

Masterarbeit

## **Titel der Masterarbeit**

Phil Steinhorst

*Erstgutachter und Betreuung*

Prof. Dr. Jan Vahrenhold

*Zweitgutachter*

Prof. Dr. Markus Müller-Olm

Münster, 19. November 2018

**Titel der Masterarbeit**

Masterarbeit zur Erlangung des akademischen Grades *Master of Education*  
in den Fächern Mathematik und Informatik

Erstgutachter und Betreuung: Prof. Dr. Jan Vahrenhold

Zweitgutachter: Prof. Dr. Markus Müller-Olm

Münster, 19. November 2018

**Phil Steinhorst**

Dürerstraße 1, 48147 Münster

p.st@wwu.de

Matrikelnummer: 382 837

**Westfälische Wilhelms-Universität Münster**

Fachbereich 10 – Mathematik und Informatik

Institut für Informatik

Einsteinstraße 62, 48149 Münster

# Zusammenfassung

Die vorliegende Arbeit soll eine Aufarbeitung verschiedener Ansätze für Garbage-Collection-Algorithmen liefern. Nach einer kurzen Darstellung der zugrunde liegenden Problematik und deren praktische Relevanz sowie den Vor- und Nachteilen einer automatischen Speicherverwaltung gegenüber einer manuellen Speicherverwaltung werden gängige Ansätze vergleichend vorgestellt sowie Einsatz und Eignung in der Praxis beurteilt. Als Gütekriterien dienen hier beispielsweise Laufzeitbetrachtungen, Speicherbedarf und entstehende Verzögerungen im Programmablauf, die für ausgewählte Ansätze besonders detailliert untersucht werden.

Weiter wird eine Anwendung entworfen, mit der die Arbeitsweise der diskutierten Garbage-Collection-Ansätze visualisiert werden kann. Dazu gehört eine angemessene Visualisierung eines beschränkten Speicherbereichs, etwa durch eine optische Unterscheidbarkeit belegter Blöcke, sowie der einzelnen Arbeitsphasen, die eine Garbage Collection ausführt. Dabei sollen auch unterschiedliche Szenarien auswählbar sein, etwa verschiedene Speicherfüllstände und eine variable Anzahl bzw. Größe von Objekten, die im Speicher hinterlegt sind.

Am Ende nochmal schauen, ob das wirklich so ist :D

## Abstract

Englisch einfügen.



# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>1</b>
1.1	Terminologie . . . . .	2
1.2	Problemstellung . . . . .	4
<b>I</b>	<b>Algorithmen und Ansätze</b>	<b>9</b>
<b>2</b>	<b>Mark and Sweep</b>	<b>11</b>
2.1	Naives Mark and Sweep . . . . .	11
<b>II</b>	<b>Entwurf und Realisierung eines Garbage-Collection-Simulators</b>	<b>15</b>
<b>3</b>	<b>Modellierung</b>	<b>17</b>
	<b>Anhang</b>	<b>19</b>
<b>A</b>	<b>Test</b>	<b>21</b>
	<b>Literatur</b>	<b>23</b>
	<b>Abbildungsverzeichnis</b>	<b>25</b>
	<b>Tabellenverzeichnis</b>	<b>27</b>
	<b>Algorithmenverzeichnis</b>	<b>29</b>
	<b>Eigenständigkeitserklärung</b>	<b>31</b>



# Einleitung

Die Möglichkeiten einer dynamischen Speicherverwaltung haben sich in den meisten modernen Programmiersprachen etabliert. Die Vorteile, einen Teil des dynamischen Speichers – oft auch als *Heap* bezeichnet – zur Laufzeit eines Programms anfordern zu können, sind unbestreitbar: Speicherbereiche, die zum Heap gehören, dienen als Ablagemöglichkeit für Unterprogramme jenseits ihrer eigenen *Stacks*, sodass ihre Inhalte nach Terminierung erhalten und für weitere Unterprogramme zugänglich bleiben. Die Größe des angeforderten Speichers muss dabei nicht zur Compilezeit bekannt sein, was die Realisierung dynamischer Datenstrukturen ermöglicht und die Überschreitung hartkodierter Speicherbereiche vermeidet.

