

# 华东师范大学计算机科学与技术学院上机实践报告


课程名称：操作系统	年级：2022级	基础实验成绩：
指导教师：石亮	姓名：田亦海	扩展思考成绩：
上机实践名称：实验2-内存管理	学号：10225101529	上机实践日期：2023年10月16日

## I 练习题

Q1

### 练习 1

- 请你在 `init_boot_pt` 函数的 LAB 2 TODO 1 中补全代码，完成内核高地址映射。
- 提示：
  - 内核代码的高地址空间开始位置存储在宏 `KERNEL_VADDR` 中。
  - 可以参照低地址空间的内核启动页表配置。
  - 本练习完成后，在 `start_kernel` 函数处打断点，测试能否成功通过高地址访问内存。



A1

```
/* TTBR1_EL1 0-1G */
/* LAB 2 TODO 1 BEGIN */
vaddr = PHYMEM_START+KERNEL_VADDR;
/* Step 1: set L0 and L1 page table entry */
boot_ttbr1_l0[GET_L0_INDEX(vaddr)] = ((u64)boot_ttbr1_l1) | IS_TABLE
                                     | IS_VALID | NG;
boot_ttbr1_l1[GET_L1_INDEX(vaddr)] = ((u64)boot_ttbr1_l2) | IS_TABLE
                                     | IS_VALID | NG;
/* Step 2: map PHYMEM_START ~ PERIPHERAL_BASE with 2MB granularity */
for (; vaddr < PERIPHERAL_BASE+KERNEL_VADDR; vaddr += SIZE_2M) {
    boot_ttbr1_l2[GET_L2_INDEX(vaddr)] =
        (vaddr-KERNEL_VADDR) /* low mem, va = pa */
        | UXN /* Unprivileged execute never */
        | ACCESSED /* Set access flag */
        | NG /* Mark as not global */
        | INNER_SHARABLE /* Shareability */
        | NORMAL_MEMORY /* Normal memory */
        | IS_VALID;
}
/* Step 2: map PERIPHERAL_BASE ~ PHYMEM_END with 2MB granularity */
for (vaddr = PERIPHERAL_BASE+KERNEL_VADDR; vaddr < PHYMEM_END+KERNEL_VADDR; vaddr += SIZE_2M) {
    boot_ttbr1_l2[GET_L2_INDEX(vaddr)] =
        (vaddr-KERNEL_VADDR) /* low mem, va = pa */
        | UXN /* Unprivileged execute never */
        | ACCESSED /* Set access flag */
        | NG /* Mark as not global */
        | DEVICE_MEMORY /* Device memory */
        | IS_VALID;
}
/* LAB 2 TODO 1 END */
```

仿照低地址空间的内核启动页表配置，因为翻译高地址所用的寄存器为TTBR1\_EL1, 所以我们需要设置boot\_ttbr\_1\_的相关信息

虚拟地址（高）	虚拟地址（低）	物理地址	对应设备
0xffff ff00 0000 0000 ~ 0xffff ff00 3f00 0000	0x 0000 0000 0000 0000 ~ 0x 0000 0000 3f00 0000	0x 0000 0000 0000 0000 ~ 0x 0000 0000 3f00 0000	物理内存 ( SDRAM ) 类型： NORMAL_MEMORY
0xffff ff00 3f000 0000 ~ 0xffff ff00 4000 0000	0x 0000 0000 3f00 0000 ~ 0x 0000 0000 4000 0000	0x 0000 0000 3f00 0000 ~ 0x 0000 0000 4000 0000	共享外设内存 类 型： DEVICE_MEMORY
0xffff ff00 4000 0000 ~ 0xffff ff00 8000 0000	-	0x 0000 0000 4000 0000 ~ 0x 0000 0000 8000 0000	本地外设内存 类 型： DEVICE_MEMORY

可以找到 `KERNEL_VADDR` 定义在 `image.h`

```

C image.h x
kernel > arch > aarch64 > boot > raspi3 > include > C image.h > KERNEL_VADDR
1  /*
2  * Copyright (c) 2022 Institute of Parallel And Distributed Systems (IPADS)
3  * ChCore-Lab is licensed under the Mulan PSL v1.
4  * You can use this software according to the terms and conditions of the Mulan
5  * PSL v1. You may obtain a copy of Mulan PSL v1 at:
6  *   http://license.coscl.org.cn/MulanPSL
7  * THIS SOFTWARE IS PROVIDED ON AN "AS IS" BASIS, WITHOUT WARRANTIES OF ANY
8  * KIND, EITHER EXPRESS OR IMPLIED, INCLUDING BUT NOT LIMITED TO
9  * NON-INFRINGEMENT, MERCHANTABILITY OR FIT FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the
10 * Mulan PSL v1 for more details.
11 */
12
13 #pragma once
14
15 #define SZ_16K 0x4000
16 #define SZ_64K 0x10000
17
18 #define KERNEL_VADDR 0xfffff00000000000
19 #define TEXT_OFFSET 0x80000
20

