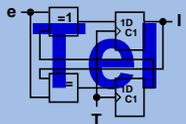


# Garbage Collection unter Echtzeitbedingungen

Peter Reichel

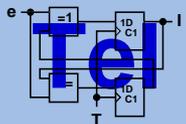
`peter.reichel@mailbox.tu-dresden.de`

Technische Universität Dresden  
Institut für Technische Informatik

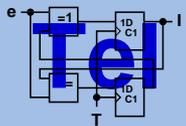


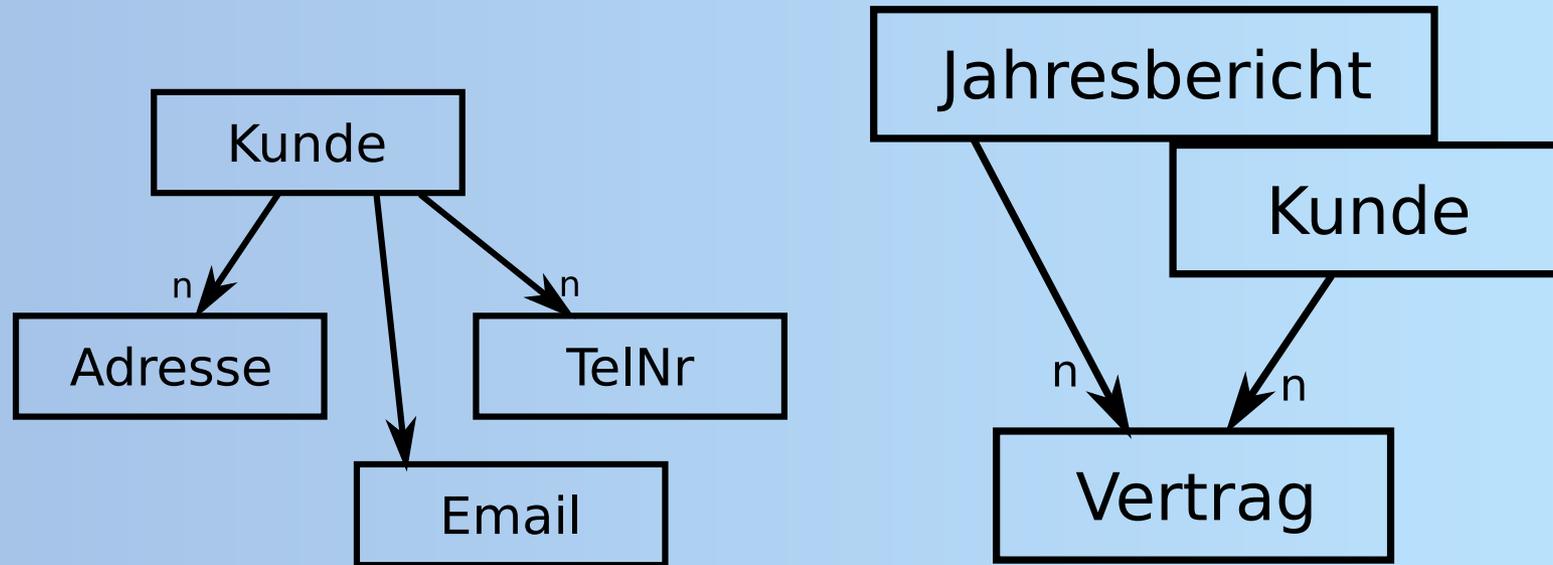
Peter Reichel  
Technische Universität Dresden  
Institut für Technische Informatik  
`peter.reichel@mailbox.tu-dresden.de`

<b>1</b>	<b>Motivation</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Grundlagen der Garbage Collection</b>	<b>5</b>
<b>3</b>	<b>Entwicklung einer MMU für den SHAP-Mikroprozessor</b>	<b>14</b>



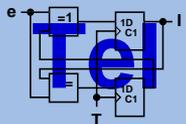
# 1 Motivation





- ❖ Wann können Objekte gelöscht werden?
- ❖ individuelle Lösung aufwändig und fehleranfällig

## 2 Grundlagen der Garbage Collection



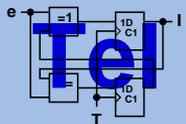
Garbage Collection (GC) ist das automatische

- ❖ Auffinden und
- ❖ Freigeben (wiedernutzbarmachen)

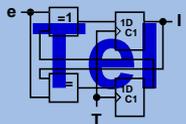
nicht mehr benötigter, allozierter Speicherbereiche.

