

Virtueller Speicher und Memory Management

Speicher-Paradigmen

- ▶ Programmierer
 - ▶ ein großer Adressraum
 - ▶ linear adressierbar
- ▶ Betriebssystem
 - ▶ eine Menge laufender Tasks / Prozesse
 - ▶ read-only Instruktionen
 - ▶ read-write Daten



Virtueller Speicher und Memory Management (cont.)

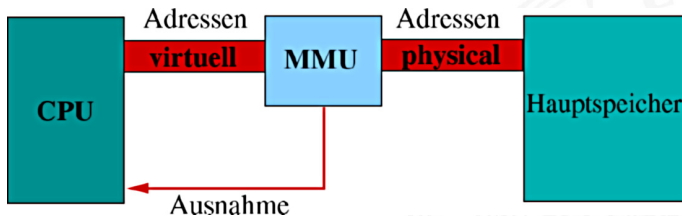
Aufgaben des Betriebssystems

- ▶ effiziente Nutzung des Speichers gewährleisten
 - ▶ Prozess benötigt oft nicht alle Teile seines Adressraums
 - ▶ Speicherbedarf aller Prozesse kann größer als der verfügbare Hauptspeicher sein
 - ⇒ nicht benötigte Teile des Adressraums auf Hintergrundspeicher auslagern
- ▶ Speicherschutz
 - ▶ Prozesse haben nur Zugriff auf eigenen Daten

Virtueller Speicher und Memory Management (cont.)

Prinzip des virtuellen Speichers

- ▶ jeder Prozess besitzt seinen eigenen virtuellen Adressraum
- ▶ MMU – **M**emory **M**anagement **U**nit



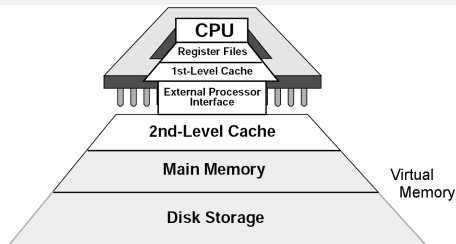
- ▶ Umsetzung von virtuellen zu physikalischen Adressen, Programm-Relokation

Virtueller Speicher und Memory Management (cont.)

- ▶ Umsetzungstabellen werden vom Betriebssystem erzeugt und aktualisiert
- ▶ wegen des Speicherbedarfs der Tabellen beziehen sich diese auf größere Speicherblöcke
- ▶ Umgesetzt wird nur die Anfangsadresse, der Offset innerhalb des Blocks bleibt unverändert
- ▶ Blöcke dieses virtuellen Adressraums können durch Betriebssystem ausgelagert werden
- ▶ Methoden zur Implementation virtuellen Speichers
 - ▶ *Segmentierung*
 - ▶ *Paging*, Speicherzuordnung durch *Seiten*
 - ▶ gemischte Verfahren (Standard bei: Desktops, Workstations...)

Virtueller Speicher und Memory Management (cont.)

- ▶ Hauptspeicher als Cache für den Plattenspeicher

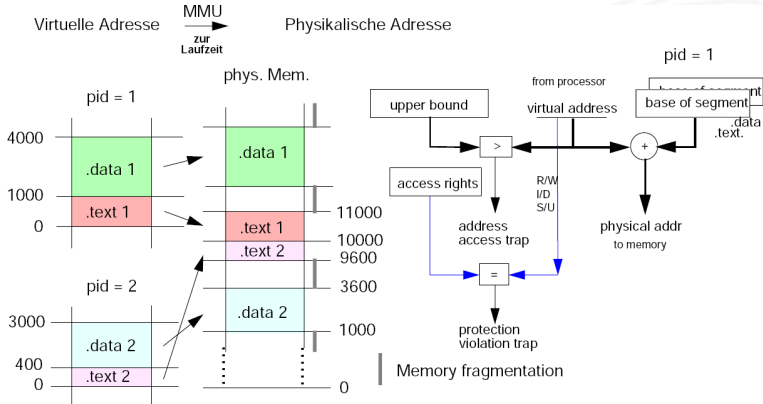


- ▶ Parameter der Speicherhierarchie

	1st-Level Cache	virtueller Speicher
Blockgröße	16-128 Byte	4-64 kByte
Hit-Dauer	1-2 Zyklen	40-100 Zyklen
Miss Penalty	8-100 Zyklen	70.000-6.000.000 Zyklen
Miss Rate	0,5-10 %	0,00001-0,001 %
Speichergröße	8-64 kByte	16-8192 MByte