```

根据注释，我们需要设置图片中 **虚拟地址（高）** 列的前两项的范围的地址。

注意ChCore使用了2M大小的块来组织内核空间的内存，是因为没有其他应用的干扰，且这样无需分配多个4KB的块，加快了启动速度；也许还因为内核访问频率较高，用大页面减少了TLB次数。

同低地址空间的设置，因为高地址 `vaddr` 范围为 `PHYSMEM_START + KERNEL_VADDR` 到 `PHYSMEM_END + KERNEL_VADDR`，因此这就是我们需要设置的范围。

此范围内 `L0`，`L1` 均只有一项，因此直接设置那一项就行。四个参数分别为 **下一级页表头的地址**、**表示还有下级页表**、**已启用**、**非全局映射**，

（全局映射在TLB翻译时会有些用处，使得不同进程（当然虚拟空间也不同）可以使用相同的TLB项）

然后分段设置 `L2`，类似低地址的配置。注意页表项中存储的为物理地址，因此设置为 `vaddr - KERNEL_VADDR`，同样设置参数即可。

## Q2



### 练习 2



- 完成 `kernel/mm/buddy.c` 中的 `split_page`、`buddy_get_pages`、`merge_page` 和 `buddy_free_pages` 函数中的 LAB2 TODO2 部分。
- 其中，`buddy_get_pages` 用于分配指定阶大小的连续物理页，`buddy_free_pages` 用于释放已分配的连续物理页。

首先我们观察 *buddy.h* , 这其中有一些定义好的结构体, `struct page` , `struct free_list` , `phys_mem_pool` :

```

30 struct page {
31     /* Free list */
32     struct list_head node;
33     /* Whether the correspond physical page is free now. */
34     int allocated;
35     /* The order of the memory chunk that this page belongs to. */
36     int order;
37     /* Used for ChCore slab allocator. */
38     void *slab;
39     /* The physical memory pool this page belongs to */
40     struct phys_mem_pool *pool;
41 };
42
43 struct free_list {
44     struct list_head free_list;
45     u64 nr_free;
46 };
47
48 /* Disjoint physical memory can be represented by several phys_mem_pool. */
49 struct phys_mem_pool {
50     /*
51      * The start virtual address (for used in kernel) of
52      * this physical memory pool.
53      */
54     u64 pool_start_addr;
55     u64 pool_mem_size;
56
57     /*
58      * This field is only used in ChCore unit test.
59      * The number of (4k) physical pages in this physical memory pool.
60      */
61     u64 pool_phys_page_num;
62
63     /*
64      * The start virtual address (for used in kernel) of
65      * the metadata area of this pool.
66      */
67     struct page *page_metadata;
68
69     /* The free list of different free-memory-chunk orders. */
70     struct free_list free_lists[BUDDY_MAX_ORDER];
71 };

```

以此入手, 我们可以写出如下函数:

**split\_page** 将一个空闲的 **page** 划分为合适的大小:

```
static struct page *split_page(struct phys_mem_pool *pool, u64 order,
                               struct page *page)
{
    pool->free_lists[page->order].nr_free--;
    list_del(&(page->node));

    while(page->order>order)
    {
        page->order--;
        struct page* b_page=get_buddy_chunk(pool,page);
        if(b_page!=NULL)
        {
            b_page->allocated=0;
            b_page->order=page->order;

            pool->free_lists[b_page->order].nr_free++;
            list_append( &(b_page->node),&(pool->free_lists[b_page->order].free_list));
        }
    }
    return page;
}
```

实现思路为先从空闲列表中移除 **page** ,然后如果 **page** 的 **order** (2次幂数)比需要的 **order** 大, 那么将 **page** 划分为两个, 将另一半 **b\_page** 初始化信息并放入对应的空闲链表中, 划分出来的左半边作为新 **page** (此时 **order** 已经减了1, 相当于大小变为一半)

直到 **page** 的 **order** 符合需要的大小, 返回此 **page**。

**buddy\_get\_pages()** 从内存池中分配出一个大小为 **order** 的块:

```
struct page *buddy_get_pages(struct phys_mem_pool *pool, u64 order)
{
    int tmp=order;
    while(tmp<BUDDY_MAX_ORDER&&pool->free_lists[tmp].nr_free==0)
        tmp++;
    if(tmp>=BUDDY_MAX_ORDER)
    {
        printk("[WARNING]:Not enough memory\n");
        return NULL;
    }

    struct page* n_page=(struct page*)(pool->free_lists[tmp].free_list.next);
    split_page(pool,order,n_page);
    n_page->allocated=1;
    return n_page;
}
```