Für die konkrete Verwendung einer dynamischen Speicherverwaltung sind grundsätzlich zwei diametrale Ansätze denkbar: Zum einen kann die Verantwortung für den korrekten Umgang mit dynamisch angefordertem Speicher gänzlich der Entwicklerin übertragen werden. Dies ist in der Regel mit zusätzlichem Aufwand verbunden (vgl. [Wil92, S. 1f]): Speicheradressen müssen manuell verwaltet werden, Anweisungen zur Anforderung und Freigabe von Speicher müssen in den eigentlichen Code integriert werden und entsprechende Ausnahmefälle bei Fehlschlägen müssen ordnungsgemäß abgefangen werden. Neben einer komplexer werdenden Codestruktur führt dies zu weiteren Fehlerquellen: Die Freigabe noch benötigten Speichers führt zu so genannten *hängenden Zeigern* (engl. *dangling pointer*) – Referenzen, die *ins Leere zeigen* und in der Folge bestenfalls zu Programmabstürzen, schlimmstenfalls aber zu unerwartetem Verhalten und Datenverlust führen können. Nicht freigegebener, aber nicht mehr benötigter Speicher kann wiederum zu *Speicherlecks* (engl. *memory leaks*) und – bei hinreichend langer Laufzeit des Programms – zu einer Ausschöpfung des Speichers führen. *Double frees*, bei denen Speicherbereiche doppelt freigegeben werden, sind eine weitere Ursache für unerwünschtes Programmverhalten. Während die Anforderung von Speicher in der Regel unproblematisch ist, ist die Frage, wann und an welcher Stelle angeforderter Speicher wieder freigegeben werden kann, deutlich komplizierter, und fehlerhafte Verwendungen werden gegebenenfalls erst bei langfristiger Ausführung des Programms bemerkt.

Zum anderen existiert zur Vermeidung eben jener Schwierigkeiten der Ansatz, dem Compiler und der Laufzeitumgebung die adäquate Freigabe nicht mehr benötigten Speichers zu überlassen. Zuständig hierfür ist dann ein Mechanismus, der gemeinhin

als **Garbage Collection** (engl. für *Abfallentsorgung*) bezeichnet wird. Eine Garbage Collection führt automatisch zu bestimmten Zeitpunkten – etwa regelmäßig oder wenn akuter Speichermangel besteht – eine Bereinigung des Speichers durch und gibt nicht mehr benötigte Speicherbereiche frei, ohne dass der Entwickler entsprechende Routinen in sein Programm integrieren muss. Nichtsdestoweniger wird dieser Komfortgewinn nicht ohne Nachteile erworben: Wie jede Programmanweisung besitzt auch eine Garbage Collection einen gewissen Bedarf an Rechenzeit und Ressourcen, der sich negativ auf die Performance der eigentlichen Anwendung auswirken kann. Vor allem in Anwendungen, die einen hohen Durchsatz erreichen wollen oder in denen Deadlines um jeden Preis eingehalten werden müssen, spielt die Auswahl eines geeigneten Garbage-Collection-Algorithmus eine signifikante Rolle.

In dieser Arbeit werden wir gängige Ansätze zur Garbage Collection vorstellen und miteinander vergleichen. Dabei soll auch ein Augenmerk auf Performance und Ressourcenbedarf gelegt sowie die Eignung in verschiedenen Anwendungsfällen beurteilt werden. Im zweiten Teil der Arbeit wird der Entwurf und die Implementation einer Anwendung beschrieben, die die diskutierten Garbage-Collection-Algorithmen grafisch visualisiert und in einem vereinfachten Speichermodell simuliert. Anhand dieser Anwendung soll die Arbeitsweise der Algorithmen veranschaulicht werden.

## 1.1 Terminologie

Bevor wir genauer darauf eingehen, was unter einer Garbage Collection verstanden wird, soll zunächst die nötige Terminologie sowie ein Speichermodell eingeführt werden, das im Fortgang dieser Arbeit benutzt wird. Dieses Speichermodell ist bewusst so abstrakt gehalten, dass es möglichst allgemeine Betrachtungen lösgelöst von gängigen Programmiersprachen, Laufzeitumgebungen und Betriebssystemen ermöglicht, auch wenn an einigen Stellen exemplarisch Bezüge zu diesen hergestellt werden. Die eingeführten Begrifflichkeiten orientieren sich stark an der Terminologie aus [JL96, Kap. 1].