Im Folgenden:

Objekt = allozierter Speicherbereich  
Garbage = nicht mehr benötigtes Objekt



- ❖ Garbage Collection bedeutet eine
  - deutliche Entlastung des Entwicklers
  - verkürzte Entwicklungs- und Testzeiten
  - geringere Fehleranfälligkeit des Systems
- ❖ Aber:
  - sehr komplex
  - sehr stark systemabhängig
  - hoher Ressourcenbedarf



# (nicht) benötigt?

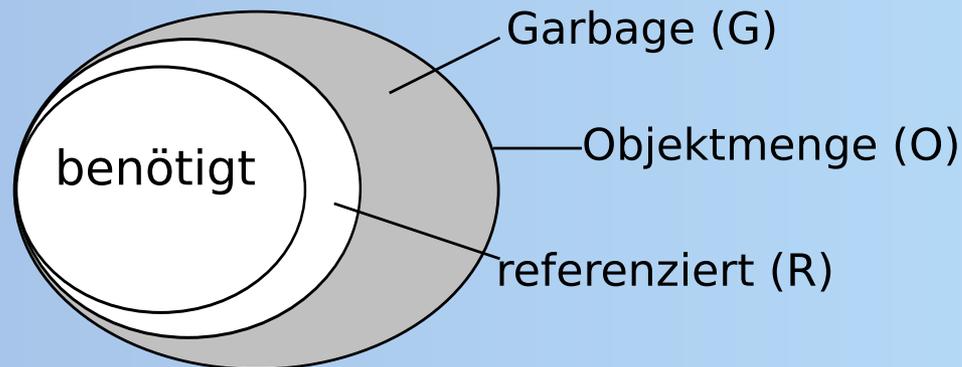
- ❖ im Wesentlichen ein grundlegender Ansatz:

Objekt benötigt?  $\xrightarrow{\text{Reduktion}}$  Objekt referenziert?

- ❖ Achtung:

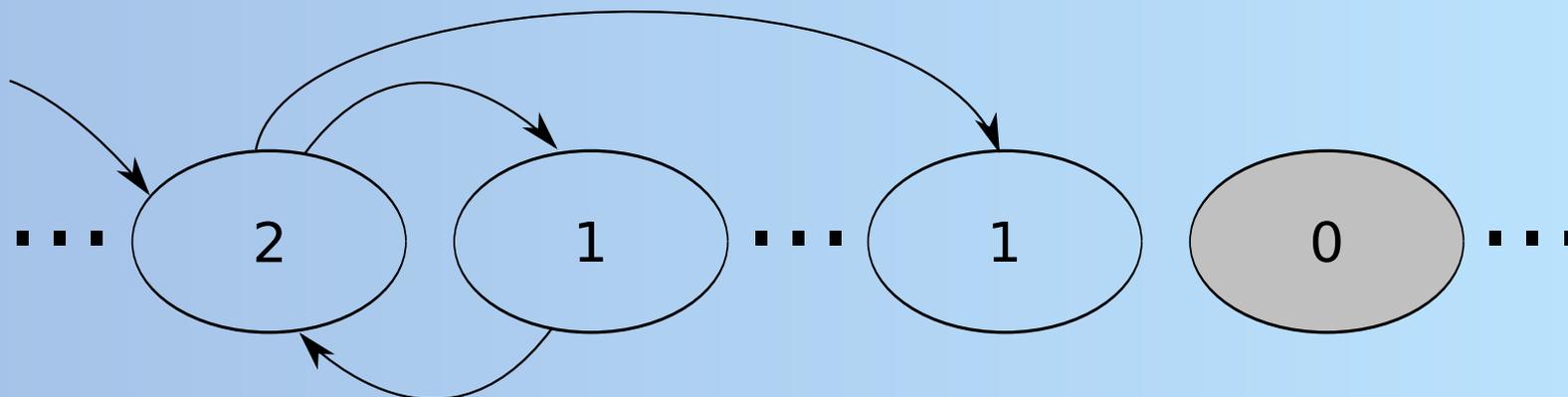
- nicht referenziert  $\longrightarrow$  nicht benötigt  $\Rightarrow$  **Richtig!**
- nicht benötigt  $\longrightarrow$  nicht referenziert  $\Rightarrow$  **Falsch!**

- ❖ Entwickler muss Referenzen löschen!