尝试从 **tmp=order** 开始寻找第一个不空的大小为 **tmp** 的空闲链表,

观察 **phys\_mem\_pool** 中设置了大小为 **BUDDY\_MAX\_ORDER** 的空闲链表数组, 实际上有效的 **order** 的范围为 **0 ~ BUDDY\_MAX\_ORDER-1**

(我觉得数组大小设置为 **BUDDY\_MAX\_ORDER+1** 实际上更合理)

如果找不到则报信息并返回 **NULL**

(本来我是想写 **printf** 输出错误信息, 但是编译报错说没有引用 **stdio.h**, 仔细一想应该用 **chcore** 自定义的输出方式, 找到了 **printk**)

找到后, 取此链表中的第一个块。由于 **free\_lists[tmp].free\_list** 的第一个块是一个初始化时产生的无意义的块, 所以实际上我们要的是 **free\_lists[tmp].free\_list.next**。然后由于这是一个节点, 但我们想要的是包含这个节点的 **page**, 观察 **struct\_page** 发现 **node** 是 **page** 的第一个元素, 那么 **node** 的地址刚好是 **page** 的地址。我们做一下强制类型转换就可以。

然后我们调用函数 **split\_page()** 将此 **page** 划分为合适的大小, 设置为已分配, 返回这个 **page** 即可。

**merge\_page()** 尝试将一个空闲 page 向上合并:

```
static struct page *merge_page(struct phys_mem_pool *pool, struct page *page)
{
    pool->free_lists[page->order].nr_free--;
    list_del(&(page->node));

    while (page->order < BUDDY_MAX_ORDER - 1) {
        struct page *b_page = get_buddy_chunk(pool, page); // buddy page
        if (b_page == NULL || b_page->allocated)
            break;

        pool->free_lists[b_page->order].nr_free--;
        list_del( &(b_page->node));

        if (b_page < page) {
            struct page *tmp = b_page;
            b_page = page;
            page = tmp;
        }
        page->order++;
    }
    pool->free_lists[page->order].nr_free++;
    list_append( &(page->node), &(pool->free_lists[page->order].free_list));
    return page;
}
```

我们先将这个空闲块从对应的空闲链表中移除,

如果当前的 `page->order` 已经达到最大值 `BUDDY_MAX_ORDER-1`, 那么无需合并, 继续下一布

否则获得 `b_page` 为 `page` 的伙伴块, 如果获取不到或者伙伴块已被分配则结束合并, 否则从空闲链表中删去此块, 调整 `page` 为两个块中左边那个, 将 `page` 的 `order++`。直到无法继续合并

将最后合并的 `page` 放回空闲列表, 并 `return page`

(其实我觉得可能没必要 `return page`)

**buddy\_free\_pages()** 将一个块释放并尝试合并:

```
void buddy_free_pages(struct phys_mem_pool *pool, struct page *page)
{
    page->allocated = 0;

    pool->free_lists[page->order].nr_free++;
    list_append(&(page->node), &(pool->free_lists[page->order].free_list));

    merge_page(pool, page);
}
```

将一个块置为未分配, 放入空闲链表, 并尝试合并。

(很明显这里先放入空闲链表再在 `merge_page ()` 中移除空闲链表有一定的性能损失, 也可以全部略去。但那样稍微不好理解一点, 且略不同于设计函数的要求)

## 练习 3



- 完成 kernel/arch/aarch64/mm/page\_table.c 中的 query\_in\_pgtbl、map\_range\_in\_pgtbl、unmap\_range\_in\_pgtbl 函数中的 LAB 2 TODO 3 部分，分别实现页表查询、映射、取消映射操作。

### A3

首先我们需要理解 `pte_t` 以及 `ptp_t` 两种类型的结构体，并大致理解 `get_next_ptp()` 的用法

```

136         } l2_block;
137         struct {
138             u64 is_valid : 1,
139                 is_page : 1,
140                 attr_index : 3, // Memory attributes index
141                 NS : 1, // Non-secure
142                 AP : 2, // Data access permissions
143                 SH : 2, // Shareability
144                 AF : 1, // Accesss flag
145                 nG : 1, // Not global bit
146                 pfn : 36,
147                 reserved : 3,
148                 DBM : 1, // Dirty bit modifier
149                 Contiguous : 1,
150                 PXN : 1, // Privileged execute-never
151                 UXN : 1, // Execute never
152                 soft_reserved : 4,
153                 PBHA : 4, // Page based hardware attributes
154                 ignored : 1;
155         } l3_page;
156         u64 pte;
157     } pte_t;
158     // clang-format on
159
160     #define PTE_DESCRIPTOR_INVALID (0)
161
162     /* page_table_page type */
163     typedef struct {
164         pte_t ent[PTP_ENTRIES];
165     } ptp_t;
166