### Objekt

Unter einem **Objekt** verstehen wir stets eine konkrete Instanz einer definierten Datenstruktur, beispielsweise eines struct in C oder einer Java-Klasse. Ein Objekt besitzt eine festgelegte Anzahl von **Feldern**, die jeweils einen Wert eines festgelegten Datentyps (etwa ein Integer oder eine Referenz) enthalten. Der hier verwendete Objektbegriff ist wesentlich allgemeiner gehalten als in der Objektorientierung üblich:



Auch einzelne Werte eines Basisdatentyps oder Arrays werden als Objekt aufgefasst, selbst wenn diese nicht Bestandteil eines im Programm definierten Datentyps sind.

Wir setzen ferner voraus, dass Objekte und ihre Felder *typisiert* sind. Das bedeutet, dass stets nachvollziehbar ist, aus welchen Feldern ein Objekt besteht und welchen Datentyp diese haben. Insbesondere ist unterscheidbar, ob ein Feld eines Objekts eine Referenz enthält oder nicht. Weiter nehmen wir an, dass jedes Objekt einen so genannten *Header* besitzt. Dies ist ein separates Feld, das Metainformationen aufnimmt, die für den Compiler und die Laufzeitumgebung, nicht aber aus Sicht des Entwicklers, zugänglich sind. Diverse vorgestellte Algorithmen werden diesen Bereich nutzen, um für die Speicherverwaltung relevante Informationen zu hinterlegen.

Den Zugriff auf das  $i$ -te Feld eines Objekts  $a$  notieren wir – analog zur Syntax der Programmiersprache C – mit  $a[i]$ . Ebenso bezeichnen wir mit  $\&a$  die Adresse eines Objekts oder Feldes und mit  $*p$  die Dereferenzierung eines Zeigers  $p$ . Mit  $\text{POINTERS}(a)$  bezeichnen wir zudem die Menge aller Felder eines Objekts  $a$ , die eine Referenz enthalten können.

## Heap

Als **Heap** bezeichnen wir denjenigen Speicherbereich, in dem zur Laufzeit eines Programms Objekte in beliebiger Reihenfolge erzeugt und freigegeben werden können. Der Heap besteht aus Blöcken einer festen Größe, auf die über eine Speicheradresse zugegriffen werden kann; ein *Block* ist dabei die kleinste zuweisbare Speichermenge und kann die Zustände *belegt* (bzw. *zugewiesen*) oder *frei* annehmen. Sofern nichts anderes vereinbart ist, gehen wir davon aus, dass der Heap ein zusammenhängender linearer Speicherbereich ist.<sup>1</sup>

Grafik zu Heap und Objekten einfügen

## Allokator, Mutator und Kollektor

Aufgabe des **Allokators**, der zur Laufzeitumgebung eines Programms gehört, ist zum einen die Zuweisung von Heapspeicher bei dynamischer Instanziierung eines neuen Objektes und zum anderen die Freigabe von Objekten. Der Allokator führt somit

<sup>1</sup>Tatsächlich ist dies eine starke Vereinfachung. In der Praxis ist der Bereich des physikalischen Speichers, der von einer Anwendung verwendet wird, häufig fragmentiert und inhomogen. Die Speicherverwaltung eines Betriebssystems bildet diesen Bereich auf einen *virtuellen Speicher* ab, der der Anwendung zu Verfügung gestellt wird und aus ihrer Sicht linear zusammenhängend ist. Für einen Überblick hierzu siehe etwa [TB14, Kap. 3.3].

Buch über die belegten und freien Blöcke des Heaps. Die genaue Realisierung dieser Mechanismen werden in dieser Arbeit weitestgehend außen vor gelassen, jedoch setzen wir in gewissen Situationen das Vorhandensein bestimmter Funktionalitäten voraus. Beispielsweise verlangen wir, dass eine Prozedur *new* zu Verfügung steht, die bei der Erzeugung eines neuen Objekts Speicher reserviert und die entsprechende Speicheradresse zurückgibt. Die Funktionsweise von *new* kann dabei vom verwendeten Garbage-Collection-Algorithmus abhängen (siehe Algorithmus 1.1).

---

**Algorithmus 1.1** Methode *new* zur Erzeugung eines neuen Objekts. Die Garbage Collection wird hier bei Bedarf ausgelöst, wenn nicht genügend freier Speicher verfügbar ist.

