

# Systemprogrammierung

## Speicherverwaltung: Adressraumkonzepte

Wolfgang Schröder-Preikschat, Jürgen Kleinöder

Lehrstuhl Informatik 4

20. Dezember 2012

## Gliederung

- 1 Grundlagen
  - Fragmente
  - Zuteilungseinheiten
  - Strategien
  
- 2 Adressräume
  - Überblick
  - Physikalischer Adressraum
  - Logischer Adressraum
  - Virtueller Adressraum
  
- 3 Zusammenfassung

# Herangehensweisen zur Verwaltung des Arbeitsspeichers

Fest abgesteckte oder ausdehn-/zusammenziehbare Gebiete für jedes Programm

- statisch**
- **Arbeitsspeichergebiete** maximaler, fester Größe
    - je eins pro Prozessadressraum inkl. dem Betriebssystem
    - innerhalb der Gebiete ist Speicher dynamisch zuteilbar
  - Gefahr von Leistungsbegrenzung/-verluste, z.B.:
    - Brache eines Gebiets in anderen Gebieten nicht nutzbar
    - kleine E/A-Bandbreite mangels Puffer im Gebiet des BS
    - erhöhte Wartezeit von Prozessen wegen zu kl. Puffern

- dynamisch**
- **Arbeitsspeicherfragmente** variabler Größe
    - ggf. mehrere pro Prozessadressraum inkl. Betriebssystem
    - das Betriebssystem ermittelt freie Bereiche und teilt sie zu
  - Zusammenspiel Laufzeit- und Betriebssystem
    - d.h., von `malloc(3)` und z.B. `brk(2)`

## Fragment: „Bruchstück“ eines (log./virt.) Prozessadressraums

- ein im Arbeitsspeicher abzulegendes Teil von Programmtext/-daten
- die Zuteilungseinheiten können in beiden Weisen gleich ausgelegt sein

# Hardwarevorgaben und Verschnitt

Zuteilungseinheiten als Vielfaches von Bytes oder Seitenrahmen

Aufbau und Struktur der zuteilungsfähigen Fragmente im Arbeitsspeicher unterscheidet sich je nach zu Grunde liegender **Adressraumausprägung**

- Seitennummerierung**
- Fragment  $\mapsto$  **Vielfaches von Seitenrahmen**
  - ggf. wird mehr Speicher als benötigt zugeteilt
  - **interne Fragmentierung** des Seitenrahmens

- Segmentierung**
- Fragment  $\mapsto$  **Vielfaches von Bytes**  $\rightsquigarrow$  Segment
  - ggf. ist ein passendes Stück nicht verfügbar
  - **externe Fragmentierung** des Arbeitsspeichers

**Verschnitt** (als Folge in/externer Fragmentierung) 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 Speicherverwaltung

Speicherzuteilungsverfahren ..... obligatorisch

**Platzierungsstrategie** (engl. *placement policy*)

- **wohin** im Arbeitsspeicher ist ein Fragment abzulegen?
  - dorthin, wo der Verschnitt am kleinsten/größten ist?
  - oder ist es egal, weil Verschnitt zweitrangig ist?

Speichervirtualisierung ..... optional

**Ladestrategie** (engl. *fetch policy*)

- **wann** ist ein Fragment in den Arbeitsspeicher zu laden?
  - im Moment der Anforderung durch einen Prozess?
  - oder im Voraus, auf Grund von Vorabwissen oder Schätzungen?

**Ersetzungsstrategie** (engl. *replacement policy*)

- **welches** Fragment ist ggf. aus den Arbeitsspeicher zu verdrängen?
  - das älteste, am seltensten genutzte oder am längsten ungenutzte?

