Sistemas Operativos

Licenciatura em Engenharia Informática

Trabalho Prático 2

Simulador Gestor de Memória

е

Simulador de Escalonamento e Memória



Miguel Pombeiro, 57829 | Miguel Rocha, 58501

Departamento de Informática Universidade de Évora Junho 2025



Índice

troduçã	o
strutura	do Programa
Parte	1: Simulador Gestor de Memória
2.1.1	Estruturas
2.1.2	Estados
2.1.3	Funções
2.1.4	Execução
2 Parte	2: Simulador de Escalonamento e Memória
2.2.1	Estruturas
2.2.2	Estados
2.2.3	Funções
2.2.4	Execução
	strutura 1 Parte 2.1.1 2.1.2 2.1.3 2.1.4 2 Parte 2.2.1 2.2.2 2.2.3



1 Introdução

Este relatório descreve a implementação, em linguagem C, de dois programas, um que simula a gestão de memória com paginação e memória virtual e outro que simula o modelo de cinco estados do primeiro trabalho, com gestão de memória.

O primeiro simulador de memória implementa dois algoritmos de substituição de páginas, sendo estes, First-in-first-out (FIFO) e Least Recently Used (LRU). O algoritmo FIFO, utiliza uma fila para guardar as páginas e, quando é necessário substituí-las, a que está no topo da fila é a primeira a sair. Já no algoritmo LRU, é utilizado um sistema com tempos de acesso, e quando é necessário substituir uma página, a página com o tempo de acesso mais antigo é então substituída. Este simulador recebe como input dois arrays, um que contém o espaço de endereçamento de cada programa, e outro que contém pares com o identificador do programa e endereço de memória a aceder.

O segundo simulador implementa um escalonador com algoritmo *Round Robin*, com um *time quantum* de 3 instantes, bem como um sistema de gestão de memória virtual com paginação com LRU. Esta simulação corre no máximo 100 instantes de tempo, guardando tanto o estado de cada processo ativo bem como de cada *frame* de memória por cada instante, de forma a seguir o seu desenvolvimento. O simulador recebe como *input* uma matriz de valores inteiros, onde a primeira linha contém o espaço de endereçamento de cada programa e as restantes linhas representam instruções, também organizadas em diferentes programas.

2 Estrutura do Programa

2.1 Parte 1: Simulador Gestor de Memória

2.1.1 Estruturas

As frames de memória são representadas pela seguinte estrutura:

- processID: O ID do processo ao qual a Frame está associada;
- pageNumber: Número da página do processo que está associado à frame.
- timestamp: Último instante de tempo em que a frame foi acedida.

Cada processo é representado por uma estrutura que inclui:

- processID: Identificador único, atribuído incrementalmente a partir de 1;
- addressSpace: Espaço de endereçamento do programa associado a este processo;
- **pageTable**: Array de inteiros que mapeia cada uma das páginas do processo ao índice de uma frame de memória. Se a página não se encontra, atualmente, em memória, irá conter o valor −1;
- maxPages: Número máximo de páginas que o espaço de endereçamento do processo pode conter;
- state: O estado atual do processo.



2.1.2 Estados

Como se trata de uma implementação simplificada, foram apenas considerados 3 estados diferentes, representados por um inteiro de 0-2, sendo estes respetivamente:

- ACTIVE, o processo está ativo e vai executar acessos à memória;
- **SEGFAULT**, ocorreu um *Segmentation Fault* e no próximo instante o processo vai deixar de estar ativo;
- INACTIVE, o processo já não está ativo;

2.1.3 Funções

De forma a simular os dois algoritmos de substituição utilizados para selecionar as páginas a substituir em memória - FIFO e LRU -, foram implementadas várias funções.

Ao nível das frames de memória, foram implementas duas funções principais:

- findUpdateEmptyFrame, que irá procurar por uma frame vazia e, caso encontre, irá associá-la a uma página de um processo.
- updateFrameRemove, que irá dissociar uma frame já preenchida com uma página de um processo, e associá-la a uma nova página.

Para a simulação da substituição por FIFO, foi implementada a função simulateFIFO, que faz a simulação deste algoritmo de substituição. Este algoritmo recorre a uma fila para selecionar qual a *frame* a substituir, não sendo necessárias novas implementações para esta estrutura de dados.

Para a simulação da substituição por LRU, para além da função simulateLRU, que faz a simulação deste algoritmo de substituição, foi necessário implementar a forma de selecionar das *frames* a substituir. Assim, foi implementada a função removeFrameLRU, que permite selecionar a *frame* em memória que foi acedida à mais tempo, para que a página nela contida possa ser substituída.

2.1.4 Execução

O programa começa por ler um *input* a partir dos argumentos da linha de comandos, que indica qual dos *inputs* do ficheiro de testes fornecido deve ser utilizado. Após escolhido, são inicializados todos os processos com os respetivos espaços de endereçamento, bem como todas as sete *frames* de memória disponíveis.

