Überblick

- Adressraum
  - Physikalischer Adressraum
  - Logischer Adressraum
  - Virtueller Adressraum
  - Zusammenfassung
- Arbeitsspeicher
  - Speicherzuteilung
  - Platzierungsstrategie
  - Ladestrategie
  - Ersetzungsstrategie
  - Zusammenfassung

Verwaltung des Arbeitsspeichers: Fragmente

Fest abgesteckte oder ausdehn-/zusammenziehbare Gebiete für jedes Programm

statisch allen Programmen inkl. dem Betriebssystem sind Arbeitsspeichergebiete maximaler, fester Größe zugewiesen

- innerhalb der Gebiete ist Speicher dynamisch zuteilbar
- Gefahr von Leistungsbegrenzung/-verluste, z.B.:
  - Brache eines Gebiets ist in anderen Gebieten nicht nutzbar
  - kleine E/A-Bandbreite mangels Puffer im Gebiet des BS
  - erhöhte Wartezeit von Prozessen wegen zu kleinen Puffern

dynamisch das Betriebssystem ermittelt freie Arbeitsspeicherfragmente angeforderter Größe und teilt diese den Programmen zu

- Zusammenspiel Laufzeit- und Betriebssystem (S. V-22)
  - d.h., von `malloc(3)` und z.B. `brk(2)`

☞ die Zuteilungseinheiten können in beiden Fällen gleich ausgelegt sein

---

Zuteilungseinheiten und Verschnitt

Vielfaches von Bytes oder Seitenrahmen

Aufbau und Struktur der jeweils zugeteilten Arbeitsspeicherfragmente unterscheidet sich je nach Adressraumausprägung (S. IX-9)

Seitennummerierung Fragment ↦ Vielfaches von Seitenrahmen

- ggf. wird mehr Speicher als benötigt zugeteilt
- interne Fragmentierung des Seitenrahmens

Segmentierung Fragment ↦ Vielfaches von Bytes (Segment)

- ggf. ist ein passendes Stück nicht verfügbar
- externe Fragmentierung des Arbeitsspeichers

Verschnitt (als Folge in/externer Fragementierung) zu optimieren, ist eine der zentralen Aufgaben der Speicherverwaltung

anfallender Rest bei der Speicherzuteilung allgemein

- „Abfall“ im Falle interner Fragmentierung
- „Hohlräume“ im Falle externer Fragmentierung

Politiken bei der Speicherzuteilung

Wohin, wann und welches Opfer. . .

Platzierungsstrategie (engl. *placement policy*) obligatorisch

- wohin ist ein Fragment abzulegen?
  - wo der Verschnitt am kleinsten/größten ist
  - egal, weil Verschnitt zweitrangig ist

Ladestrategie (engl. *fetch policy*) optional: dyn. Binden, VM

- wann ist ein Fragment zu laden?
  - auf Anforderung oder im Voraus

Ersetzungsstrategie (engl. *replacement policy*) optional: VM

- welches Fragment ist ggf. zu verdrängen?
  - das älteste, am seltensten genutzte
  - das am längsten ungenutzte

VM Abk. für engl. *virtual memory*, d.h. virtueller Speicher

Freispeicherorganisation

Verwaltung der „Hohlräume" im Arbeitsspeicher

Bitkarte (engl. *bit map*) von Fragmenten fester Größe
- eignet sich für seitennummerierte Adressräume
- grobkörnige Vergabe auf Seitenrahmenbasis
- alle freien Fragmente sind gleich gut ✓

verkettete Liste (engl. *free list*) von Fragmenten variabler Größe
- ist typisch für segmentierte Adressräume
- feinkörnige Vergabe auf Segmentbasis
- nicht alle freien Fragmente sind gleich gut ?