# Gliederung

## 1 Grundlagen

- Fragmente
- Zuteilungseinheiten
- Strategien

## 2 Adressräume

- Überblick
- Physikalischer Adressraum
- Logischer Adressraum
- Virtueller Adressraum

## 3 Zusammenfassung

# Grundlagen der Rechnerarchitektur, 2. Semester

Ergänzung, Verfeinerung bzw. Vertiefung von GRA



- Kap. 5 Schnittstelle zum Betriebssystem [1], speziell. . .
  - ✓ Speicherverwaltung
  - ✓ Paging
  - ✓ Segmentierung

... beleuchtet im Kontext der Maschinenprogrammebene, genauer:

- Artefakte der Hardware
- Abstraktion durch ein Betriebssystem

## Betriebssystemansicht von Adressraumarten

### physikalischer Adressraum

- **nicht linear** adressierbarer E/A- und Speicherbereich, dessen Größe der Adressbreite der CPU entspricht
  - $2^N$  Bytes, bei einer Adressbreite von  $N$  Bits
  - von Lücken durchzogen  $\leadsto$  **ungültige Adressen**

### logischer Adressraum

- **linear** adressierbarer Speicherbereich von  $2^M$  Bytes bei einer Adressbreite von  $N$  Bits
  - $M = N$  z.B. im Fall einer *Harvard-Architektur*<sup>1</sup>
  - $M < N$  sonst

### virtueller Adressraum

- logischer Adressraum, der  $2^K$  Bytes umfasst
  - $K > N$  bei Speicherbankumschaltung, Überlagerungstechnik
  - $K \leq N$  sonst

<sup>1</sup>Getrennter Programm-, Daten- und E/A-Adressraum.

## Beispiel einer Adressraumorganisation

Adressenbelegung (engl. *address assignment*)

Adressbereich	Größe (KB)	Verwendung
00000000–0009ffff	640	RAM (System)
000a0000–000bffff	128	Video RAM
000c0000–000c7fff	32	BIOS Video RAM
000c8000–000dffff	96	keine
000e0000–000effff	64	BIOS Video RAM ( <i>shadow</i> )
000f0000–000fffff	64	BIOS RAM ( <i>shadow</i> )
00100000–090fffff	147456	RAM (Erweiterung)
09100000–fffdffff	4045696	keine
fffe0000–fffeffff	64	SM-RAM ( <i>system management</i> )
ffff0000–ffffffffff	64	BIOS ROM

Toshiba Tecra 730CDT, 1996

## Ungültige Adressen

Zugriff  $\leadsto$  **Busfehler** (engl. *bus error*)

Adressbereich	Größe (KB)	Verwendung
00000000–0009ffff	640	RAM (System)
000a0000–000bffff	128	Video RAM
000c0000–000c7fff	32	BIOS Video RAM
<b>000c8000–000dffff</b>	<b>96</b>	<b>keine</b>
000e0000–000effff	64	BIOS Video RAM ( <i>shadow</i> )
000f0000–000fffff	64	BIOS RAM ( <i>shadow</i> )
00100000–090fffff	147456	RAM (Erweiterung)
<b>09100000–fffdffff</b>	<b>4045696</b>	<b>keine</b>
fffe0000–fffeffff	64	SM-RAM ( <i>system management</i> )
ffff0000–ffffffffff	64	BIOS ROM

Toshiba Tecra 730CDT, 1996

## Reservierte Adressen

Zugriff  $\leadsto$  **Schutzfehler** (engl. *protection fault*)

Adressbereich	Größe (KB)	Verwendung
00000000–0009ffff	640	RAM (System)
000a0000–000bffff	128	Video RAM
000c0000–000c7fff	32	BIOS Video RAM
000c8000–000dffff	96	keine
000e0000–000effff	64	BIOS Video RAM ( <i>shadow</i> )
000f0000–000fffff	64	BIOS RAM ( <i>shadow</i> )
00100000–090fffff	147456	RAM (Erweiterung)
09100000–fffdffff	4045696	keine
fffe0000–fffeffff	64	SM-RAM ( <i>system management</i> )
ffff0000–ffffffffff	64	BIOS ROM

Toshiba Tecra 730CDT, 1996

## Freie Adressen

Hauptspeicher (engl. *main memory*)