```

(此处仅贴出部分结构体的代码)

可以看出，`pte_t` 是页表项（可同时用于 L0, L1, L2, L3, 是一个 union）`ptp_t` 是一个页表项的数组，即页框

而 `get_next_ptp()` 就可以根据注释看出，其作用是根据地址找到下一级的页框

```

/*
 * Find next page table page for the "va".
 *
 * cur_ptp: current page table page
 * level:   current ptp level
 *
 * next_ptp: returns "next_ptp"
 * pte      : returns "pte" (points to next_ptp) in "cur_ptp"
 *
 * alloc: if true, allocate a ptp when missing
 */
static int get_next_ptp(ptp_t *cur_ptp, u32 level, vaddr_t va, ptp_t **next_ptp,
                       pte_t **pte, bool alloc)

```

看代码可知正常返回值为 `NORMAL_PTP` (即0) , 其他情况下均为不正确的情况。

由此, 我们就可以开始完成TODO:

### `query_in_pgtbl()` 尝试将虚拟地址翻译为物理地址:

```
int query_in_pgtbl(void *pgtbl, vaddr_t va, paddr_t *pa, pte_t **entry)
{
    /* LAB 2 TODO 3 BEGIN */
    /*
     * Hint: Walk through each level of page table using `get_next_ptp`,
     * return the pa and pte until a L0/L1 block or page, return
     * `-ENOMAPPING` if the va is not mapped.
     */
    int idx=0;
    ptp_t *ptp_now=(ptp_t *)pgtbl;
    ptp_t *ptp_next=NULL;
    pte_t *pte_now=NULL;
    int ret=0;
    while(idx<=3)
    {
        ret=get_next_ptp(ptp_now,idx,va,&ptp_next,&pte_now,false);
        if(ret!=NORMAL_PTP) return -ENOMAPPING;
        idx++;
        ptp_now=ptp_next;
    }
    if(!pte_now->l3_page.is_page||!pte_now->l3_page.is_valid) return -ENOMAPPING;
    *entry=pte_now;
    *pa=virt_to_phys(((paddr_t)ptp_now)+GET_VA_OFFSET_L3(va));
    return 0;
    /* LAB 2 TODO 3 END */
}
```

由于chcore采用了四级页表, 所以我们需要使用 `get_next_ptp()` 四次来逐级翻译寻址。

一开始, `ptp_now` 应该指向 `pgtbl` 也就是L0页框, `idx` 表示当前级数。用 `ret` 接 `get_next_ptp()` 的返回值, 如果不是 `NORMAL_PTP` 说明发生了错误, 直接返回 `-ENOMAPPING`。如果成功, 更新 `idx` 为下一级, 更新 `ptp_now` 为当前翻译到的页框。循环执行4次。

执行4次后, 应该当前的 `ptp_now` 就是指向那一页。检查此时所对应的 `pte_now` 页表项是否被标记为页且有效, 如果无效返回 `-ENOMAPPING`,

那么现在已经寻找到了正确的 `pte`, 更新 `entry` 为当前的 `pte`, 并把地址翻译, 加上偏移, 储存在 `pa`。

(当然, 翻译地址那一行也可以写为 `*pa=(pte_now->l3_page.pfn<<PAGE_SHIFT)+GET_VA_OFFSET_L3(va);`, 在此不再解释。)

**map\_range\_in\_pgtbl()** 将 [va , va + len) 映射到 [pa , pa + len) :

```
int map_range_in_pgtbl(void *pgtbl, vaddr_t va, paddr_t pa, size_t len,
                       vmr_prop_t flags)
{
    /* LAB 2 TODO 3 BEGIN */
    /*
     * Hint: Walk through each level of page table using `get_next_ptp`,
     * create new page table page if necessary, fill in the final level
     * pte with the help of `set_pte_flags`. Iterate until all pages are
     * mapped.
     */
    for(u64 tmp=0;tmp<len;tmp+=PAGE_SIZE)
    {
        ptp_t *ptp_now=(ptp_t *)pgtbl;
        ptp_t *ptp_next=NULL;
        pte_t *pte_now=NULL;
        int idx=0;
        int ret=0;
        while(idx<=2)
        {
            ret=get_next_ptp(ptp_now,idx,va+tmp,&ptp_next,&pte_now,true);
            idx++;
            ptp_now=ptp_next;
        }
        pte_now=&(ptp_now->ent[GET_L3_INDEX((va+tmp))]);
        pte_now->l3_page.is_page=1;
        pte_now->l3_page.is_valid=1;
        pte_now->l3_page.pfn=(pa+tmp)>>PAGE_SHIFT;
        set_pte_flags(pte_now,flags,USER_PTE);
    }
    return 0;
    /* LAB 2 TODO 3 END */
}
```

