操作系统课程设计实验报告

实验名称: 物理内存管理

姓名/学号: 宋尚儒/1120180717

实验目的

- 理解基于段页式内存地址的转换机制
- 理解页表的建立和使用方法
- 理解物理内存的管理方法

实验内容

本次实验包含三个部分。

- 了解如何发现系统中的物理内存;
- 了解如何建立对物理内存的初步管理,即了解连续物理内存管理;
- 了解页表相关的操作,即如何建立页表来实现虚拟内存到物理内存之间的映射,对段页式内存管理机制有一个比较全面的了解。

实验环境

- Windows10
- VMWare15.5
- Ubuntu-20.04
- ucore lab2
- qemu

程序设计与实现

练习0

填写已有实验

只需要将lab1中完成的代码移植到lab2框架中即可,主要涉及文件为

- kern/debug/kdebug.c
- kern/trap/trap.c

练习1

实现 first-fit 连续物理内存分配算法

查看 default_pmm.c 中的各个函数之前,先查看需要用到的重要的结构和函数

```
list_entry_t page_link; //双向链接结构
};
//双向链表结构
struct list_entry {
    struct list_entry *prev, *next; //前后节点
};
//物理内存管理器结构,包含多个管理指针,指向所需函数
const struct pmm_manager default_pmm_manager = {
    .name = "default_pmm_manager",
    .init = default_init,
                                           //管理器初始化
    .init_memmap = default_init_memmap,
                                          //空闲页初始化
    .alloc_pages = default_alloc_pages,
                                           //分配指定数量的物理页
    .free_pages = default_free_pages,
                                           //释放指定物理页
    .nr_free_pages = default_nr_free_pages,
    .check = default_check,
};
//在双向链表元素prev和next间插入elm
static inline void
__list_add(list_entry_t *elm, list_entry_t *prev, list_entry_t *next) {
    prev->next = next->prev = elm;
    elm->next = next;
    elm->prev = prev;
}
//同list_after
static inline void
list_add(list_entry_t *listelm, list_entry_t *elm) {
    list_add_after(listelm, elm);
}
//将新对象elm插入listelm前
static inline void
list_add_before(list_entry_t *listelm, list_entry_t *elm) {
    __list_add(elm, listelm->prev, listelm);
}
//将新对象elm插入listelm后
static inline void
list_add_after(list_entry_t *listelm, list_entry_t *elm) {
    __list_add(elm, listelm, listelm->next);
}
//从双向链表中删除该元素
static inline void
list_del(list_entry_t *listelm) {
    __list_del(listelm->prev, listelm->next);
}
```

default_init

原函数为:

```
static void
default_init(void) {
    list_init(&free_list); //初始化空闲块链表初始化
    nr_free = 0; //设空闲块总数为0
}
```

该操作与物理内存分配无直接关系,直接使用默认函数

default_init_memmap

作用为对从base开始的大小为n的未被占用的物理内存空间中的每一页所对应的Page结构进行初始化

- 从base开始清零各Page结构的属性
- 设置base的连续页框数为n
- 由于采用ff策略,将base的双向链表指针加入空闲块链表尾部

构造函数为:

```
static void
default_init_memmap(struct Page *base, size_t n) {
   assert(n > 0);
   struct Page *p = base;
   //循环初始化n块物理页
   for (; p != base + n; p ++) {
      //检查该页框是否为保留页
      assert(PageReserved(p));
      //将该页标志位和连续空闲页框数清零
      p->flags = p->property = 0;
      //设置该页框引用计数为0
      set_page_ref(p, 0);
   }
   //在第一个空闲页块中设置连续页数量为n
   base->property = n;
   //设置该页为保留页
   SetPageProperty(base);
   //计入空闲页数
   nr_free += n;
   //加入空闲页链表,由于采用ff策略,需要按地址从小到大排,需加到链表尾部,即头部之前
   list_add_before(&free_list, &(base->page_link));
}
```

default_alloc_pages

作用为分配指定页数的连续空闲空间,并返回第一页结构的指针

- 在空闲块链表中找到第一个连续内存页数量大于n空闲块,其对应Page结构体的对象指针为page, 指向该空闲块的第一个页框
- 从page开始划分n页,剩余的页框形成新的空闲块,加入空闲块链表中
- 从空闲块链表中删去page的空闲块链表指针