Adressbereich	Größe (KB)	Verwendung
00000000–0009ffff	640	RAM (System)
000a0000–000bffff	128	Video RAM
000c0000–000c7fff	32	BIOS Video RAM
000c8000–000dffff	96	keine
000e0000–000effff	64	BIOS Video RAM ( <i>shadow</i> )
000f0000–000fffff	64	BIOS RAM ( <i>shadow</i> )
00100000–090fffff	147456	RAM (Erweiterung)
09100000–fffdffff	4045696	keine
fffe0000–fffeffff	64	SM-RAM ( <i>system management</i> )
ffff0000–ffffffffff	64	BIOS ROM

Toshiba Tecra 730CDT, 1996

# Segmentierung durch die Maschinenprogrammzebene

Logische Unterteilung von Prozessadressräumen

- Ebene<sub>4</sub>-Programme sind in (mind.) zwei Segmente logisch aufgeteilt:
  - Text** • Maschinenanweisungen, Programmkonstanten
  - Daten** • initialisierte Daten, globale Variablen, Halde
- Ebene<sub>3</sub>-Programme kennen (mind.) ein weiteres Segment:
  - Stapel** • lokale Variablen, Hilfsvariablen, aktuelle Parameter

## Betriebssysteme verwalten diese Segmente im phys. Adressraum

- ggf. mit Hilfe einer MMU (engl. *memory management unit*)
  - Hardware, die nur logische in physikalische Adressen umsetzt
  - für die Verwaltung des Speichers ist das Betriebssystem verantwortlich
- die MMU legt eine **Organisationsstruktur** auf den phys. Adressraum
  - sie unterteilt ihn in Seiten fester oder Segmente variabler Länge

# Ausprägungen von Prozessadressräumen

Seitennummerierter oder segmentierter Adressraum

**eindimensional** in **Seiten** aufgeteilt (engl. *paged*)

- eine Programmadresse  $A_P$  bildet ein Tupel  $(p, o)$ :

$$p = A_P \operatorname{div} 2^N \rightsquigarrow \text{Seitennummer (engl. page number)}$$

$$o = A_P \operatorname{mod} 2^N \rightsquigarrow \text{Versatz (engl. byte offset)}$$

- mit  $2^N$  gleich der Seitengröße (engl. *page size*) in Bytes
- Seite  $\mapsto$  **Seitenrahmen** (auch: Kachel) des phys. Adressraums

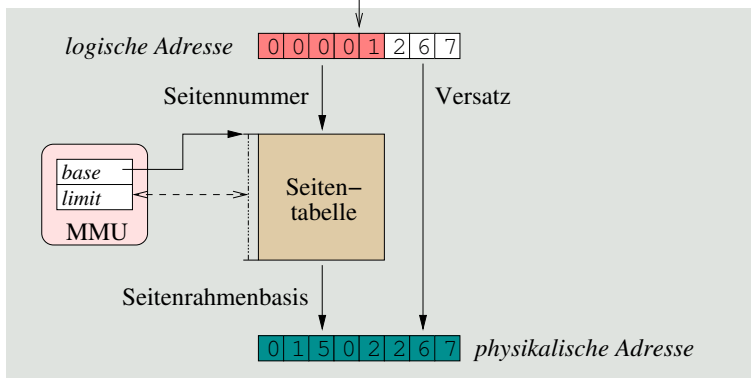
**zweidimensional** in **Segmente** aufgeteilt (engl. *segmented*)

- eine Programmadresse  $A_S$  bildet ein Paar  $(S, A)$ 
  - mit der Adresse  $A$  relativ zu Segment(name/nummer)  $S$
  - bei seitennummerierten Segmenten wird  $A$  als  $A_P$  interpretiert
- Segment  $\mapsto$  Folge von Bytes/Seitenrahmen des phys. Adressraums

# Adressumsetzung: seitenorientiert

Seitennumerierter Adressraum (engl. *paged address space*)

```
char *p = 4711; /* 0x1267 */
```



