[1. 简介 7](#_Toc488341287)

[1.1. 文档路线图 7](#_Toc488341288)

[1.2. 相关刊物 7](#_Toc488341289)

[2. 概述 8](#_Toc488341290)

[2.1. 开发环境 8](#_Toc488341291)

[2.2. 环境适配层 8](#_Toc488341292)

[2.3. 核心组件 9](#_Toc488341293)

[2.3.1. 环形缓冲区管理（librte\_ring） 10](#_Toc488341294)

[2.3.2. 内存池管理（librte\_mempool） 10](#_Toc488341295)

[2.3.3. 网络报文缓冲区管理（librte\_mbuf） 10](#_Toc488341296)

[2.3.4. 定时器管理（librte\_timer） 10](#_Toc488341297)

[2.4. 以太网轮询模式驱动架构 10](#_Toc488341298)

[2.5. 报文转发算法支持 10](#_Toc488341299)

[2.6. 网络库（librte\_net） 11](#_Toc488341300)

[3. 环境抽象层 12](#_Toc488341301)

[3.1. Linux用户执行环境中的EAL 12](#_Toc488341302)

[3.1.1. 初始化及核心启动 12](#_Toc488341303)

[3.1.2. 多进程支持 14](#_Toc488341304)

[3.1.3. 内存映射发现及内存预留 14](#_Toc488341305)

[3.1.4. 无Huge-TLB的Xen Domain 0支持 14](#_Toc488341306)

[3.1.5. PCI访问 14](#_Toc488341307)

[3.1.6. 每逻辑核变量和共享变量 14](#_Toc488341308)

[3.1.7. 日志 15](#_Toc488341309)

[3.1.8. CPU特性标识 15](#_Toc488341310)

[3.1.9. 用户空间中断事件 15](#_Toc488341311)

[3.1.10. 黑名单 16](#_Toc488341312)

[3.1.11. 杂项功能 16](#_Toc488341313)

[3.2. 内存段和内存区域 16](#_Toc488341314)

[3.3. 多线程 16](#_Toc488341315)

[3.3.1. EAL线程与逻辑核亲和性 17](#_Toc488341316)

[3.3.2. 非EAL线程支持 17](#_Toc488341317)

[3.3.3. 公用线程API 18](#_Toc488341318)

[3.3.4. 已知问题 18](#_Toc488341319)

[3.3.5. cgroup控制 19](#_Toc488341320)

[3.4. 内存申请操作（Malloc） 19](#_Toc488341321)

[3.4.1. Cookies 19](#_Toc488341322)

[3.4.2. 对齐和NUMA限制 19](#_Toc488341323)

[3.4.3. 用例 20](#_Toc488341324)

[3.4.4. 内部实现 20](#_Toc488341325)

[4. 环形缓冲区库 23](#_Toc488341326)

[4.1. FreeBSD\*中环形缓冲区实现参考 23](#_Toc488341327)

[4.2. Linux\*中的无锁环形缓冲区 24](#_Toc488341328)

[4.3. 附加特性 24](#_Toc488341329)

[4.3.1. 名字 24](#_Toc488341330)

[4.4. 用例 24](#_Toc488341331)

[4.5. 环形缓冲区解析 24](#_Toc488341332)

[4.5.1. 单生产者入队 24](#_Toc488341333)

[4.5.2. 单消费者出队 26](#_Toc488341334)

[4.5.3. 多生产者入队 28](#_Toc488341335)

[4.5.4. 32-bit模索引值 33](#_Toc488341336)

[4.6. 参考 34](#_Toc488341337)

[5. 内存池库 35](#_Toc488341338)

[5.1. Cookies 35](#_Toc488341339)

[5.2. Stats 35](#_Toc488341340)

[5.3. 内存对齐限制 35](#_Toc488341341)

[5.4. 本地缓存 36](#_Toc488341342)

[5.5. 内存池操作 37](#_Toc488341343)

[5.6. 用例 37](#_Toc488341344)

[6. 报文缓冲区库 38](#_Toc488341345)

[6.1. 报文缓冲区设计 38](#_Toc488341346)

[6.2. 存储在内存池中的缓冲区 39](#_Toc488341347)

[6.3. 构造函数 39](#_Toc488341348)

[6.4. 缓冲区申请及释放 39](#_Toc488341349)

[6.5. 缓冲区操作 40](#_Toc488341350)

[6.6. 元数据信息 40](#_Toc488341351)

[6.7. 直接缓冲区和间接缓冲区 41](#_Toc488341352)

[6.8. 调试 42](#_Toc488341353)

[6.9. 用例 42](#_Toc488341354)

[7. 轮询模式驱动 43](#_Toc488341355)

[7.1. 前提与假设 43](#_Toc488341356)

[7.2. 设计原则 44](#_Toc488341357)

[7.3. 逻辑核、内存和网络接口卡队列的关系 44](#_Toc488341358)

[7.4. 设备标识和配置 45](#_Toc488341359)

[7.4.1. 设备标识 45](#_Toc488341360)

[7.4.2. 设备配置 45](#_Toc488341361)

[7.4.3. 即时配置 45](#_Toc488341362)

[7.4.4. 发送队列配置 46](#_Toc488341363)

[7.4.5. 按要求释放TX缓冲区 46](#_Toc488341364)

[7.4.6. 硬件offload 47](#_Toc488341365)

[7.5. 轮询模式驱动API 47](#_Toc488341366)

[7.5.1. 概述 47](#_Toc488341367)

[7.5.2. 通用分组表示 47](#_Toc488341368)

[7.5.3. 以太网设备API 47](#_Toc488341369)

[7.5.4. 扩展的统计API 48](#_Toc488341370)

[8. 通用流API 51](#_Toc488341371)

[8.1. 概述 51](#_Toc488341372)

[8.2. 流规则 51](#_Toc488341373)

[8.2.1. 描述 51](#_Toc488341374)

[8.2.2. 属性 52](#_Toc488341375)

[8.2.3. 模式条目 53](#_Toc488341376)

[8.2.4. 匹配模式 54](#_Toc488341377)

[8.2.5. 元条目类型 55](#_Toc488341378)

[8.2.6. 数据匹配条目类型 58](#_Toc488341379)

[8.2.7. 动作 62](#_Toc488341380)

[8.2.8. 动作类型 63](#_Toc488341381)

[8.2.9. 负面类型 63](#_Toc488341382)

[8.2.10. 计划类型 63](#_Toc488341383)

[8.3. 规则管理 63](#_Toc488341384)

[8.3.1. 验证 63](#_Toc488341385)

[8.3.2. 创建 63](#_Toc488341386)

[8.3.3. 销毁 63](#_Toc488341387)

[8.3.4. 更新 63](#_Toc488341388)

[8.3.5. 查询 63](#_Toc488341389)

[8.4. 详细错误报告 63](#_Toc488341390)

[8.5. 注意事项 63](#_Toc488341391)

[8.6. PMD接口 63](#_Toc488341392)

[8.7. 设备兼容性 63](#_Toc488341393)

[8.7.1. 全局的bit-mask 63](#_Toc488341394)

[8.7.2. 不支持的layer类型 63](#_Toc488341395)

[8.7.3. ANY 模式条目 63](#_Toc488341396)

[8.7.4. 不支持的动作 63](#_Toc488341397)

[8.7.5. 流规则优先级 63](#_Toc488341398)

[8.8. 未来演变 63](#_Toc488341399)

[8.9. API迁移 63](#_Toc488341400)

[8.9.1. MACVLAN to ETH🡪VF，RF 63](#_Toc488341401)

[8.9.2. ETHERTYPE to ETH🡪QUEUE，DROP 63](#_Toc488341402)

[8.9.3. FLEXIBLE to RAW🡪QUEUE 63](#_Toc488341403)

[8.9.4. SYN to TCP🡪QUEUE 63](#_Toc488341404)

[8.9.5. NTUPLE to IPV4，TCP，UDP🡪QUEUE 63](#_Toc488341405)

[8.9.6. TUNNEL to ETH，IPV4，IPV6，VXLAN🡪QUEUE 64](#_Toc488341406)

[8.9.7. FDIR to most item types🡪QUEUE，DROP，PASSTHRU 64](#_Toc488341407)

[8.9.8. HASH 64](#_Toc488341408)

[8.9.9. L2\_TUNNEL to VOID🡪VXLAN 64](#_Toc488341409)

[9. 加密设备库 65](#_Toc488341410)

[9.1. 设计原则 65](#_Toc488341411)

[9.2. 设备管理 65](#_Toc488341412)

[9.2.1. 设备创建 65](#_Toc488341413)

[9.2.2. 设备标识 65](#_Toc488341414)

[9.2.3. 设备配置 65](#_Toc488341415)

[9.2.4. 队列对配置 65](#_Toc488341416)

[9.2.5. 逻辑核，内存和队列对的关系 65](#_Toc488341417)

[9.3. 设备特性和功能 65](#_Toc488341418)

[9.3.1. 设备特性 65](#_Toc488341419)

[9.3.2. 设备操作能力 65](#_Toc488341420)

[9.3.3. 能力发现 65](#_Toc488341421)

[9.4. 操作处理 65](#_Toc488341422)

[9.4.1. 入队/出队突发API 65](#_Toc488341423)

[9.4.2. 操作表示 65](#_Toc488341424)

[9.4.3. 运行管理与分配 65](#_Toc488341425)

[9.5. 对称密码支持 65](#_Toc488341426)

[9.5.1. 会话及会话管理 65](#_Toc488341427)

[9.5.2. 转换及转换链 65](#_Toc488341428)

[9.5.3. 对称操作 65](#_Toc488341429)

[9.6. 不对称加密 65](#_Toc488341430)

[9.6.1. 加密设备API 65](#_Toc488341431)

[10. 链路绑定轮询模式驱动 66](#_Toc488341432)

[10.1. 链路绑定模式概述 66](#_Toc488341433)

[10.2. 实现细节 66](#_Toc488341434)

[10.2.1. 链路状态改变中断与轮询 66](#_Toc488341435)

[10.2.2. 要求与限制 66](#_Toc488341436)

[10.2.3. 配置 66](#_Toc488341437)

[10.3. 使用链路绑定设备 66](#_Toc488341438)

[10.3.1. 程序中使用轮询模式驱动 66](#_Toc488341439)

[10.3.2. 在EAL命令行中使用链路绑定设备 66](#_Toc488341440)

[11. 定时器库 67](#_Toc488341441)

[11.1. 实现细节 67](#_Toc488341442)

[11.2. 用例 67](#_Toc488341443)

[11.3. 参考 67](#_Toc488341444)

[12. 哈希库 68](#_Toc488341445)

[12.1. 哈希API概述 68](#_Toc488341446)

[12.2. 多进程支持 68](#_Toc488341447)

[12.3. 实现细节 68](#_Toc488341448)

[12.4. 哈希表中的条目分发 68](#_Toc488341449)

[12.5. 用例：流分类 68](#_Toc488341450)

[12.6. 参考 68](#_Toc488341451)

[13. 弹性流分配器库 69](#_Toc488341452)

[13.1. 简介 69](#_Toc488341453)

[13.2. 基于流的分发 69](#_Toc488341454)

[13.2.1. 基于计算的方案 69](#_Toc488341455)

[13.2.2. 基于流表的方案 69](#_Toc488341456)

[13.2.3. 基于EFD的方案 69](#_Toc488341457)

[13.3. EFD库使用实例 69](#_Toc488341458)

[13.4. 库API概述 69](#_Toc488341459)

[13.4.1. EFD表创建 69](#_Toc488341460)

[13.4.2. EFD插入和更新 69](#_Toc488341461)

[13.4.3. EFD查询 69](#_Toc488341462)

[13.4.4. EFD删除 69](#_Toc488341463)

[13.5. 库内部实现 69](#_Toc488341464)

[13.5.1. 插入功能内部实现 69](#_Toc488341465)

[13.5.2. 查询功能内部实现 69](#_Toc488341466)

[13.5.3. 组自平衡功能实现 69](#_Toc488341467)

[13.6. 参考 69](#_Toc488341468)

[14. LPM库 70](#_Toc488341469)

[14.1. LPM API概述 70](#_Toc488341470)

[14.2. 实现细节 70](#_Toc488341471)

[14.2.1. 添加 70](#_Toc488341472)

[14.2.2. 查询 70](#_Toc488341473)

[14.2.3. 规则数目的限制 70](#_Toc488341474)

[14.3. 用例：IPv4转发 70](#_Toc488341475)

[14.4. 参考 70](#_Toc488341476)

[15. LPM6库 71](#_Toc488341477)

[15.1. LPM6 API概述 71](#_Toc488341478)

[15.2. 实现细节 71](#_Toc488341479)

[15.2.1. 添加 71](#_Toc488341480)

[15.2.2. 查询 71](#_Toc488341481)

[15.2.3. 规则数目限制 71](#_Toc488341482)

[15.3. 用例：IPv6转发 71](#_Toc488341483)

[16. 报文分发库 72](#_Toc488341484)

[16.1. 分发器核心操作 72](#_Toc488341485)

[16.2. Worker Operation 72](#_Toc488341486)

[17. 排序器库 73](#_Toc488341487)

[17.1. 操作 73](#_Toc488341488)

[17.2. 实现细节 73](#_Toc488341489)

[17.3. 用例：报文分发 73](#_Toc488341490)

[18. IP分片及重组库 74](#_Toc488341491)

[18.1. 报文分片 74](#_Toc488341492)

[18.2. 报文重组 74](#_Toc488341493)

[18.2.1. IP分片表 74](#_Toc488341494)

[18.2.2. 报文重组 74](#_Toc488341495)

[18.2.3. 调试日志及统计收集 74](#_Toc488341496)

[19. Librte\_pdump库 75](#_Toc488341497)

[19.1. 操作 75](#_Toc488341498)

[19.2. 实现细节 75](#_Toc488341499)

[19.3. 用例:抓包 75](#_Toc488341500)

[20. 多进程支持 76](#_Toc488341501)

[20.1. 内存共享 76](#_Toc488341502)

[20.2. 部署模式 76](#_Toc488341503)