---

```
1: new():  
2:   adr ← allocate()           ▷ Versuche Zuweisung von Speicher  
3:   if adr = null              ▷ Nicht genügend freier Speicher  
4:     collectGarbage()         ▷ Aufruf der Garbage Collection  
5:     adr ← allocate()         ▷ Neuer Versuch  
6:     if adr = null  
7:       error("Nicht genügend Speicher")  
8:   return adr
```

---

Nach Dijkstra et al. besteht ein Programm zudem aus zwei funktional unterscheidbaren Bestandteilen [Dij+78, S. 967]: Der **Mutator** ist derjenige Thread (bzw. eine Menge von Threads), die den eigentlichen Programmcode ausführen. Für uns sind dabei vor allem Programmanweisungen von Bedeutung, die in Feldern von Objekten vorhandene Referenzen manipulieren und somit ursächlich für die Entstehung von nicht mehr benötigten Objekten sind. Im Gegensatz dazu ist es die Aufgabe des **Kollektors**, die nicht mehr benötigten Objekte zu identifizieren und ihre Freigabe zu veranlassen. Der Kollektor ist demnach derjenige Thread (bzw. eine Menge von Threads), die einen Garbage-Collection-Algorithmus ausführen.

## 1.2 Problemstellung

Nachdem die nötigen Grundbegriffe eingeführt wurden, können wir nun definieren, was wir unter einer Garbage Collection verstehen. Anschließend folgt eine Spezifikation von Eigenschaften, die wir von einem Garbage-Collection-Algorithmus fordern.

**Definition 1.1** (Garbage Collection):

Eine Garbage Collection ist ein Algorithmus zur automatischen Wiederverwendung bereits genutzten Heapspeichers durch Identifikation und Freigabe von Objekten, die im weiteren Programmverlauf nicht mehr benötigt werden.

An dieser Stelle gehen wir darauf ein, was wir – im Gegensatz zu *lebendigen* Objekten – unter *nicht mehr benötigten Objekten* verstehen: Sobald der Mutator auf eine Objektinstanz im weiteren Programmverlauf nicht mehr zugreift – weder lesend, noch schreibend – ist ein Überschreiben des Objekts unproblematisch. Demzufolge darf eine Garbage Collection die Freigabe des entsprechenden Speicherbereichs veranlassen, sobald eine Stelle im Programmcode erreicht wurde, ab der der Bezeichner eines Objekts (bzw. eine Referenz auf dieses Objekt) nicht mehr verwendet wird – auch, wenn theoretisch noch darauf zugegriffen werden könnte. Allerdings ist die Frage, ob dies der Fall ist oder nicht, nicht beantwortbar:

**Satz 1.1** (Unentscheidbarkeit von Lebendigkeit):

Es existiert kein Algorithmus, der die Lebendigkeit von Objekten entscheidet.

*Beweis:* Dies ist ein Korollar aus der Unentscheidbarkeit des Halteproblems. □

evtl.  
noch  
ausfüh-  
ren?

Aus diesem Grund betrachten wir eine schwächere Eigenschaft von Objekten: die Erreichbarkeit über Referenzen. Dafür gehen wir von einer Menge **ROOTS** von **Basisobjekten** (engl. *root objects*) aus. Diese sind dadurch gekennzeichnet, dass der Mutator unmittelbaren Zugriff auf sie hat, ohne dafür zunächst ihre Adresse aus den Feldern anderer Objekte beschaffen zu müssen. Hierzu zählen zum Beispiel statische Objekte, deren Position im Speicher bereits zur Compilezeit bekannt ist, oder Objekte, die sich in *stack frames* befinden. Alle weiteren Objekte, die zur Laufzeit dynamisch erzeugt werden, gelten als erreichbar, wenn auf sie über eine Folge von Referenzen zugegriffen werden kann, wobei diese in den Feldern von Objekten gespeichert sind und die erste Referenz auf ein Basisobjekt verweist. Einfacher ausgedrückt: Ein Objekt ist erreichbar, wenn der Mutator die Möglichkeit hat, über Referenzen auf das Objekt zugreifen zu können. Formal definieren wir diese Eigenschaft wie folgt:

**Definition 1.2** (Erreichbarkeit):

Die Menge  $\mathcal{R}$  der erreichbaren Objekte ist durch endlich häufige Anwendung der folgenden beiden Schritte induktiv definiert:

- (1) Ist  $a \in \text{ROOTS}$ , so folgt  $a \in \mathcal{R}$ .
- (2) Ist  $a \in \mathcal{R}$ ,  $b$  ein weiteres Objekt und existiert ein  $i \in \mathbb{N}$  mit  $*a[i] = b$ , so folgt  $b \in \mathcal{R}$ .