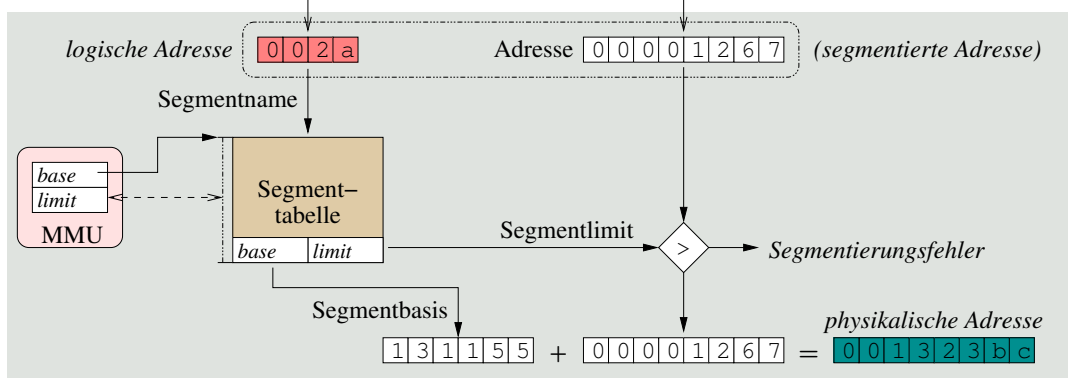
- **Seitennummer** ist Index in **Seitentabelle**
  - pro Prozess
  - dimensioniert durch die MMU
- **ungültiger Index** führt zum *Trap*

- die indizierte Adressierung (der MMU) liefert einen **Seitendeskriptor**
  - enthält die **Seitenrahmennummer**, die die Seitennummer ersetzt
  - entspricht der **Basisadresse des Seitenrahmens** im phys. Adressraum
- setzen der Basis-/Längenregister der MMU  $\leadsto$  Adressraumwechsel

# Adressumsetzung: explizit segmentorientiert

Segmentierter Adressraum (engl. *segmented address space*)

```
char *p = 4711@42; /* 0x1267@0x2a */
```

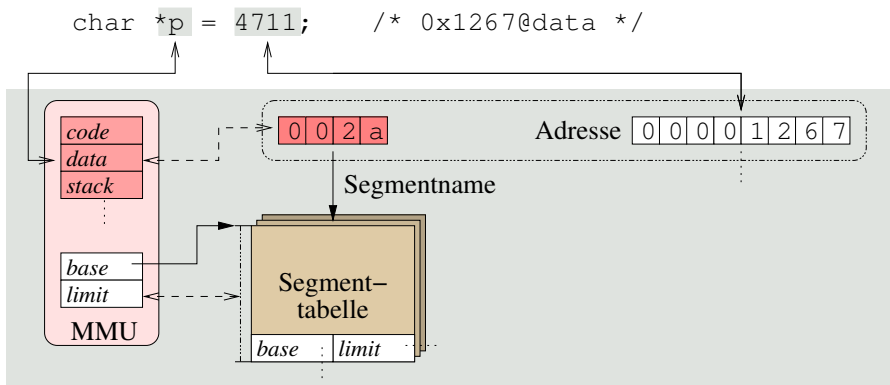


- **Segmentname** ist Index in die **Segmenttabelle** eines Prozesses
  - dimensioniert durch die MMU, **ungültiger Index** führt zum *Trap*
- indizierte Adressierung (der MMU) ergibt den **Segmentdeskriptor**
  - enthält **Basisadresse** und **Länge** des Segments (engl. *base/limit*)
  - $address_{phys} = address > limit ? (Trap, 0) : base + address$



# Adressumsetzung: implizit segmentorientiert

Segmentregister bzw. Segmentselektor (engl. *segment selector*)



- je nach Art des Speicherzugriffs selektiert die MMU implizit das passende Segment