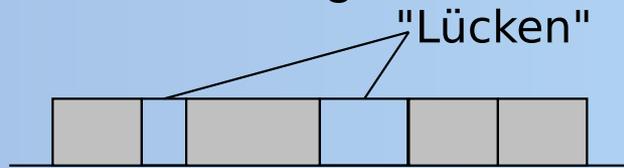


$$G = O - R$$

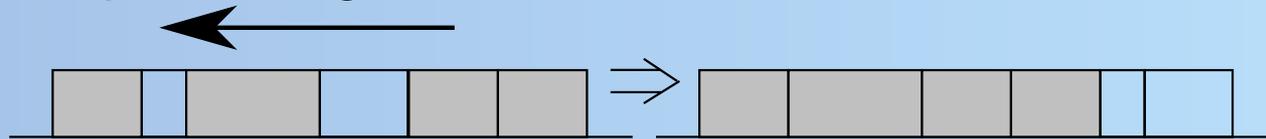
- ❖ zwei prinzipielle Herangehensweisen:
  1. Gegenüberstellung einer Invariante (z.B. *reference counting*)
    - Aktualisierung gleichzeitig mit Objektgraphen
    - Rückschlüsse auf Zustand der Objekte
    - zur Laufzeit möglich
  2. Problem der Erreichbarkeit im Graphen
    - Berechnung der transitiven Hülle bzgl. Menge von Root-Objekten die bekanntermaßen erreichbar sind
    - nicht enthaltene Objekte sind Garbage  $\Rightarrow$  Freigabe