Freispeicher erscheint als „Hohlräume" (auch "Löcher" genannt) im RAM, die mit Programmtext/-daten auffüllbar sind

- als Bitkarte/verk. Liste implementierte Löcherliste (engl. *hole list*)

Freispeicher(bit)karte

Erfassung freien Speichers fester Größe

Fragmenten des Arbeitsspeichers ist (mind.) ein Zustand zugeordnet, der durch einen Bitwert repräsentiert wird: $0 \mapsto$ belegt, $1 \mapsto$ frei

- Suche, Belegung und Freigabe $\rightsquigarrow$ Operationen zur Bitverarbeitung

Anforderungen von K Bytes zu erfüllen bedeutet, M Zuteilungseinheiten in der Bitkarte zu suchen, deren Zustand „frei" anzeigt:

$$M = \frac{K + sizeof(unit) - 1}{sizeof(unit)}$$

- mit *unit* definiert als $char[N]$, d.h. allgemein ein Bytefeld darstellend
  - $N = 1$ im Falle segmentierter Adressräume
  - $N = sizeof(page)$ im Falle seitennummerierter Adressräume

☞ Abfall $M * sizeof(unit) - K$ ist nur möglich für $sizeof(unit) > 1$

Freispeicher(bit)karte (Forts.)

Umfang hängt ab von der Größe der Zuteilungseinheiten

Erfassung freier Fragmente beansprucht mehr oder weniger viel Speicher:
- z.B. ein System mit 1 GB Hauptspeicher und 4 KB Seitengröße
- die dazu passende Bitkarte hat eine Größe von 32 KB:

$$\begin{aligned} sizeof(bit\ map) &= 1\,\text{GB} \div 4\,\text{KB} \div 8\,\text{Bits} \\ &= 2^{30} \div 2^{12} \div 2^{3} = 2^{15}\,\text{Bytes} \end{aligned}$$

- der Bitkartenumfang variiert mit der Seiten(rahmen)größe
  - gleich gr. Speicher $\rightsquigarrow$ ungleich gr. Gemeinkosten (engl. *overhead*)
- die MMU unterstützt ggf. eine Abstimmung (engl. *tuning*)
  - durch einstell- bzw. programmierbare Seiten(rahmen)größen

☞ je feinkörniger die Speicherzuteilung, desto größer die Bitkarte

---

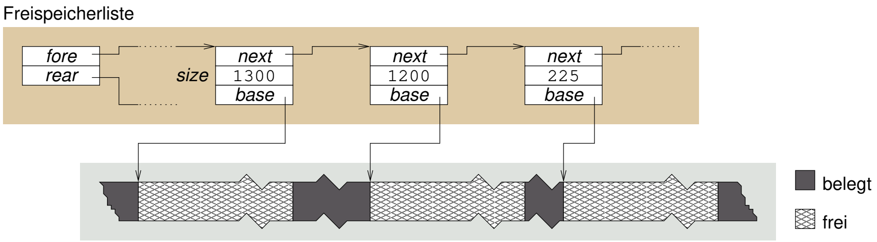
Freispeicherliste

Erfassung freien Speichers variabler Größe

Löcherliste (engl. *hole list*) führt Buch über freie Speicherbereiche
- ein Listenelement hält Anfangsadresse und Länge eines Bereichs
  - d.h., es erfasst genau ein freies Fragment
- für die Liste ergeben sich zwei grundsätzliche Repräsentationsformen:
  1. Liste und Löcher sind voneinander getrennt
     - die Listenelemente sind Löcherdeskriptoren, sie belegen Betriebsmittel
     - Löcher haben eine beliebige Größe N, $N > 0$
  2. Liste und Löcher sind miteinander vereint
     - die Listenelemente sind die Löcher, sie belegen keine Betriebsmittel
     - Löcher haben eine Mindestgröße N, $N \geq sizeof(list\ element)$
- strategische Überlegungen bestimmen die Art der Listenverwaltung

Freispeicherliste (Forts.)

Listenelemente als Löcherdeskriptoren

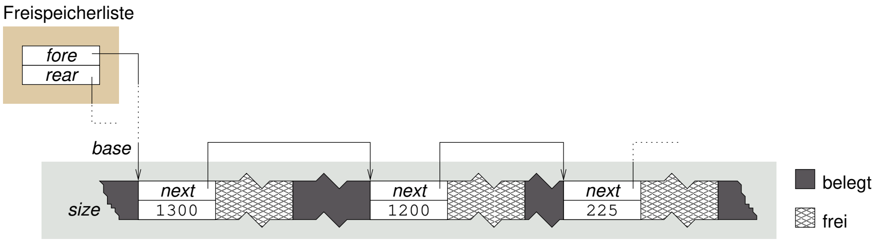


- die Liste und der Listenkopf liegen im Betriebssystemadressraum
  - *fore*, *rear* und *next* sind logische/virtuelle Adressen
  - *size* ist die Größe des Lochs, Vielfaches von *sizeof*(*unit*) (S. IX-30)
  - *base* ist die physikalische Adresse des freien Fragments
- Listenmanipulationen laufen innerhalb eines log./virt. Adressraums ab

---

Freispeicherliste (Forts.)