Befehlsabruf (engl. *instruction fetch*)  $\mapsto$  *code* ☺

Operandenabruf (engl. *operand fetch*) aus Text-, Daten-, Stapelsegment

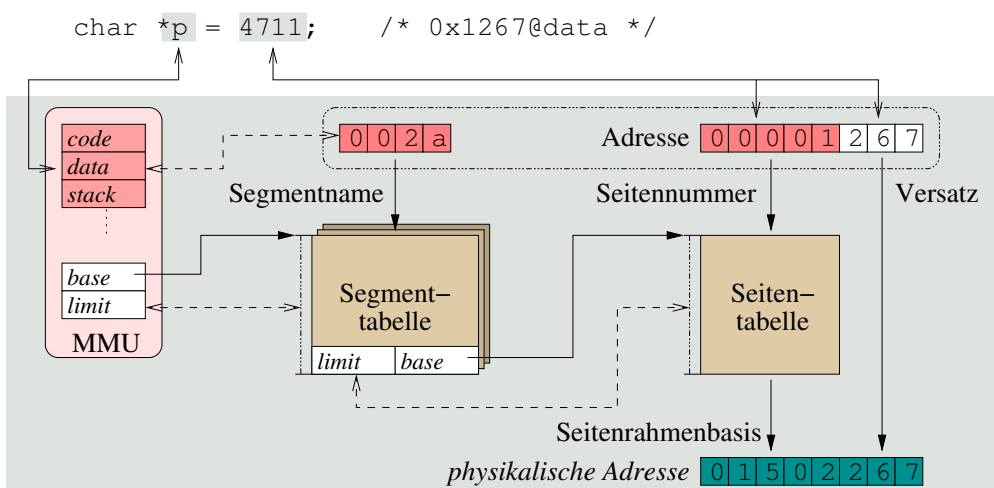
- Direktwerte  $\mapsto$  *code* ☺

- globale/lokale Daten  $\mapsto$  *data*  $\equiv$  *stack* ☹

- Programme können weiterhin 1-dimensionale log. Adressen verwenden

# Adressumsetzung: implizit segment- und seitenorientiert

Segmentierter seitennumerierter Adressraum (engl. *page-segmented address space*)



- x86

- Reihenschaltung** von zwei Adressumsetzungseinheiten der MMU:  
**Segmenteinheit** löst eine segmentierte Adresse auf
  - adressiert und begrenzt die Seitentabelle

**Seiteneinheit** generiert die physische Adresse

- jeder Prozess hat (mind.) eine Segment- und eine Seitentabelle

## Seiten- bzw. Segmentdeskriptor

Abbildung steuernder Verbund

Adressumsetzung basiert auf Deskriptoren der MMU, die für jede Seite bzw. Segment die **Relokations- und Zugriffsdaten** verwalten

- die **Basisadresse** des Seitenrahmens/Segments im phys. Adressraum
- die **Zugriffsrechte** des Prozesses
  - lesen (*read*), schreiben (*write*), ggf. ausführen (*execute*)

Segmente sind (im Geg. zu Seiten) von variabler, dynamischer Größe und benötigen daher zusätzliche Verwaltungsdaten  $\leadsto$  **Segmentdeskriptor**

- die **Segmentlänge**, um Segmentverletzungen abfangen zu können
  - Basis-/Längenregister  $\subset$  Segmentdeskriptor
- die **Expansionsrichtung**: Halde „*bottom-up*“, Stapel „*top-down*“

Deskriptorprogrammierung erfolgt zur Programmlade- und -laufzeit

- bei Erzeugung/Zerstörung schwer- und leichtgewichtiger Prozesse
- bei Anforderung/Freigabe von Arbeitsspeicher

## Seiten- bzw. Segmenttabelle

Adressraum beschreibende Datenstruktur

Deskriptoren des Adressraums eines Prozesses sind in einer **Tabelle im Arbeitsspeicher** zusammengefasst

- die **Arbeitsmenge** (engl. *working set*) von Deskriptoren eines Prozesses wird im Zwischenspeicher (engl. *cache*) gehalten
  - TLB (engl. *translation lookaside buffer*) der MMU
- Adressraumwechsel als Folge eines Prozesswechsels bedeutet:
  - 1 zerstören der Arbeitsmenge (TLB „*flush*“; teuer, schwergewichtig)
  - 2 Tabellenwechsel (Zeiger umsetzen; billig, federgewichtig)

