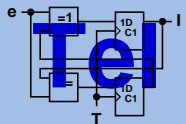


Garbage Collection unter Echtzeitbedingungen

Peter Reichel

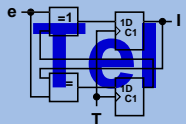
`peter.reichel@mailbox.tu-dresden.de`

Technische Universität Dresden
Institut für Technische Informatik

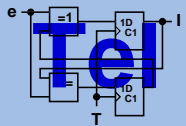


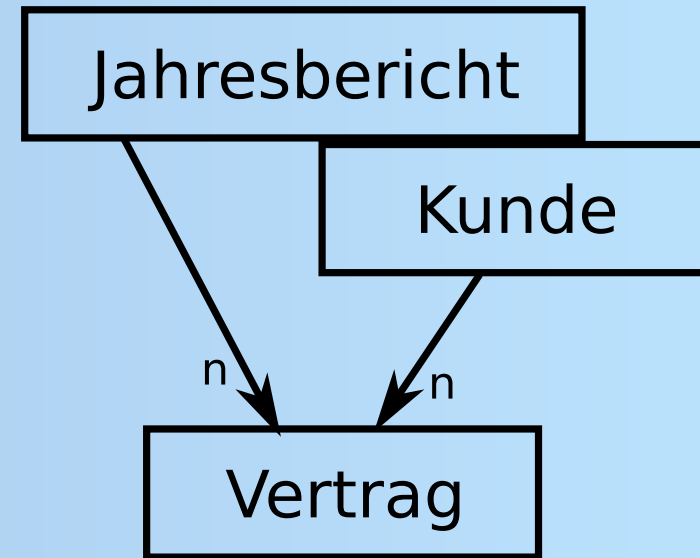
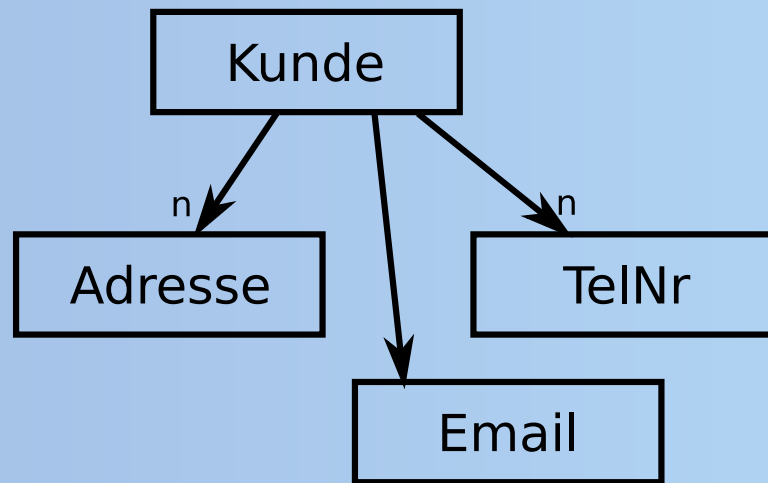
Peter Reichel
Technische Universität Dresden
Institut für Technische Informatik
`peter.reichel@mailbox.tu-dresden.de`

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



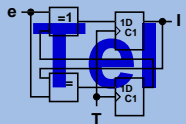
1 Motivation





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

2 Grundlagen der Garbage Collection



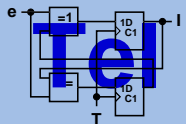
Garbage Collection (GC) ist das automatische

- ❖ Auffinden und
- ❖ Freigeben (wiedernutzbarmachen)

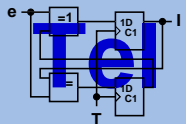
nicht mehr benötigter, allozierter Speicherbereiche.

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?