Ambas as simulações irão correr até que sejam esgotados todos os acessos em memória representados no array do input. As simulações foram implementas de forma semelhante, nomeadamente, ao nível das verificações necessárias, sendo que apenas as partes que dizem respeito ao algoritmo de substituição utilizado variam. Assim, durante a simulação, e antes de ser executado o acesso à memória, é verificado se o processo em questão está ativo, ou seja, se nenhum acesso anterior provocou um segmentation fault. Caso esta situação não se verifique, há ainda, a necessidade de verificar se o endereço a aceder se encontra dentro do espaço de endereçamento do processo.



Estando cumpridos todos os requisitos para um acesso seguro e, caso a página que corresponde a esse endereço já se encontre em memória, é feito o acesso. Caso contrário, é necessário carregar essa página para memória, quer seja numa frame vazia, quer seja pela substituição de uma página usando o algoritmo de substituição.

Por fim, quando todos os acessos à memória dados no *array* de execução forem simulados por ambos os algoritmos, tanto as *frames* como os processos e respetivas estruturas são destruídos.

2.2 Parte 2: Simulador de Escalonamento e Memória

2.2.1 Estruturas

As Frames de memória são representadas pela seguinte estrutura:

- processID: O ID do processo ao qual a frame está associada;
- pageNumber: Número da página do processo que está associado à frame.
- timestamp: Último instante de tempo em que a frame foi acedida.

Cada processo é representado por uma estrutura que inclui:

- id: Identificador único, atribuído incrementalmente a partir de 1;
- state: O estado atual do processo;
- currentInstruction: índice da instrução atual;
- instructions: Array de instruções do programa a que corresponde o processo;
- nInstructions: Número de instruções do programa;
- time: Contador de instantes, para gerir a permanência nos estados NEW, RUN, BLOCKED e EXIT;
- addressSpace: Espaço de endereçamento do programa associado a este;
- **pageTable**: Array de inteiros que mapeia cada uma das páginas do processo ao índice de uma frame de memória. Se a página não se encontra, atualmente, em memória, irá conter o valor -1;
- maxPages: Número máximo de páginas que o espaço de endereçamento do processo pode conter;

O escalonador (scheduler) é representado pela seguinte estrutura:

- Lista NEW: Representa o estado NEW. Quando os processos são criados devem estar nesta lista dois instantes de CPU;
- Fila READY: Representa o estado READY. Contém os processos que estão à espera para serem executados;
- runningProcess: Processo que está no estado RUN;
- Lista BLOCKED: Representa o estado BLOCKED. O tempo de permanência de processo nesta lista corresponde ao módulo do valor da instrução I/O executada;
- Lista EXIT: Lista na qual os processos passam três instantes de CPU antes de serem terminados.



- numProcesses: Número de processos atuais do scheduler;
- processes: Array que contém todos os processos;
- instructions: Matriz que contém todas as instruções por programa, dados no input;
- nInstructionsProgram: Número de instruções por programa;
- nPrograms: Número de programas dados no input;
- nActiveProcesses: Número de processos ativos no escalonador. Quando este valor chega a 0, a simulação termina;
- instantTime: Instante atual do simulador, usado para aplicar o algoritmo de substituição LRU. Quando este valor chega a 100, a simulação também termina;
- **programsAddressSpace**: *Array* que contém todos os espaços de endereçamentos de cada programa;
- framesArray: Array de Frames (a estrutura Frame está definida na acima). Este array representa o estado atual de todas as frames do simulador.

2.2.2 Estados

Foram implementados nove estados diferentes, onde os estados NEW - TERMINATED foram representados como um inteiro de 0-5 e os estados SIGILL - SIGEOF foram representados por um inteiro de 100-102, respetivamente:

- NEW, corresponde ao estado com o mesmo nome no modelo de cinco estados;
- READY, corresponde ao estado com o mesmo nome no modelo de cinco estados;
- RUN, corresponde ao estado com o mesmo nome no modelo de cinco estados;
- **BLOCKED**, corresponde ao estado com o mesmo nome no modelo de cinco estados;
- EXIT, corresponde ao estado com o mesmo nome no modelo de cinco estados;
- TERMINATED, o processo fica neste estado depois de sair do estado EXIT;
- SIGILL, acontece quando o processo tenta aceder a instruções fora do programa;
- SIGSEGV, acontece quando existe uma tentativa de aceder a um endereço de memória que não está reservado ao processo;
- SIGEOF, acontece quando o programa não contêm a instrução HALT e tenta executar uma instrução depois da última.

2.2.3 Funções

Tendo o simulador sido dividido em três componentes principais, foram implementadas funções que as permitem manipular.