Listenelemente als Löcher



- nur der Listenkopf liegt im Betriebssystemadressraum
  - *fore*, *rear*, *next* und *base* sind physikalische Adressen
  - *size* ist die Größe des Lochs, Vielfaches von *sizeof*(*unit*) (S. IX-30)
- Listenmanipulationen müssen ggf. Adressraumgrenzen überschreiten
  - die Listenoperationen laufen im Betriebssystemadressraum ab
  - der Betriebssystemadressraum ist ein logischer/virtueller Adressraum
  - die Liste ist im physikalischen Adressraum ⇝ Adressraumumschaltung

---

Zuteilungsverfahren

Löcher der Größe nach sortieren

best-fit verwaltet Löcher nach aufsteigenden Größen
- Ziel ist es, den Verschnitt zu minimieren
  - d.h., das kleinste passende Loch zu suchen
- erzeugt kl. Löcher am Anfang, erhält gr. Löcher am Ende
  - hinterlässt eher kleine Löcher, bei steigendem Suchaufwand

worst-fit verwaltet Löcher nach absteigenden Größen
- Ziel ist es, den Suchaufwand zu minimieren
  - ist das erste Loch zu klein, sind es alle anderen auch
- zerstört gr. Löcher am Anfang, erzeugt kl. Löcher am Ende
  - hinterlässt eher große Löcher, bei konstantem Suchaufwand

Ist die angeforderte Größe kleiner als das gefundene Loch, fällt Verschnitt an, der als verbleibendes Loch in die Liste neu einsortiert werden muss:
- d.h., die Freispeicherliste ist ggf. zweimal zu durchlaufen

---

Zuteilungsverfahren (Forts.)

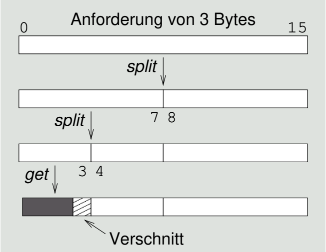
Löcher der Größe (2er-Potenz) nach sortieren

buddy (Kamerad, Kumpel) verwaltet Löcher nach aufsteigenden Größen
- das kleinste passende Loch $buddy_i$ der Größe 2^i suchen
  - i ist Index in eine Tabelle von Adressen auf Löcher der Größe 2^i
- $buddy_i$ entsteht durch (sukzessive) Splittung von $buddy_{j,j>i}$:
  - $2^n = 2 \times 2^{n-1}$
  - zwei gleichgroße Blöcke, die *Buddy* des jeweils anderen sind
- der ggf. anfallende Verschnitt kann beträchtlich sein
  - schlimmstenfalls $2^i - 1$ bei $2^i + 1$ angeforderten Einheiten
- ein Kompromiss zwischen *best-fit* und *worst-fit*
  - vergleichsweise geringer Such- und Aufsplittungsaufwand
  - passt gut zum Laufzeitsystem, das in 2er-Potenzen anfordert

Jeder Rest ist als Summe freier *Buddies* darstellbar, wie auch jede Dezimalzahl als Summe von 2er-Potenzen.

Zuteilungsverfahren (Forts.)

Sukzessive Aufsplittung bei *Buddy*



1. Block 2^4 teilen: $3 < 2^4/2$
2. Block 2^3 teilen: $3 < 2^3/2$
3. Block 2^2 vergeben: $3 \geq 2^2/2$
    - Verschnitt von $2^2 - 3 = 1$ Byte

Ob der Verschnitt als interne Fragmentierung zu verbuchen ist, hängt von der MMU ab.

Verschmelzung bei Speicherfreigabe wird zum „Kinderspiel"...

- zwei freie Blöcke können verschmolzen werden, wenn sie *Buddies* sind
    - die Adressen von *buddies* unterscheiden sich nur in einer Bitposition
- zwei Blöcke der Größe 2^i sind genau dann *Buddies*, wenn sich ihre Adressen in Bitposition i unterscheiden

---

Zuteilungsverfahren (Forts.)