构造函数为:

```
static struct Page *
default_alloc_pages(size_t n) {
   assert(n > 0);
   //不可超过总空闲页框数
   if (n > nr_free) {
      return NULL;
   }
   struct Page *page = NULL;
   list_entry_t *le = &free_list;
   //遍历空闲块链表
   while ((le = list_next(le)) != &free_list) {
       //页链表结构指针转换为页结构指针
       struct Page *p = le2page(le, page_link);
      //找到连续内存页数量大于n的为止,保存为page
       if (p->property >= n) {
          page = p;
          break;
       }
   }
   //分割原page指向的连续内存区域
   if (page != NULL) {
       if (page->property > n) {
          //要分配n页,分配后,剩余内存形成新的连续空闲块,指向分新划分出来的空闲块头部
          struct Page *p = page + n;
          //连续空闲块数量为原连续块数量减n
          p->property = page->property - n;
          //将新的连续块头部链表指针加入链表中,插到原页链表指针后
          list_add_after(&(page->page_link), &(p->page_link));
       }
       //从链表中删除该页链表
       list_del(&(page->page_link));
       //空闲块数量-n
       nr_free -= n;
       ClearPageProperty(page);
   //返回page,即分配出的空闲内存区头部
   return page;
}
```

default_free_pages

作用为释放从base开始指定页数的内存空间,并分情况进行合并操作,需要考虑四种情况:

- 释放空间与其之前的空闲块相邻,与之后的不相邻
- 释放空间与其之前的空闲块不相邻,与之后的相邻
- 释放空间与其之前的空闲块不相邻,与之后的不相邻
- 释放空间与其之前的空闲块相邻,与之后的相邻

为使整体结构清晰以及操作的统一,采用以下形式合并

- 扫描空闲块链表,寻找与释放空间前后邻接的空闲块如果存在邻接空闲块,从链表中删去原空闲块,修改释放空间的属性
- 将释放空间对应的空闲块加入链表

如此,如果没有邻接空闲块,则第一步不会对链表产生影响

构造函数为

```
static void
default_free_pages(struct Page *base, size_t n) {
   assert(n > 0);
   struct Page *p = base;
   //遍历内存页,清空数据
   for (; p != base + n; p ++) {
      //该页需要未保留、被使用
       assert(!PageReserved(p) && !PageProperty(p));
       //状态位清零
       p\rightarrow flags = 0;
       //引用数清零
       set_page_ref(p, 0);
   }
   //设置起始内存页后连续空闲块的数量
   base->property = n;
   SetPageProperty(base);
   //采取不同策略合并连续空闲块
   //首先遍历空闲块链表
   list_entry_t *le = list_next(&free_list);
   while (le != &free_list) {
      //p指向连续空闲页头部
       p = le2page(le, page_link);
       le = list_next(le);
       //如果释放的内存区域的尾部与一空闲区域头部邻接
       if (base + base->property == p) {
          base->property += p->property; //加上该空闲内存区域
          ClearPageProperty(p);
                                      //设为保留
          list_del(&(p->page_link)); //从链表中删除该空闲区域指针
       //如果释放的内存区域的头部与一空闲区域尾部邻接
       else if (p + p->property == base) {
          p->property += base->property; //更新该空闲内存页数量
          ClearPageProperty(base); //设为保留
          base = p;
                                       //使base指向该空闲页头部
          list_del(&(p->page_link));
                                    //从链表中删除该空闲区域指针
       }
   }
   //在空闲页链表中插入合成后的连续空闲页指针base
   //空闲块总数+n
   nr_free += n;
   //遍历空闲页链表
   le = list_next(&free_list);
   while (le != &free_list) {
       p = le2page(le, page_link);
       //如果合成的内存区域尾部小于等于空闲区域头部,保存该空闲区域对应的链表指针
       if (base + base->property <= p) {</pre>
          assert(base + base->property != p);
          break;
       le = list_next(le);
   }
   //将base的链表指针插入寻找到的链表指针之前
   list_add_before(le, &(base->page_link));
}
```

你的 first fit 算法是否有进一步的改进空间

在本实验中的first fit算法可以做进一步改进,主要原因在于所有空闲块以双向链表的形式组织管理,在最坏的情况下需要找遍整个链表,假设链表长度为n,则时间复杂度达到O(N)