[20.2.1. 对等进程 76](#_Toc488341504)

[20.2.2. 非对等进程 76](#_Toc488341505)

[20.2.3. 运行多个独立的DPDK应用程序 76](#_Toc488341506)

[20.2.4. 运行多个独立的DPDK应用程序组 76](#_Toc488341507)

[20.3. 多进程限制 76](#_Toc488341508)

[21. 内核网络接口卡接口 77](#_Toc488341509)

[21.1. DPDK KNI内核模块 77](#_Toc488341510)

[21.2. KNI创建及删除 77](#_Toc488341511)

[21.3. DPDK缓冲区流 77](#_Toc488341512)

[21.4. 用例: Ingress 77](#_Toc488341513)

[21.5. 用例: Egress 77](#_Toc488341514)

[21.6. 以太网工具 77](#_Toc488341515)

[21.7. 链路状态及MTU改变 77](#_Toc488341516)

[22. DPDK功能的线程安全 78](#_Toc488341517)

[22.1. 快速路径API 78](#_Toc488341518)

[22.2. 非性能敏感API 78](#_Toc488341519)

[22.3. 库初始化 78](#_Toc488341520)

[22.4. 中断线程 78](#_Toc488341521)

[23. QoS框架 79](#_Toc488341522)

# 简介

本文档提供软件架构信息，开发环境及优化方案。

有关编程示例以及如何编译运行这些示例，请参阅《DPDK示例用户指南》。

有关编译运行应用程序的基本信息，请参阅《DPDK入门指南》。

## 文档路线图

以下是一份建议顺序阅读的DPDK参考文档列表:

* **发行公告**：提供特定发行版本的信息，包括支持的特性、限制条件、修复的问题、已知的问题等等。此外，还以FAQ的方式提供了常见问题的解决方法。
* **入门指南**：介绍如何安装及配置DPDK软件，旨在帮助用户快速上手。
* **FreeBSD\* 入门指南**：DPDK1.6.0发布版本之后添加了FreeBSD\* 平台上的入门指南。有关如何在FreeBSD\* 上安装配置DPDK，请参阅这个文档。
* **编程指南**（本文档），描述了如下内容：
  + 软件架构以及如何使用（示例介绍），特别是在Linux用户环境中的使用
  + DPDK的主要内容，系统构建（包括可以在DPDK根目录Makefile中用来构建工具包和应用程序的命令）及应用移植细则。
  + 软件中使用的，以及新开发中需要考虑的一些优化。
* **API参考**：提供有关DPDK功能、数据结构和其他编程结构的详细信息。
* **示例程序用户指南**：描述了一组例程。每个章节描述了一个用例，展示了具体的功能，并提供了有关编译、运行和使用的说明。

## 相关刊物

以下文档提供了与使用DPDK开发应用程序相关的信息：

* Intel® 64 and IA-32 Architectures Software Developer’s Manual Volume 3A: System Programming Guide

# 概述

本章节给出了DPDK架构的一个全局概述。

DPDK的主要目的就是为数据面快速报文处理应用程序提供一个简洁完整的框架。用户可以通过代码来理解其中使用的一些技术，构建自己的应用程序或添加自己的协议栈。Alternative ecosystem options that use the DPDK are available。

通过创建环境抽象层（EAL），DPDK框架为每个特殊的环境创建了一组运行库。这个库特定于Intel架构（32或64位），Linux\*用户空间编译器或其他特定的平台。这些环境通过一些makefile和配置文件创建。一旦EAL库编译完成，用户可以通过链接这些库来构建自己的应用程序。除了EAL，还有一些其他的库，包括哈希算法、最长前缀匹配、环形缓冲区等。DPDK提供了一些应用程序实例来指导如何使用这些特定来创建自己的应用程序。

DPDK实现了报文处理的RTC模型，在这种模型中，数据面应用程序在调用之前必须预先分配好所有的资源，并作为执行单元运行在逻辑核上。这种模型并不支持调度，且所有的设备通过轮询的方式访问。不使用中断方式的主要原因就是中断处理增加了性能开销。

作为RTC模型的扩展，通过使用Ring在不同逻辑核之间传递报文和消息，也可以实现报文处理的流水线模型（Pipeline）。流水线模型允许操作分阶段进行，在多核代码执行中可能更高效。

## 开发环境

DPDK工程创建要求Linux环境及相关的工具链，例如一个或多个编译工具、汇编程序、make工具、编辑器及DPDK组件用到的库。

当指定环境和架构的库编译出来时，这些库就可以用于创建我们自己的数据面处理程序。

创建Linux用户空间应用程序时，需要用到glibc库。对于DPDK应用程序，必须使用两个全局环境变量（RTE\_SDK和RTE\_TARGET），这两个变量需要在编译应用程序之前配置好：

|  |
| --- |
| export RTE\_SDK=/home/user/DPDK export RTE\_TARGET=x86\_64-native-linuxapp-gcc |

也可以参考《DPDK入门指南》来获取更多搭建开发环境的信息。

## 环境适配层

环境适配层为应用程序和库提供了通用的接口，隐藏了底层环境细节。EAL提供的服务有：

* DPDK的加载和启动
* 多线程和多进程执行方式支持
* CPU亲和性设置
* 系统内存分配和释放
* 原子操作和锁操作
* 定时器引用
* PCI总线访问
* 跟踪调试功能
* CPU特性识别
* 中断处理
* 警告操作
* 内存管理

EAL更详细的描述请参阅本文档“[环境适配层](#_环境适配层)”章节。

## 核心组件

核心组件指的是一系列库，用于为高性能包处理程序提供所有必须的元素。核心组件及其之间的关系如下图所示：

Figure 2‑1 Core Components Architecture



### 环形缓冲区管理（librte\_ring）

Ring数据结构提供了一个无锁的多生产者，多消费者的FIFO表处理接口。相对于无锁队列来讲，它容易部署，适合大量的操作，而且更快。Ring库在“[内存池库（librte\_mempool）](#_内存池库)”中使用，而且，ring还用于不同逻辑核上处理单元之间的通信。

环形缓冲区及其使用可以参考章节“[环形缓冲区库](#_环形缓冲区库)”描述。

### 内存池管理（librte\_mempool）

内存池管理的主要职责就是在内存中分配指定数目对象的Pool。每个Pool以名称来唯一标识，并且使用一个Ring来存储空闲的对象节点。它还提供了一些其他的服务，如对象节点的每核缓存备份，及自动对齐以保证对象能够均衡分布到内存通道上。

内存池分配器的具体行为请参考章节“[内存池库](#_内存池库)”描述。

### 网络报文缓冲区管理（librte\_mbuf）

报文缓冲区库提供了创建和销毁报文缓冲区的能力，DPDK应用程序中使用这些缓冲区来存储消息。这些缓冲区通常在程序开始时通过DPDK的内存池库（librte\_mempool）申请并存储在内存池中。缓冲区库（librte\_mbuf）提供了报文申请和释放的API，通常情况下，消息Buffer用于缓存消息，报文Buffer用于缓存网络报文。

报文缓冲区管理的具体行为请参考章节“[缓冲区库](#_报文缓冲区库)”描述。

### 定时器管理（librte\_timer）

这个库位DPDK的执行单元提供了定时器服务，为函数异步执行提供支持。定时器可以设置成周期调用，或者只调用一次。使用EAL提供的接口可以获取高精度时钟，并且能在每个核上根据需要初始化。

具体请参考章节“[定时器库](#_定时器库)”描述。

## 以太网轮询模式驱动架构

DPDK的PMD驱动支持1G、10G、40G。 同时DPDK提供了虚拟的以太网控制器，被设计成非异步，基于中断信号的模式。

详细内容参考 章节“[轮询模式驱动](#_轮询模式驱动)”描述。

## 报文转发算法支持

DPDK提供了哈希（librte\_hash）、最长前缀匹配（librte\_lpm）算法库用于支持相应的分组转发算法。

详细内容查看章节“[哈希算法](#_哈希库)” 和“[最长前缀匹配](#_LPM库)” 。

## 网络库（librte\_net）

这个库包括IP协议的一些定义及常见的宏定义。这些定义都是基于FreeBSD\*中IP协议栈的代码，包括协议号（用于IP头部）、IP相关的宏、IPv4/IPv6头部结构体以及TCP、UDP和STCP头部结构体。

# 环境抽象层

环境抽象层（EAL）为底层资源如硬件和存储空间的访问提供了接口。这些接口为上层应用程序和库隐藏了不同环境的特殊性。初始化程序负责决定如何分配这些资源（即内存空间、PCI设备、计时器、控制台等扥）。

EAL提供的服务如下：

* DPDK的加载和启动：DPDK和特定的应用程序链接成一个独立进程，并以某种方式加载。
* CPU亲和性和分配处理：EAL提供了将执行单元分配给特定Core及创建执行实例的机制。
* 系统内存预留：EAL实现了不同区域内存预留，例如用于设备交互的物理内存。
* PCI地址抽象：EAL提供了对PCI地址空间的访问接口
* 跟踪调试功能：日志信息，堆栈打印、异常挂起等等。
* 公用功能：提供了标准Libc库缺失的自旋锁、原子计数器等。
* CPU特征识别：运行时确定是否支持指定功能，如Intel AVX。确定当前CPU是否支持二进制编译的功能集。
* 中断处理：提供接口用于向中断注册/解注册中断处理回调函数。
* 告警功能：提供接口用于设置/取消指定时间环境下运行的毁掉函数。

## Linux用户执行环境中的EAL

在Linux用户空间环境中，DPDK应用程序通过pthread库作为一个用户态程序运行。设备的PCI信息和地址空间通过/sys内核接口及内核模块如uio\_pci\_generic或igb\_uio来发现的。详细信息请参阅Linux内核文档中UIO描述，设备的UIO信息是在程序中用mmap重新映射的。

EAL使用mmap接口从hugetlb中实现物理内存的分配。这部分内存暴露给DPDK服务层，如 [内存池库](#_内存池库)。

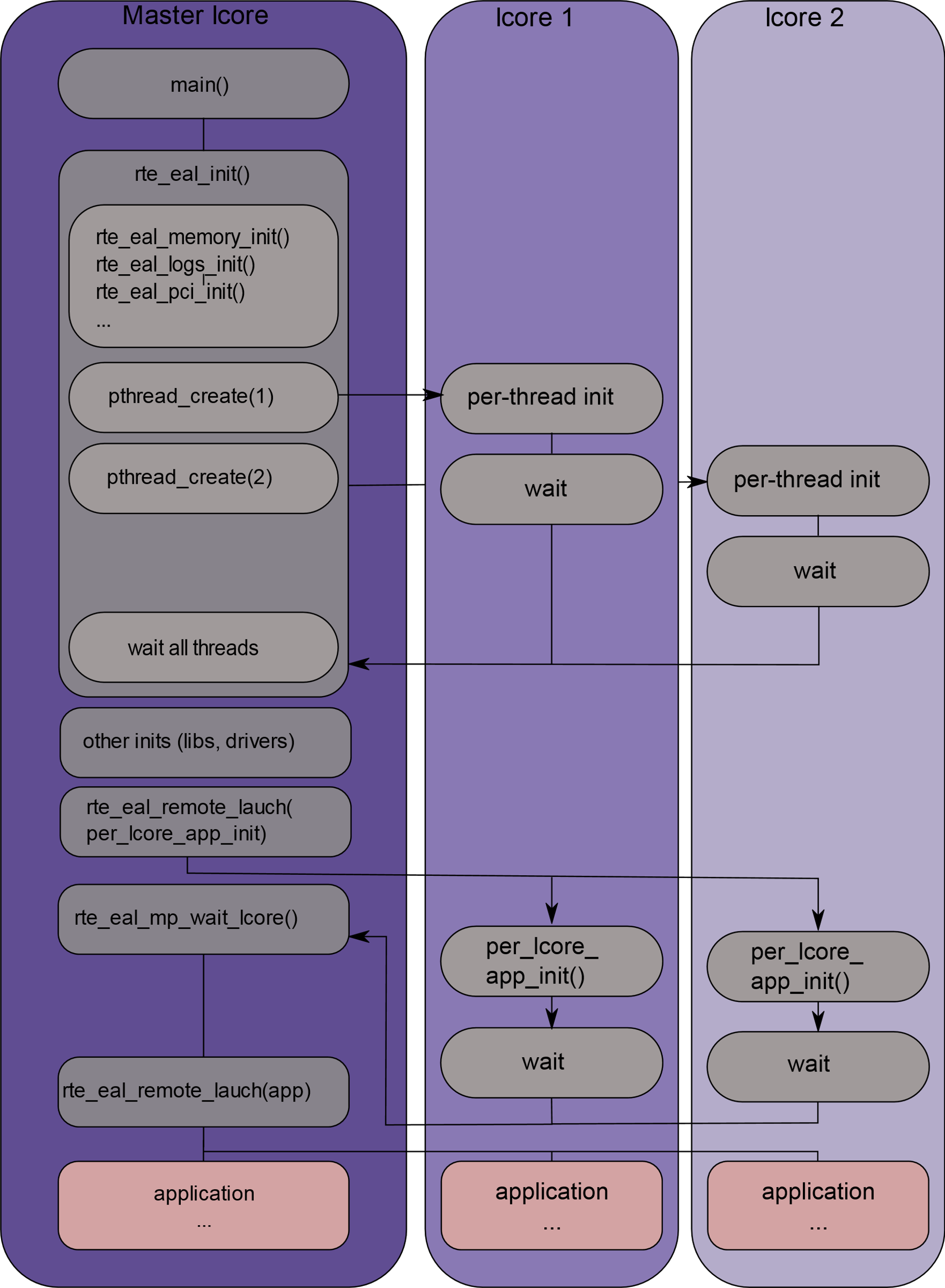
据此，DPDK服务层可以完成初始化，接着通过设置线程亲和性调用，每个执行单元将会分配给特定的逻辑核，以一个user-level等级的线程来运行。

