cargado el segmento en MP)
        - Límite del segmento (tamaño en bytes)
        - Bits de protección (lectura, escritura...)
          - Permiten proteger el segmento de ciertas operaciones



- Segmentación simple (continuación)
  - Estrategias de asignación
    - Igual que en esquemas/modelos anteriores
    - Nótese que las estrategias afectan a la segmentación igual que lo hacían en particiones variables



- Segmentación simple (continuación)
  - Organización de las direcciones lógicas (L)



Direcciones lógicas de L bits

- $\mathbf{s} \rightarrow N^o$  bits reservados para segmentos de los procesos
- 2<sup>s</sup> → Máximo de segmentos que puede tener un proceso
  - El proceso puede tener menos segmentos
- d → Nº bits necesarios para almacenar el máximo desplazamiento de un segmento
- 2<sup>d</sup> → Tamaño máximo de los segmentos
  - El segmento puede tener un tamaño inferior
- L=s+d → Tamaño de las direcciones lógicas en bits



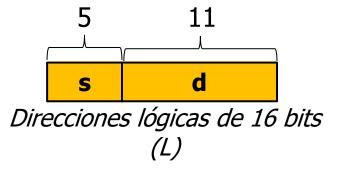
- Segmentación simple (continuación)
  - Organización de las direcciones físicas (R)

Direcciones físicas de R bits

 Las direcciones físicas no se organizan de ninguna manera



- Segmentación simple (continuación)
  - Ejemplo de organización de direcciones
    - Un sistema informático tiene un bus de direcciones de 20 bits y el máximo tamaño de un proceso es 65536 bytes.
       Las tablas de segmentos tienen como máximo 32 entradas.
    - ¿Organización de las direcciones lógicas y físicas?



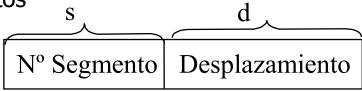
Direcciones físicas de 20 bits (R)



Segmentación simple (continuación)

#### Protección

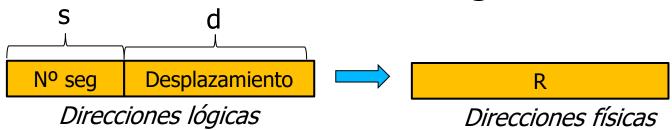
- No se hace igual que en el resto de esquemas
  - No vale con comparar si dir\_logica < tamaño\_proceso</li>
  - En segmentación hay direcciones lógicas válidas que superan el tamaño del proceso
  - Se tiene que comprobar que d < tamaño del segmento y que s < nº segmentos del proceso</li>
  - El tamaño del segmento se obtiene de la tabla de segmentos



Direcciones Lógicas de s+d bits



- Segmentación simple (continuación)
  - Traducción de direcciones lógicas a físicas



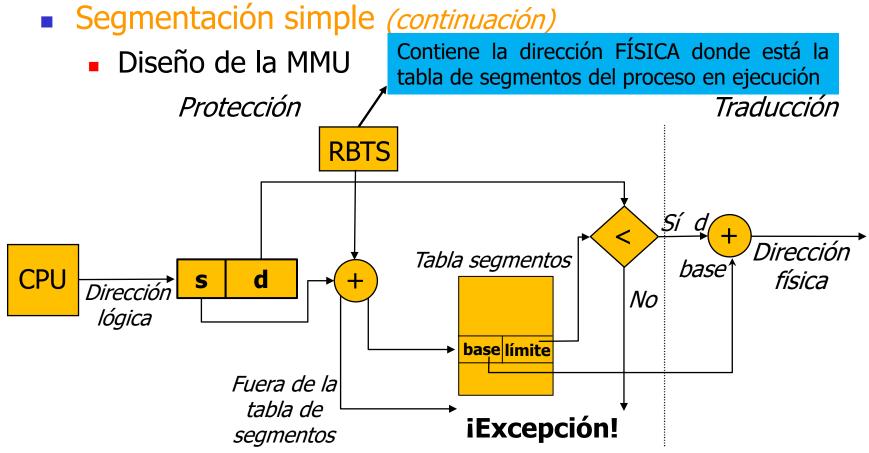


- Segmentación simple (continuación)
  - Traducción de direcciones lógicas a físicas (continuación)
    - Pasos a realizar
      - Pasar a binario (si no lo está ya) la dirección lógica y rellenar con ceros a la izquierda hasta que tenga s+d bits
      - 2. Extraer los **s** bits más significativos que contendrán el nº de segmento de la dirección lógica
      - 3. Pasar a decimal los **s** bits extraidos en el paso 2 (nº de segmento en decimal)



