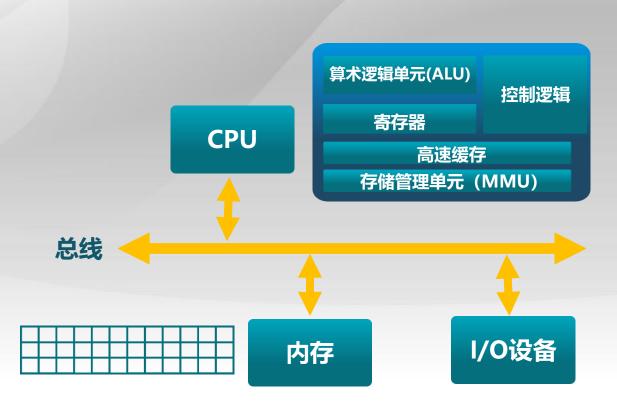
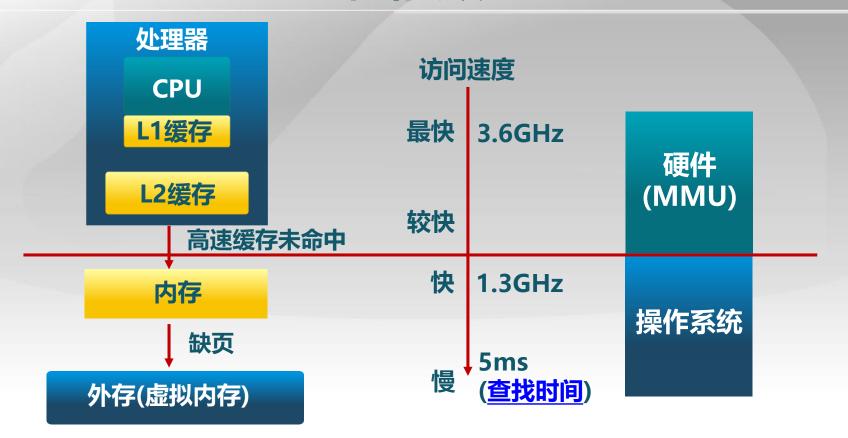


计算机体系结构

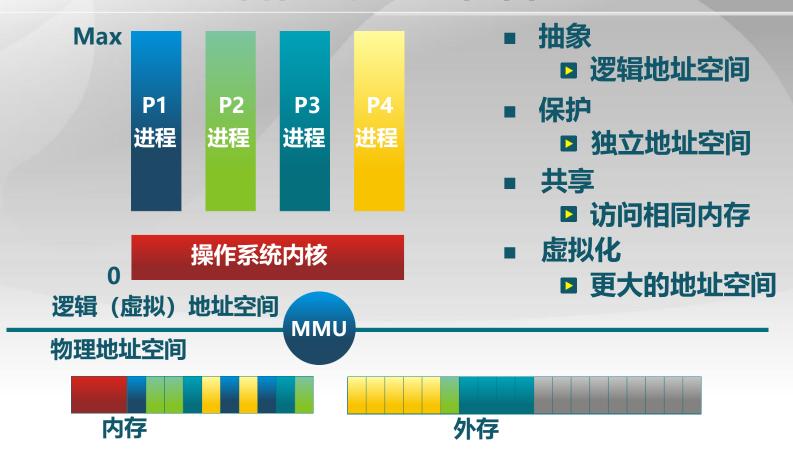


Intel® 64 and IA-32 Architectures Software Developer Manuals

内存层次



操作系统的内存管理



操作系统的内存管理方式

- 操作系统中采用的内存管理方式
 - 重定位(relocation)
 - **□** 分段(segmentation)
 - 分页(paging)
 - ☑ 虚拟存储(virtual memory)
 - ·目前多数系统(如 Linux)采用按需页式虚拟存储
- 实现高度依赖硬件
 - ▶ 与计算机存储架构紧耦合
 - MMU (内存管理单元): 处理CPU存储访问请求的硬件



地址空间定义

- 物理地址空间 硬件支持的地址空间
 - 起始地址0,直到 MAX_{sys}
- 逻辑地址空间 在CPU运行的进程看到的地址
 - 起始地址0, 直到 MAX_{prog}