Löcher der Adresse nach sortieren

first-fit verwaltet Löcher nach aufsteigenden Adressen

- Ziel ist es, den Verwaltungsaufwand zu minimieren
    - invariante Adressen sind das Sortierkriterium
    - die Liste ist bei anfallendem Rest nicht umzusortieren
- erzeugt kl. Löcher vorne, erhält gr. Löcher am Ende
    - hinterlässt eher kl. Löcher, bei steigendem Suchaufwand

next-fit reihum (engl. *round-robin*) Variante von *first-fit*

- Ziel ist es, den Suchaufwand zu minimieren
    - Suche beginnt immer beim zuletzt zugeteiltem Loch
- nähert sich einer Verteilung von „gleichgroßen Löchern"
    - als Folge nimmt der Suchaufwand ab

Ist die angeforderte Größe kleiner als das gefundene Loch, fällt Verschnitt an, der jedoch nicht als Restloch in die Liste einsortiert werden muss:

- d.h., die Freispeicherliste ist nur einmal zu durchlaufen

Verschmelzung

Vereinigung eines Lochs mit angrenzenden Löchern

Verschmelzung von Löchern produziert ein großes Loch, die Maßnahme...

- beschleunigt die Speicherzuteilung, verringert externe Fragmentierung
- erfolgt bei Speicherfreigabe oder scheiternder Speichervergabe

Löchervereinigung sieht sich mit vier Situationen konfrontiert, je nach dem, welche relative Lage ein Loch im Arbeitsspeicher hat:

1. zw. zwei zugeteilten Bereichen	▶ keine Vereinigung möglich
2. direkt nach einem Loch	▶ Vereinigung mit Vorgänger
3. direkt vor einem Loch	▶ Vereinigung mit Nachfolger
4. zwischen zwei Löchern	▶ Kombination von 2. und 3.

☞ der Aufwand variiert z.T. sehr stark mit dem Zuteilungsverfahren

---

Verschmelzung vs. Zuteilungsverfahren

Aufwand ist klein bei *buddy*, mittel bei *first/next-fit*, groß bei *best/worst-fit*

buddy anhand eines Bits der Adresse des zu verschmelzenden Lochs lässt sich leicht feststellen, ob sein *Buddy* bereits als Loch in der Tabelle verzeichnet ist

first/next-fit beim Durchlaufen der Freispeicherliste (bei Freigabe) wird jeder Eintrag daraufhin überprüft, ob...

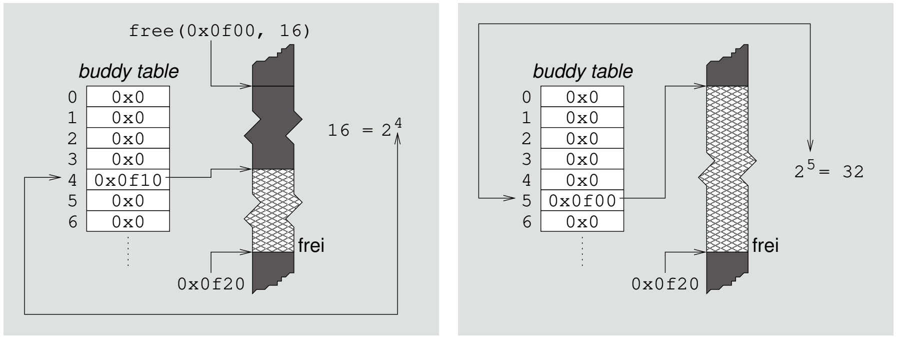
- Adresse plus Größe eines Eintrags gleich der Adresse des zu verschmelzenden Lochs ist $\rightsquigarrow$ 2.
- Adresse plus Größe eines zu verschmelzenden Lochs der Adresse eines Eintrags entspricht $\rightsquigarrow$ 3.

best/worst-fit ähnlich wie bei *first/next-fit*, jedoch kann im Gegensatz dazu nicht davon ausgegangen werden, dass bei einem angrenzenden Loch das Vorgänger- bzw. Nachfolgerelement in der Liste das ggf. andere angrenzende Loch sein muss

- es muss weitergesucht werden...