定时器是通过CPU的时间戳计数器TSC或者通过mmap调用内核的HPET系统接口实现。

### 初始化及核心启动

部分初始化操作从Glibc的开始函数处就执行了。初始化过程中还执行一个检查，用于保证配置文件所选择的微架构类型是本CPU所支持的，然后才开始调用main()函数。Core的初始化和运行是在rte\_eal\_init()接口上执行的（参考API文档）。它包括对pthread库的调用（更具体的说是pthread\_self(), pthread\_create()和pthread\_setaffinity\_np()）。

Figure 3‑1 EAL Initialization in a Linux Application Environment



|  |
| --- |
| 注意：  对象的初始化，例如内存区间、ring、内存池、lpm表或hash表等，必须作为整个程序初始化的一部分，在主逻辑核上完成。 创建和初始化这些对象的函数不是多线程安全的，但是，一旦初始化完成，这些对象本身可以作为安全线程运行。 |

### 多进程支持

Linuxapp EAL允许多进程和多线程部署模式。详细信息请参阅“[多进程支持](#_多进程支持)”章节描述。

### 内存映射发现及内存预留

大型连续的物理内存分配是通过hugetlbfs内核文件系统来实现的。EAL提供了相应的接口用于预留指定名字的连续内存空间。这个API同时会将这段连续空间的地址返回给用户程序。

|  |
| --- |
| 注意：  内存申请是使用rte\_malloc接口来做的，它也是hugetlbfs文件系统大页支持的。 |

### 无Huge-TLB的Xen Domain 0支持

现有的内存管理是基于Linux内核的大页机制。然而，Xen Dom0并不支持大页，所以要将一个新的内核模块rte\_dom0\_mem加载上，以便避开这个限制。

EAL使用IOCTL接口用于通告Linux内核模块rte\_mem\_dom0去申请指定大小的内存块，并从该模块中获取内存段的信息。EAL使用MMAP接口来映射这段内存。对于申请到的内存段，在其内的物理地址都是连续的，但是实际上，硬件地址只在2M内连续。

### PCI访问

EAL使用Linux内核提供的文件系统/sys/bus/pci来扫描PCI总线上的内容。 内核模块uio\_pci\_generic提供了/dev/uioX设备文件及/sys下对应的资源文件用于访问PCI设备。 DPDK特有的igb\_uio模块也提供了相同的功能用于PCI设备的访问。 这两个驱动模块都用到了Linux内核提供的uio特性（用户空间驱动）。

### 每逻辑核变量和共享变量

|  |
| --- |
| 注意：  逻辑核就是处理器的逻辑单元，有时也称为硬件线程。 |

默认的做法是使用共享变量。每逻辑核变量的实现则是通过线程局部存储技术TLS来实现的，它提供了每个线程本地存储的功能。

### 日志

EAL提供了日志信息接口。默认情况下，在Linux 应用程序中，日志信息被发送到syslog和console中。当然，用户可以通过使用不同的日志机制来重写DPDK中的日志函数。

#### 跟踪与调试功能

Glibc中提供了一些调试函数用于打印堆栈信息。Rte\_panic()函数可以产生一个SIG\_ABORT信号，这个信号可以触发产生coredump文件，我们可以通过gdb来加载调试。

### CPU特性标识

EAL可以在运行时查询CPU状态（使用rte\_cpu\_get\_feature()接口），用于判断哪个CPU特性可用。

### 用户空间中断事件

#### 主机线程中的用户空间中断和报警处理

EAL创建一个主机线程用于轮询UIO设备描述文件描述符以检测中断。可以通过EAL提供的函数为特定的中断事件注册或注销回调函数，回掉函数在主机线程中被异步调用。EAL同时也允许像NIC中断那样定时调用中断处理回调。

|  |
| --- |
| 注意：  在DPDK的PMD中，主机线程只对连接状态改变的中断处理，例如网卡的打开和关闭，以及设备突然移除中断。 |

#### RX中断事件

PMD提供的报文收发程序并不只限制于轮询模式下执行。为了缓解小吞吐量下轮询模式对CPU资源的浪费，暂停轮询并等待唤醒事件发生是一种有效的手段。收包中断是这种场景的一种很好的选择，当然也不是唯一的。

EAL为事件驱动模式提供了相关的API。以Linuxapp为例，其实现依赖于epoll技术。每个线程可以监控一个epoll实例，而在实例中可以添加所有需要的wake-up事件文件描述符。事件文件描述符根据UIO/VFIO规范创建并映射到指定的中断向量上。从bspapp角度看，可以使用kqueue来代替，但是目前尚未实现。

EAL初始化中断向量和事件文件描述符之间的映射关系，同时每个设备初始化中断向量和队列之间的映射关系，这样，EAL实际上并不知道在指定向量上发生的中断，由设备驱动负责执行后面的映射。

|  |
| --- |
| 注意：  每队列RX中断事件只有VFIO模式支持，VFIO支持多个MSI-X向量。在UIO中，RX中断和其他中断共享中断向量，因此，当RX中断和LSC（连接状态改变）中断同时发生时（(intr\_conf.lsc == 1 && intr\_conf.rxq == 1），只有前者才有能力区分。 |

RX中断由API（rte\_eth\_dev\_rx\_intr\_\*）来实现控制、使能、关闭。当PMD不支持时，这些API返回失败。Intr\_conf.rxq标识用于打开每个设备的RX中断。

#### 设备移除事件

当总线上的设备被移除时就出发该事件。设备底层资源可能不再可用（即PCI映射未完成）。PMD必须保证在这种情况下，应用程序仍然可以安全地使用其中断回调。

可以使用链接状态改变中断事件相同的方式来订阅这个中断事件。执行上下文是相同的，即专用的中断线程。

考虑到，应用程序可能想要关闭发出设备删除事件的设备，在这种情况下，调用rte\_eth\_dev\_close()可能触发它注销自己的设备删除事件回调。因此，必须注意不要在中断处理程序上下文中关闭设备。 必须重新安排这种关闭操作。

### 黑名单

EAL PCI设备的黑名单功能是用于标识指定的NIC端口，以便DPDK忽略该端口。可以使用PCIe设备地址描述符（Domain:Bus:Device:Function）将对应端口标记为黑名单。

### 杂项功能

每个架构不同的锁和原子操作（i686和x86\_64）。

## 内存段和内存区域

物理内存映射就是通过EAL的这个特性实现的。物理内存块之间可能是不连续的，所有的内存通过一个内存描述符表进行管理，且表中的每个描述符指向一块连续的物理内存。

基于此，内存区域分配器的作用就是保证分配到一块连续的物理内存。 这些区域被分配出来时会用一个唯一的名字来标识。

Rte\_memzone描述符也在配置结构体中，可以通过rte\_eal\_get\_configuration()接口来获取。 通过名字访问一个内存区域会返回对应内存区域的描述符。

内存分配可以从指定开始地址和对齐方式来预留（默认是cache line大小对齐），对齐一般是以2的次幂来的，并且不小于高速缓存行的大小（64字节）对齐。内存区域也可以从2M或1G大小的内大页内存中获取，这两者系统都支持。

## 多线程

DPDK通常为每个Core指定一个线程，以避免任务切换的开销。这有利于性能的提升，但不总是有效的，并且缺乏灵活性。

电源管理通过限制CPU的运行频率来提升CPU的工作效率。当然，我们也可以通过充分利用CPU的空闲周期来使用CPU的全部功能。

通过使用cgroup技术，CPU的使用量可以很方便的分配，这也提供了新的方法来提升CPU性能， 但是这里有个前提，DPDK必须处理每个核上多个线程的上下文切换。

想要更多的灵活性，就要设置线程的CPU亲和性是针对对CPU集合而不是CPU了。

### EAL线程与逻辑核亲和性

术语“lcore”指一个EAL线程，这是一个真正意义上的Linux/FreeBSD pthread。“EAL pthread”由EAL创建和管理，并执行remote\_launch发出的任务。在每个EAL pthread中，有一个称为\_lcore\_id的TLS（线程本地存储）用于唯一标识线程。由于EAL pthread通常将物理CPU绑定为1：1，所以\_locore\_id通常等于CPU ID。

但是，当使用多线程时，EAL pthread和指定的物理CPU之间的绑定不再总是1：1了。EAL pthread可能与一组CPU相关，因此\_lcore\_id将不同于CPU ID。基于这个原因，EAL有一个运行参数选项“-lcores”用来定义分配的CPU亲和性。对于执行的lcore ID或ID组，该选项允许设置该EAL pthread的CPU组。

设置格式如下：

|  |
| --- |
| 注意：  -lcores=’<lcore\_set>[@cpu\_set][,<lcore\_set>[@cpu\_set],…]”  其中lcore\_set和cpu\_set可以是单个数值，区间或者组。  数值可以是“digit([0-9]+)”  区间可以是“<number>-<number>”  组可以是“(<number|range>[,<number|range>,...])” |

如果‘@cpu\_set’值未指定，‘cpu\_set’ 的值默认与‘lcore\_set’相等。

|  |
| --- |
| 举例："--lcores='1,2@(5-7),(3-5)@(0,2),(0,6),7-8'" 表示启动了9个EAL pthread：  lcore 0运行于CPU组 0x41，也就是CPU（0，6）  lcore 1运行于CPU组 0x2，也就是CPU（1）  lcore 2运行于CPU组 0xe0，也就是CPU（5，6，7）  lcore 3-5运行于CPU组 0x5也就是CPU（0，2）  lcore 6运行于CPU组 0x41，也就是CPU（0，6）  lcore 7运行于CPU组 0x80，也就是CPU（7）  lcore 8运行于CPU组 0x100，也就是CPU（8） |

使用这个选项，对于给定的lcore ID，可以分配对应的CPU组。它也兼容corelist（' - l'）选项的模式。

### 非EAL线程支持

可以在任何用户线程（non-EAL线程）上执行DPDK任务上下文。 在non-EAL pthread中，*\_lcore\_id* 始终是 LCORE\_ID\_ANY，它标识一个no-EAL线程的有效、唯一的 *\_lcore\_id*。有些库可会使用一个唯一的ID替代（如TID），有些库将不受影响，有些库则会受到限制（如定时器和内存池库）。

所有这些影响将在“[已知问题](#_已知问题)”章节中提到。

### 公用线程API

DPDK为线程操作引入了两个公共API rte\_thread\_set\_affinity() 和 rte\_pthread\_get\_affinity()。当他们在任何线程上下文中调用时，将获取或设置线程本地存储(TLS)。

这些TLS包括 \_cpuset 和 \_socket\_id：

* \_cpuset 存储了与线程亲和的CPU位图。
* \_socket\_id 存储了CPU set所在的NUMA节点。如果CPU set中的cpu属于不同的NUMA节点, \_socket\_id 将设置为SOCKET\_ID\_ANY。

### 已知问题

* rte\_mempool

rte\_mempool在mempool中使用per-lcore缓存。对于non-EAL pthread，rte\_lcore\_id() 无法返回一个合法的值。因此，当rte\_mempool与non-EAL线程一起使用时，put/get操作将绕过默认的mempool缓存，这个旁路操作将造成性能损失。结合 rte\_mempool\_generic\_put()和 rte\_mempool\_generic\_get() 可以在non-EAL线程中使用用户拥有的外部缓存。

* rte\_ring

rte\_ring支持多生产者入队和多消费者出队操作。 然而，这是非抢占的，这使得rte\_mempool操作都是非抢占的。

|  |
| --- |
| 注意：  “非抢占” 意味着：   1. 在给定的ring上做入队操作的pthread不能被另一个在同一个ring上做入队的pthread抢占 2. 在给定ring上做出对操作的pthread不能被另一个在同一ring上做出队的pthread抢占   绕过此约束则可能造成第二个进程自旋等待，知道第一个进程再次被调度为止。 此外，如果第一个线程被优先级较高的上下文抢占，甚至可能造成死锁。 |

这并不意味着不能使用它，简单讲，当同一个core上的多线程使用时，需要缩小这种情况.

1. 它可以用于任一单一生产者或者单一消费者的情况。
2. 它可以由多生产者/多消费者使用，要求调度策略都是SCHED\_OTHER(cfs)。用户需要预先了解性能损失。
3. 它不能被调度策略是SCHED\_FIFO 或 SCHED\_RR的多生产者/多消费者使用。

* rte\_timer

不允许在non-EAL pthread上运行 rte\_timer\_manager()。但是，允许在non-EAL pthread上重置/停止定时器。

* rte\_log

在non-EAL pthread上，没有per thread loglevel和logtype，但是global loglevels可以使用。

* Misc

在non-EAL pthread上不支持rte\_ring, rte\_mempool 和rte\_timer的调试统计信息。

### cgroup控制

以下是cgroup控件使用的简单示例，在同一个核心($CPU)上两个线程(t0 and t1)执行数据包I/O。 我们期望只有50%的CPU消耗在数据包IO操作上。

|  |
| --- |
| mkdir /sys/fs/cgroup/cpu/pkt\_io  mkdir /sys/fs/cgroup/cpuset/pkt\_io  echo $cpu > /sys/fs/cgroup/cpuset/cpuset.cpus  echo $t0 > /sys/fs/cgroup/cpu/pkt\_io/tasks  echo $t0 > /sys/fs/cgroup/cpuset/pkt\_io/tasks  echo $t1 > /sys/fs/cgroup/cpu/pkt\_io/tasks  echo $t1 > /sys/fs/cgroup/cpuset/pkt\_io/tasks  cd /sys/fs/cgroup/cpu/pkt\_io  echo 100000 > pkt\_io/cpu.cfs\_period\_us  echo 50000 > pkt\_io/cpu.cfs\_quota\_us |