Basis-/Längenregister (engl. *base/limit register*)

- beschreibt eine Tabelle und damit exakt einen Prozessadressraum
- bei der Adressumsetzung wird eine **Indexprüfung** durchgeführt:
  - $descriptor = index \leq limit ? \&base[index] : (Trap, 0)$
  - wobei *index* die Seitennummer/den Segmentnamen repräsentiert

# Adressraumabbildung einhergehend mit Ein-/Ausgabe

Integration von Vorder- und Hintergrundspeicher

**Abstraktion** von Größe und Örtlichkeit des verfügbaren Hauptspeichers

- vom Prozess nicht benötigte Programmteile können ausgelagert sein
  - sie liegen im **Hintergrundspeicher**, z.B. auf der Festplatte
- der Prozessadressraum könnte über ein Rechnernetz verteilt sein
  - Programmteile sind über die Hauptspeicher anderer Rechner verstreut

Zugriffe auf ausgelagerte Programmteile fängt der Prozessor ab: *Trap*

- sie werden stattdessen **partiell interpretiert** vom Betriebssystem
- der unterbrochene Prozess wird in einen E/A-Stoß gezwungen
  - er erwartet die erfolgreiche Einlagerung eines Programmteils
  - ggf. sind andere Programmteile aus dem Hauptspeicher zu verdrängen
- Wiederaufnahme des CPU-Stoßes  $\leadsto$  Wiederholung des Zugriffs

## Seiten- bzw. Segmentdeskriptor (Forts.)

Zusätzliche Attribute

Adressumsetzung unterliegt einer **Steuerung**, die „transparent“ für den zugreifenden Prozess die Einlagerung auslöst

- die „Gegenwart“ eines Segments/einer Seite wird erfasst: *present bit*
  - 0  $\mapsto$  ausgelagert; *Trap*, partielle Interpretation, Einlagerung
    - die Basisadresse ist eine Adresse im Hintergrundspeicher
    - wird nach der Einlagerung vom Betriebssystem auf 1 gesetzt
  - 1  $\mapsto$  eingelagert; Befehl abrufen, Operanden lesen/schreiben
    - die Basisadresse ist eine Adresse im Vordergrundspeicher
    - wird nach der Auslagerung vom Betriebssystem auf 0 gesetzt

- das „Gegenwartsbit“ dient verschiedentlich noch anderen Zwecken:
  - um z.B. Zugriffe zu zählen oder ihnen einen Zeitstempel zu geben
  - Betriebssystemmaßnahmen zur Optimierung der Ein-/Auslagerung

# Zugriffsfehler

Seitenfehler (engl. *page fault*) bzw. Segmentfehler (engl. *segment fault*)

- present bit* = 0
- je nach Befehlssatz und Adressierungsarten der CPU kann der **Behandlungsaufwand** im Betriebssystem und somit der **Leistungsverlust** beträchtlich sein

```
void hello () {
    printf("Hi!\n");
}

void (*moin)() = &hello;

main () {
    (*moin)();
}
```

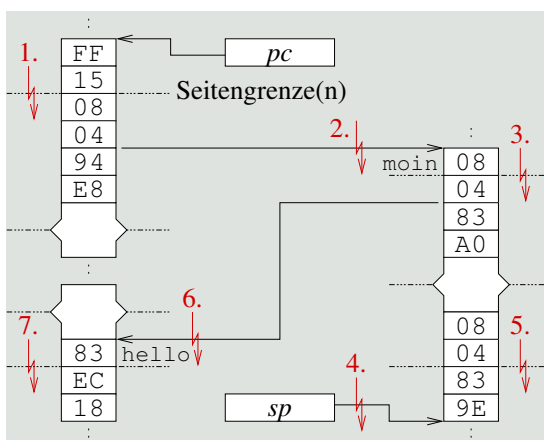
```
main:
    pushl %ebp
    movl  %esp,%ebp
    pushl %eax
    pushl %eax
    andl  $-16,%esp
    call  *moin
    leave
    ret
```

```
⋮
FF15080494E8
⋮
```