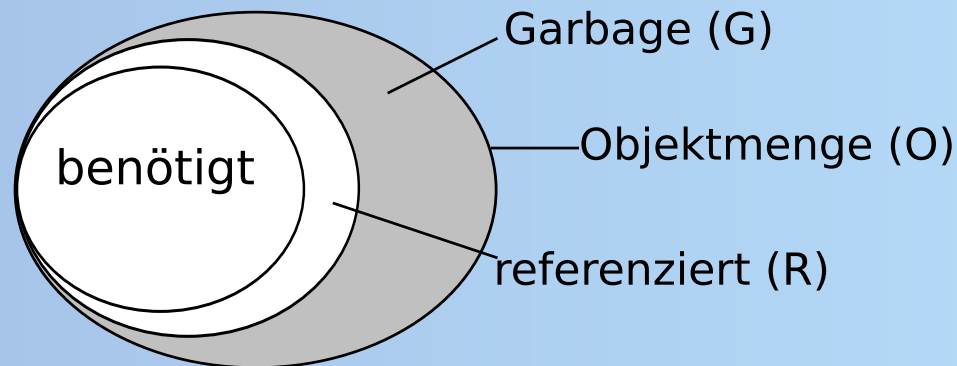
- ❖ im Wesentlichen ein grundlegender Ansatz:

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

- ❖ Achtung:

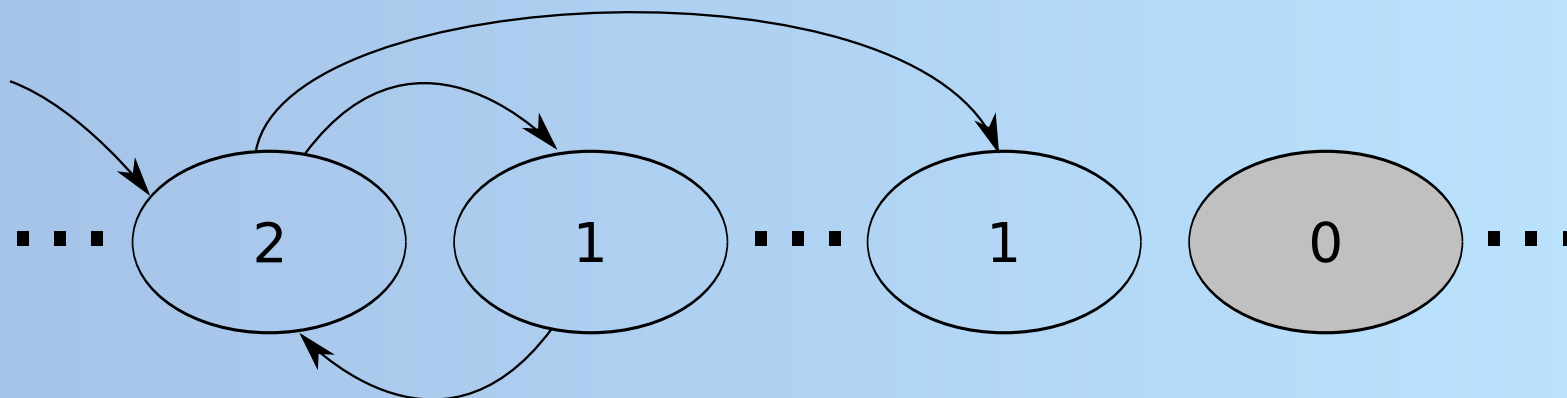
- nicht referenziert \longrightarrow nicht benötigt \Rightarrow **Richtig!**
- nicht benötigt \longrightarrow nicht referenziert \Rightarrow **Falsch!**

- ❖ Entwickler muss Referenzen löschen!

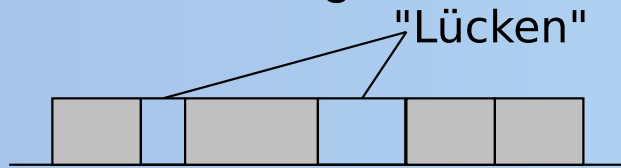


$$G = O - R$$

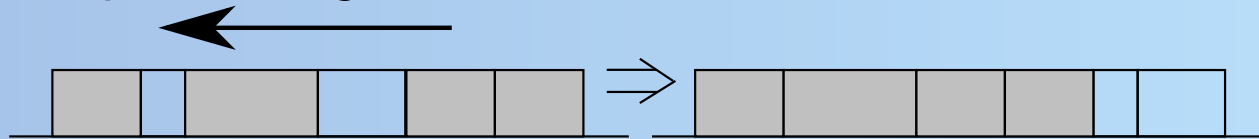
- ❖ zwei prinzipielle Herangehensweisen:
 1. Gegenüberstellung einer Invariante (z.B. *reference counting*)
 - Aktualisierung gleichzeitig mit Objektgraphen
 - Rückschlüsse auf Zustand der Objekte
 - zur Laufzeit möglich
 2. Problem der Erreichbarkeit im Graphen
 - Berechnung der transitiven Hülle bzgl.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