## 内存申请操作（Malloc）

EAL提供了一个malloc API用于申请任意大小内存。

这个API的目的是提供类似malloc的功能，以允许从hugepage中分配内存并方便应用程序移植。 《DPDK API参考手册》详细介绍了接口的功能。

通常，这些类型的分配操作不应该在数据面处理中进行，因为他们比基于池的分配慢，并且在分配和释放路径中使用了锁操作。但是，他们可以在配置代码中使用。

更多信息请参阅《DPDK API参考手册》中rte\_malloc()函数描述。

### Cookies

当 CONFIG\_RTE\_MALLOC\_DEBUG 开启时，分配的内存包括保护字段，这个字段用于帮助识别缓冲区溢出。

### 对齐和NUMA限制

接口rte\_malloc()传入一个对齐参数，该参数用于请求在该值的倍数上对齐的内存区域(这个值必须是2的幂次)。

在支持NUMA的系统上，对rte\_malloc()接口调用将返回在调用函数的Core所在的插槽上分配的内存。DPDK还提供了另一组API，以允许在指定NUMA插槽上直接显式分配内存，或者分配另一个NUAM插槽上的内存。

### 用例

这个API旨在由初始化时需要类似malloc功能的应用程序调用。

需要在运行时分配/释放数据，在应用程序的快速路径中，应该使用内存池库。

### 内部实现

#### 数据结构

Malloc库中内部使用两种数据结构类型：

* struct malloc\_heap：用于在每个插槽上跟踪可用内存空间
* struct malloc\_elem：库内部分配和释放空间跟踪的基本要素

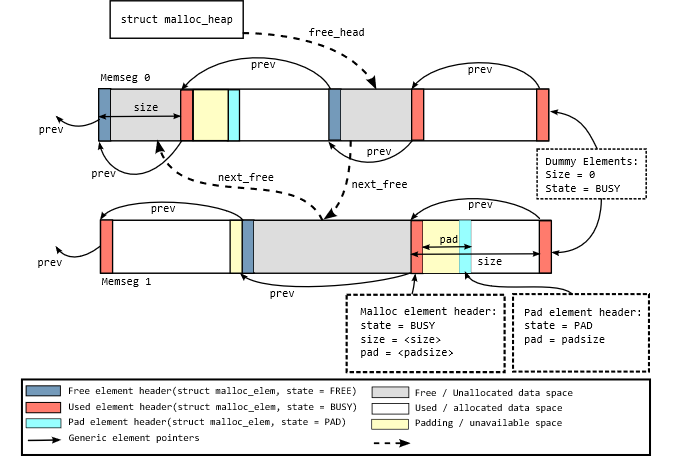
##### malloc\_heap

数据结构malloc\_heap用于管理每个插槽上的可用内存空间。在内部，每个NUMA节点有一个堆结构，这允许我们根据此线程运行的NUMA节点为线程分配内存。虽然这并不能保证在NUMA节点上使用内存，但是它并不比内存总是在固定或随机节点上的方案更糟。

堆结构及其关键字段和功能描述如下：

* lock：需要锁来同步对堆结构的访问。假定使用链表来跟踪堆中的可用空间，我们需要一个锁来防止多个线程同时处理该链表。
* free\_head：指向这个malloc堆的空闲结点链表中的第一个元素。

Figure 3‑2 Example of a malloc heap and malloc elements within the malloc library



|  |
| --- |
| 注意：  数据结构malloc\_heap并不会跟踪使用的内存块，因为除了要再次释放它们之外，它们不会i被接触，需要释放时，将指向块的指针作为参数传递给free函数。 |

##### malloc\_elem

数据结构malloc\_elem用作各种内存块的通用头结构。 它以三种不同的方式使用，如上图所示：

* 作为一个释放/申请内存的头部，正常使用
* 作为内存块内部填充头
* 作为内存结尾标记

结构中重要的字段和使用方法如下所述：

* heap：这个指针指向了该内存块从哪个堆申请。它被用于正常的内存块，当他们被释放时，将新释放的块添加到堆的空闲列表中。
* prev：这个指针用于指向紧跟着当前memseg的头元素。当释放一个内存块时，该指针用于引用上一个内存块，检查上一个块是否也是空闲。如果空闲，则将两个空闲块合并成一个大块。
* next\_free：这个指针用于将空闲块列表连接在一起。它用于正常的内存块，在malloc() 接口中用于找到一个合适的空闲块申请出来，在free() 函数中用于将内存块添加到空闲链表。
* state：该字段可以有三个可能值：FREE, BUSY 或 PAD。前两个是指示正常内存块的分配状态，后者用于指示元素结构是在块开始填充结束时的虚拟结构，即，由于对齐限制，块内的数据开始的地方不在块本身的开始处。在这种情况下，pad头用于定位块的实际malloc元素头。对于结尾的结构，这个字段总是BUSY，它确保没有元素在释放之后搜索超过memseg的结尾以供其它块合并到更大的空闲块。
* pad：这个字段为块开始处的填充长度。在正常块头部情况下，它被添加到头结构的结尾，以给出数据区的开始地址，即在malloc上传回的地址。在填充虚拟头部时，存储相同的值，并从虚拟头部的地址中减去实际块头部的地址。
* size：数据块的大小，包括头部本身。对于结尾结构，这个大小需要指定为0，虽然从未使用。 对于正在释放的正常内存块，使用此大小值替代 “next” 指针，以标识下一个块的存储位置，在 FREE情况下，可以合并两个空闲块。

#### 内存申请

在EAL初始化时，所有memseg都将作为malloc堆的一部分进行设置。这个设置包括在BUSY状态结束时放置一个虚拟结构，如果启用了CONFIG\_RTE\_MALLOC\_DEBUG，它可能包含一个哨兵值，并在开始时为每个memseg指定一个适当的元素头。然后将FREE元素添加到malloc堆的空闲链表中。

当应用程序调用类似malloc功能的函数时，malloc函数将首先为调用线程索引lcore\_config结构，并确定该线程的NUMA节点。NUMA节点将作为参数传给heap\_alloc()函数，用于索引malloc\_heap 结构数组。参与索引参数还有大小、类型、对齐方式和边界参数。

函数heap\_alloc()将扫描堆的空闲链表，尝试找到一个适用于所请求的大小、对齐方式和边界约束的内存块。

当已经识别出合适的空闲元素时，将计算要返回给用户的指针。紧跟在该指针之前的内存的高速缓存行填充了一个malloc\_elem头部。由于对齐和边界约束，在元素的开头和结尾可能会有空闲的空间，这将导致已下行为：

* 检查尾随空间。如果尾部空间足够大，例如 > 128 字节，那么空闲元素将被分割。否则，仅仅忽略它（浪费空间）。
* 检查元素开始处的空间。如果起始处的空间很小， <=128 字节，那么使用填充头，这部分空间被浪费。但是，如果空间很大，那么空闲元素将被分割。

从现有元素的末尾分配内存的优点是不需要调整空闲链表，空闲链表中现有元素仅调整大小指针，并且后面的元素使用 “prev” 指针重定向到新创建的元素位置。

#### 内存释放

要释放内存，将指向数据区开始的指针传递给free函数。从该指针中减去malloc\_elem结构的大小，以获得内存块元素头部。如果这个头部类型是PAD，那么进一步减去pad长度，以获得整个块的正确元素头。

从这个元素头中，我们获得指向块所分配的堆的指针及必须被释放的位置，以及指向前一个元素的指针，并且通过size字段，可以计算下一个元素的指针。 这意味着我们永远不会有两个相邻的FREE 内存块，因为他们总是会被合并成一个大的块。

# 环形缓冲区库

环形缓冲区支持队列管理。rte\_ring并不是具有无限大小的链表，它具有如下属性：

* 先进先出（FIFO）
* 最大大小固定，指针存储在表中
* 无锁实现
* 多消费者或单消费者出队操作
* 多生产者或单生产者入队操作
* 批量出队 - 如果成功，将指定数量的元素出队，否则什么也不做
* 批量入队 - 如果成功，将指定数量的元素入队，否则什么也不做
* 突发出队 - 如果指定的数目出队失败，则将最大可用数目对象出队
* 突发入队 - 如果指定的数目入队失败，则将最大可入队数目对象入队

相比于链表，这个数据结构的优点如下：

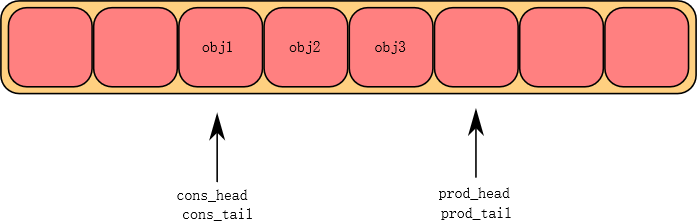
* 更快，只需要一个sizeof(void \*)的Compare-And-Swap指令，而不是多个双重比较和交换指令。
* 更像是一个完全无锁队列。
* 适应批量入队/出队操作。因为指针是存储在表中的，多个对象的出队将不会产生与链表队列中一样多的cache miss。此外，批量出队成本并不比单个对象出队高。

缺点：

* 大小固定。
* 大量ring相比于链表，消耗更多的内存，空ring至少包含n个指针。

数据结构中存储的生产者和消费者头部和尾部指针显示了一个简化版本的ring。

Figure 4‑1 Ring Structure



## FreeBSD\*中环形缓冲区实现参考

FreeBSD 8.0中添加了如下代码，并应用到了某些网络设备驱动程序中（至少Interl驱动中应用了）：

* [bufring.h in FreeBSD](http://svn.freebsd.org/viewvc/base/release/8.0.0/sys/sys/buf_ring.h?revision=199625&amp;view=markup)
* [bufring.c in FreeBSD](http://svn.freebsd.org/viewvc/base/release/8.0.0/sys/kern/subr_bufring.c?revision=199625&amp;view=markup)

## Linux\*中的无锁环形缓冲区

参考链接[Linux Lockless Ring Buffer Design](http://lwn.net/Articles/340400/)。

## 附加特性

### 名字

每个ring都有唯一的名字。 用户不可能创建两个具有相同名称的ring（如果尝试调用rte\_ring\_create()这样做的话，将返回NULL）。

## 用例

Ring库的使用情况包括：

* DPDK应用程序之间的交互
* 用于内存池申请

## 环形缓冲区解析

本节介绍ring buffer的运行方式。Ring结构有两组头尾指针组成，一组被生产者调用，一组被消费者调用。以下将简单称为prod\_head、prod\_tail、cons\_head及cons\_tail。

每个图代表了ring的简化状态，是一个循环缓冲器。本地变量的内容在图上方表示，Ring结构的内容在图下方表示。

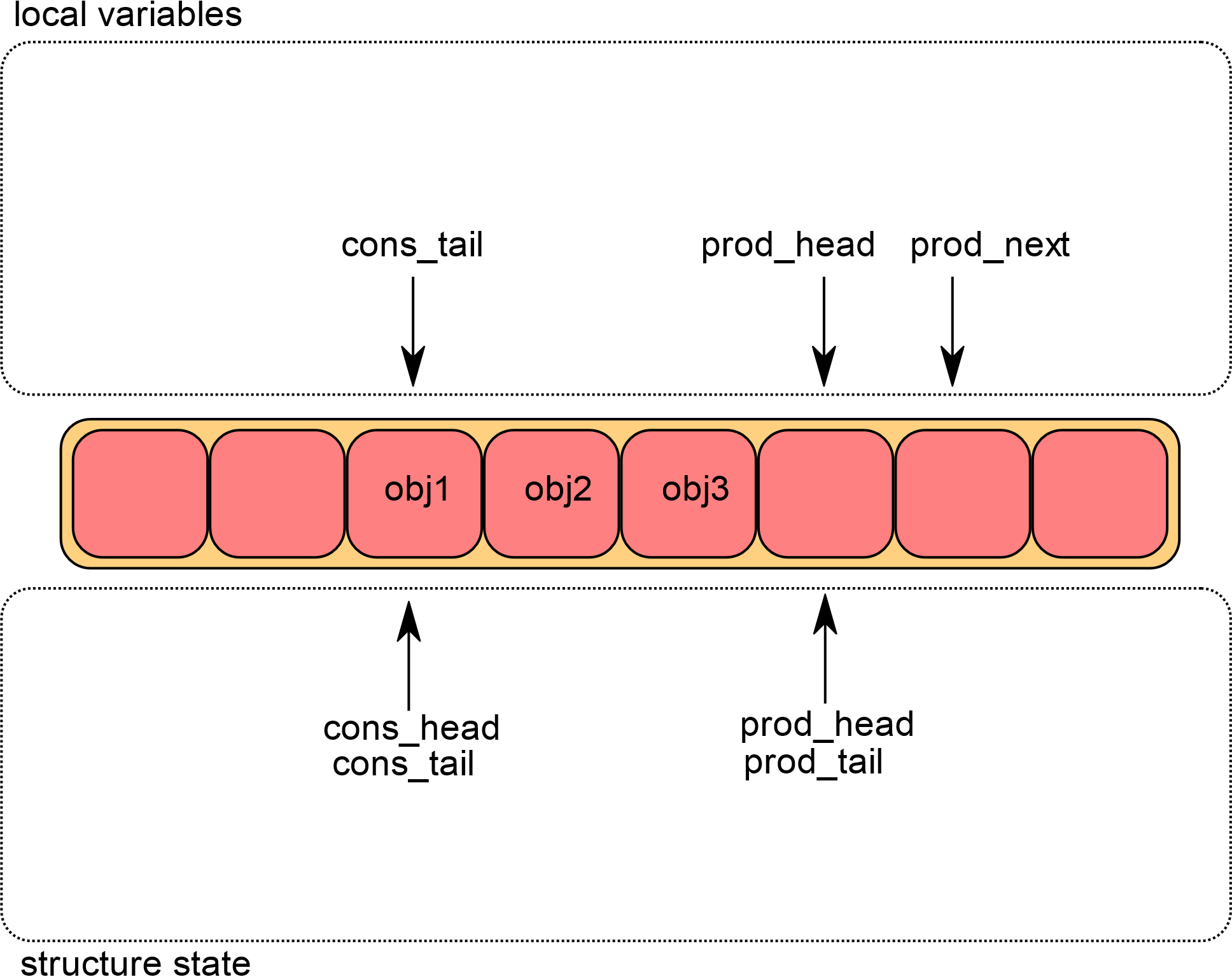
### 单生产者入队

本节介绍了一个生产者向队列添加对象的情况。在本例中，只有生产者头和尾指针(prod\_head and prod\_tail)被修改，只有一个生产者。初始状态是将prod\_head和prod\_tail指向相同的位置。