- Segmentación simple (continuación)
  - Traducción de direcciones lógicas a físicas (continuación)
    - Pasos a realizar (continuación)
      - 4. Acceder a la entrada correspondiente de la tabla de segmentos del proceso para extraer la dirección física donde está cargado el segmento
      - 5. Extraer los **d** bits menos significativos que contendrán el desplazamiento dentro del segmento
      - 6. Pasar a decimal los **d** bits extraidos en el paso anterior
      - 7. Sumar a la dirección física obtenida en el paso 4 el desplazamiento obtenido en el paso 6 y se obtendrá la dirección física final en decimal



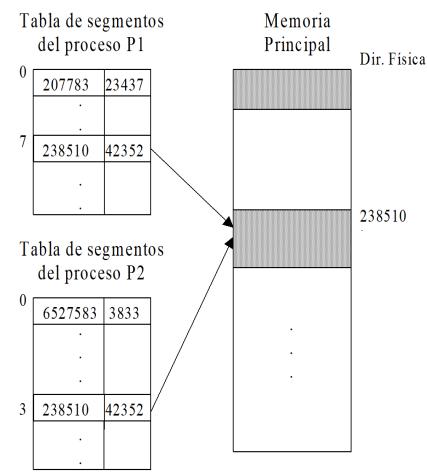




- Segmentación simple (continuación)
  - Soporte hardware de las tablas de segmentos
    - Idéntico a la de las tablas de páginas (transparencia 89)



- Segmentación simple (continuación)
  - Compartición de memoria entre procesos
    - Es necesario a veces compartir datos entre procesos
    - Segmento como unidad de compartición
    - Varios segmentos tienen la misma base
    - Ejemplo: dos procesos compartiendo





- Segmentación simple (continuación)
  - Ventajas e inconvenientes
    - ✓ Facilita la compartición ©©
      - Se comparten unidades lógicas o segmentos (datos, texto)
    - ✓ Se puede proteger solo datos o solo código (bits de protección) © ©
    - - Sólo se ampliaría el segmento correspondiente
    - ✓ Visión del proceso tal y como lo ve el usuario
    - ➤ Fragmentación externa ⊗ ⊗ ⊗
      - Se pueden aplicar las mismas soluciones vistas en Particiones Variables

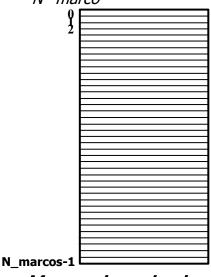


- Segmentación paginada simple
  - Combina las ventajas de Paginación Simple y Segmentación simple
    - La páginación simple es buena organizando la memoria principal → No hay fragmentación externa
    - La segmentación simple es buena organizando los procesos → Fácil compartir y proteger memoria
  - Toma la organización física de la memoria principal de la paginación y la organización lógica de los procesos de la segmentación



- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Organización física de la memoria principal

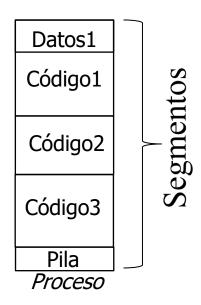
Al igual que paginación divide a la MP en marcos de página
Nº marco



Memoria principal con Segmentación página simple



- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Organización lógica de los procesos
    - Los procesos se van a dividir en "trozos" en DOS fases.
      - En la primera fase se dividen como lo hacía la Segmentación → En segmentos