MAX_{svs} MAXprog 0

地址(address)是从哪里来的? movl %eax, \$0xfffa620e

逻辑地址生成

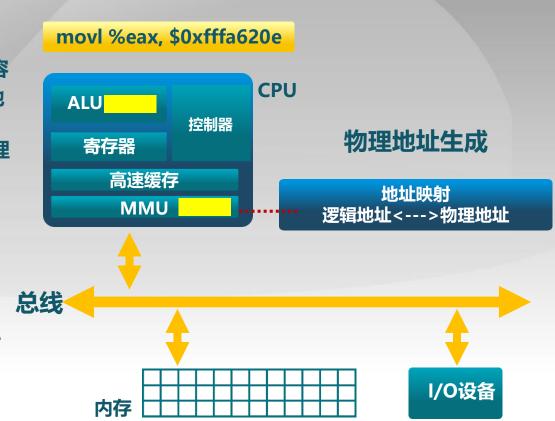


地址生成时机和限制

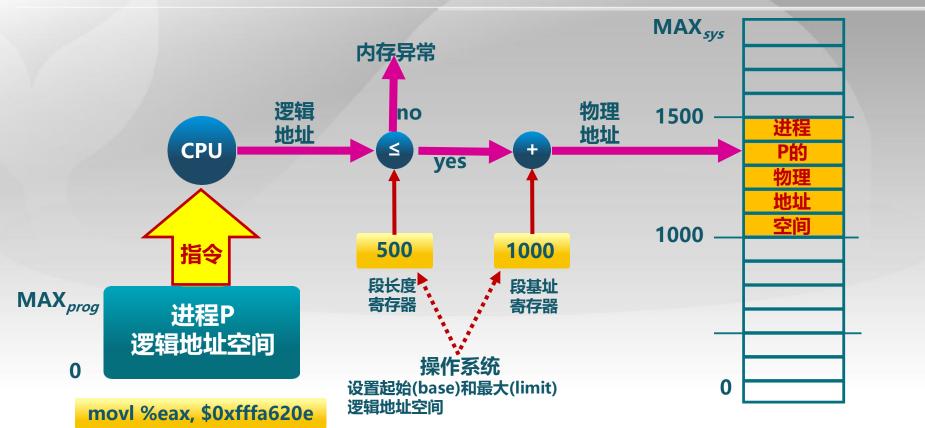
- 编译时
 - □ 假设起始地址已知
 - □ 如果起始地址改变,必须重新编译
- 加载时
 - □ 如编译时起始位置未知,编译器需生成可重定位的代码 (relocatable code)
 - ▶ 加载时, 生成绝对地址
- 执行时
 - ▶ 执行时代码可移动
 - 需地址转换(映射)硬件支持

地址生成过程

- CPU
 - ▶ ALU:需要逻辑地址的内存内容
 - ► MMU: 进行逻辑地址和物理地址的转换
 - ► CPU控制逻辑: 给总线发送物理 地址请求
- 内存
 - **▶** 发送物理地址的内容给CPU
 - ☑ 或接收CPU数据到物理地址
- 操作系统
 - 建立逻辑地址LA和物理地址PA 的映射



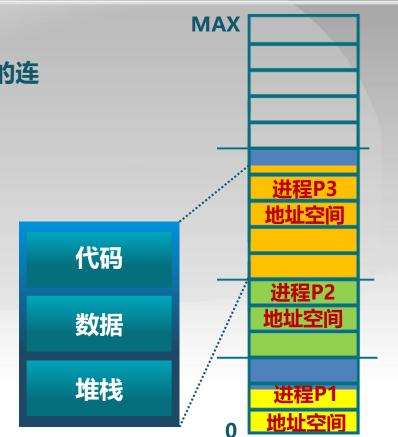
地址检查





连续内存分配和内存碎片

- 连续内存分配
 - □ 给进程分配一块不小于指定大小的连续的物理内存区域
- 内存碎片
 - □ 空闲内存不能被利用
- 外部碎片
 - □ 分配单元之间的未被使用内存
- 内部碎片
 - ▶ 分配单元内部的未被使用内存
 - ▶ 取决于分配单元大小是否要取整



连续内存分配: 动态分区分配

- 动态分区分配
 - 当程序被加载执行时,分配一个进程指定大小可变的分区(块、内存块)
 - □ 分区的地址是连续的
- 操作系统需要维护的数据结构
 - ▶ 所有进程的已分配分区
 - 空闲分区(Empty-blocks)
- 动态分区分配策略
 - **■** 最先匹配(First-fit)
 - **■** 最佳匹配(Best-fit)
 - 最差匹配(Worst-fit)

MAX

进程*P*6

进程*P*5

进程*P*4

进程*P*3

<u>进程P2</u>

进程*P*1

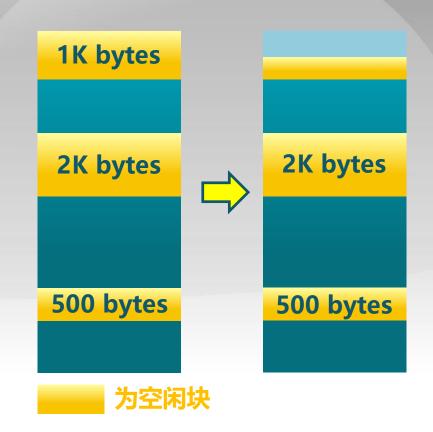
最先匹配(First Fit Allocation)策略

思路:

分配n个字节,使用第一个可用的空间比n大的空闲块。

示例:

分配400字节,使用 第一个1KB的空闲块。



最先匹配(First Fit Allocation)策略

- 原理 & 实现
 - □ 空闲分区列表按地址顺序排序
 - ▶ 分配过程时,搜索一个合适的分区
 - 释放分区时,检查是否可与临近的空闲分区合并
- 优点
 - □ 简单
 - □ 在高地址空间有大块的空闲分区
- ■缺点
 - ▶ 外部碎片
 - ▶ 分配大块时较慢

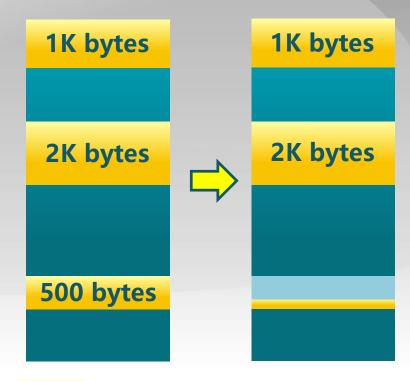
最佳匹配(Best Fit Allocation)策略

思路:

分配n字节分区时, 查找并 使用不小于n的最小空闲分区

示例:

分配400字节, 使用第3个空 闲块(最小)





最佳匹配(Best Fit Allocation)策略

- 原理 & 实现
 - □ 空闲分区列表按照大小排序
 - □ 分配时, 查找一个合适的分区
 - ▶ 释放时,查找并且合并临近的空闲分区(如果找到)
- 优点
 - ▶ 大部分分配的尺寸较小时,效果很好
 - 可避免大的空闲分区被拆分
 - 可减小外部碎片的大小
 - 相对简单
- ■缺点
 - ▶ 外部碎片
 - ▶ 释放分区较慢
 - 容易产生很多无用的小碎片

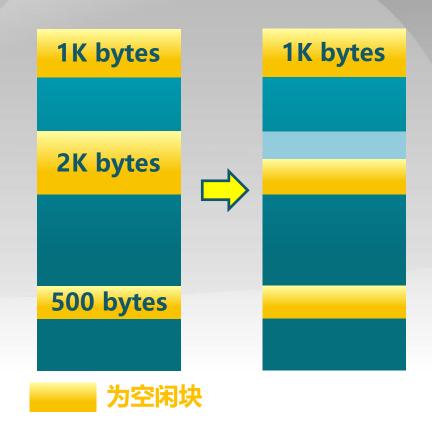
最差匹配(Worst Fit Allocation)策略

思路:

分配n字节,使用尺寸不 小于n的最大空闲分区

示例:

分配400字节,使用第 2个空闲块(最大)



最差匹配(Worst Fit Allocation)策略

- 原理 & 实现
 - □ 空闲分区列表按由大到小排序
 - ▶ 分配时,选最大的分区
 - 释放时,检查是否可与临近的空闲分区合并,进行可能的合并,并调整空闲分区列表顺序
- ■优点
 - □ 中等大小的分配较多时,效果最好
 - □ 避免出现太多的小碎片
- ■缺点
 - ₽ 释放分区较慢
 - ▶ 外部碎片
 - ▶ 容易破坏大的空闲分区,因此后续难以分配大的分区



碎片整理: 紧凑(compaction)

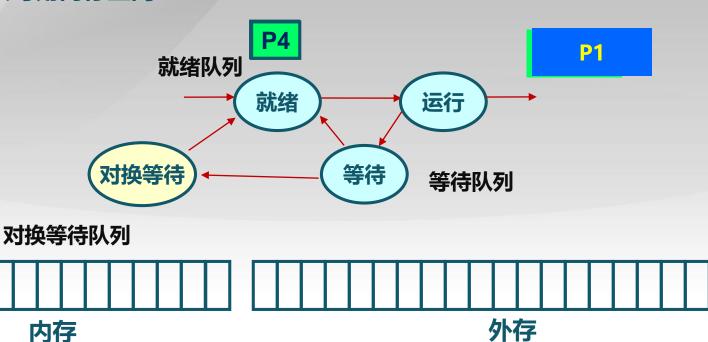
- ■碎片整理
 - 通过调整进程占用的分区位置 来减少或避免分区碎片
- ■碎片紧凑
 - 通过移动分配给进程的内存分区,以合并外部碎片
 - □ 碎片紧凑的条件
 - 所有的应用程序可动态重定位
 - ▶ 需要解决的问题
 - 什么时候移动?
 - ・开销