Virtueller Speicher: Segmentierung

- Unterteilung des Adressraums in kontinuierliche Bereiche *variabler* Größe

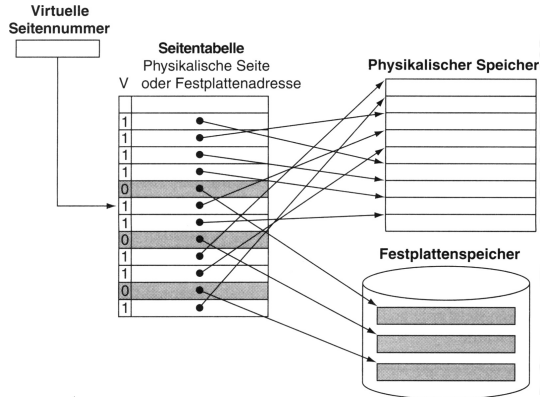


Virtueller Speicher: Segmentierung (cont.)

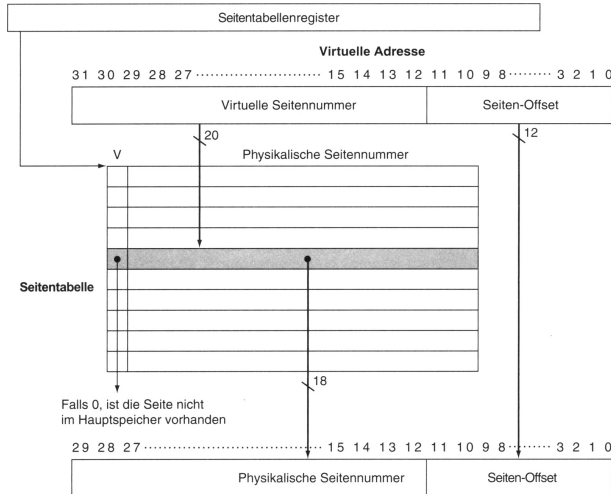
- ▶ Idee: Trennung von Instruktionen, Daten und Stack
- ⇒ Abbildung von *Programmen* in den *Hauptspeicher*
- + Inhalt der Segmente: logisch zusammengehörige Daten
- + getrennte Zugriffsrechte, Speicherschutz
- + exakte Prüfung der Segmentgrenzen
- Segmente könne sehr groß werden
- Ein- und Auslagern von Segmenten kann sehr lange dauern
- „Verschnitt“, **Memory Fragmentation**

Virtueller Speicher: Paging / Seitenadressierung

- Unterteilung des Adressraums in Blöcke *fester* Größe = Seiten
Abbildung auf Hauptspeicherblöcke = Kacheln



Virtueller Speicher: Paging / Seitenadressierung (cont.)

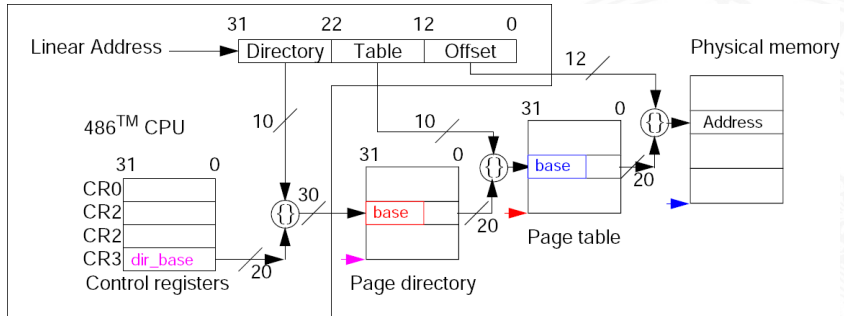


Virtueller Speicher: Paging / Seitenadressierung (cont.)

- ⇒ Abbildung von *Adressen* in den *virtuellen Speicher*
- + Programme können größer als der Hauptspeicher sein
- + Programme können an beliebige physikalischen Adressen geladen werden, unabhängig von der Aufteilung des physikalischen Speichers
- + feste Seitengröße: einfache Verwaltung in Hardware
- + Zugriffsrechte für jede Seite (read/write, User/Supervisor)
 - ▶ große Miss-Penalty (Nachladen von der Platte)
 - ⇒ Seiten sollten relativ groß sein: 4 oder 8 kByte
- Speicherplatzbedarf der Seitentabelle
 - viel virtueller Speicher, 4 kByte Seitengröße
 - ⇒ große Pagetable

Virtueller Speicher: Paging / Seitenadressierung (cont.)