Diese Definition garantiert zwar nicht, dass jedes erreichbare Objekt auch lebendig ist. Davon ausgehend, dass unerreichbare Objekte auch nicht *wiedergefunden* werden können, können wir jedoch mit Sicherheit sagen, dass unerreichbare Objekte nicht

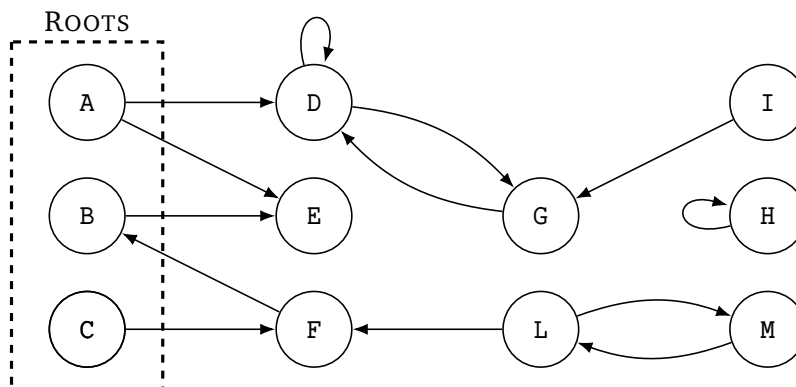
mehr verwendet werden und gefahrlos durch den Kollektor freigegeben werden dürfen.

Die Erreichbarkeit von Objekten lässt sich mithilfe eines sogenannten **Objektgraphen** visualisieren. Jedes existierende Objekt wird dabei durch einen Knoten repräsentiert. Besitzt ein Objekt  $a$  in mindestens einem seiner Felder eine Referenz auf ein weiteres Objekt  $b$ , so wird dies durch eine gerichtete Kante von  $a$  nach  $b$  dargestellt. Ein Objekt ist somit nicht erreichbar, wenn es im Objektgraphen keinen Pfad zu ihm gibt, der in einem Basisobjekt startet. Objektgraphen werden uns im Rahmen dieser Arbeit bei der Veranschaulichung der vorgestellten Algorithmen dienlich sein.

**Definition 1.3** (Objektgraph):

Ein Objektgraph  $G = (V, E)$  besteht aus einer Menge von Knoten  $V$  und einer Menge von gerichteten Kanten  $E \subseteq V \times V$ , die wie folgt definiert sind:

- (1) Ist  $a$  ein Objekt, so gilt  $a \in V$ .
- (2) Sind  $a, b \in V$  und existiert ein  $i \in \mathbb{N}$  mit  $*a[i] = b$ , so ist  $(a, b) \in E$ .



**Abbildung 1.1.:** Beispiel für einen Objektgraphen. Die Objekte A, B und C sind Basisobjekte. Die Objekte H, I, L und M sind in dieser Konstellation nicht erreichbar.

Wir können nun ein Korrektheitskriterium für Garbage-Collection-Algorithmen formulieren:

**Definition 1.4** (Korrektheit für Garbage-Collection-Algorithmen):

Ein Garbage-Collection-Algorithmus ist *korrekt*, wenn er keine lebendigen Objekte freigibt.

Gemäß Definition 1.2 ist es folglich hinreichend zu zeigen, dass nur nicht erreichbare Objekte freigegeben werden, um Korrektheit nachzuweisen.

An dieser Stelle mag man sich fragen, warum wir nicht voraussetzen, dass die Ausführung eines Garbage-Collection-Algorithmus die Freigabe *sämtlicher* nicht erreichbaren Objekte anfordert. Tatsächlich werden wir sehen, dass es aus Performancegründen vorteilhaft sein kann, nur einen Teil des nicht mehr benötigten zugewiesenen Speichers zu bereinigen, um längere Wartezeiten zu vermeiden. Ein solches Kriterium wäre daher zu restriktiv.