## Zugriffsfehler: Schlimm(st)er Fall eines Seitenfehlers

`call *moin` (x86) Aufruf einer indirekt adressierten Prozedur

- der Operationskode (FF 15) wurde bereits gelesen



- 1 Operandenadresse holen (08 04 94 E8)
- 2 Funktionszeiger lesen (08)
- 3 Funktionszeiger weiterlesen (04 83 A0)
- 4 Rücksprungadresse stapeln (08 04)
- 5 Rücksprungadresse weiterstapeln (83 9E)
- 6 Operationskode holen (83)
- 7 Operanden holen (EC 18)

- Seitenfehler 6. und 7. sind eigentlich bereits der Ausführung des ersten Maschinenbefehls der aufgerufenen Prozedur zuzurechnen

## Seitenfehler: Aufwandsabschätzung von Einzelzugriffen

### Nichtfunktionale Programmeigenschaften

**effektive Zugriffszeit** (*effective access time, eat*) auf den Hauptspeicher

- hängt stark ab von der **Seitenfehlerwahrscheinlichkeit** ( $p$ ) und verhält sich direkt proportional zur **Seitenfehlerrate**:

$$eat = (1 - p) \cdot pat + p \cdot pft, 0 \leq p \leq 1$$

- angenommen, folgende Systemparameter sind gegeben:
  - 50 ns Zugriffszeit auf den RAM (*physical access time, pat*)
  - 10 ms mittlere Zugriffszeit auf eine Festplatte (*page fault time, pft*)
  - 1 % Wahrscheinlichkeit eines Seitenfehlers ( $p = 0,01$ )

- dann ergibt sich:

$$eat = 0,99 \cdot 50 \text{ ns} + 0,01 \cdot 10 \text{ ms} = 49,5 \text{ ns} + 10^5 \text{ ns} \approx 0,1 \text{ ms}$$

- Einzelzugriffe sind im Ausnahmefall um den Faktor 2000 langsamer

## Seitenfehler: Aufwandsabschätzung bei Folgezugriffen

### Seitenfehler sind nicht wirklich transparent

**mittlere Zugriffszeit** (*mean access time, mat*) auf den Hauptspeicher

- hängt stark ab von der effektiven **Seitenzugriffszeit** und der **Seitengröße** (in Bytes pro Seite bzw. Seitenrahmen):

$$mat = (eat + (sizeof(page) - 1) \cdot pat) / pat$$

- angenommen, folgende Systemparameter sind gegeben:
  - Seitengröße von 4 096 Bytes (4 KB)
  - 50 ns Zugriffszeit ( $pat$ ) auf ein Byte im RAM
  - effektive Zugriffszeit ( $eat$ ) wie eben berechnet bzw. abgeschätzt

- dann ergibt sich:

$$mat = (eat + 4 095 \cdot 50 \text{ ns}) / 50 \text{ ns} = 6 095,99 \text{ ns} \approx 6 \mu\text{s}$$

- Folgezugriffe sind im Ausnahmefall um den Faktor 122 langsamer

# Seitenüberlagerung „*Considered Harmful*“

## Pro und Contra

### **Virtuelle Adressräume** sind ...

- vorteilhaft** wenn übergroße bzw. gleichzeitig mehrere Programme in Betracht zu knappen Hauptspeichers auszuführen sind
- ernüchternd** wenn der eben durch die Virtualisierung bedingte Mehraufwand zu berücksichtigen ist und sich für ein gegebenes Anwendungsszenario als problematisch bis unakzeptabel erweisen sollte

### **Seitenfehler** sind ...

- nicht wirklich transparent, wenn zeitliche Aspekte relevant sind
  - z.B. im Fall von Echtzeitverarbeitung oder Hochleistungsrechnen
- erst zur Laufzeit ggf. entstehende nichtfunktionale Eigenschaften