我们需要一页一页进行映射，因此取tmp为偏移量，每次映射 [va+tmp,va+tmp+PAGE\_SIZE) 到 [pa+tmp,pa+tmp+PAGE\_SIZE)

类似上一个函数，从L0开始尝试进行映射。使用参数 `alloc = true` 的 `get_next_ptp()`，这样如果缺少那一项就可以自动创建。

但是最后一级的项（L3->page的页表项）需要我们手动配置信息。

首先获取那一项的地址存储到 `pte_now`，然后设置为 `page`，设置为 `valid`，设置 `pfn` 为 `(pa+tmp)>>PAGE_SHIFT`，使用 `set_pte_flags()` 设置一些标识。此处观察 `set_pte_flags()` 的定义，可知参数3只能为 `USER_PTE`。



**unmap\_range\_in\_pgtbl()** 将[va , va + len) 解除映射:

```
int unmap_range_in_pgtbl(void *pgtbl, vaddr_t va, size_t len)
{
    /* LAB 2 TODO 3 BEGIN */
    /*
     * Hint: Walk through each level of page table using `get_next_ptp`,
     * mark the final level pte as invalid. Iterate until all pages are
     * unmapped.
     */
    for(u64 tmp=0;tmp<len;tmp+=PAGE_SIZE)
    {
        ptp_t *ptp_now=(ptp_t *)pgtbl;
        ptp_t *ptp_next=NULL;
        pte_t *pte_now=NULL;
        int idx=0;
        int ret=0;
        while(idx<=2)
        {
            ret=get_next_ptp(ptp_now,idx,va+tmp,&ptp_next,&pte_now,false);
            if(ret!=NORMAL_PTP)break;
            idx++;
            ptp_now=ptp_next;
        }
        if(ret==NORMAL_PTP)
        {
            ptp_now->ent[GET_L3_INDEX((va+tmp))].pte=0;
        }
    }
    return 0;
    /* LAB 2 TODO 3 END */
}
```

实现上基本完全类似于上一个函数,

一页一页清空,

尝试使用 **get\_next\_ptp()** (参数alloc=false) 三次来找到最后一项,

如果途中发生了错误 (表现为 **ret != NORMAL\_PTP** 则无需重置) ,

否则, 直接将此页表项清0即可

(看起来代码量不多, 但Q3A3这部分可能大概花了4~5个小时, 主要是debug了很久。。)

## 附完整代码

A1

```
/* LAB 2 TODO 1 BEGIN */
vaddr = PHYSMEM_START+KERNEL_VADDR;
/* Step 1: set L0 and L1 page table entry */
boot_ttbr1_l0[GET_L0_INDEX(vaddr)] = ((u64)boot_ttbr1_l1) | IS_TABLE |
IS_VALID | NG;
boot_ttbr1_l1[GET_L1_INDEX(vaddr)] = ((u64)boot_ttbr1_l2) | IS_TABLE |
IS_VALID | NG;
/* Step 2: map PHYSMEM_START ~ PERIPHERAL_BASE with 2MB
granularity */
for (; vaddr < PERIPHERAL_BASE+KERNEL_VADDR; vaddr += SIZE_2M) {
    boot_ttbr1_l2[GET_L2_INDEX(vaddr)] =
        (vaddr-KERNEL_VADDR) /* low mem, va = pa */
        | UXN /* Unprivileged execute never */
        | ACCESSED /* Set access flag */
}
```

```

        | NG /* Mark as not global */
        | INNER_SHARABLE /* Sharebility */
        | NORMAL_MEMORY /* Normal memory */
        | IS_VALID;
    }
    /* Step 2: map PERIPHERAL_BASE ~ PHYSMEM_END with 2MB
granularity */
    for (vaddr = PERIPHERAL_BASE+KERNEL_VADDR; vaddr <
PHYSMEM_END+KERNEL_VADDR; vaddr += SIZE_2M) {
        boot_ttbr1_l2[GET_L2_INDEX(vaddr)] =
            (vaddr-KERNEL_VADDR) /* low mem, va = pa */
            | UXN /* Unprivileged execute never */
            | ACCESSED /* Set access flag */
            | NG /* Mark as not global */
            | DEVICE_MEMORY /* Device memory */
            | IS_VALID;
    }
    /* LAB 2 TODO 1 END */