# Teil I

---

Algorithmen und Ansätze





# Mark and Sweep

Wir beginnen mit einer Vorstellung des ersten Garbage-Collection-Algorithmus, der auf John MCCARTHY zurückgeht [McC60, S. 191–193]. Im Rahmen eines im Jahr 1960 veröffentlichten Artikels über die Berechnung rekursiver Funktionen auf dem IBM 704 mithilfe des *LISP Programming Systems* erläutert McCarthy die Speicherung von Daten in einer Listenstruktur. Diese besteht aus Paaren, deren erster Eintrag *car* die zu speichernde Information enthält, während im zweiten Eintrag *cdr* die Registeradresse des nachfolgenden Paares zu finden ist. Register, die aktuell nicht zur Speicherung von Daten genutzt werden, befinden sich in einer *free storage list*. Bei der Anforderung von Speicher für ein zu speicherndes Datum werden Register aus dieser Liste entfernt. Durch die Manipulation der Registeradressen können Paare verwaisen, was zu Speicherlecks führt. Zur Auflösung dieser Problematik bietet LISP als erste Programmiersprache ihrer Zeit eine automatische Speicherverwaltung, die von McCarthy wie folgt grob umschrieben wird: Im Falle von Speicherknappheit wird – ausgehend von einer Menge von Basisregistern – ermittelt, welche Register über eine Folge von *cdr*-Einträgen erreichbar sind. Nicht erreichbare Register enthalten überschreibbare Inhalte, sodass diese zurück in die *free storage list* eingefügt werden können und wieder als freie Speicherplätze zu Verfügung stehen. Diese zweischrittige Vorgehensweise – das Erkennen nicht mehr benötigter Speicherbereiche und die anschließende Freigabe eben jener – bildet die Grundlage des *Mark-and-Sweep*-Algorithmus.

## 2.1 Naives Mark and Sweep

Der naive Mark-and-Sweep-Algorithmus arbeitet in zwei Schritten: Zunächst wird bestimmt, welche Objekte im Speicher unerreichbar sind, weil sie von keinem anderen erreichbaren Objekt referenziert werden. Diese Objekte können gefahrlos freigegeben werden, da auf ihre Informationen nicht mehr zugegriffen werden kann. Der zweite Schritt besteht aus einer Traversierung des gesamten Heaps. Dabei werden alle existierenden Objekte besucht und diejenigen freigegeben, die im ersten Schritt als unerreichbar identifiziert werden konnten. Die entsprechenden Speicherbereiche stehen anschließend wieder für neue Objekte zu Verfügung.

---

**Algorithmus 2.1** Naives Mark and Sweep – Markierung (vgl. [JL96, Kap. 2.2])

---

```
1: collectGarbage():  
2:   markStart()  
3:   sweepHeap()  
4:  
5: markStart():  
6:   todo  $\leftarrow \emptyset$                                 ▷ Noch abzuarbeitende Objekte  
7:   for each obj  $\in$  ROOTS                             ▷ Beginne mit Basisobjekten  
8:     if (isNotMarked(obj))  
9:       setMarked(obj)                                ▷ Objekt als erreichbar markieren  
10:      add(todo, obj)  
11:      mark()                                          ▷ Abarbeitung starten  
12:  
13: mark():  
14:   while todo  $\neq \emptyset$   
15:     obj  $\leftarrow$  remove(todo)                      ▷ Hole nächstes Objekt  
16:     for each adr  $\in$  POINTERS(obj)                ▷ Hole nächste Referenz auf Objekt  
17:       if (adr  $\neq$  null  $\wedge$  isNotMarked(*adr))  
18:         setMarked(*adr)  
19:         add(todo, *adr)
```

---

Die Markierungsphase (engl. *mark*) funktioniert wie folgt: Zunächst wird mittels der Methode *markStart* eine Menge *todo* erzeugt, die diejenigen Objekte enthält, die bereits als erreichbar erkannt wurden, aber selbst noch nicht verarbeitet wurden (Zeile 6 in Algorithmus 2.1). In diese werden alle bislang unmarkierten Basisobjekte der Menge *ROOTS* eingefügt und markiert, da sie in jedem Fall erreichbar sind (Zeile 7 bis 10). Ist ein Basisobjekt bereits markiert worden, so wurde es schon entdeckt – etwa, weil es durch ein zuvor abgearbeitetes Objekt referenziert wird. Daraus folgt, dass es ebenfalls bereits abgearbeitet wurde oder sich noch in der Menge *todo* befindet. In beiden Fällen muss es folglich nicht erneut zu *todo* hinzugefügt werden.