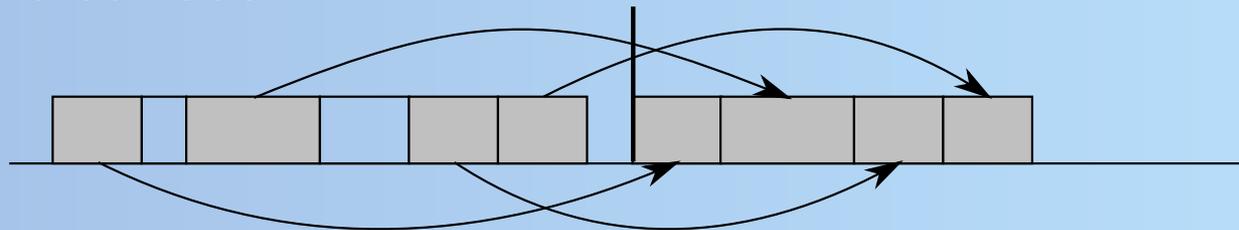
## ❖ einfaches Vorgehen



## ❖ Kompaktierung



## ❖ Verschieben

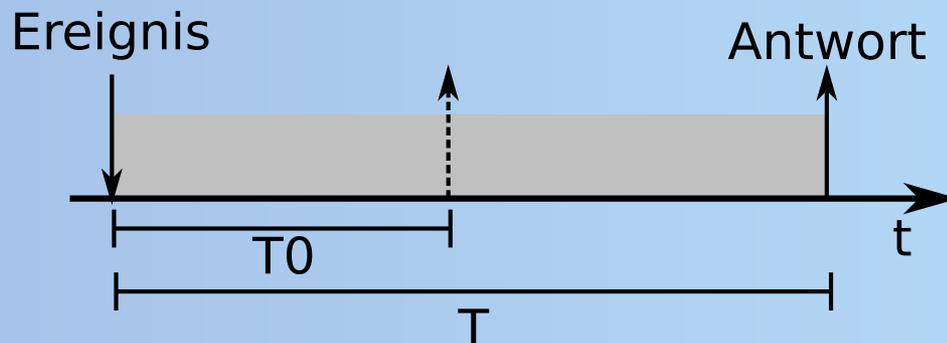


## ❖ GC zur Laufzeit der Anwendung (z.B. reference counting):

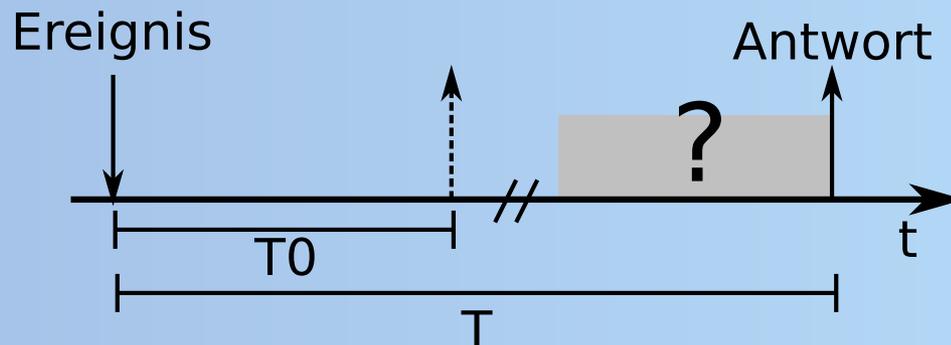
## • Beispiel:

```
RefAssign(A,B) {  
    if (A != null) dec(A);  
    if (B != null) inc(B);  
    A = B;  
}
```

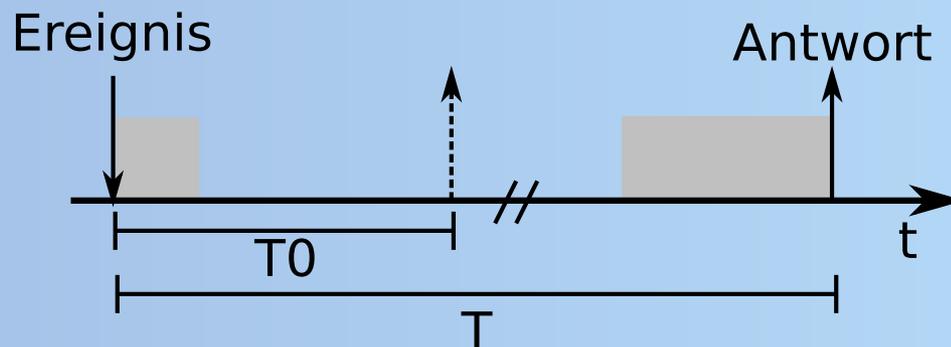
- zusätzliche Rechenzeit erforderlich
- zusätzliche Speicherzugriffe erforderlich



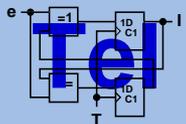
- ❖ Unterbrechung der Anwendung für GC:
  - Objektgraph soll sich nicht ändern
  - Unterbrechung für RT jedoch unmöglich!
  - mögliche Lösungen:
    - ▷ inkrementelle Garbage Collection
    - ▷ nebenläufige Garbage Collection



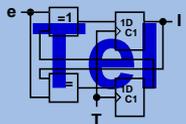
- ❖ begrenzter Speicher / Fragmentierung:
  - Anwendung allokiert ständig Speicher
  - zusammenhängende Blöcke entsprechender Größe erforderlich
    - ⇒ Allokation in konstanter Zeit
  - GC muss *schnell genug* Speicher freigeben



## 3 Entwicklung einer MMU für den SHAP-Mikroprozessor

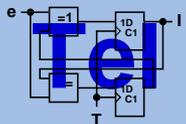


- ❖ für MMU und GC wichtige Eigenschaften:
  - mikroprogrammgesteuerte ( $\rightarrow$  JVM) Stackmaschine
  - Stack und Heap physisch getrennt
  - Objekte lediglich auf Heap
  - kein direkter Speicherzugriff auf Heap, Objekt-Allokation durch MMU
  - Garbage Collection notwendig
  - Echtzeitanforderungen!