Ao nível do escalonador, as funções podem ser divididas em dois tipos principais diferentes:

• Funções que permitem manipular os estados dos processos em execução e alterar a estrutura de dados do escalonador, em que estão representados. Os nomes destas



funções são representativos das várias operações do modelo de cinco estados, *e.g.* schedulerNew, schedulerBlock, schedulerRelease.

• Funções que permitem decrementar, para todos os processos num determinado estado, o tempo que estes ainda lá devem permanecer, e.g. timeDecrementRunning, timeDecrementNew.

Ao nível dos processos, podem ser destacadas duas funções principais:

- fetchNextInstruction, que permite ler a próxima instrução a executar.
- changeCurrentInstruction, que permite alterar o program counter do processo (neste caso, o índice da instrução atual no vetor de instruções), para um valor válido, de forma a implementar as instruções do tipo JUMP.

Ao nível de memória, podem ser destacadas três funções principais:

- findEmptyFrame, que irá procurar por uma frame vazia.
- updateFrameRemove, que irá dissociar uma frame já preenchida com uma página de um processo, e associá-la a uma nova página.
- LRUPageReplacement, que faz a simulação do algoritmo de substituição por LRU.

Foram ainda implementadas duas funções auxiliares para tratar as instruções de memória, LOAD/STORE e SWAP/MEMCPY, que fazem as verificações e chamam as funções necessárias para o bom funcionamento das mesmas.

Por fim, foram implementadas algumas funções que simulam a interpretação e execução das instruções dos programas, de acordo com as orientações do enunciado, respetivamente getInstructionType e executeInstruction.

2.2.4 Execução

O programa começa por ler um *input* a partir dos argumentos da linha de comandos (argv[1]), que indica qual das matrizes de programas, presentes no ficheiro de *inputs* fornecido, deverá ser utilizada. Após escolhida a matriz de *input*, é separada num *array* com os espaços de endereçamento de cada programa e numa matriz com as instruções de cada programa. Esta última foi processada de modo a que cada programa fique representado numa linha (e não numa coluna) da matriz, de forma a tornar os posteriores acessos mais rápidos.

Cada tipo de instrução tem uma função diferente, podendo esta fazer um salto de n instruções para trás (JUMPB), fazer um salto de n instruções para a frente (JUMPF), bloquear um processo por n instantes (IO), lançar um novo processo que executa um certo programa (EXEC) ou até terminar a execução do processo (HALT). Também podem ser instruções de acesso à memória, como a instrução (LOAD/STORE) que tenta aceder a um endereço de memória, ou até a instrução (SWAP/MEMCPY) que pode aceder a dois endereços de memória.

Antes de se iniciar a simulação da execução, é inicializado o *scheduler* e todas as estruturas de dados a ele associadas. Esta simulação irá correr no máximo 100 instantes.



Por cada instante de tempo, são realizados os seguintes passos:

- *Dispatch* Se não existe nenhum programa no estado RUN e a fila READY não está vazia, então um processo é movido do topo da fila e começa a correr.
- Execução da Instrução Se um processo está a correr, a próxima instrução é lida do vetor de instruções e executada de acordo com o seu tipo (e.g. JUMP, EXEC).
 - Se a instrução implica um acesso à memória, SWAP/MEMCPY ou LOAD/STORE, é necessário verificar se o acesso é válido. Caso a página a aceder já exista em memória, é feito um acesso. Caso a página ainda não exista em memória, é necessário carregá-la para uma frame vazia, ou fazer substituição por LRU se todas as frames estiverem ocupadas.
- Decrementar os tempos Uma vez que os processos devem passar um número de instantes especifico no estado em que se encontram, com a exceção do estado READY, então, após a execução da instrução, todos os processos nos estados NEW, RUN, BLOCKED e EXIT têm os seus tempos de permanência decrementados de um instante. Quando o tempo de um processo chega a 0, este passa para o respetivo próximo estado, de acordo com o modelo de cinco estados.
 - No caso de processos que passam a estados de erro durante o estado RUN, estes são terminados e passam para o estado EXIT.
- Impressão do estado Todos os processos em execução têm o seu estado impresso para o *output*.

A simulação da execução do programa é realizada pela função simulate, que começa pela atribuição do programa 1 ao primeiro processo, no instante 1. Nessa atribuição é feita a entrada desse processo na lista NEW, onde deverá passar dois instantes. Depois de passar dois instantes, é então possível a leitura das instruções. Essas instruções são executadas de acordo com o seu tipo, durante um instante.

A simulação termina quando transcorridos o número máximo de 100 instantes ou quando todos os processos terminam, sendo tanto o *scheduler* e respetivas estruturas de dados, bem como a lista de programas gerada, destruídos.

3 Comentários

O programa deve ser executado dentro da diretoria de cada parte, de acordo com o README que acompanha o código fonte, nomeadamente através do makefile fornecido, de forma a que os ficheiros de *output* tenham a denominação e o formato pedidos.