#### 入队第一步

首先， ring->prod\_head和ring->cons\_tail\*复制到本地变量中。\*prod\_next本地变量指向下一个元素，或者，如果是批量入队的话，指向下几个元素。如果ring中没有足够的空间存储元素的话(通过检查cons\_tail来确定)，则返回错误。

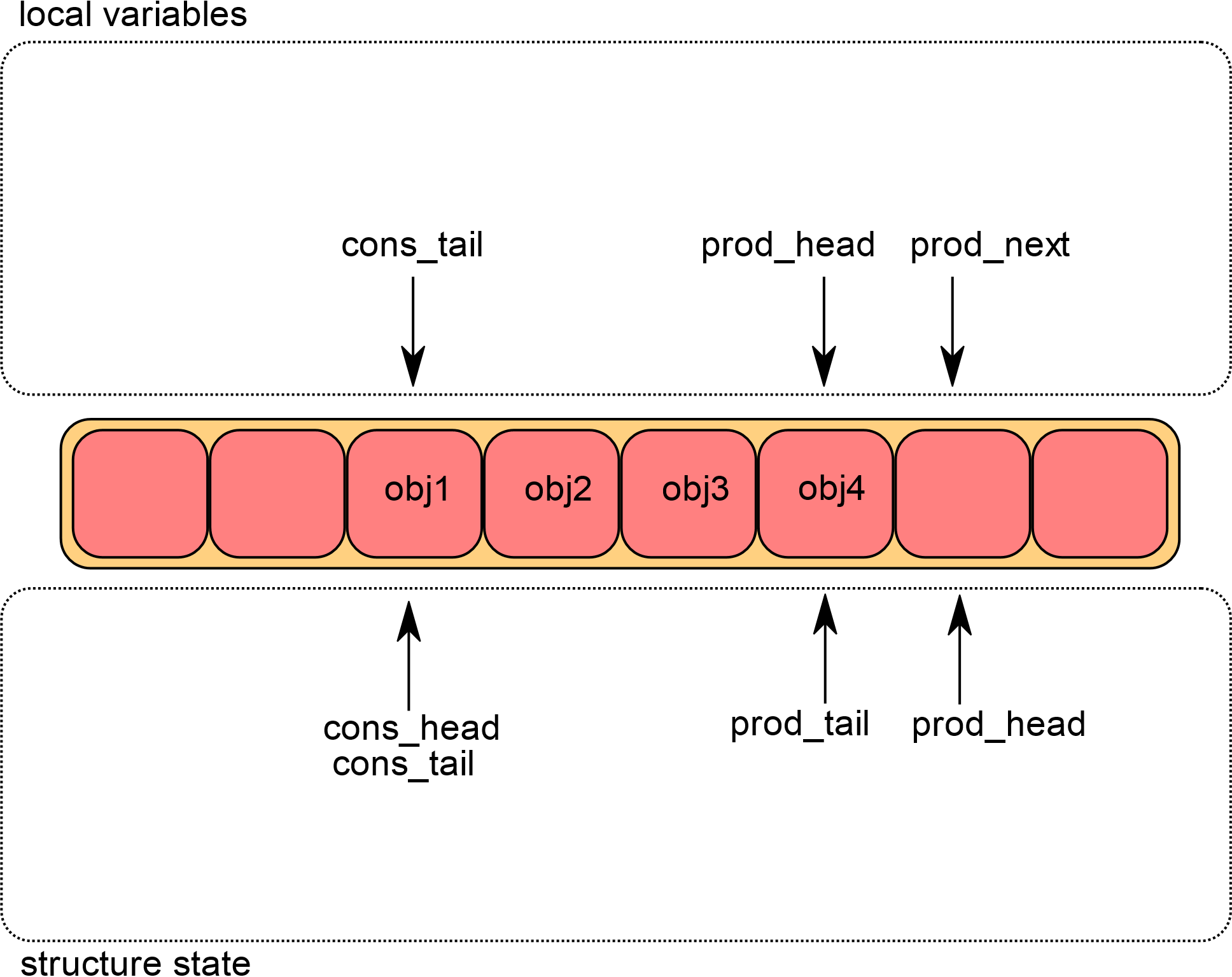
Figure 4‑2 Enqueue first step



#### 入队第二步

第二步是在环结构中修改 ring->prod\_head，以指向与prod\_next相同的位置。指向待添加对象的指针被复制到ring中。

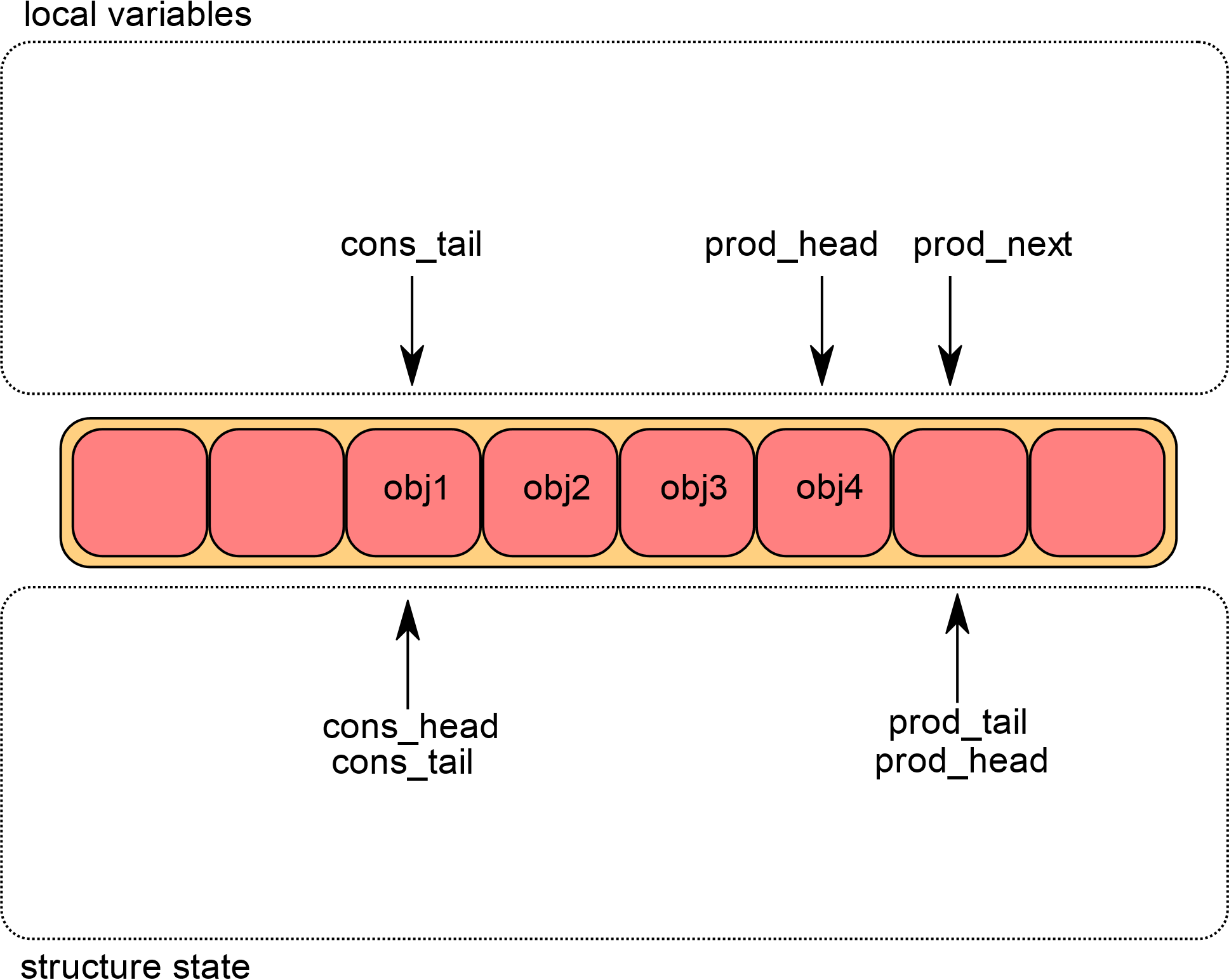
Figure 4‑3 Enqueue second step



#### 入队最后一步

一旦将对象添加到ring中，ring结构中的 ring->prod\_tail 将被修改，指向与 ring->prod\_head 相同的位置。入队操作完成。

Figure 4‑4 Enqueue last step



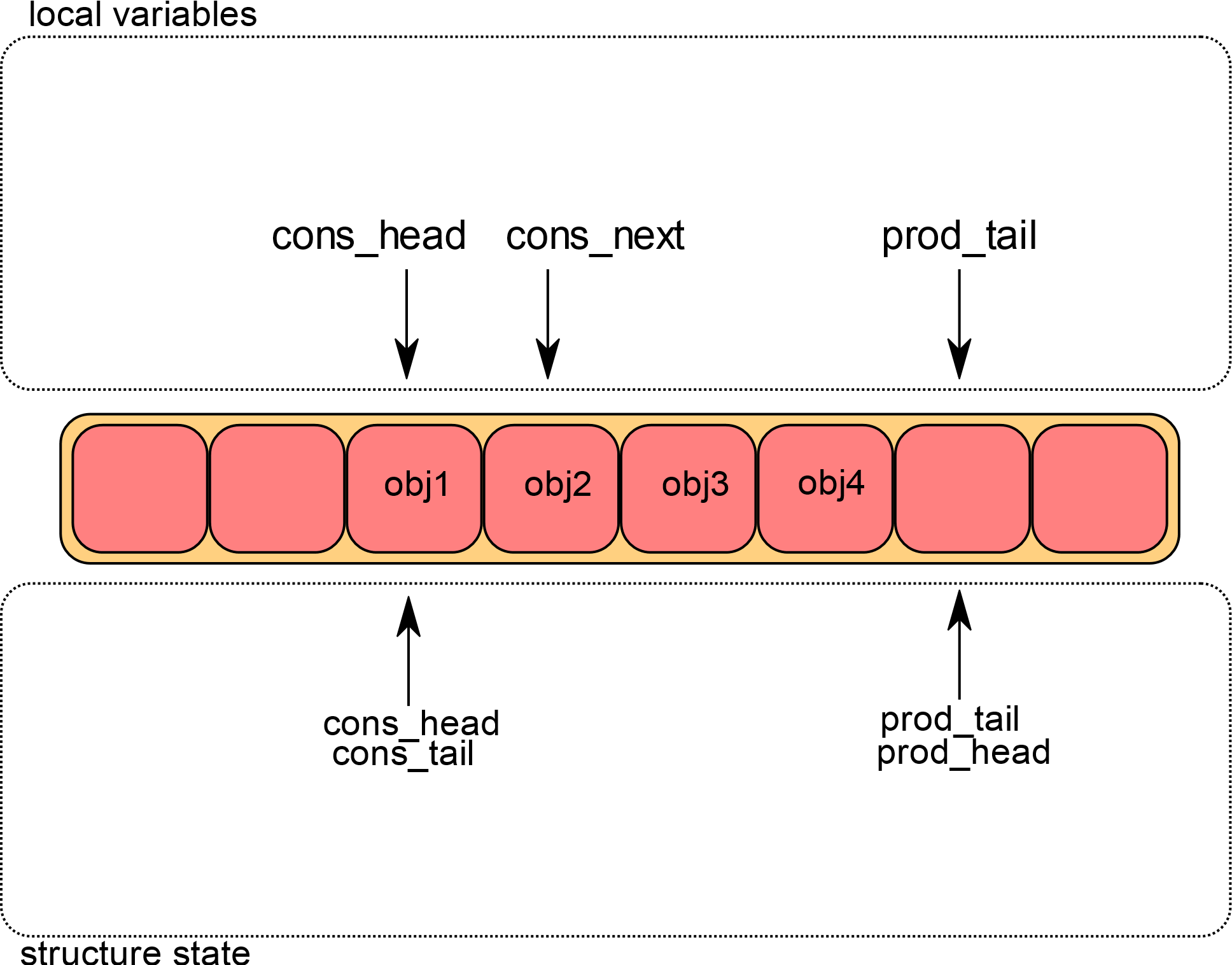
### 单消费者出队

本节介绍一个消费者从ring中取出对象的情况。在本例中，只有消费者头尾指针(cons\_head and cons\_tail)被修改，只有一个消费者。初始状态是将cons\_head和cons\_tail指向相同位置。

#### 出队第一步

首先，将 ring->cons\_head 和 ring->prod\_tail\*复制到局部变量中。 \*cons\_next 本地变量指向表的下一个元素，或者在批量出队的情况下指向下几个元素。如果ring中没有足够的对象用于出队(通过检查prod\_tail)，将返回错误。