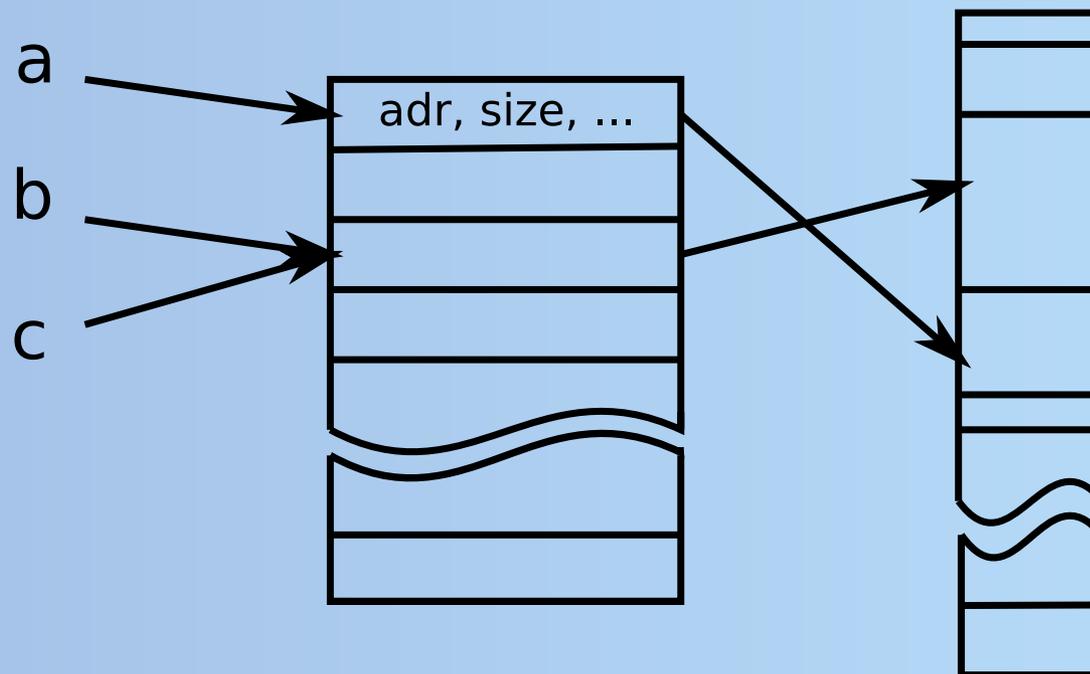
# Entwurfsentscheidungen

- ❖ Grundlegende Entwurfsentscheidungen:
  - nebenläufige GC auf Basis der Graphenerreichbarkeit ohne Unterbrechung der Anwendung
  - Realisierung des GC als eigenständigen Teil der MMU
  - ermöglichen von Allokation in konstanter Zeit und Verhinderung von Fragmentierung durch Umkopieren in anderen Speicherbereich
  - reine HW-Implementierung



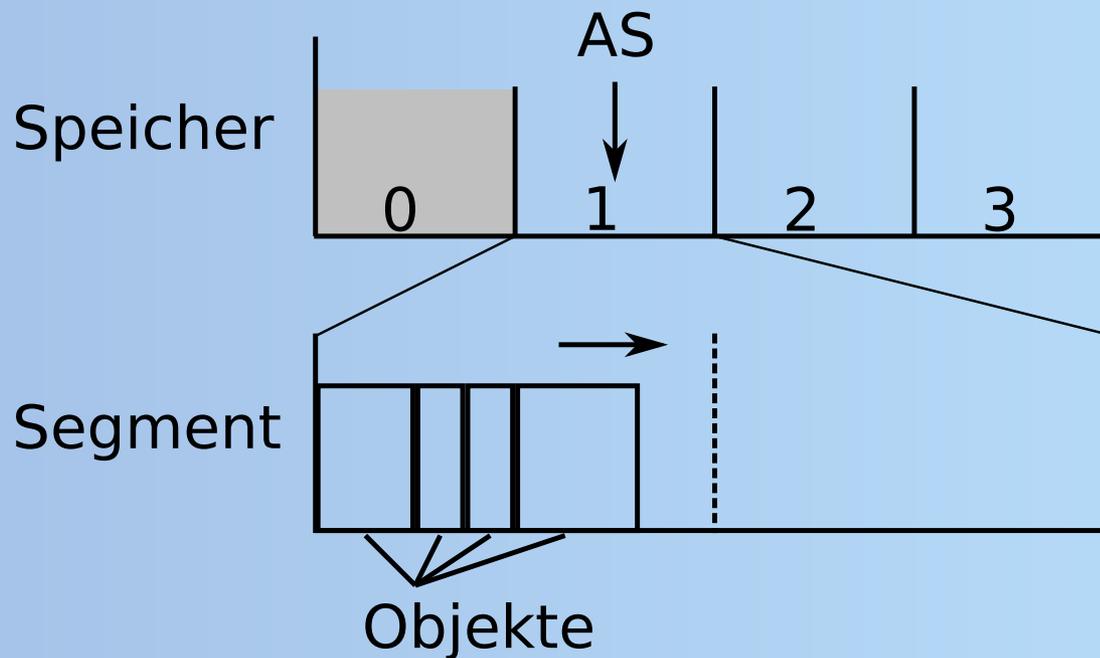
# Speicherverwaltung (1)