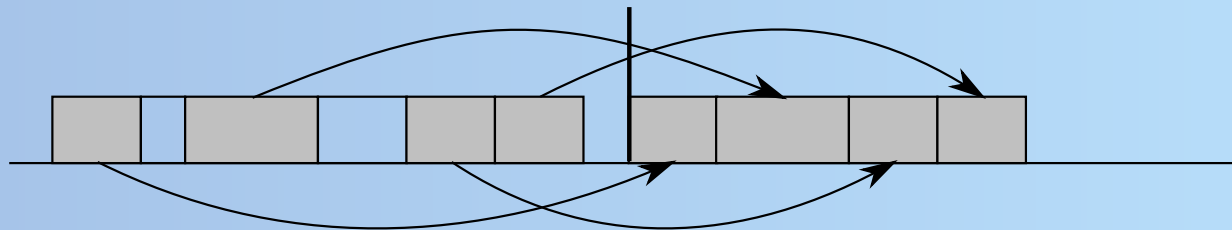
❖ einfaches Vorgehen



❖ Kompaktierung



❖ Verschieben

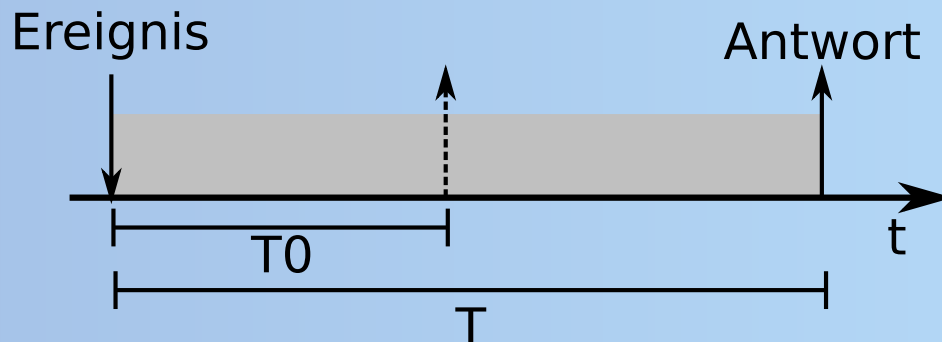


❖ GC zur Laufzeit der Anwendung (z.B. reference counting):

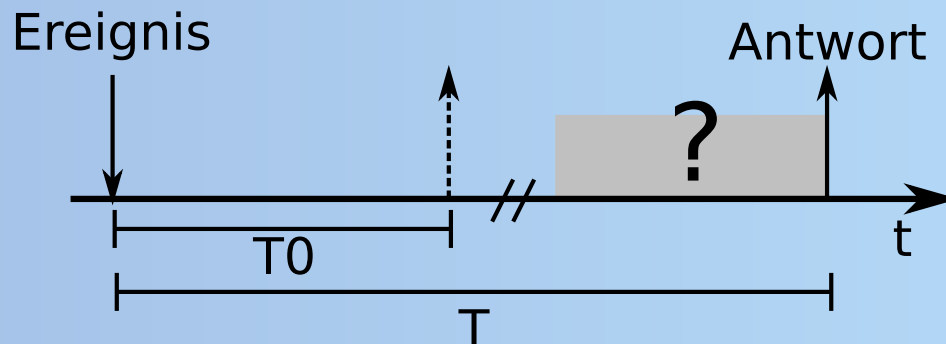
• Beispiel:

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

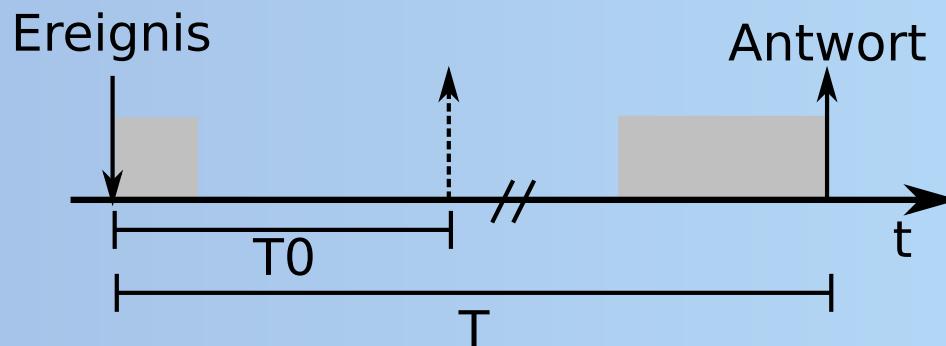
- zusätzliche Rechenzeit erforderlich
- zusätzliche Speicherzugriffe erforderlich



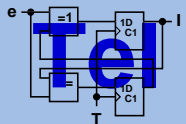
- ❖ Unterbrechung der Anwendung für GC:
 - Objektgraph soll sich nicht ändern
 - Unterbrechung für RT jedoch unmöglich!
 - mögliche Lösungen:
 - ▷ inkrementelle Garbage Collection
 - ▷ nebenläufige Garbage Collection



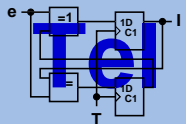
- ❖ begrenzter Speicher / Fragmentierung:
 - Anwendung allokiert ständig Speicher
 - zusammenhängende Blöcke entsprechender Größe erforderlich
 - ⇒ Allokation in konstanter Zeit
 - GC muss *schnell genug* Speicher freigeben



3 Entwicklung einer MMU für den SHAP-Mikroprozessor

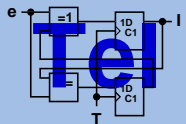


- ❖ für MMU und GC wichtige Eigenschaften:
 - mikroprogrammgesteuerte (\rightarrow JVM) Stackmaschine
 - Stack und Heap physisch getrennt
 - Objekte lediglich auf Heap
 - kein direkter Speicherzugriff auf Heap, Objekt-Allokation durch MMU
 - Garbage Collection notwendig
 - Echtzeitanforderungen!