Verschmelzung — *buddy*

Zwei Blöcke 2^i sind *Buddies*, wenn sich ihre Adressen in Bitposition i unterscheiden

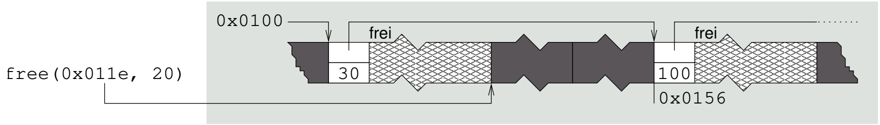


$$\begin{aligned} 0f00_{16} &= 0000\,1111\,0000\,0000_2 \\ 0f10_{16} &= 0000\,1111\,0001\,0000_2 \\ 16_{10} &= 0000\,0000\,0001\,0000_2 \end{aligned}$$

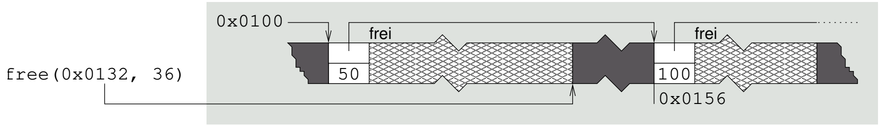
$$\begin{aligned} 0f00_{16} &= 0000\,1111\,0000\,0000_2 \\ 0f20_{16} &= 0000\,1111\,0010\,0000_2 \\ 32_{10} &= 0000\,0000\,0010\,0000_2 \end{aligned}$$

Verschmelzung — *first/next-fit*

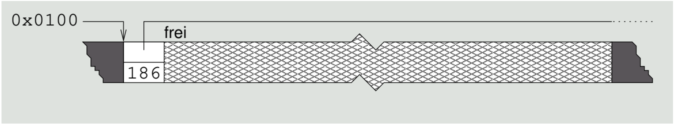
Freizugebender Block ist Nachfolger und/oder Vorgänger



- das alte 30 Byte große Loch kann um 20 Bytes vergößert werden



1. das alte 50 Byte große Loch kann um 36 Bytes vergößert werden
2. das neue 86 Byte große Loch kann um 100 Bytes vergößert werden



Fragmentierung

Abfall eines zugeteilten Bereichs oder Hohlräume im Arbeitsspeicher

(lat.) Bruchstückbildung; Zerstückelung des Speichers in immer kleinere, verstreut vorliegende Bruchstücke

intern bei seitennummerierten Adressräumen ⇝ Verschwendung
- Speicher wird in Einheiten gleicher, fester Größe vergeben
  - eine angeforderte Größe muss kein Seitenvielfaches sein
  - am Seiten(rahmen)ende kann ein Bruchstück entstehen
- der „lokale Verschnitt“ ist nutzbar, dürfte aber nicht sein

extern bei segmentierten Adressräumen ⇝ Verlust
- Speicher wird in Einheiten variabler Größe vergeben
  - eine linear zusammenhängende Bytefolge passender Länge
  - anhaltender Betrieb produziert viele kleine Bruchstücke
- der „globale Verschnitt“ ist ggf. nicht mehr zuteilbar
  - Kompaktifizierung des Arbeitsspeichers schafft ggf. Abhilfe

Kompaktifzierung

Auflösung externer Fragmentierung durch Vereinigung des globalen Verschnitts

Segmente von (Bytes oder Seitenrahmen) werden so verschoben, dass am Ende ein einziges großes Loch vorhanden ist

- alle in der Freispeicherliste erfassten Löcher werden sukzessive verschmolzen, so dass schließlich nur noch ein Loch übrigbleibt
- durch Umlagerung (engl. *swapping*) kompletter Segmente bzw. Adressräume wird der Kopiervorgang „erleichtert“

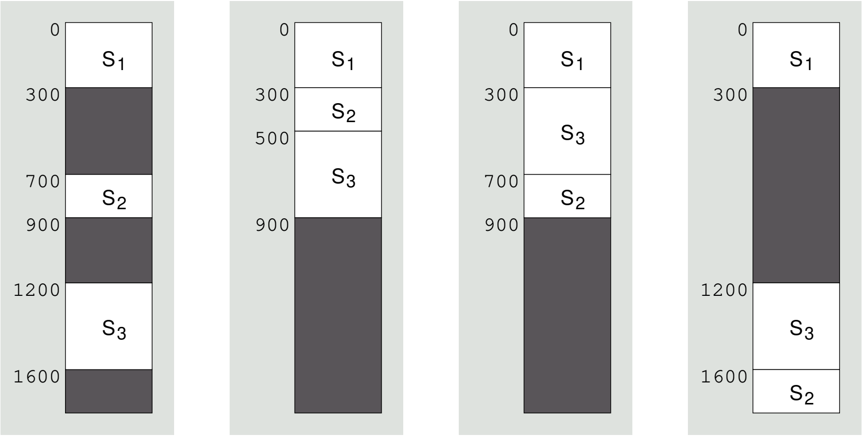
Relokation der verschobenen Segmente/Seiten(rahmen) ist erforderlich

- das Betriebssystem implementiert logische/virtuelle Adressräume oder
- der Übersetzer generiert positionsunabhängigen Programmtext

☞ je nach Fragmentierungsgrad ein komplexes Optimierungsproblem. . .