可以采用类似linux中伙伴系统的方式组织空闲块,具有相同大小的空闲块组织为一个链表,每次需要分配大小为n的空闲块时,直接从空闲块大小大于等于n的链表中查找空闲块,可以有效缩减查询所用时间。

练习2

实现寻找虚拟地址对应的页表项

首先对内存地址的体系做简单概括,方便之后的理解。

内存地址分为三种: 内核虚地址、线性地址、物理地址

• 内核虚地址:程序指令中使用的地址

• 线性地址:由三部分组成(页目录表地址,页目录项索引,页表索引),可由内核虚地址通过段式管理地址映射得到

• 物理地址:实际访问的内存地址,可由线性地址通过页式管理地址映射得到

该练习需要构建 get_pte 函数,该函数三个参数的意义为:

• pde_t *pgdir:页目录表的内核虚拟基址

• uintptr_t la: 需要映射的线性地址

• bool create:逻辑值,决定是否分配一个页

返回虚地址对应的页表项的内核虚地址,如果该页表项不存在,则还需要分配一个包含该项的页表

先看一下一些新的、重要的、需要直接调用的函数和宏定义

```
      PDX(la)
      //返回线性地址la对应的页目录索引

      PTX(la)
      //返回线性地址la对应的页表索引

      KADDR(pa):
      //返回物理地址pa对应的内核虚拟地址

      page2pa(page):
      //得到Page结构管理的页的物理地址

      PTE_P 0x001
      //表示物理页存在

      PTE_W 0x002
      //表示物理页可写

      PTE_U 0x004
      //表示物理页可读
```

构造函数为

```
pte_t *
get_pte(pde_t *pgdir, uintptr_t la, bool create) {
    //获取页目录项
    pde_t *pdep = &pgdir[PDX(la)];
    //如果获取不成功,则需要创建新的页表
    if (!(*pdep & PTE_P)) {
        struct Page *page;
        //根据create判断是否创建,如果允许创建,则进行页分配,如果分配成功进行下一步
        if (!create || (page = alloc_page()) == NULL) {
            return NULL;
        }
        //设置新分配页的引用数为1
        set_page_ref(page, 1);
        //获取到该物理页的内核虚地址,并清空该页以初始化页表
```

以下是两个问题的答案:

问题—

请描述页目录项(Page Directory Entry)和页表项(Page Table Entry)中每个组成部分的含义以及对 ucore 而言的潜在用处。

页目录项PDE的组成为:

- 高20位: 指向的页表基址的物理地址
- 9-11位:被CPU忽略,软件可用
- 8位:全局位,如果是全局的,则会在高速缓存中保存
- 7位:表示页大小,为0时表示4KB
- 6位: 恒为0
- 5位:访问位
- 4位:表示能否对该页进行缓存,为1表示不可
- 3位:表示是否使用Write-Through缓存策略
- 2位:表示访问所需的用户特权级别
- 1位:表示是否允许读写,为0表示只读
- 0位:存在位,表示是否在内存中

页表项PTE的组成为:

- 高20位: 指向的页的物理地址
- 9-11位:被CPU忽略,软件可用
- 8位:全局位,如果是全局的,则会在高速缓存中保存
- 7位: 恒为0
- 6位:修改位,表示是否在该页写过数据,交换时是否修改外存
- 5位:访问位
- 4位:表示能否对该页进行缓存,为1表示不可
- 3位:表示是否使用Write-Through缓存策略
- 2位:表示访问所需的用户特权级别
- 1位:表示是否允许读写,为0表示只读
- 0位:存在位,表示是否在内存中

问题二

如果 ucore 执行过程中访问内存,出现了页访问异常,请问硬件要做哪些事情?