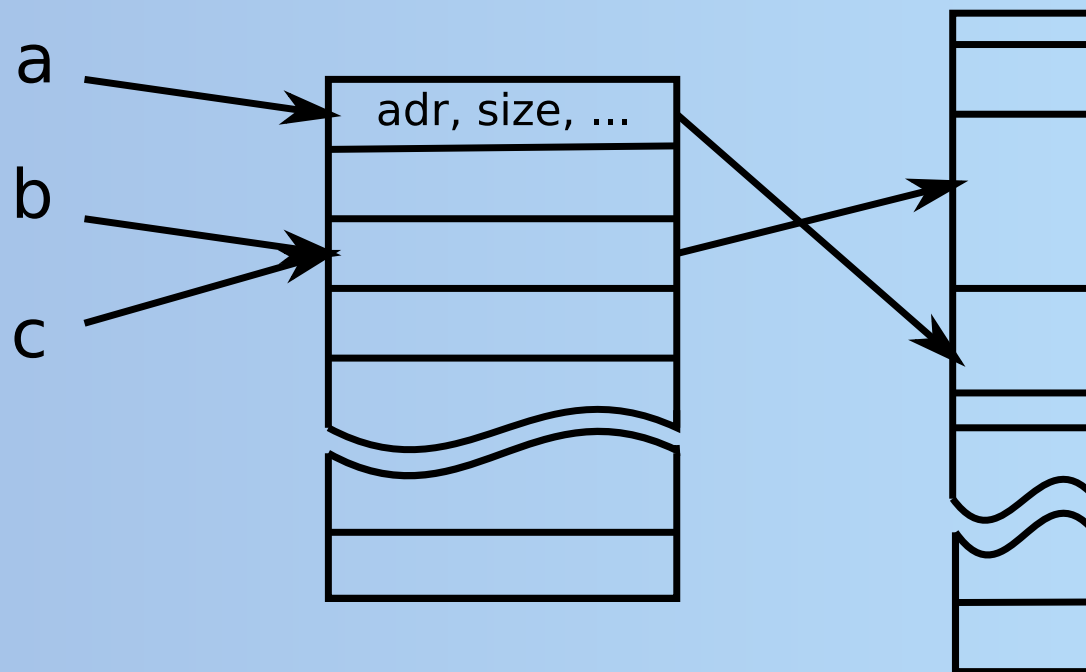
Entwurfsentscheidungen

- ❖ 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



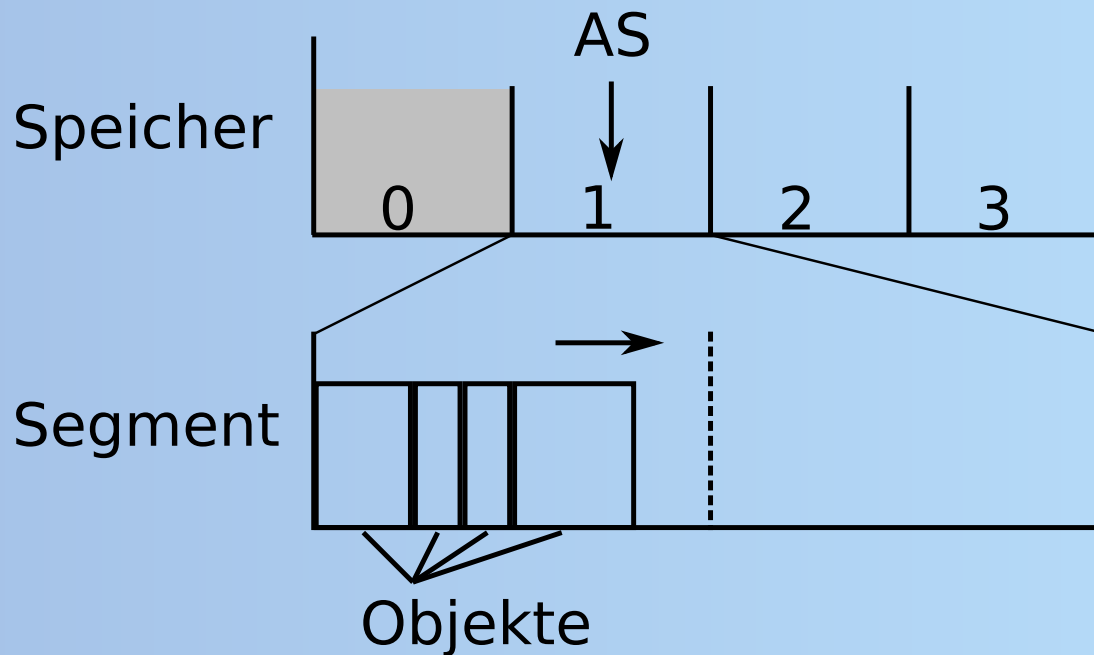
Speicherverwaltung (1)

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

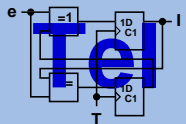


Speicherverwaltung (2)

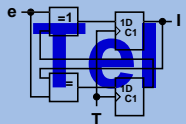
- ❖ Aufteilung in 2^n Segmente ermöglicht konstante Allokationszeit
 - Segment mind. doppelt so groß wie max. Objektgröße
 - ein leeres Segment als *Allokations-Segment* (AS) ausgewählt
 - freier Speicher im AS erschöpft \Rightarrow neues AS wählen
 - Zuordnung der Objekte zu den Segmenten



- ❖ 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

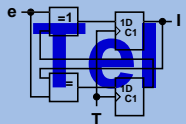


❖ funktionsfähig:

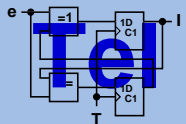
- Verwaltung von Referenzen und Segmenten
- Stack-Überwachung, Stack-Scan und Heap-Scan
- Markierung nicht erreichbarer Objekte als Garbage und Aktualisierung der Segment-Statistik

❖ 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!