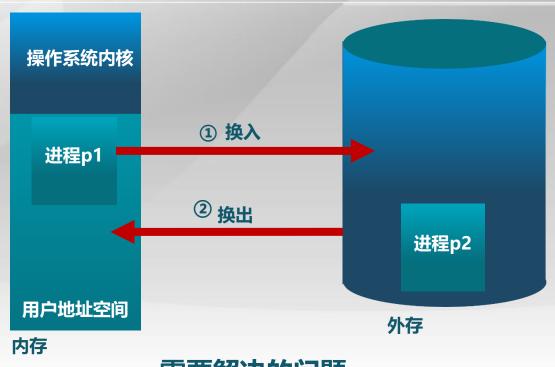
碎片整理: 分区对换(Swapping in/out)

■ 通过抢占并回收处于等待状态进程的分区,以增大可用内存空间

OS



碎片整理: 分区对换(Swapping in/out)



■ 需要解决的问题

▶交换哪个(些)程序?



伙伴系统(Buddy System)

- 整个可分配的分区大小2^U
- 需要的分区大小为2^{U-1} < s ≤ 2^U 时, 把整个块分配 给该进程;
 - 如s ≤2ⁱ⁻¹, 将大小为2ⁱ 的当前空闲分区划分成两个大小为2ⁱ⁻¹ 的空闲分区
 - 重复划分过程,直到2ⁱ⁻¹ < s ≤ 2ⁱ,并把一个空闲分区分配给该进程

伙伴系统的实现

■ 数据结构

- □ 空闲块按大小和起始地址组织成二维数组
- 初始状态: 只有一个大小为2^U的空闲块

■分配过程

- 由小到大在空闲块数组中找最小的可用空闲块
- 如空闲块过大,对可用空闲块进行二等分,直到得到合适的可用空闲块

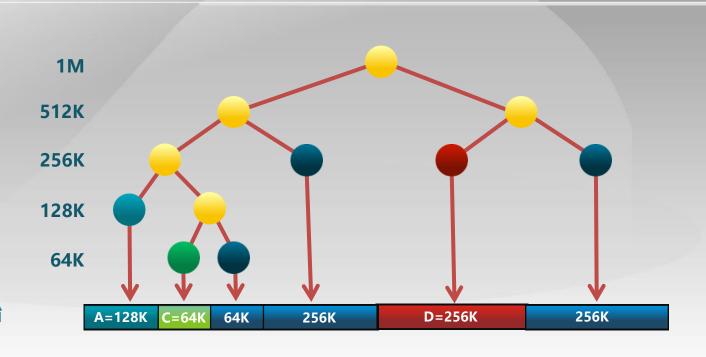
伙伴系统中的内存分配

1 Mbyte block	1M					
Request 100K	A=128K	128K	256K	512K		
Request 240K	A=128K	128K	B=256K	512K		
Request 64K	A=128K	C=64K 64K	B=256K	512K		
Request 256K	A=128K	C=64K 64K	B=256K	D=256K	256K	
Release B	A=128K	C=64K 64K	256K	D=256K	256K	
Release A	128K	C=64K 64K	256K	D=256K	256K	
Request 75K	E=128K	C=64K 64K	256K	D=256K	256K	
Release C	E=128K	128K	256K	D=256K	256K	
Release E	512K			D=256K	256K	
Release D		1M				

伙伴系统的实现

■ 释放过程

- ▶ 把释放的块放入空 闲块数组
- □ 合并满足合并条件 的空闲块
- 合并条件
 - ▶ 大小相同2i
 - ▶ 地址相邻
 - ▶ 低地址空闲块起始 地址为2i+1的位数



http://en.wikipedia.org/wiki/Buddy_memory_allocation

ucore中的物理内存管理

```
struct pmm manager {
  const char *name;
  void (*init)(void);
  void (*init memmap)(struct Page *base, size t n);
  struct Page *(*alloc pages)(size t order);
  void (*free pages)(struct Page *base, size_t n);
  size t (*nr free pages)(void);
  void (*check)(void);
};
```

ucore中的伙伴系统实现

```
const struct pmm_manager buddy_pmm_manager = {
  .name = "buddy_pmm_manager",
  .init = buddy init,
  .init_memmap = buddy_init_memmap,
  .alloc pages = buddy_alloc_pages,
  .free pages = buddy_free_pages,
  .nr_free_pages = buddy_nr_free_pages,
  .check = buddy_check,
```

