

บทที่ 5

สรุปผลการวิจัยและข้อเสนอแนะ

สรุปผลการวิจัย

การศึกษาโดยเครื่องอนินเทอร์ที่ไม่กำหนดค่าແທນงหน่วยความจำ ทำให้ทราบ การทำงานและคุณสมบัติ ซึ่งทำให้เป็นแนวทางในการใช้ระบบหน่วยความจำได้ ในอีก ลักษณะที่ทางจากการใช้ในปัจจุบัน ซึ่งสิ่งที่ได้จากการวิจัยนี้พอสรุปได้ดังนี้

1. การวิจัยครั้งนี้ทำให้ทราบถึงการทำงานของส่วนทั้งๆภายในทัวร์โดยเครื่อง นี้ กล่าวคือพบว่าโดยเครื่องที่สร้างขึ้นในลักษณะที่ไม่กำหนดค่าແທນงหน่วยความจำสามารถ ที่จะทำงานแทนโดยเครื่องที่ใช้ในระบบปัจจุบัน แต่มีคุณสมบัติที่สามารถจัดระบบหน่วย ความจำออกเป็นสองส่วน ทำให้สามารถโดยอ้างงานสองงานเข้าไปเก็บไว้ในหน่วย ความจำได้ ในลักษณะนี้ทำให้หน่วยประมวลผลสามารถใช้โปรแกรมและข้อมูลของงาน ส่องงานໄก้ทันที โดยไม่ต้องอยู่ให้หน่วยความจำว่างเสียก่อน

2. การทำงานของโดยเครื่องในนี้สามารถทำงานร่วมกับอินเทอร์รัชตอน โทรด เพื่อการทำงานสองงานในช่วงเวลาเดียวกัน โดยอาศัยการทำงานควบคุณการอินเทอร์ รัพซึ่งเกิดขึ้นในระหว่างการทำงานในขณะนั้น

3. แสดงให้เห็นถึงฐานการใช้หน่วยความจำในระบบการทำงานหลายระบบใน คอมพิวเตอร์ระบบเดียวกันในช่วงเวลาเดียวกัน ซึ่งทำให้การใช้คอมพิวเตอร์มีประสิทธิภาพคือ ซึ่งเป็นแนวทางที่อยู่วิจัยที่จะทำการวิจัยทางคานระบบควบคุมเครื่องคอมพิวเตอร์ไป

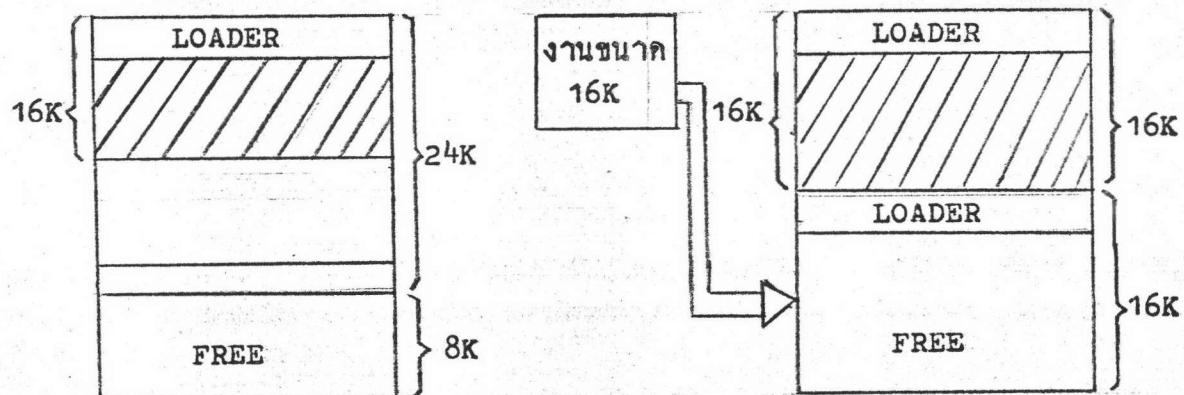
จากผลที่ได้รับทำให้สามารถที่จะนำไปประยุกต์เข้ากับส่วนประกอบอื่นๆอีก เช่น การควบคุณการทำงานของหน่วยประมวลผลกลาง ซึ่งจะนำไปใช้สร้างระบบมัลติโปรแกรม มิง (Multiprogramming System) ที่สมบูรณ์แบบมากไปกว่า