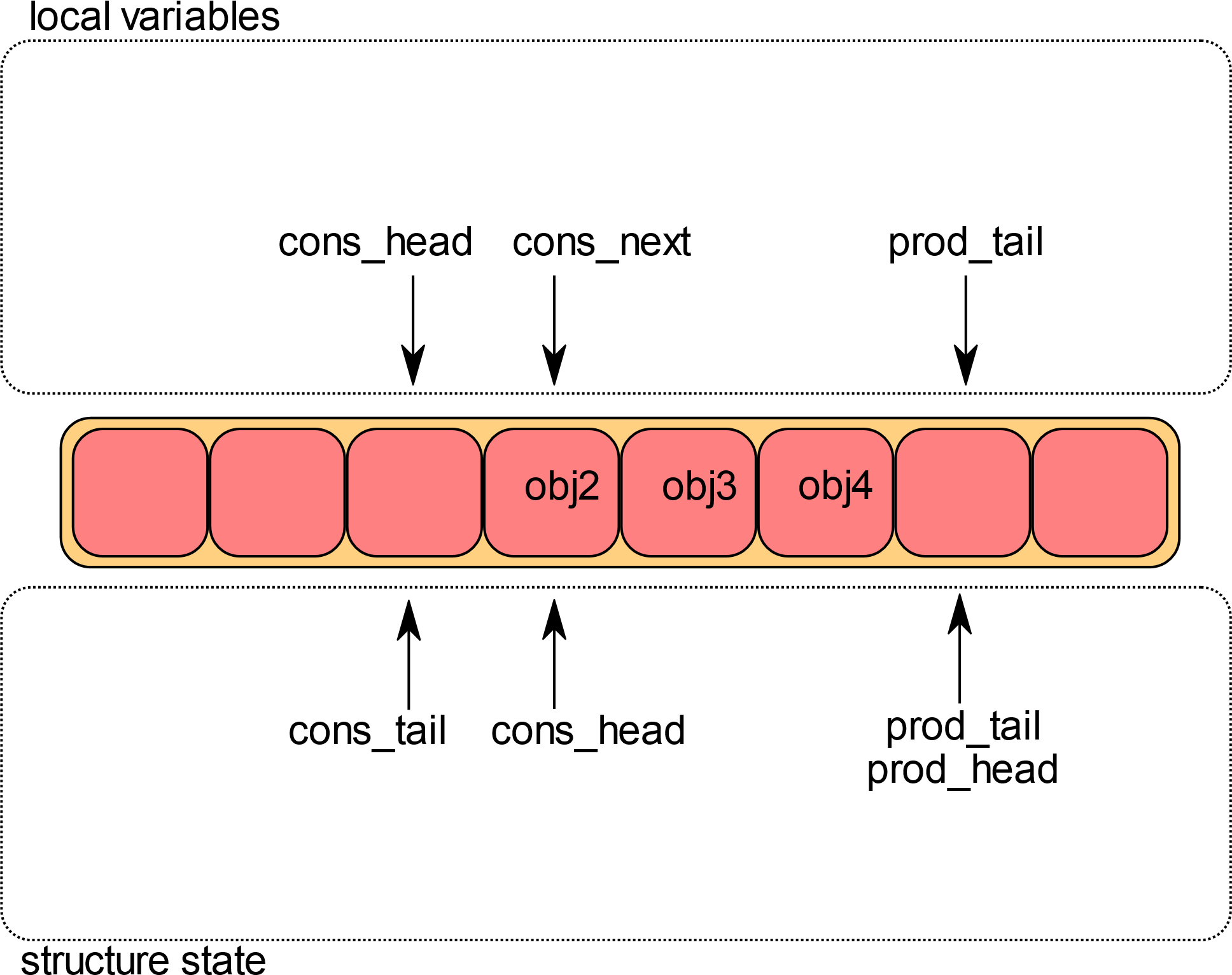
Figure 4‑5 Dequeue first step



#### 出队第二步

第二步是修改ring结构中 ring->cons\_head，以指向cons\_next相同的位置。指向出队对象(obj1) 的指针被复制到用户指定的指针中。

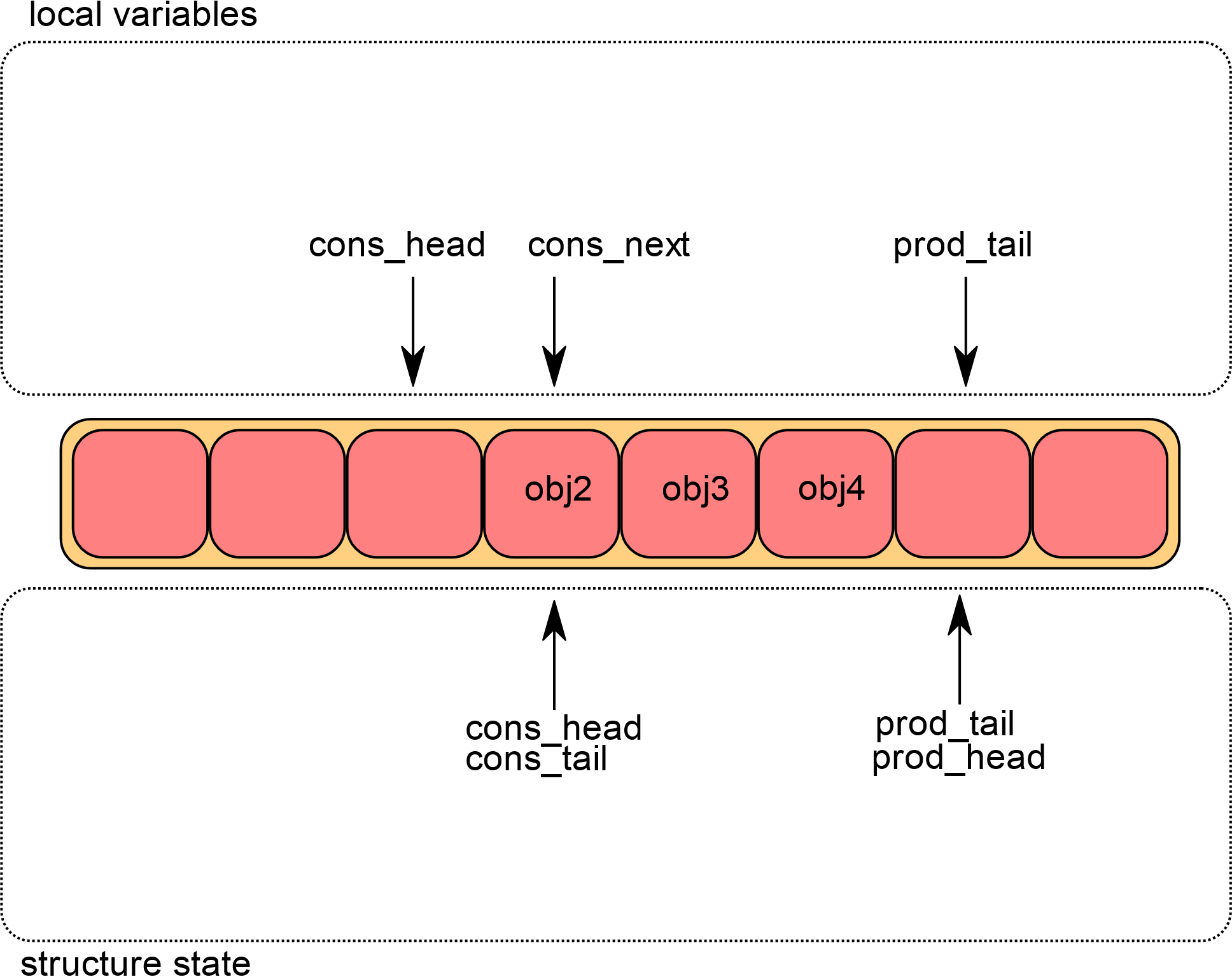
Figure 4‑6 Dequeue second step



#### 出队最后一步

最后，ring中的ring->cons\_tail被修改为指向ring->cons\_head相同的位置。 出队操作完成。

Figure 4‑7 Dequeue last step



### 多生产者入队

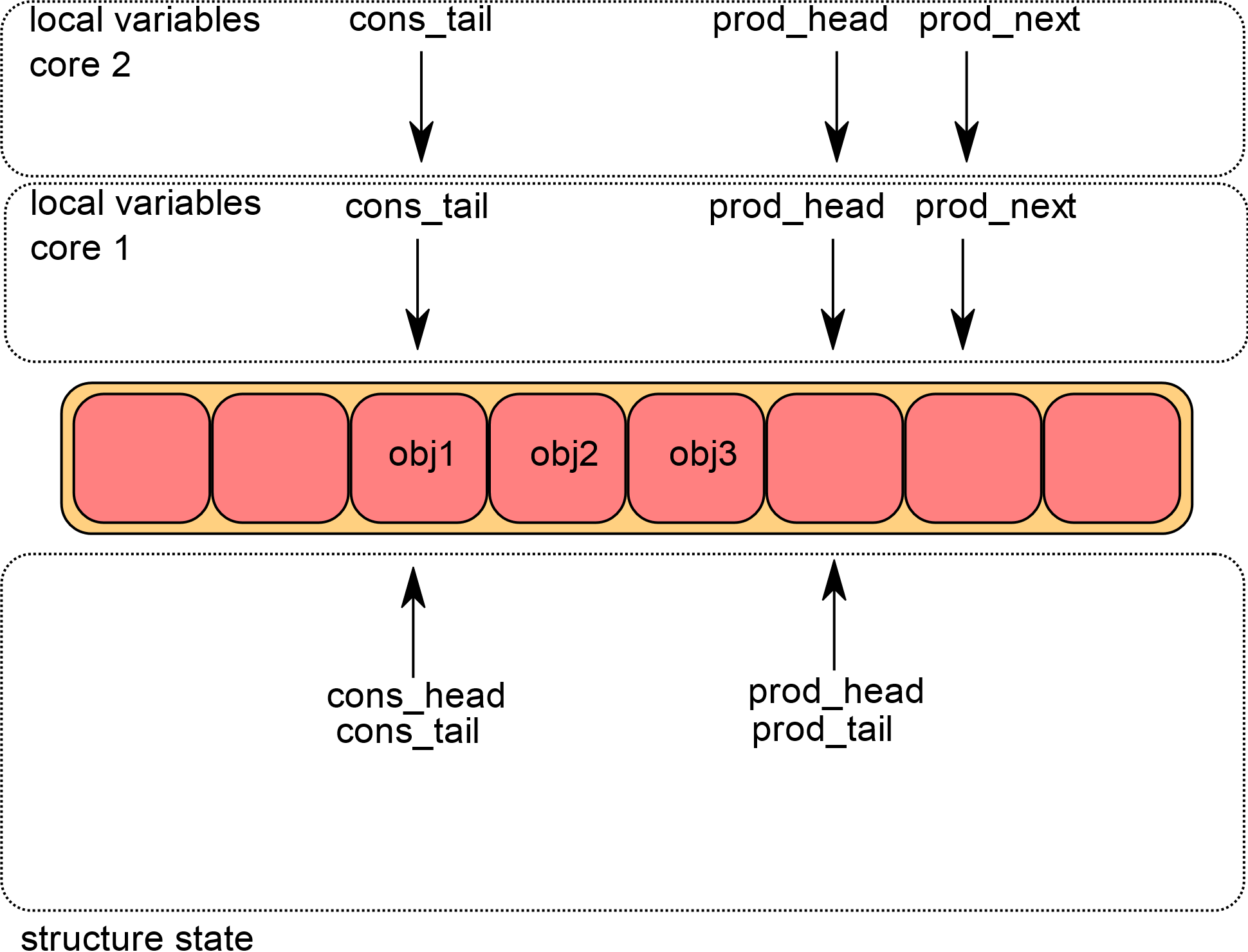
本节说明两个生产者同时向ring中添加对象的情况。在本例中，仅修改生产者头尾指针(prod\_head和prod\_tail)。初始状态是将prod\_head 和 prod\_tail 指向相同的位置。

#### 多生产者入队第一步

在生产者的两个core上， ring->prod\_head 及 ring->cons\_tail 都被复制到局部变量。 局部变量prod\_next指向下一个元素，或者在批量入队的情况下指向下几个元素。

如果ring中没有足够的空间用于入队(通过检查cons\_tail)，将返回错误。

Figure 4‑8 Multiple producer enqueue first step



#### 多生产者入队第二步

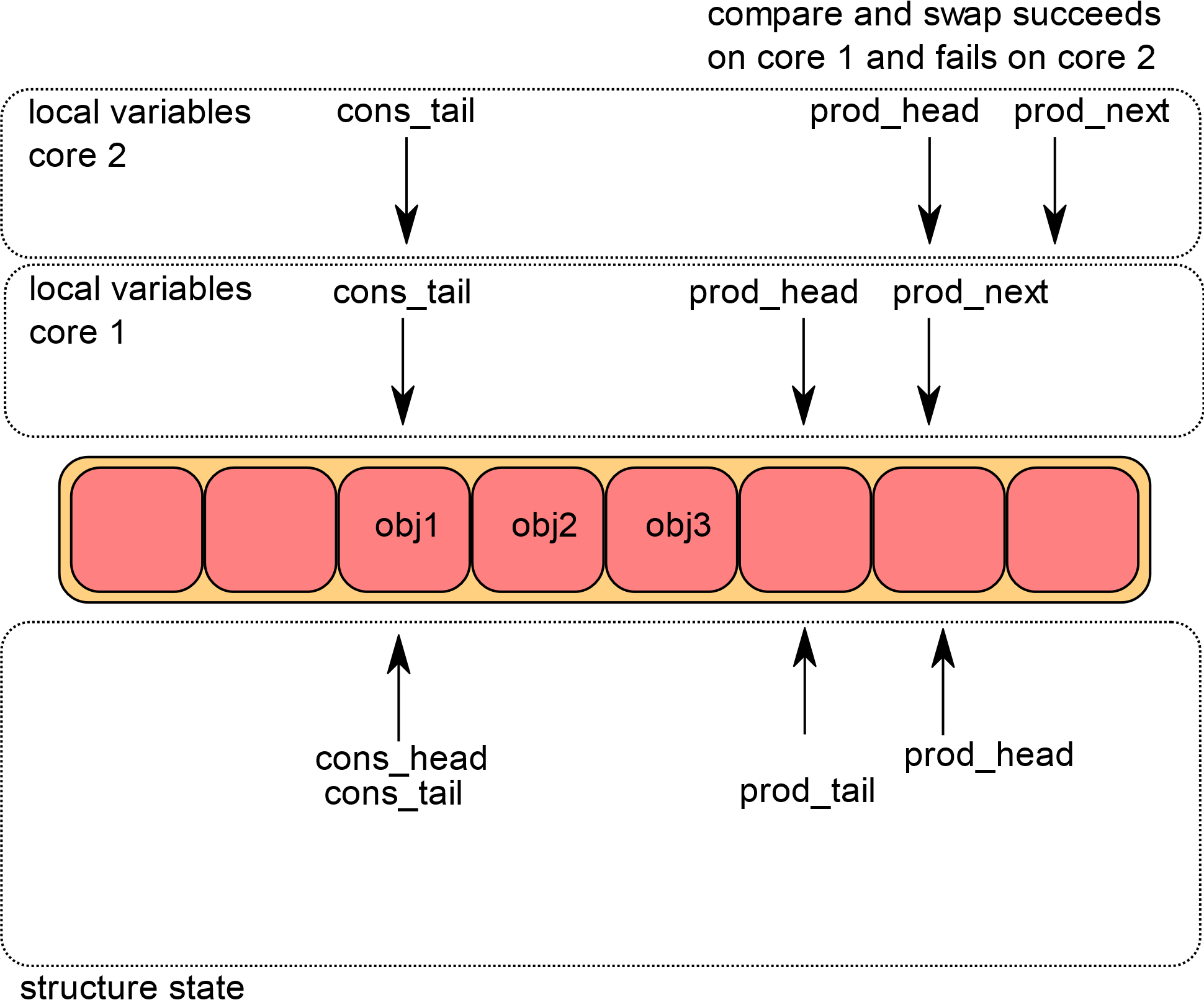
第二步是修改ring结构中 ring->prod\_head，来指向prod\_next相同的位置。 此操作使用比较和交换(CAS)指令，该指令以原子操作的方式执行以下操作：