# Gliederung

- 1 Grundlagen
  - Fragmente
  - Zuteilungseinheiten
  - Strategien
- 2 Adressräume
  - Überblick
  - Physikalischer Adressraum
  - Logischer Adressraum
  - Virtueller Adressraum
- 3 Zusammenfassung

# Adressräume

## Ebenen der Abstraktion

- der **physikalische Adressraum** enthält gültige & ungültige Adressen
  - ungültige Adressen ● Zugriff führt zum Busfehler
  - gültige Adressen ● Zugriff gelingt, ist jedoch zu bedenken. . .
  - reservierte Adressbereiche  $\leadsto$  Schutz
- der **logische Adressraum** enthält gültige Adressen
  - Zugriffsrechte der Prozesse stecken **Gültigkeitsbereiche** ab
    - Zugriff auf reservierte Adressen führt ggf. zum Schutzfehler
  - Prozesse sind in ihrem Programmadressraum abgeschottet, isoliert
    - Zugriff auf „fremde“ freie Adressen führt zum Schutzfehler
- der **virtuelle Adressraum** enthält „flüchtige Adressen“
  - die **Bindung** der Adressen zu den Speicherzellen ist nicht fest
  - sie variiert phasenweise zwischen Vorder- und Hintergrundspeicher

# Adressraumdeskriptoren

## Seitennumerierte und segmentierte Adressräume

Abbildung steuernde **Verbunde** zur Erfassung einzelner Adressraumteile

- speichern Attribute von **Seiten** oder **Segmente**
  - d.h., Relokations- und Zugriffsdaten, Zugriffsrechte
- bilden Seiten fester Größe auf gleichgroße Seitenrahmen ab
  - seitennumerierter Adressraum
- bilden Segmente variabler Größe auf Byte- oder Seitenfolgen ab
  - segmentierter und ggf. seitennumerierter Adressraum

**Abbildungstabellen** fassen Deskriptoren (eines Adressraums) zusammen

- die Tabellen liegen im Arbeitsspeicher des Betriebssystems
  - der dafür erforderliche Speicherbedarf kann beträchtlich sein
- im TLB sind **Arbeitsmengen** von Deskriptoren zwischengespeichert
  - ein *Cache* der MMU, ohne dem **Adressumsetzung** ineffizient ist

**Zugriffsfehler** sind intransparente, nicht-funktionale Eigenschaften

## Resümee

- **Arbeitsspeicherverwaltung** ist (a) statisch oder (b) dynamisch
    - (a) Arbeitsspeichergebiete maximaler, fester Größe
    - (b) Arbeitsspeicherfragmente variabler Größe
  - dabei sind **Fragmente** Teile eines (log./virt.) Prozessadressraums
    - die im Arbeitsspeicher zu platzierenden Teile von Programmtext/-daten
    - für die freier Platz, sog. **Löcher**, im Arbeitsspeicher zu finden ist
  - **Prozessadressräume** sind (a) physikalisch, (b) logisch, (c) virtuell
    - (a) lückenhafter, wirklicher Hauptspeicher
    - (b) lückenloser, wirklicher Hauptspeicher
    - (c) lückenloser, scheinbarer Hauptspeicher
- Arbeitsspeicher liegt im Vordergrund (a, b) bzw. Hintergrund (c)

### Politiken der Speicherverwaltung

- |                       |   |
|-----------------------|---|
| Platzierungsstrategie | ● <b>wohin</b> ist ein Fragment abzulegen?        |
| Ladestrategie         | ● <b>wann</b> ist ein Fragment zu laden?          |
| Ersetzungsstrategie   | ● <b>welches</b> Fragment ist ggf. zu verdrängen? |

## Literaturverzeichnis

- [1] FEY, D. :  
*Grundlagen der Rechnerarchitektur und -organisation.*  
<http://www3.informatik.uni-erlangen.de/Lehre/GRa/>, jährlich. –  
Vorlesungsfolien