Kompaktfizierung (Forts.)

Loslegen und Aufwand riskieren oder vorher nachdenken und Aufwand einsparen. . .



Ausgangspunkt | 600 Worte bewegt | 400 Worte bewegt | 200 Worte bewegt

---

Einlagerung von Seiten/Segmenten

Spontanität oder vorauseilender Gehorsam

Einzelanforderung „*on demand*“ → *present bit* (S. IX-17)

- Seiten-/Segmentzugriff führt zum *Trap*
  - engl. *page/segment fault*
- Ergebnis der Ausnahmebehandlung ist die Einlagerung der angeforderten Einheit

Vorausladen „*anticipatory*“

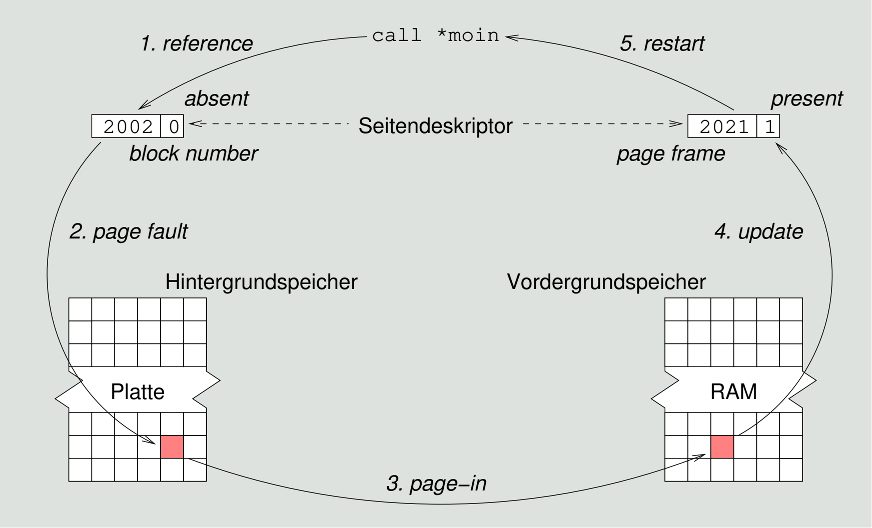
- Heuristiken liefern Hinweise über Zugriffsmuster
  - Programmlokalität, Arbeitsmenge (*working set*)
- alternativ auch als Vorabruf (engl. *prefetch*) im Zuge einer Einzelanforderung
  - z.B. zur Vermeidung von Folgefehlern (S. IX-19)

☞ ggf. fällt die Verdrängung (Ersetzung) von Seiten/Segmenten an

---

Einzelanforderung

On-demand paging — durch ein in/externes „Rufgerät“ (engl. *pager*) des Betriebssystems



Vorausladen im Zuge einer Einzelanforderung

Vorbeugung ggf. nachfolgender Seitenfehler

`call *moin` (S. IX-19)

1. den gescheiterten Befehl dekodieren, Adressierungsart feststellen
2. da der Operand die Adresse einer Zeigervariablen (`moin`) ist, den Adresswert auf Überschreitung einer Seitengrenze prüfen
3. da der Befehl die Rücksprungadresse stapeln wird, die gleiche Überprüfung mit dem Stapelzeiger durchführen
4. in der Seitentabelle die entsprechenden Deskriptoren lokalisieren und prüfen, ob die Seiten anwesend sind
   - jede abwesende Seite (*present bit* $= 0$) ist einzulagern
5. da jetzt die Zeigervariable (`moin`) vorliegt, sie dereferenzieren und ihren Wert auf Überschreitung einer Seitengrenze prüfen
   - hierzu wie bei 4. verfahren
6. den unterbrochenen Prozess den Befehl wiederholen lassen

☞ Teilemulation eines Maschinenbefehls durch das Betriebssystem