当ucore执行过程中出现了页访问异常, 硬件需要依次进行如下操作

- 保存发生异常时的寄存器现场,发生中断
- 产生页访问异常码,根据中断描述符表查询,并进入对应的异常处理程序,交由软件处理
- 处理完成后恢复上下文

练习3

释放某虚地址所在的页并取消对应二级页表项的映射

该练习需要重构 page_remove_pte 函数,该函数三个参数意义为

pde_t *pgdir: 页目录表的内核虚拟基址
uintptr_t la: 线性地址
pte_t *ptep: 指向页表项

该函数会在释放某物理内存页时,清理对应的Page结构,并将线性地址对应的页表项清除

先看一下一些新的、重要的、需要直接调用的函数和宏定义

```
struct Page *page pte2page(*ptep) //从页表项获取对应的Page结构体 free_page //释放Page page_ref_dec(page) //使Page结构的引用数减一,返回减一后ref tlb_invalidate(pde_t *pgdir, uintptr_t la) //当修改的页表是进程正在使用的页表时,使对应的TLB表项无效化
```

构造函数为

```
static inline void
page_remove_pte(pde_t *pgdir, uintptr_t la, pte_t *ptep) {
   //如果传入的页表项存在
   if (*ptep & PTE_P) {
       //获取传入页表项对应物理页框的Page结构
       struct Page *page = pte2page(*ptep);
       //将该Page结构引用数减一,如果减到零则释放该Page结构以及对应的物理页
       if (!page_ref_dec(page)) {
          free_page(page);
       }
       //清零该页目录项
       *ptep = 0;
       //刷新TLB, 无效化TLB中对应的页目录项
      tlb_invalidate(pgdir, la);
   }
}
```

问题—

数据结构 Page 的全局变量(其实是一个数组)的每一项与页表中的页目录项和页表项有无对应关系?如果有,其对应关系是啥?

有对应关系,因为页表项中存放了对应物理页的物理地址,可通过该物理地址获取对应的Page数组的对应项。

可将页表项中的物理地址除以页的大小,然后乘以Page结构的大小以获取数组偏移量,Page数组基地址加偏移量即可得到对应Page项的地址

问题二

如果希望虚拟地址与物理地址相等,则需要如何修改 lab2,完成此事?

物理地址和虚拟地址之间存在一定偏移(offset),通常该偏移由操作系统决定,而在ucore中,该值定义在 kern/mm/memlayout.h

这里KERNBASE即为虚拟地址空间的内核基址,即偏移,此处定义为0xC0000000

将该值修改为0即可完成题目要求

实验结果

运行 make gemu (仅展示部分), 出现页表信息

```
memory management: default_pmm_manager
e820map:
 memory: 0009fc00, [00000000, 0009fbff], type = 1.
 memory: 00000400, [0009fc00, 0009ffff], type = 2.
 memory: 00010000, [000f0000, 000ffffff], type = 2.
 memory: 07ee0000, [00100000, 07fdffff], type = 1.
 memory: 00020000, [07fe0000, 07fffffff], type = 2.
 memory: 00040000, [fffc0000, ffffffff], type = 2.
check_alloc_page() succeeded!
check_pgdir() succeeded!
check_boot_pgdir() succeeded!
----- BEGIN -----
PDE(0e0) c0000000-f8000000 38000000 urw
 |-- PTE(38000) c0000000-f8000000 38000000 -rw
PDE(001) fac00000-fb000000 00400000 -rw
 |-- PTE(000e0) faf00000-fafe0000 000e0000 urw
  |-- PTE(00001) fafeb000-fafec000 00001000 -rw
----- END -----
++ setup timer interrupts
100 ticks
```

运行 make grade, 结果正常

```
ssr@ubuntu:~/my_ucore/mylab2/lab2$ make grade
Check PMM: (3.4s)
-check pmm: OK
-check page table: OK
-check ticks: OK
Total Score: 50/50
```

参考答案分析

- 在练习1中,本实验代码与参考答案基本一致,实现细节上仅有list_add_after和list_add两个函数的不同,但实际上两个函数具有相同的功能,这点在前文中已做过说明
- 在练习2中,本实验代码仅在函数和宏调用方式上略有不同
- 再练习3中,代码实现较为简单,与参考答案没有区别

实验收获与体会

本次实验主要学习物理内存管理机制,了解了如何探测系统中的物理内存(虽然这点没有在练习中给出要求),学习物理内存管理分配方法,将之前学习到的分配算法进行实际应用,并对内存地址体系和映射转换方式有了较为全面的了解

有了学习lab1的经验,在学习lab2的过程中更为顺利了,并且lab2中很多知识在原理课中有说明,相对 lab1友好了许多。但受限于考试复习,感觉学习的还不是非常透彻,部分函数和宏没有找到源码,只是 大致了解其用途和调用关系,如果有机会希望能对源码做进一步的了解与掌握