```

A2

```

static struct page *split_page(struct phys_mem_pool *pool, u64 order, struct
page *page)
{
    pool->free_lists[page->order].nr_free--;
    list_del(&(amp;page->node));

    while(page->order>order)
    {
        page->order--;
        struct page* b_page=get_buddy_chunk(pool,page);
        if(b_page!=NULL)
        {
            b_page->allocated=0;
            b_page->order=page->order;

            pool->free_lists[b_page->order].nr_free++;
            list_append( &(b_page->node),&(pool->free_lists[b_page-
>order].free_list));
        }
    }
    return page;
}

struct page *buddy_get_pages(struct phys_mem_pool *pool, u64 order)
{
    int tmp=order;
    while(tmp<BUDDY_MAX_ORDER&&pool->free_lists[tmp].nr_free==0)

```

```

        tmp++;
        if(tmp>=BUDDY_MAX_ORDER)
        {
            printk("[WARNING]:Not enough memory\n");
            return NULL;
        }

        struct page* n_page=(struct page*)(pool->free_lists[tmp].free_list.next);
        split_page(pool,order,n_page);
        n_page->allocated=1;
        return n_page;
    }

static struct page *merge_page(struct phys_mem_pool *pool, struct page *page)
{
    pool->free_lists[page->order].nr_free--;
    list_del(&(amp;page->node));

    while (page->order < BUDDY_MAX_ORDER - 1) {
        struct page *b_page = get_buddy_chunk(pool, page); // buddy
        if (b_page == NULL || b_page->allocated)
            break;

        pool->free_lists[b_page->order].nr_free--;
        list_del( &(b_page->node));

        if (b_page < page) {
            struct page *tmp = b_page;
            b_page = page;
            page = tmp;
        }
        page->order++;
    }
    pool->free_lists[page->order].nr_free++;
    list_append( &(page->node),&(pool->free_lists[page->order].free_list));
    return page;
}

void buddy_free_pages(struct phys_mem_pool *pool, struct page *page)
{
    page->allocated = 0;

    pool->free_lists[page->order].nr_free++;
    list_append(&(page->node),&(pool->free_lists[page->order].free_list));

    merge_page(pool, page);
}

```

```

int query_in_pgtbl(void *pgtbl, vaddr_t va, paddr_t *pa, pte_t **entry)
{
    int idx=0;
    ptp_t *ptp_now=(ptp_t *)pgtbl;
    ptp_t *ptp_next=NULL;
    pte_t *pte_now=NULL;
    int ret=0;
    while(idx<=3)
    {
        ret=get_next_ptp(ptp_now,idx,va,&ptp_next,&pte_now,false);
        if(ret!=NORMAL_PTP)return -ENOMAPPING;
        idx++;
        ptp_now=ptp_next;
    }
    if(!pte_now->l3_page.is_page||!pte_now->l3_page.is_valid) return -
ENOMAPPING;
    *entry=pte_now;
    *pa=virt_to_phys((paddr_t)ptp_now)+GET_VA_OFFSET_L3(va);
    /*pa=(pte_now-
>l3_page.pfn<<PAGE_SHIFT)+GET_VA_OFFSET_L3(va);
    return 0;
}

int map_range_in_pgtbl(void *pgtbl, vaddr_t va, paddr_t pa, size_t len,
vmr_prop_t flags)
{
    for(u64 tmp=0;tmp<len;tmp+=PAGE_SIZE)
    {
        ptp_t *ptp_now=(ptp_t *)pgtbl;
        ptp_t *ptp_next=NULL;
        pte_t *pte_now=NULL;
        int idx=0;
        int ret=0;
        while(idx<=2)
        {
            ret=get_next_ptp(ptp_now,idx,va+tmp,&ptp_next,&pte_now,true);
            idx++;
            ptp_now=ptp_next;
        }
        pte_now=&(ptp_now->ent[GET_L3_INDEX((va+tmp))]);
        pte_now->l3_page.is_page=1;
        pte_now->l3_page.is_valid=1;
        pte_now->l3_page.pfn=(pa+tmp)>>PAGE_SHIFT;
        set_pte_flags(pte_now,flags,USER_PTE);
    }
}

```

```

        return 0;
    }

    int unmap_range_in_pgtbl(void *pgtbl, vaddr_t va, size_t len)
    {
        for(u64 tmp=0;tmp<len;tmp+=PAGE_SIZE)
        {
            ptp_t *ptp_now=(ptp_t *)pgtbl;
            ptp_t *ptp_next=NULL;
            pte_t *pte_now=NULL;
            int idx=0;
            int ret=0;
            while(idx<=2)
            {
                ret=get_next_ptp(ptp_now,idx,va+tmp,&ptp_next,&pte_now,false);
                if(ret!=NORMAL_PTP)break;
                idx++;
                ptp_now=ptp_next;
            }
            if(ret==NORMAL_PTP)
            {
                ptp_now->ent[GET_L3_INDEX((va+tmp))].pte=0;
            }
        }
        return 0;
    }
}