Bereits nach dem Hinzufügen des ersten Basisobjekts wird die Methode *mark* aufgerufen, welche die *todo*-Menge abarbeitet. Für jedes Objekt in *todo* werden diejenigen Felder betrachtet, die eine Referenz auf ein Objekt enthalten (Zeile 15 und 16). Wenn dieses Objekt noch nicht markiert wurde, wird es in diesem Augenblick zum ersten Mal entdeckt. Da es somit erreichbar ist, kann es markiert und zu *todo* hinzugefügt werden, um zu einem späteren Zeitpunkt abgearbeitet zu werden (Zeile 17 und 18). Verweist die Referenz hingegen auf ein Objekt, das bereits markiert wurde, wurde dieses schon zuvor entdeckt. Auch hier ist ein erneutes Hinzufügen zu *todo* überflüssig. Sobald *todo* leer ist, erfolgt die Rückkehr zur Methode *markStart*, sodass ggfs. das nächste Basisobjekt abgearbeitet wird.

Kleines Beispiel hier, großes in den Anhang?

Es ist wesentlich, dass Objekte bereits markiert werden, wenn sie der Menge `todo` hinzugefügt werden, und nicht etwa, nachdem sie abgearbeitet wurden (Zeile 9 und 10 bzw. 18 und 19). Andernfalls besteht bei zyklischen Referenzen die Gefahr einer Endlosschleife, da unmarkierte Objekte mehrfach hinzugefügt würden. Präziser können wir festhalten, dass `todo` zu jedem Zeitpunkt ausschließlich bereits markierte Objekte enthält. Da keine Objekte hinzugefügt werden, die bereits markiert wurden (Zeile 8 und 16), wird kein Objekt doppelt verarbeitet. Da zudem mit jeder Iteration der **while**-Schleife mindestens ein Objekt aus `todo` entfernt wird (Zeile 15), die Anzahl aller Objekte endlich ist und wir voraussetzen, dass während der Ausführung des Garbage Collectors keine neuen Objekte entstehen, wird sowohl die **while**-Schleife, als auch die **for each**-Schleife nach endlich vielen Schritten terminieren.

Anstatt die Abarbeitung der `todo`-Menge zu beginnen, sobald das erste Basisobjekt erfasst wurde, können statt dessen auch zunächst alle Basisobjekte zu `todo` hinzugefügt und die Methode *mark* im Anschluss aufgerufen werden. Je nachdem, wie `todo` in der Praxis realisiert wird – zum Beispiel in Form eines Stacks – kann damit die Traversierung der Objekte beeinflusst werden. Dies kann einen erheblichen Einfluss auf die Performanz der Markierungsphase haben, wenn Caching-Effekte eine Rolle spielen.

---

**Algorithmus 2.2** Naives Mark and Sweep – Bereinigung (vgl. [JL96, Kap. 2.2])

---

```
1: sweep():  
2:   pos ← nextObject(HEAP_START)  
3:   while pos ≠ null  
4:     if isMarked(*pos)  
5:       unsetMarked(*pos)  
6:     else free(pos)  
7:     pos ← nextObject(pos)
```

---

evtl. später  
genauer  
drauf  
eingehen

Die Bereinigungsphase (engl. *sweep*) beginnt unmittelbar nach der Markierungsphase durch Aufruf der Methode *sweep*. Die Variable `pos` wird mit der Speicheradresse initialisiert, an der sich das erste Objekt im Heap befindet. Wir gehen davon aus, dass eine Methode *nextObject* zu Verfügung steht, die anhand einer übergebenen Speicheradresse die Adresse des nachfolgenden Objektes oder `null` zurückgibt, wenn dieses nicht existiert. Dadurch wird der Heap linear traversiert; nicht markierte Objekte werden freigegeben, während die Markierung erreichbarer Objekte zurückgesetzt wird.

Wir halten zunächst fest, dass der Mark-and-Sweep-Algorithmus in seiner Gänze terminiert und korrekt ist, sofern während der Garbage Collection das laufende Programm angehalten wird:

**Satz 2.1:**

Der Mark-and-Sweep-Algorithmus terminiert und ist korrekt, wenn der Mutator während der Arbeit des Kollektors angehalten wird.

*Beweis:* Wie oben erläutert, terminiert die Markierungsphase in jedem Fall, da bei angehaltenem Mutator keine neuen Objekte erstellt werden. Gleiches gilt für die Bereinigungsphase, in der alle Objekte des Heaps in endlicher Zeit besucht werden.