如果ring->prod\_head 与本地变量prod\_head不同，则CAS操作失败，代码将在第一步重新启动。

否则，ring->prod\_head设置为本地变量prod\_next，CAS操作成功并继续下一步处理。

在图中，core1执行成功，core2重新启动步骤1。

Figure 4‑9 Multiple producer enqueue second step

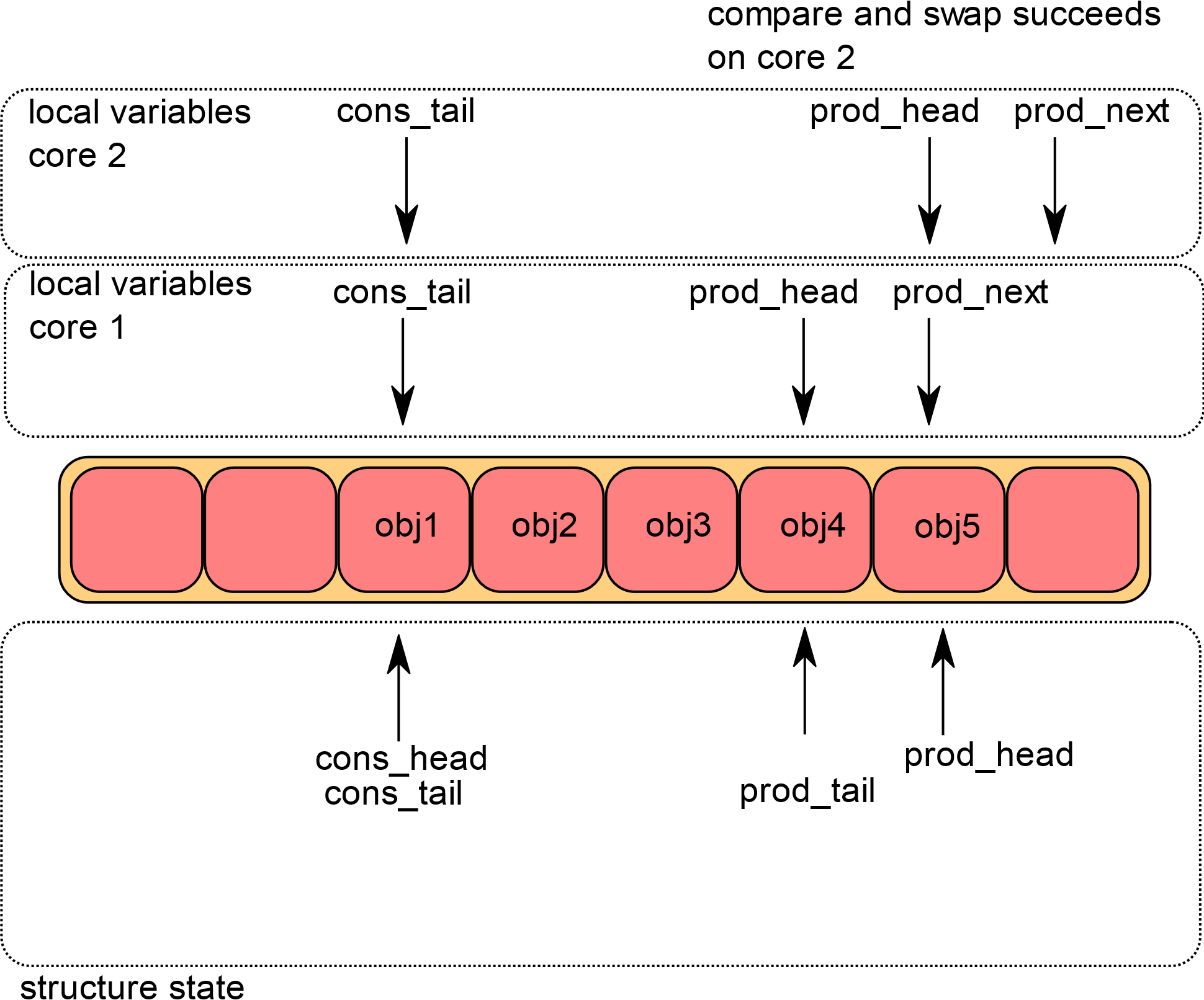


#### 多生产者入队第三步

core 2的CAS操作成功重试。

core 1更新一个对象(obj4)到ring上。Core 2更新一个对象(obj5)到ring上

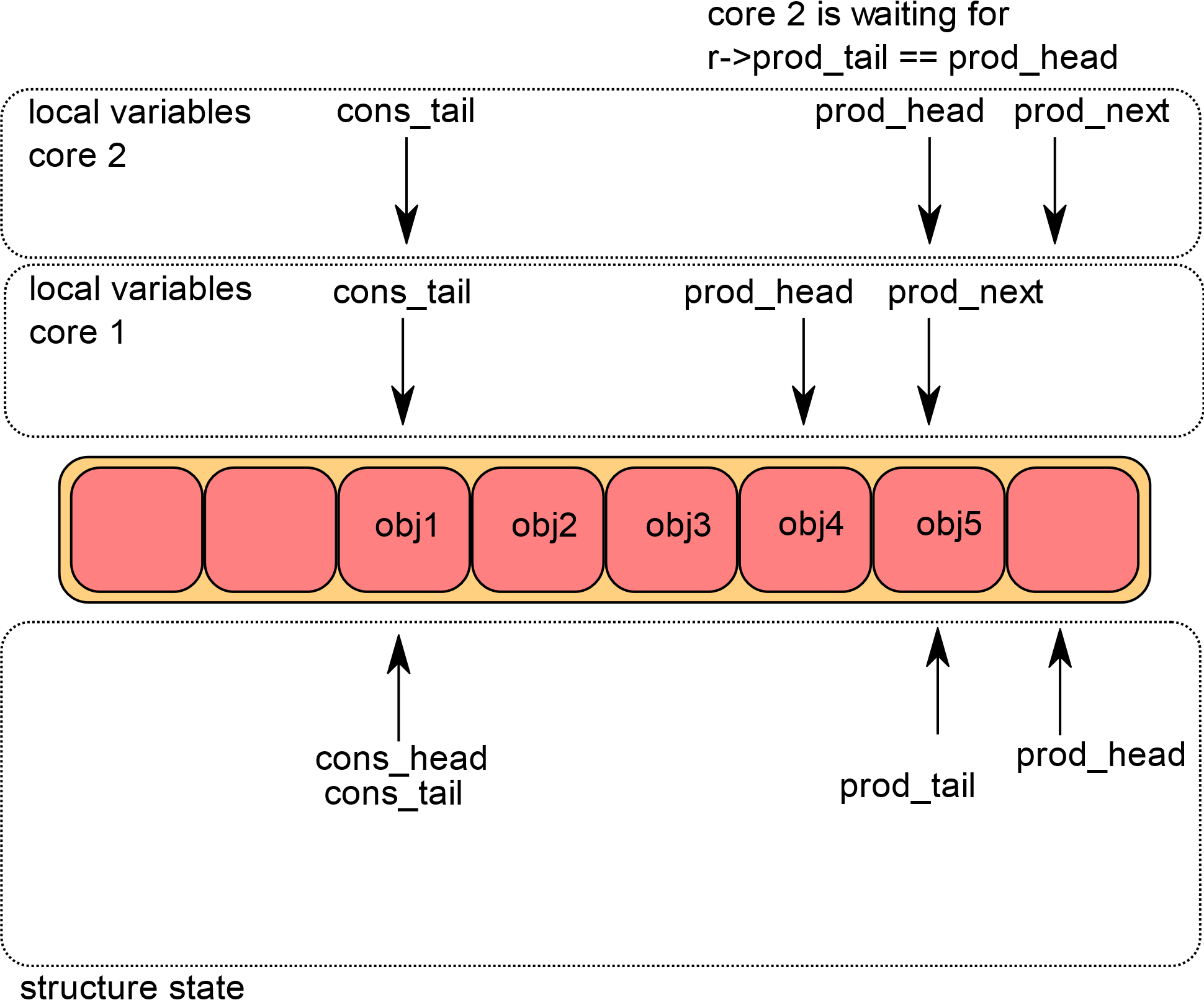
Figure 4‑10 Multiple producer enqueue third step



#### 多生产者入队第四步

每个core现在都想更新 ring->prod\_tail。 只有ring->prod\_tail等于prod\_head本地变量，core才能更新它。 当前只有core 1满足，操作在core 1上完成。

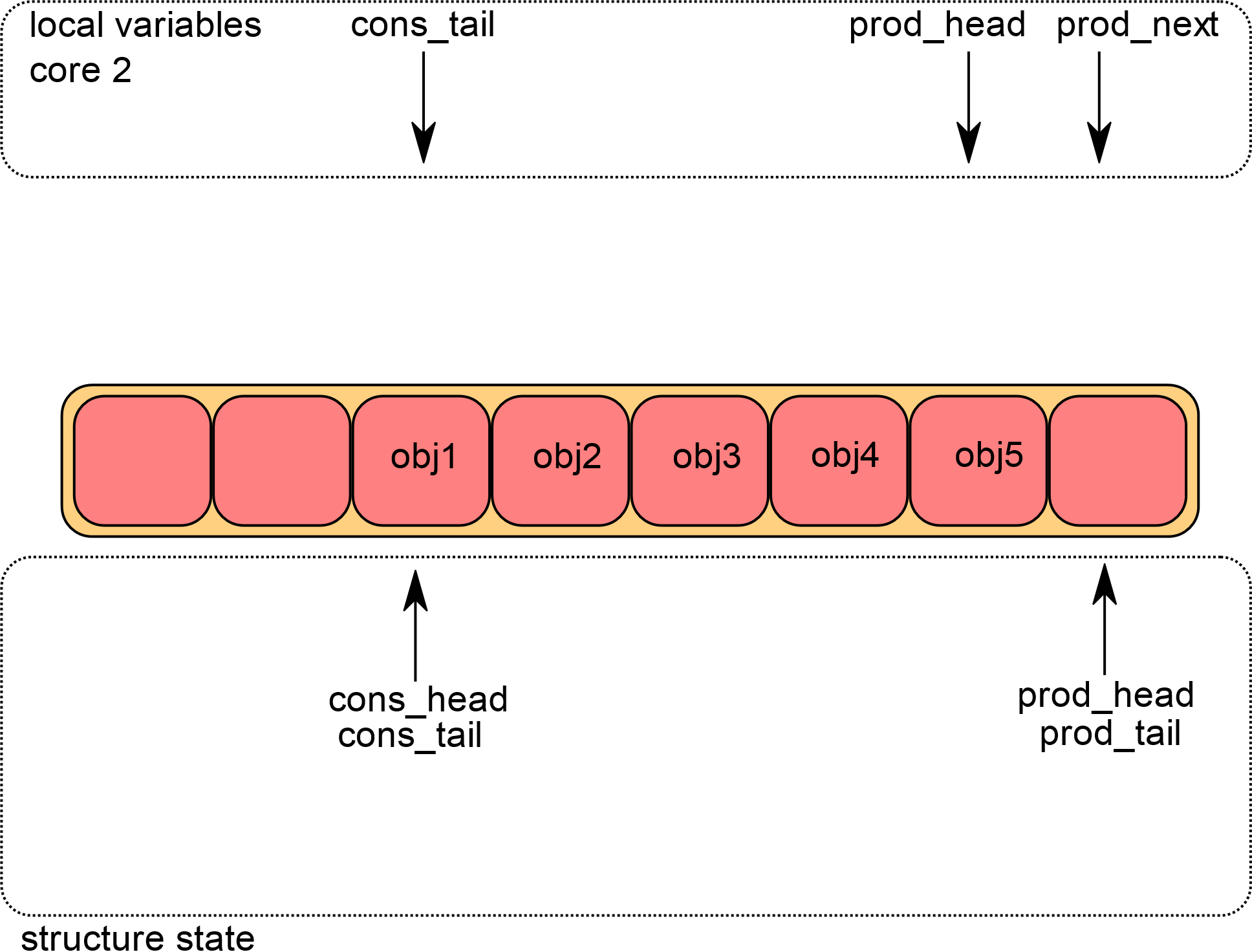
Figure 4‑11 Multiple producer enqueue fourth step