ขอเสนอแนะ

การศึกษาโลกเกอร์ที่ไม่กำหนดค่าແທນ່ານໍາວຍຄວາມຈໍາ เป็นສ່ວນໜຶ່ງຂຶ້ນແສກງໃນເຫັນດີ່ງເຕັນນິຄົນດີ່ນີ້ເພື່ອຫຸ່ຍໃຫ້ສາມາດເກີນໂປຣແກຣມ ນີ້ອງຈາກໄວ້ໃນໜໍາວຍຄວາມຈໍາໄດ້ມາກວ່ານີ້ນັ່ງຈາກ ຜົ່ງທ່າໃຫ້ນໍາວຍປະນມວລບົກຈາກສາມາດທີ່ຈະເປີ່ຍກາຮ່າງຈາກຈາກງານທີ່ໄປໜໍາກຳຈາກການທີ່ໄດ້ທັນທີ ຜົ່ງກາຮໃຫ້ນໍາວຍຄວາມຈໍາໄດ້ເປີ່ຍຈາກຮ່າງງານເຄີຍຄວບຄອງໜໍາວຍຄວາມຈໍາທັງໝົດ (SINGLE CONTIGUOUSMEMORY MANAGEMENT) ເປັນແບບແບ່ງສ່ວນຂອງໜໍາວຍຄວາມຈໍາອອກເປັນສ່ວນຊ່າຍຮັບແທລະງານ (PARTITIONED-MEMORY MANAGEMENT) ຜົ່ງທ່າໃຫ້ສາມາດໃຫ້ນໍາວຍຄວາມຈໍາໄດ້ຍ່າງມີປະສິບີກາພເຕີ່ມຂັ້ນກ່າວກີ່ອ ລົກກາຮສູງເປົ້າຂອງສ່ວນທີ່ໄນ້ໄດ້ໃຫ້ໃນໝະໜີ່ນີ້ຈາກເຄີຍອູ້ໃນໜໍາວຍຄວາມຈໍາເຊັ່ນ ຂະນະທີ່ໃຫ້ເກົ່າງໃນກາຮເຮົາງຈໍາກັນ ຜົ່ງດ້າໃຫ້ນໍາວຍຄວາມຈໍາເທິ່ງ 20 ກີໂລກາຮ ແຮກເທົ່ວ ຈະມີນໍາວຍຄວາມຈໍາວ່າງອູ້ອື້ນ 12 ກີໂລກາຮ ແຮກເທົ່ວ (ໃນຮະບນທີ່ໃຊ້ງານອູ້ນີ້ຈຸບັນ) ຜົ່ງທ່າວ່າງທີ່ເຫຼືອອູ້ຈັກນອື້ນໆໃຫ້ເຂົ້າໄປແທນທີ່ຈະສາມາດໃຫ້ນໍາວຍປະນມວລບົກຈາກ ເປີ່ຍໄປໜໍາກຳຈາກການອື້ນໄດ້ທັນທີ ເຊັ່ນ ໂປຣແກຣມທີ່ຈໍາກຳຈາກການຫາກຄາກຄາຍເຫັນມູນໃນຮະບນ (MEDIA CONVERSION) ຜົ່ງໃຫ້ນໍາວຍຄວາມຈໍາເທິ່ງ 4 ກີໂລກາຮ ແຮກເທົ່ວ ເປັນກັນ

