

OSLAB1

架构设计

我采用了 linux 中 buddy system 和 slab 的设计方案。将内存前一段作为 buddysystem 的控制块，用哈希表以 64KB/页 为单位映射内存；用 `MAX_ORDER = 9` 个链表管理 64KB,128KB...16MB 的空闲空间。

```
typedef union{
    struct{
        void* free_list[MAX_ORDER];
        page_t units[8192];
        spinlock_t tree_lock;
    };
    uint8_t data[1<<18];
}tree;
```

`struct cpu_t` 以链表结构维护 slab，每个 slab 大小为 64KB，其中前 4KB 作为 `header` 储存该块的信息，包括魔数、链表指针、`bitmap` 等。

```
struct cpu_t{
    void* link_head[MAX_SIZE];
    spinlock_t cpu_lock[MAX_SIZE];
};
```

buddy system

`buddy_alloc(size_t size)` 分配时先从 `size` 大小的空闲链表中搜索，如果为空则递归调用 `buddy_alloc(size<<1)`，找到 `size<<1` 的一块空闲空间，一块作为结果返回，另一块加入到 `size` 对应的空闲链表中。显然，`buddy_alloc()` 的复杂度是 $O(1)$ 的。

`buddy_free(void* ptr)` 在回收时，先根据传入的指针在控制块中找到对应的信息，从控制块头中找到该块的 `size` 和相邻块的占用情况，如果相邻块为空闲，则将其移出空闲链表，与本块合并，修改控制块中的对应信息。我采用了循环（而不是递归）的方式实现合并操作。当无法再合并时，将得到的大空闲块加入空闲链表中。`buddy_free()` 的复杂度是 $O(\log n)$ 的。

slab

`slab_alloc(size_t size)` 会先从本线程的 slab 链表中寻找空闲空间，当对应 `size` 的链表为空或全满时，调用 `buddy_alloc(PAGE_SIZE)` 获得新的一页并初始化，然后将其插入到链表的第一位。分配 slab 内的空间：从 `slab->bitmap` 中找到一块空闲空间，计算其相对 `slab->data[0]` 的偏移量得到地址，然后返回。在不调用 `buddy_alloc()` 的情况下，`slab_alloc()` 的复杂度是 $O(\log n)$ 的。

`slab_free(void* ptr)` 先计算出 `header` 的地址和 `ptr` 在 slab 中的位置，然后修改 `slab->bitmap` 和 `slab->count`。`slab_free()` 的复杂度是 $O(1)$ 的。

函数封装

为了准确区分 slab 和 slow path 分配的大内存，我在每块 slab head 处添加了魔数 `0x7355608`，`slab_alloc()` 时进行初始化，`free()` 时检查魔数并依此调用相应的 `free`。

并发问题

本设计可能引起数据竞争的部分有两个，`buddy_alloc()`、`buddy_free` 对全局链表的操作，和从一个线程上 `slab_free()` 其它线程申请的内存。对于前者，只能通过一把全局大锁来维护其正确性，但由于 slab 机制，4KB 及以下的内存申请很少用到 `buddy_alloc()`，其速度还是可以接受的。对于后者，在每个 slab head 处有一个页面锁，对 `slab->bitmap` 作出修改时始终上锁。由于这种情况很少出现，并且 `slab_free()` 很快，其速度也是可以接受的。

测试框架

我在本地并未进行足够强的压力测试。对于 buddy system 的正确性测试，在若干次申请和释放后，通过 `void print_mem_LL()` 检查是否正确释放和合并大块内存。

性能优化

考虑将维护两条 slab 链表，分别为 `FREE` 和 `FULL`，可以有效降低 `slab_alloc()` 的时间复杂度。

考虑将空的 slab 返回到伙伴系统，以减缓内存的碎片化。

TODO

修改 `klib` 使其支持对 `long int` 类型的 `printf. (%p %lx %ld)`