- ⇒ Hash-Verfahren (*inverted page tables*)
- ⇒ mehrstufige Verfahren

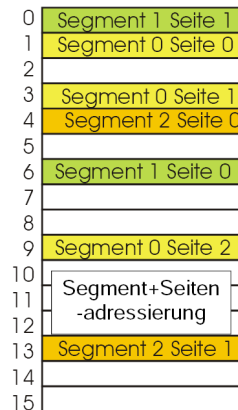
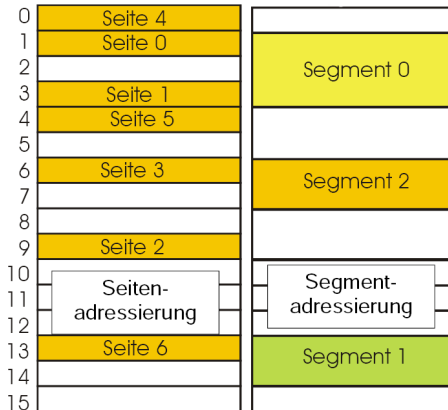


Virtueller Speicher: Paging / Seitenadressierung (cont.)

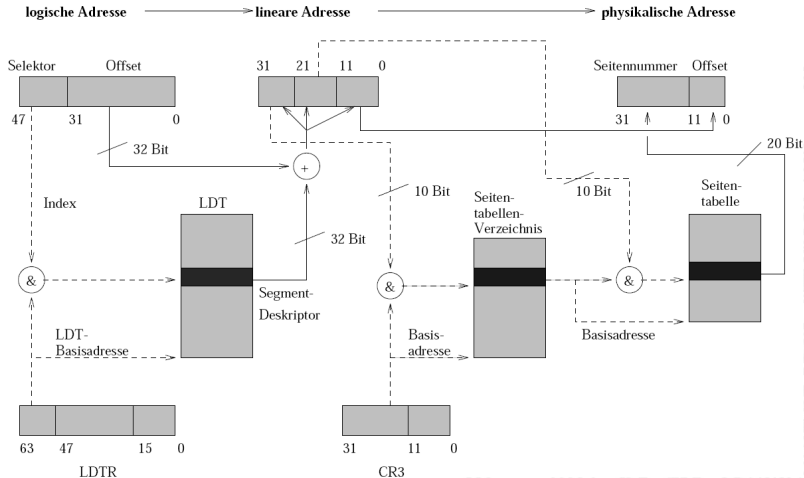
- ▶ Schreibstrategie
 - ▶ Write-Back (Write-Through wegen Plattenzugriffs zu langsam)
- ▶ Ersetzungsstrategie
 - ▶ Not recently used
 - ▶ Least recently used
 - ▶ FIFO...
- ▶ Behandlung von Seitenfehlern („*Page-Faults*“) in Software, durch Betriebssystem
 1. Umschalten auf anderen laufbereiten Prozess
 2. Daten in freie Page im Hauptspeicher laden (DMA)
 3. Interrupt wenn DMA fertig ist
 4. Interrupt-Handler: Page-Tabelle des Prozesses updaten
 - ▶ beim Zurückschalten auf den ursprünglichen Prozess sind die Daten dann vorhanden

Virtueller Speicher: Segmentierung + Paging

Gemischte Verfahren: Segmentierung und Paging (Beispiel: I386)



Virtueller Speicher: Segmentierung + Paging (cont.)



Virtueller Speicher: Segmentierung + Paging (cont.)

► Problem der Adressübersetzung

► mehrstufige Verfahren

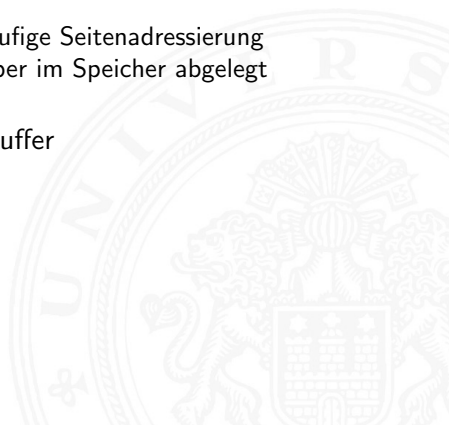
Beispiel: Segmentierung + 2-stufige Seitenadressierung