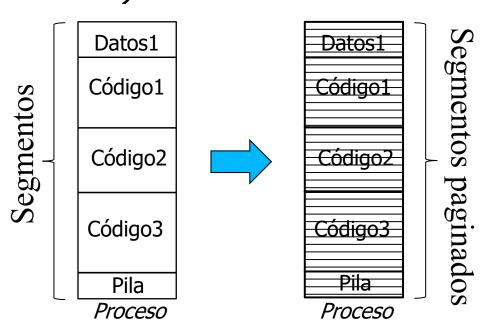




- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Organización lógica de los procesos (continuación)
    - Los segmentos obtenidos en la primera fase NO se pueden cargar en la MP porque está dividida en marcos de página → Necesitamos que los procesos tengan páginas.
    - **SOLUCIÓN**: Aplicar una segunda division:
      - 2. En la segunda fase se divide ahora cada *segmento* en *páginas*



- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Organización lógica de los procesos (continuación)





- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Estructuras de datos para la organización física
    - Igual que en paginación
      - Tabla de marcos de página



- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Estructuras de datos para la organización lógica
    - Tabla de segmentos
      - Una tabla por proceso, apuntada/contenida en su PCB
      - Con tantas entradas como segmentos tenga el proceso
      - En cada entrada se almacena
        - Dirección base de la tabla de páginas del segmento
        - Límite del segmento (tamaño en bytes)
        - Bits de protección (lectura, escritura...)
          - Permiten proteger el segmento de ciertas operaciones

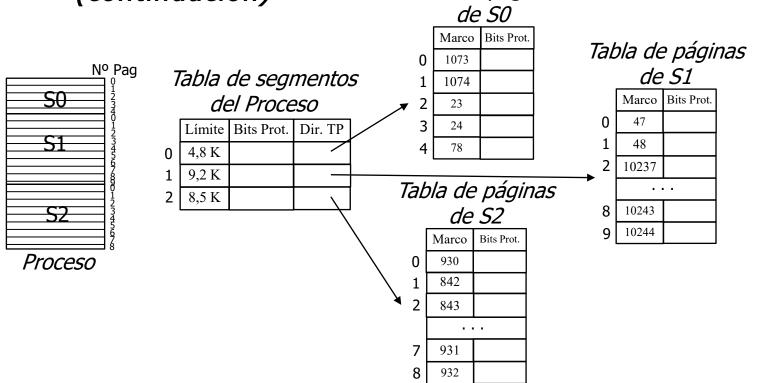


- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Estructuras de datos para la organización lógica (continuación)
    - Tabla de páginas
      - Una tabla por cada segmento
      - Con tantas entradas como páginas tenga el segmento
      - En cada entrada se almacena
        - El número de marco de página donde se guarda la página del segmento del proceso
        - Bits de protección (lectura, escritura...)
          - Permiten proteger la página de ciertas operaciones



Segmentación paginada simple (continuación)

 Estructuras de datos para la organización lógica (continuación)
 Tabla de páginas





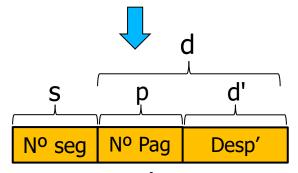
- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Estrategias de asignación
    - Igual que en páginación → No afecta en nada



- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Organización de las direcciones lógicas (L)



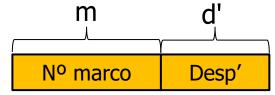
Direcciones lógicas de L bits



Direcciones lógicas de L bits



- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Organización de las direcciones físicas (R)

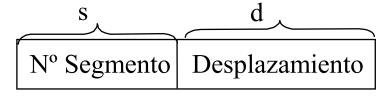


Direcciones físicas de R bits

 Nótese que las direcciónes físicas trabajan con d' y no con d



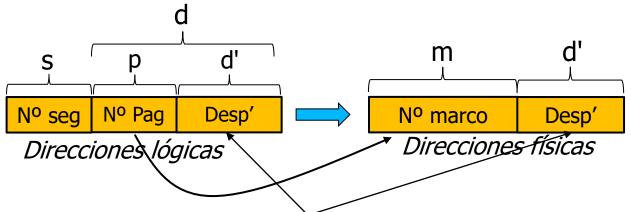
- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Protección
    - Se hace igual que en Segmentación
      - No vale con comparar si dir\_logica < tamaño\_proceso</li>
      - Se tiene que comprobar que d < tamaño del segmento y que  $s < n^o$  segmentos del proceso
      - La comparación anterior se hace con d NO CON d'
      - El tamaño del segmento se obtiene de la tabla de segmentos