Korrektheit

□

Die Bedingung, dass der Mutator während des Markierens pausiert wird, ist tatsächlich notwendig, um vermeiden, dass fälschlicherweise keine erreichbaren Objekte entfernt werden, wie folgendes Beispiel zeigt (vgl. [Dij+78, S. 969]): Betrachten wir etwa die Situation, dass zwei Basisobjekte  $A$  und  $B$  alternierend auf ein Objekt  $C$  verweisen, das ausschließlich über  $A$  oder  $B$  erreichbar ist. Während der Kollektor aktiv ist, führe der Mutator folgenden Code aus:

kleine  
Grafik  
einfügen

```
1: B.ref ← &C
2: A.ref ← null
3: A.ref ← &C
4: B.ref ← null
```

Es könnte passieren, dass der Kollektor gerade Objekt  $A$  abarbeitet, unmittelbar nachdem Zeile 2 ausgeführt wurde. Es wird dann keine Referenz auf Objekt  $C$  vorgefunden. Wenn der Kollektor nun Objekt  $B$  betrachtet, nachdem bereits Zeile 4 abgearbeitet wurde, wird Objekt  $C$  weiterhin nicht entdeckt. Insgesamt wird Objekt  $C$  somit nicht markiert, obwohl es erreichbar ist. In der Folge würde  $C$  irrtümlich freigegeben werden, sodass im schlimmsten Fall ein hängender Zeiger entsteht oder sogar Datenverlust verursacht wird – der Algorithmus arbeitet also nicht korrekt.

Algorithmen, die zur Vermeidung von *race conditions* zwischen Kollektor und Mutator die Arbeit des letzteren unterbrechen, werden auch als *Stop-the-World-Algorithmen* bezeichnet.

Markierungsmöglichkeiten (Tricolor, Bitmapping); Lazy Sweeping

# Teil II

---

Entwurf und Realisierung eines  
Garbage-Collection-Simulators



# Modellierung

3

Designentscheidungen





# Anhang

---



Test

A

blablubb



# Literatur

- [Dij+78] Edsger W. Dijkstra, Leslie Lamport, A. J. Martin, C. S. Scholten und E. F. M. Steffens. „On-the-fly Garbage Collection: An Exercise in Cooperation“. In: *Communications of the ACM* 21.11 (1978), S. 966–975 (zitiert auf den Seiten 4, 14).
- [JL96] Richard Jones und Rafael Lins. *Garbage Collection: Algorithms for Automatic Dynamic Memory Management*. Chichester: John Wiley & Sons, 1996 (zitiert auf den Seiten 2, 12, 13).
- [McC60] John McCarthy. „Recursive Functions of Symbolic Expressions and Their Computation by Machine, Part I“. In: *Communications of the ACM* 3.4 (1960), S. 184–195 (zitiert auf Seite 11).
- [TB14] Andrew S. Tanenbaum und Herbert Bos. *Modern Operating Systems*. Pearson, 2014 (zitiert auf Seite 3).
- [Wil92] Paul R. Wilson. „Uniprocessor Garbage Collection Techniques“. In: *IWMM '92* (1992), S. 1–42 (zitiert auf Seite 1).

Diese Masterarbeit wurde mit  $\text{\LaTeX}$  unter Verwendung der Vorlage *Clean Thesis* von Ricardo Langner gesetzt. Für mehr Informationen siehe <http://cleanthesis.der-ric.de/>.



# Abbildungsverzeichnis

1.1	Beispiel für einen Objektgraphen . . . . .	6
-----	--	---





## Tabellenverzeichnis



# Algorithmenverzeichnis

1.1	Methode <i>new</i> zur Erzeugung eines neuen Objekts . . . . .	4
2.1	Naives Mark and Sweep – Markierung . . . . .	12
2.2	Naives Mark and Sweep – Bereinigung . . . . .	13



# Eigenständigkeitserklärung

Hiermit versichere ich, dass die vorliegende Masterarbeit *Titel der Masterarbeit* selbstständig verfasst worden ist, dass keine anderen Quellen und Hilfsmittel als die angegebenen benutzt worden sind und dass die Stellen der Arbeit, die anderen Werken – auch elektronischen Medien – dem Wortlaut oder Sinn nach entnommen wurden, auf jeden Fall unter Angabe der Quelle als Entlehnung kenntlich gemacht worden sind.

---

(Ort, Datum)

---

(Unterschrift)