```

## II 思考题

Q1

### 思考题 1



- 我们知道进程通过**页表**实现虚拟地址到物理地址的映射，那么如何**设计页表项**使得进程可以**安全访问内存**、**程序的按需加载**？
- 请思考多级页表相比单级页表带来的**优势和劣势**？

## A1

安全访问内存：页表项中有保护位，可以设置哪部分对于用户态不可用或对某个程序私有，这样就无法违规访问这段内存，保证了安全性；也可以设置只读，保护其不被改写。

按需加载：页表项中有为VPN->PPN，是页号到物理块号的映射，虚拟地址为VPN+VPO，程序使用的内存一般是连续的，从而映射到几个VPN（页号），因此可以按需加载页表项。

优势：举个例子，为了给单个程序提供4G的虚拟空间，单级页表（4KB）的话我们需要准备 $2^{20}$ 个页表项，若单个4B则共需要4M字节的连续空间。如果使用二级页表，我们可以先初始化 $2^{10}$ 的页目录表和 $2^{10}$ 的一级页表（共8KB），这样可以提供4M的虚拟空间，如果进程还需要访问再加载其他一级页表就行。只要没有完全占满，那么二级页表的总消耗空间还是小于一级页表的。此外，当内存不足时还可以将不经常使用的一级页表移入磁盘，更加节省内存。

劣势：访问内存次数增加了，寻址更慢；实现更复杂

## Q2

- 如下图，除了V之外，页表项中还有其他属性位，如UXN、PXN、AF、AP，请你阅读ChCore中`kernel\include\arch\aaarch64\arch\mm\page_table.h`中对`pte_t`的定义，并结合查阅到的其他资料，说明这四个属性位的作用。



## A2

```
Contiguous : 1,
PXN : 1, // Privileged execute-never
UXN : 1, // Execute never
soft_reserved : 4,
PBHA : 4; // Page based hardware attributes
} l1_block;
struct {
    u64 is_valid : 1,
        is_table : 1,
        attr_index : 3, // Memory attributes index
        NS : 1, // Non-secure
        AP : 2, // Data access permissions
        SH : 2, // Shareability
        AF : 1, // Accesss flag
        nG : 1, // Not global bit
```

结合代码及我查阅的资料，

UXN：标志为1表示该页面在用户态下不能执行

PXN：标志为1表示在特权模式下不能执行

AF：access flag，第一次访问页面时会自动设置

AP：AP[1]=1表示可被EL0及以上访问，AP[1]=0表示可被EL1及以上访问；AP[2]=1表示只读，=0表示可读可写

## III 拓展题

---

Q1

### 思考题（选做）



- 课堂上我们提到内存页大小为4KB，使用了L0、L1、L2、L3四级页表。其实Linux还实现了“大页”，其大小有2MB、1GB等。
- 请你查阅相关资料，描述2MB和1GB的页表结构以及对应的虚拟地址的各个位的划分，并描述大页相比4KB页的优缺点。

A1

参考了

[内存管理特性分析（十二）：大页\(huge\\_pages\)技术分析 - 知乎 \(zhihu.com\)](#)

[Linux HugePages（大内存页）原理与使用 - 知乎 \(zhihu.com\)](#)

在 Linux 中大页分为两种：Huge pages（标准大页）和 Transparent Huge pages（透明大页）。

**标准大页：**使用hugetlbfs伪文件系统，其在/mnt/huge/目录下创建的文件，将其映射到内存中时都会使用大页进行映射。值得一提的是，hugetlbfs中的文件是不支持读写系统调用（如read()或write()等）的，一般对它的访问都是以内存映射的形式进行。