Direcciones Lógicas de s+d bits



- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Traducción de direcciones lógicas a físicas



- Desplazamientos (d') coinciden → Esos bits son exactamente iguales en ambas direcciones
- Solo será necesario encontrar el Nº marco donde está almacenada el Nº de página de la dirección lógica
  - Usando la tabla de páginas del segmento s



- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Traducción de direcciones lógicas a físicas (continuación)
    - Pasos a realizar
      - Pasar a binario (si no lo está ya) la dirección lógica y rellenar con ceros a la izquierda hasta que tenga s+d bits
      - 2. Extraer los **s** bits más significativos que contendrán el nº de segmento de la dirección lógica
      - 3. Pasar a decimal los **s** bits extraidos en el paso anterior (nº de segmento en decimal)



- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Traducción de direcciones lógicas a físicas (continuación)
    - Pasos a realizar (continuación)
      - 4. Seleccionar, para su posterior uso, la tabla de páginas del segmento **s** extraido en el paso anterior
      - 5. Extraer los **d** bits menos significativos que contendrán el desplazamiento dentro del segmento
      - 6. Con los bits extraidos en el paso anterior extraer ahora los **p** bits más significativos, que contendrán el nº de página del segmento **s**
      - 7. Apuntar aparte los **d'** bits menos significativos que quedan



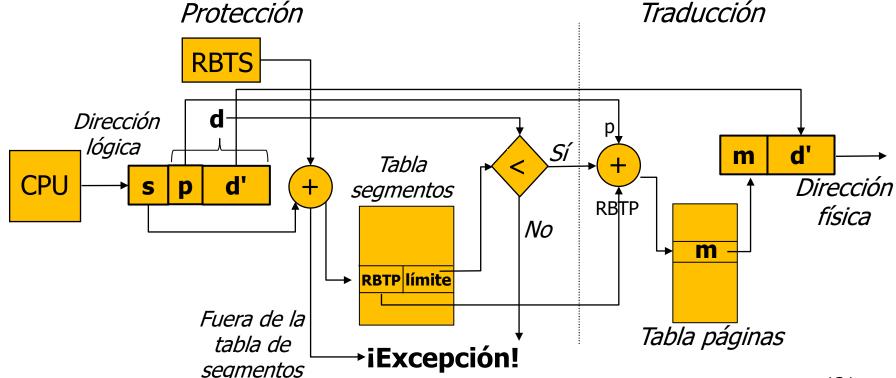
- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Traducción de direcciones lógicas a físicas (continuación)
    - Pasos a realizar (continuación)
      - 8. Pasar a decimal los **p** bits extraidos en el paso 6 (nº de página en decimal)
      - 9. En la tabla de páginas extraida en el paso 4, acceder a la entrada **p** para extraer el Nº de marco donde está almacenada la página
      - 10. Pasar el Nº de marco a binario y rellenar con ceros a la izquierda hasta que tenga m bits
      - 11. Añadir a la derecha de los **m** bits obtenidos en el paso anterior los **d'** bits apuntados en el paso 7 → **iiDirección física final en binario!!**



- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Compartición de memoria entre procesos
    - Se pueden compartir segmentos y se pueden compartir páginas indistintamente
    - ¿Cuál es más apropiado de los dos?
      - Compartir segmentos → Razonar por qué



- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Diseño de la MMU





- Segmentación paginada simple (continuación)
  - Ventajas e inconvenientes
    - ✓ Facilita la compartición ©©
      - Se comparten unidades lógicas o segmentos (datos, texto)
    - ✓ Se puede proteger solo datos o solo código (bits de protección) © ©
    - ✓ Facilita la ampliación de las estructuras de datos ☺
      - Sólo se ampliaría el segmento correspondiente
    - ✓ Visión del proceso tal y como lo ve el usuario
    - Solo hay fragmentación interna en la última página de cada segmento ⊗ ☺
    - ➤ Relativamente complejo ⊗



#### Lecturas recomendadas

- Stallings, "Sistemas Operativos", 5<sup>a</sup> edición
  - Capítulo 7, "Gestión de memoria" (también apéndice 7A)
- Silberschatz, "Fundamentos de Sistemas Operativos",
   7<sup>a</sup> edición
  - Capítulo 8, "Memoria principal"