- ❖ Verwendung einer zweifachen Indirektion, um Verschieben im physischen Speicher zu ermöglichen
- ❖ Zahl der Tabelleneinträge begrenzt
- ❖ Begrenzung der Objektgröße

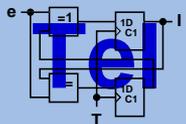


# Speicherverwaltung (2)

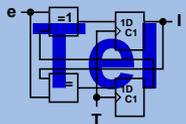
- ❖ Aufteilung in  $2^n$  Segmente ermöglicht konstante Allokationszeit
  - Segment mind. doppelt so groß wie max. Objektgröße
  - ein leeres Segment als *Allokations-Segment* (AS) ausgewählt
  - freier Speicher im AS erschöpft  $\Rightarrow$  neues AS wählen
  - Zuordnung der Objekte zu den Segmenten



- ❖ Segmente ermöglichen effektive Garbage Collection:
  - nach Allokation: Speicherung der Anzahl verbleibender *freier* Wörter
  - bei GC: Speicherung der Anzahl nicht mehr benötigter *toter* Wörter
  - kann freier Speicher gewonnen werden:
    - ▷ umkopieren der noch benötigten Objekte eines Segments in andere Segmente
    - ▷ Freigabe und Wiedernutzbarmachung des gesamten Segments
    - ▷ Freigabe aller nicht benötigten Referenz-Tabelleneinträge



- ❖ Strategie zur Garbage Collection:
  - nebenläufig, unterbrechungsfrei
  - 1. interne Initialisierung
  - 2. Beginn der Stack-Überwachung (exakt durch Markierungs-Bit)
  - 3. Scan des Stacks (exakt)
  - 4. Scan des Heaps ausgehend von durch Stack-Scan und -Überwachung gefundenen Root-Objekten (momentan konservativ)
  - 5. Ende der Stack-Überwachung
  - 6. Markieren aller nicht erreichbaren Objekte als Garbage und Aktualisierung der Segment-Statistik
  - 7. Freigabe auf Segmentebene

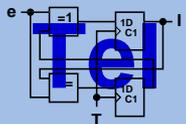


❖ funktionsfähig:

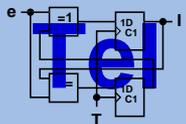
- Verwaltung von Referenzen und Segmenten
- Stack-Überwachung, Stack-Scan und Heap-Scan
- Markierung nicht erreichbarer Objekte als Garbage und Aktualisierung der Segment-Statistik

❖ noch offen:

- geeignete Auswahlfunktion zur Bestimmung ob umkopieren sinnvoll
- umkopieren und freigeben der Segmente
- eingehende Effizienzbetrachtungen



- ❖ Prüfung ob konservative Strategie beim Heap-Scan durch exakten Ansatz ausgetauscht werden kann
- ❖ Verkürzung der Gesamtzeit der GC durch Nutzung generationeller Prinzipien auf Basis des Konzepts der Segmente
- ❖ Berücksichtigung von Shared-Memory im Hinblick auf weitere Entwicklung des SHAP-Prozessors



Vielen Dank für Ihre  
Aufmerksamkeit!