ອ່ານາງໄຮກົດກີກາຮວິຈີນນີ້ເປັນເທິ່ງຂັ້ນເວີ້ນກັນຂອງແນວຄວາມຄີຂອງກາຮສ່າງຮະບນ ກາຮ່າງຈາກໜ່າຍາງານໃນໝະເຄີຍກັນ ຜົ່ງເປັນໄປໃນທາງກາຮໃຫ້ນໍາວຍຄວາມຈໍາເຫັນນັ້ນ ບັງຈາເປັນທີ່ຈະກົດນີ້ກີກາຮສຶກກາຮຈັກກາຮໃຫ້ນໍາວຍປະນມວລບົກຈາກ (PROCESSOR-MANAGEMENT) ແລະອຸປະກົມໃນຮະບນອັນອື່ນທີ່ໃຫ້ໃນຮະບນ (RESOURCE MANAGEMENT) ອີກກວຍ ພ່ອມໃນກາຮໃຊ້ງານໃນແບບ MULTIPROGRAMMING ມີປະສິບີກາພສູງທີ່ສຸກ ອີກກວຍ ຜົ່ງໄກກ່າວໄວ້ໃນກອນທັນວ່າ ໂຄດເກອນນີ້ກົດທ່າງຈາກຮ່ວມກົມໂປຣແກຣມຄົບຄຸມ ກາຮ່າງຈາກອັນພູ່ ແລະເອົາຫຼຸ່ມ ແລະໜໍາວຍປະນມວລບົກຈາກ (INTERRUPT CONTROL) ຜົ່ງຈະເປັນກົວຄອຍຄູແລກກາຮ ອັນເກອຮຮັກ ຕ່າງໆ ທີ່ເກີດຂຶ້ນໃນຮະບນເພື່ອໃຫ້ໃນກາຮເປີ່ນ ກາຮ່າງຈາກງານທີ່ນີ້ຈົ່ງກໍລັງທ່າອູ້ໃນໝະທີ່ເກີດອັນເກອຮຮັກໄປໜໍາກຳຈາກການທີ່ນີ້ ຜົ່ງໂປຣແກຣມນີ້ ແສກງໄວ້ໃນກາກນົກ ກ. ເພື່ອໃຫ້ຢູ່ສືນໃຈໄດ້ກາຮສຶກກາທົ່ວໄປ

การศึกษาโลคเตอร์ที่ไม่กำหนดตำแหน่งหน่วยความจำแน่นอนนี้ ทำให้ชิ้วรับใช้หารับถึงการรีโลเกชันของแอคเตอร์ของคำสั่ง จากการรุ่นนี้ทำให้สามารถที่จะนำไปใช้ในการเคลื่อนย้ายตัวโปรแกรมชิ้นอยู่ในหน่วยความจำไว้ยังที่ที่ได้รักไว้ได้ ซึ่งแต่เดิมเราไม่สามารถเคลื่อนย้ายได้ ในขณะที่ทำการโหลดออกจากภาระกับไปคอมพิวเตอร์หรือแอชเซ็นเตอร์ในเหมือนเดิม ซึ่งแนวคิดนี้ทำให้การจัดการหน่วยความจำแบบเป็นส่วน (PARTITIONED ALLOCATION) ซึ่งขนาดของส่วนที่แบ่งไว้มีค่าคงที่เป็นแบบการจัดหน่วยความจำ เป็นส่วนซึ่งขนาดเปลี่ยนแปลงได้ (DYNAMIC PARTITION-ALLOCATION) ซึ่งทำให้การจัดการหน่วยความจำมีประสิทธิภาพสูงขึ้นอีก กล่าวคือสามารถลอกส่วนเหลือในแต่ละส่วนลงได้อีก (FRAGMENTATION) ซึ่งช่วยในการทำงานซึ่งมีการเปลี่ยนแปลงเข้าไปในหน่วยความจำได้ดีขึ้น



รูปที่ 5.1 แสดงเบื้องการทำงานของโลคเตอร์นี้ในกระบวนการกำหนดตำแหน่งหน่วยความจำ

เมื่อเกิดกรณีมีงานอยู่ในหน่วยความจำ 16 กิกิโลกรัมเรคเตอร์ และมีงานที่ต้องการนำเข้ามานัมขนาด 16 กิกิโลกรัมเรคเตอร์ ในแบบแรกจะไม่สามารถนำเข้าในส่วน 24 กิกิโลกรัมเรคเตอร์ได้ เพราะงานเดิมยังไม่เสร็จสิ้น งานใหม่ก็จะเป็นต้องถูกแยกมาเป็นแบบหลังสามารถจะ ALLOCATED ความจำใหม่เป็น 16 + 16 กิกิโลกรัมเรคเตอร์ได้ และสามารถ RELOCATED งานที่ต้องการเข้าไปอยู่ที่ 16 กิกิโลกรัมเรคเตอร์ หลังจากหน่วยความจำได้ ทำให้งานใหม่ในจะเป็นต้องถูกเป็นคู่

ผู้จัดหวังว่าการวิจัยนี้จะเป็นประโยชน์ และช่วยให้ศึกษาได้ความเข้าใจการทำงานของโลกเตอร์ที่ไม่กำหนดการทำงานอย่างความจำแนก และแนวความคิดการใช้อุปกรณ์ของระบบเพื่อเป็นพื้นฐานในการศึกษาและสร้างระบบ MULTIPROGRAMMING ต่อไป