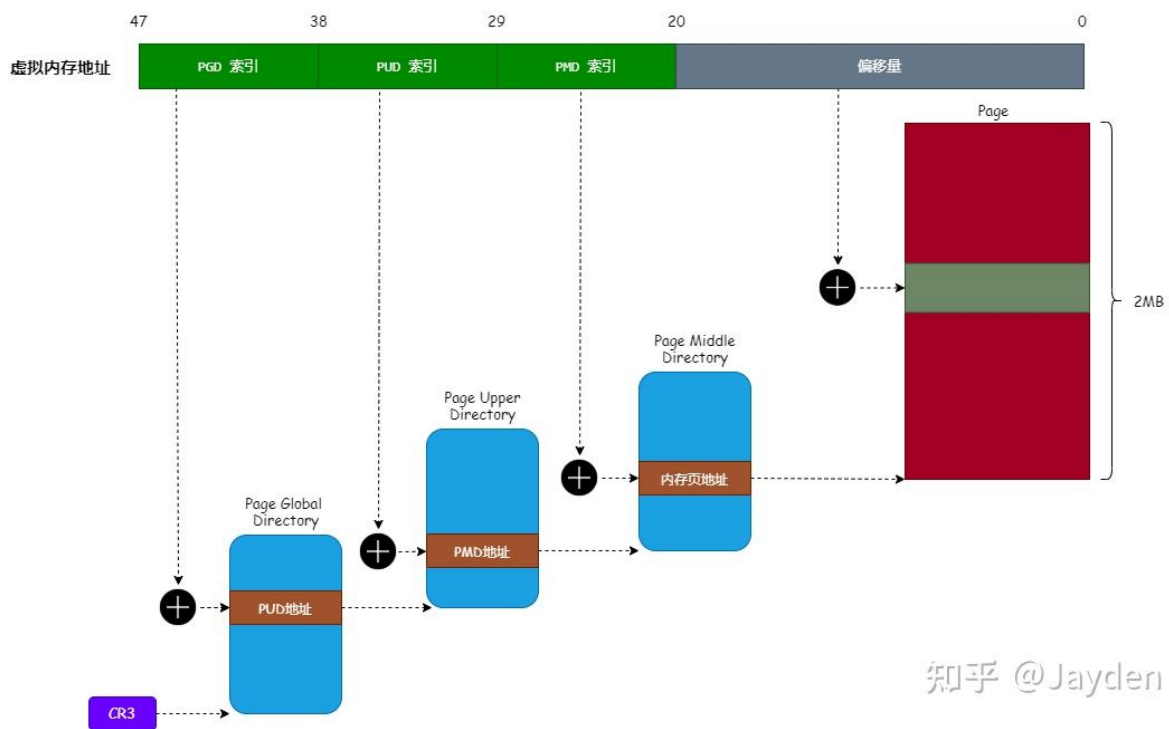
**透明大页：**标准大页的优点是预先分配大页，进程申请大页的时候到大页内存池中分配，成功率很高。缺点应用程序需要特定适配使用文件系统编程接口。透明大页则是对应用程序透明，使其更容易使用，缺点是动态分配内存，大块连续内存在使用过程中由于内存碎片原因分配成功率会比较低。

总结起来，两者最大区别是标准大页使用内存是预分配的方式，而透明大页使用内存则是动态分配的方式。

其实相当于扩充offset位数。

linux只用了虚拟地址的前48位，

2MB的页表结构：



0~20位做偏移量，21~29为单个表示2M的页表项，30~38表示单个1G的页表项，39~47表示单个512G的页表项。

1G 的页表结构类似。0~29均作为偏移。

关于大页相较于4KB页的优缺点，

优：减少缺页次数，减小页表空间大小，增大TLB命中率，减少可能的访问次数

缺：增大了可能的内部碎片大小，对于小应用来说更浪费；分配内存前需要较长的清零时间，对于交互性程序影响较大。

Q2

## 思考题（选做）



- 请你查阅相关资料，调研slab分配器，并说明它与伙伴系统的不同之处，以及Linux中它们是如何共同管理内存空间的。

A2

slab在分配内存时有多个功能，单就slab来说，其用于分配较小的内存，避免浪费。仍从buddy中申请内存，自己来对申请的内存进行管理。

slab更适合管理小块内存，且性能更高，伙伴系统可以管理较大的内存。slab以固定大小的slabs组织，伙伴系统以可变大小的块组织。

Slab分配器可用于管理内核数据结构的小块内存，而伙伴系统用于管理大块内存，如进程的堆空间和页帧。它们各自适用于不同大小的内存块的分配和回收，并在Linux内核中共同工作，以满足各种内存管理需求。





Q4

## 挑战题（选做）



- 使用前面实现的 `page_table.c` 中的函数，在内核启动后重新配置内核页表，进行细粒度的映射。

A4

暂未做，主要是不知道写在哪，有待补充。

## IV 总结

收获：

对内核启动时的内存分配有了更深刻的了解，包括手动实现启动时内核高地址的映射，在已有基础上完成了内存分配的buddy算法，在已有基础上完成了管理页表的算法。以及通过许多思考题，在这个过程中，对内存分配系统了解得更透彻了。

此外，更熟练的掌握了GDB调试的用法。

```
=====
Grading lab 2...(may take 10 seconds)
GRADE: Jump to kernel high memory: 15
GRADE: Init buddy: 7
GRADE: Check invalid order: 7
GRADE: Allocate & free order 0: 7
GRADE: Allocate & free each order: 7
GRADE: Allocate & free all orders: 7
GRADE: Allocate & free all memory: 7
GRADE: kmalloc: 7
GRADE: Map & unmap one page: 9
GRADE: Map & unmap multiple pages: 9
GRADE: Map & unmap huge range: 9
=====
Score: 91/91
limboy@ubuntu:~/Desktop/oslab2$
```