► die jeweiligen Tabellen sind selber im Speicher abgelegt

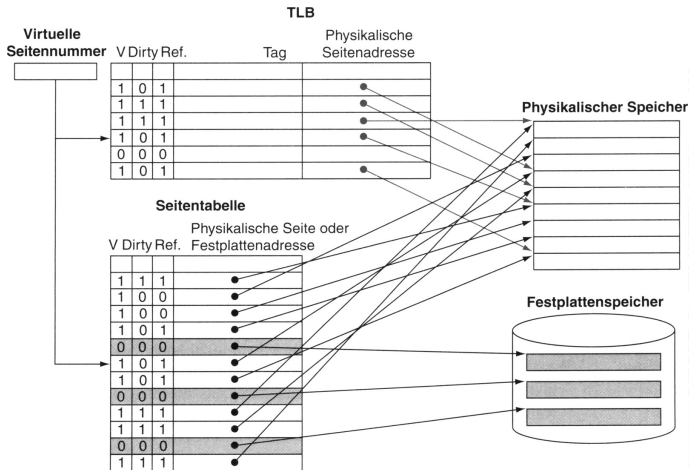
– mehrere Speicherzugriffe

⇒ TLB – **T**ranslation **L**ookaside **B**uffer

► Cache für Seitentabelle



Virtueller Speicher: Segmentierung + Paging (cont.)



Bussysteme

- ▶ Aufgaben
 - ▶ Kernkomponenten (CPU, Speicher...) miteinander verbinden
 - ▶ Verbindungen zu den Peripherie-Bausteinen
 - ▶ Verbindungen zu Systemmonitor-Komponenten
 - ▶ Verbindungen zwischen I/O-Controllern und -Geräten
 - ▶ ...
- ▶ viele unterschiedliche Typen, standardisiert mit sehr unterschiedlichen Anforderungen
 - ▶ High-Performance
 - ▶ einfaches Protokoll, billige Komponenten
 - ▶ Multi-Master-Fähigkeit, zentrale oder dezentrale Arbitrierung
 - ▶ Echtzeitfähigkeit, Daten-Streaming

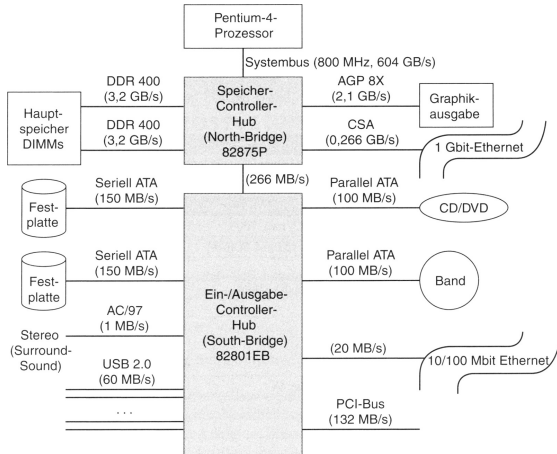
Bussysteme (cont.)

- ▶ wenig Leitungen bis zu Zweidraht-Bussen:
I²C, System-Management-Bus. . .
- ▶ lange Leitungen: RS232, Ethernet. . .
- ▶ Funkmedium: WLAN, Bluetooth
- ▶ Bus-Bandbreite
 - ▶ Menge an Nutzdaten, die pro Zeiteinheit übertragen werden kann
 - ▶ RS232 300 Bit/sec . . . 110 KBit/sec
 - I²C 100 KBit/sec (Standard), 400 KBit/sec (Fast Mode)
 - USB 1,5 MBit/sec (USB 1.x), 480 MBit/sec (USB 2.x)
 - ISA 16 MByte/sec
 - PCI 128 MByte/sec
 - AGP 256 MByte/sec (1x) . . . 2 GByte/sec (8x)
 - PCIe 250 MByte/sec (x1) . . . 8 GByte/sec (x32)
 - HyperTransport 12,8 GByte/sec

Bus-Arbitrierung

- ▶ mehrere Komponenten wollen Übertragung initiieren
- ▶ der Zugriff muss serialisiert werden
- ⇒ zentrale Arbitrierung
 - ▶ Arbiter gewährt Bus-Requests
 - ▶ Strategien: Priorisierung, Round-Robin...
- ⇒ dezentrale Arbitrierung
 - ▶ protokollbasiert
 - ▶ Beispiel
 - ▶ Komponenten sehen ob Bus frei ist
 - ▶ beginnen zu senden
 - ▶ Kollisionserkennung: gesendete Daten lesen
 - ▶ ggf. Übertragung abbrechen
 - ▶ „später“ erneut versuchen

PC Bussysteme



Beispiel:
Intel 875 Chipsatz