#### 多生产者入队最后一步

一旦ring->prod\_tail被core 1更新完，core 2也满足条件，允许更新。core 2上也完成了操作。

Figure 4‑12 Multiple producer enqueue last step



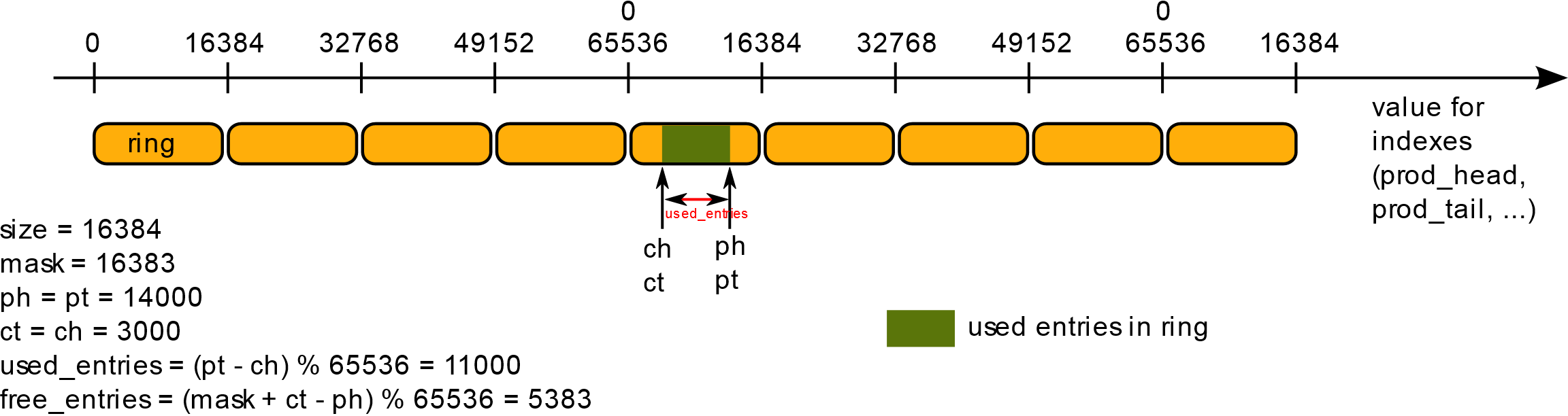
### 32-bit模索引值

在前面的图中，prod\_head，prod\_tail，cons\_head和cons\_tail索引由箭头表示。但是，在实际实现中，这些值不会假定在0～（size(ring)-1）之间。 索引值在0～（2^32-1）之间，当我们访问ring本身时，我们掩码取值。32bit模数也意味着如果溢出32bit的范围，对索引的操作将自动执行2^32模。

以下是两个例子，用于帮助解释索引值如何在ring中使用。

|  |
| --- |
| 注意：  为了简化说明，使用模16bit操作，而不是32bit。另外，四个索引被定义为16bit无符号整数，与实际情况下的32bit无符号数相反。 |

Figure 4‑13 Modulo 32-bit indexes - Example 1



这个ring包含11000对象。

Figure 4‑14 Modulo 32-bit indexes - Example 2



这个ring包含12536个对象。

|  |
| --- |
| 注意：  为了便于理解，我们在上面的例子中使用模65536操作。 在实际执行情况下，这种低效操作是多余的，但是，当溢出时会自动执行。 |

代码始终保证生产者和消费者之间的距离在0～（size(ring)-1）之间。基于这个属性，我们可以对两个索引值做减法，而不用考虑溢出问题。

任何情况下，ring中的对象和空闲对象都在0～（size(ring)-1）之间，即便第一个减法操作已经溢出：

|  |
| --- |
| uint32\_t entries = (prod\_tail – cons\_head);  uint32\_t free\_entries = (mask + cons\_tail – prod\_head); |

## 参考

* [bufring.h in FreeBSD](http://svn.freebsd.org/viewvc/base/release/8.0.0/sys/sys/buf_ring.h?revision=199625&amp;view=markup) (version 8)
* [bufring.c in FreeBSD](http://svn.freebsd.org/viewvc/base/release/8.0.0/sys/kern/subr_bufring.c?revision=199625&amp;view=markup) (version 8)
* [Linux Lockless Ring Buffer Design](http://lwn.net/Articles/340400/)

# 内存池库

内存池是固定大小的对象分配器。在DPDK中，它由名称唯一标识，并且使用mempool操作来存储空闲对象。默认的mempool操作是基于ring的。它提供了一些可选的服务，如per-core缓存和对齐帮助，以确保对象被填充，方便将他们均匀扩展到DRAM或DDR3通道上。

这个库由[报文缓冲区库](#_报文缓冲区库)使用。

## Cookies

在调试模式（CONFIG\_RTE\_LIBRTE\_MEMPOOL\_DEBUG使能）中，将在内存块的开头和结尾处添加cookies。 分配的对象包含保护字段，以帮助调试缓冲区溢出。

## Stats

在调试模式（CONFIG\_RTE\_LIBRTE\_MEMPOOL\_DEBUG使能）中，从池中获取/释放的统计信息存放在mempool结构体中。统计信息是per-lcore的，避免并发访问统计计数器。

## 内存对齐限制

根据硬件内存配置，可以通过在对象之间添加特定的填充来大大提高性能。其目的是确保每个对象开始于不同的内存通道上，并在内存中排列，以便实现所有通道负载均衡。

特别是当进行L3转发或流分类时，报文缓冲对齐尤为重要。此时访问报文的前64B，因此可以通过在将对象的起始地址分布到不同的信道上来提升性能。

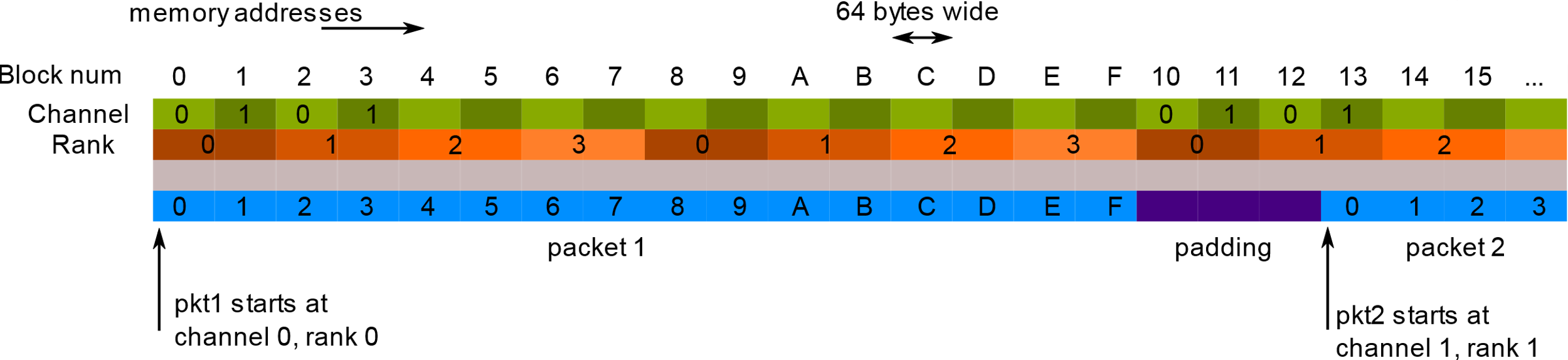
DIMM上的rank数目是可访问DIMM完整数据位宽的独立DIMM集合的数量。 由于他们共享相同的路径，因此rank不能被同时访问。 DIMM上的DRAM芯片的物理布局无需与rank数目相关。

当运行应用程序时，EAL命令行选项提供了添加内存通道和rank数目的能力。

|  |
| --- |
| 命令行必须始终指定处理器的内存通道数目。 |

不同DIMM架构的对齐实例如下图所示。

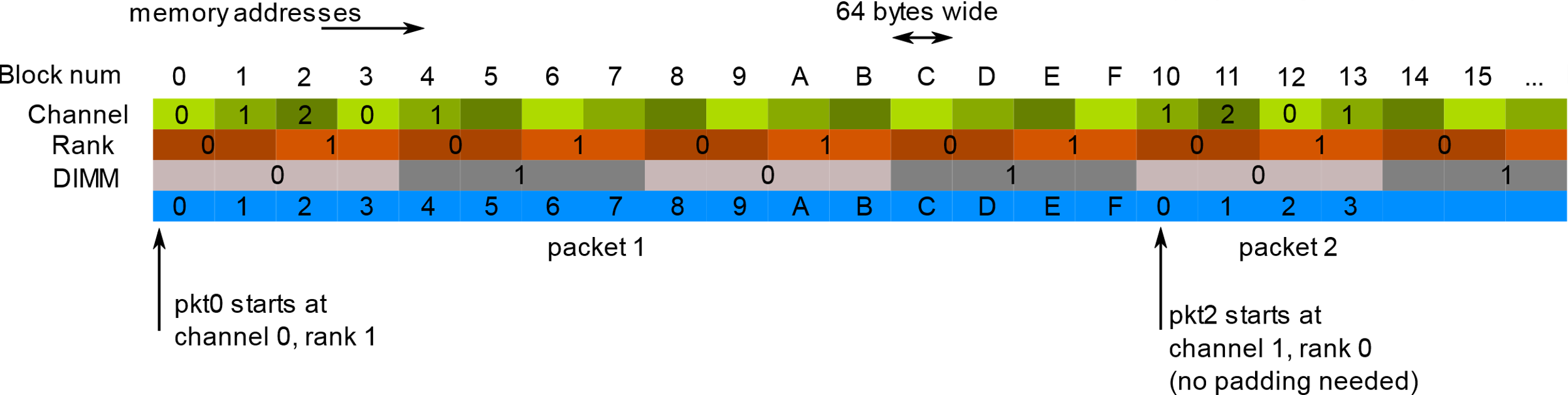
Figure 5‑1 Two Channels and Quad-ranked DIMM Example



在这个例子中，假设报文时16块64B存储就不成立了。

Intel® 5520芯片组有三个通道，因此，在大多数情况下，对象之间不需要填充。（除了大小为n x 3 x 64B的块）。

Figure 5‑2 hree Channels and Two Dual-ranked DIMM Example



当创建一个新内存池时，用户可以指定使用此功能。

## 本地缓存

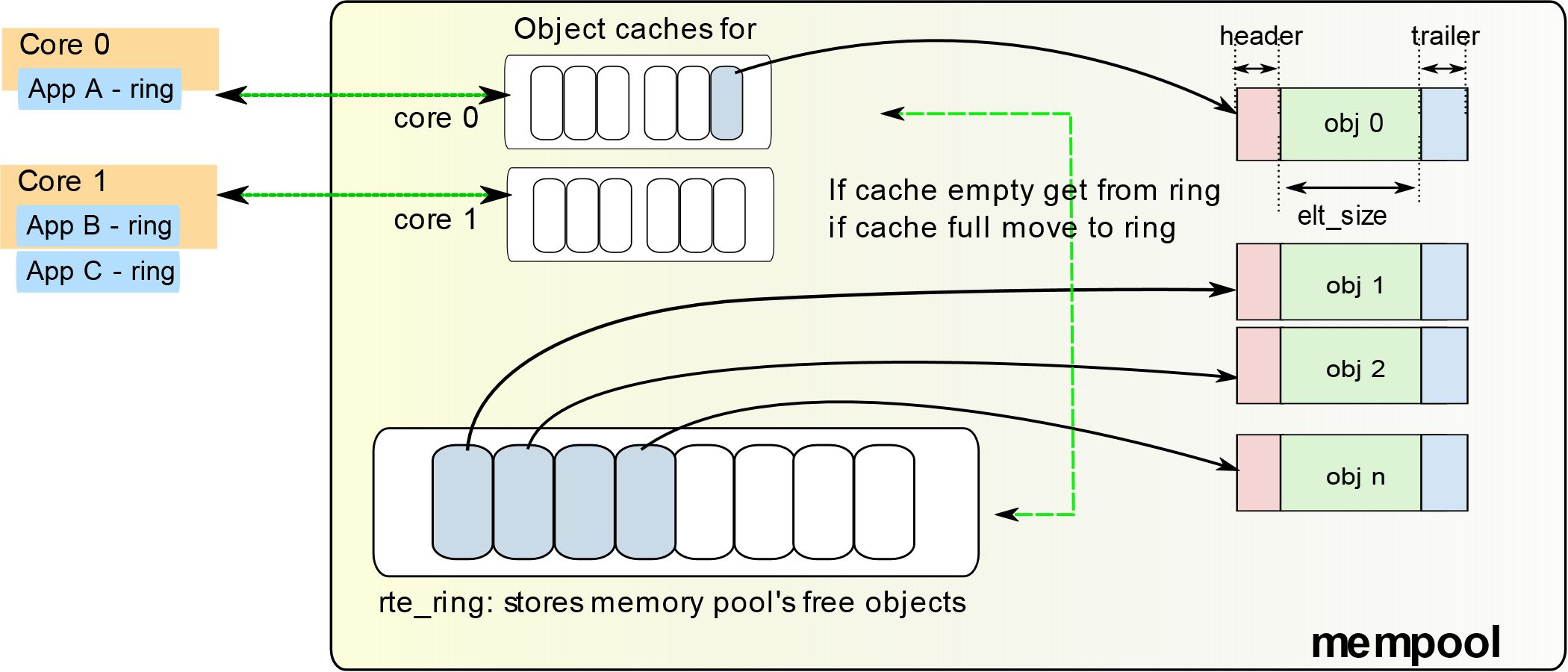
考虑CPU的使用率，由于每个访问需要compare-and-set (CAS)操作，所以多核访问内存池环形缓冲器中的空闲节点成本比较高。为了避免对内存池ring的访问请求太多，内存池分配器可以维护per-core cache，并通过实际内存池中具有较少锁定的缓存对内存池ring执行批量请求。通过这种方式，每个core都可以访问自己空闲对象的缓存（带锁），只有当空闲缓存被填充时，内核才需要将这些对象重新放回到缓冲池ring，或者当本地缓存空时，从缓冲池中获取更多对象。

虽然这意味着一些buffer可能在某些core的本地缓存上处于空闲状态，但是core可以无锁访问其自己的缓存提供了性能上的提升。

缓存由一个小型的per-core表及其长度组成。可以在创建池时启用/禁用此缓存。

缓存大小的最大值是静态配置，并在编译时定义的(CONFIG\_RTE\_MEMPOOL\_CACHE\_MAX\_SIZE)。

Figure 5‑3 A mempool in Memory with its Associated Ring



不同于per-lcore缓存，应用程序可以通过接口 rte\_mempool\_cache\_create()，rte\_mempool\_cache\_free()和rte\_mempool\_cache\_flush() 创建和管理外部缓存。这些用户拥有的缓存可以被显式传递给 rte\_mempool\_generic\_put() 和 rte\_mempool\_generic\_get() 。接口 rte\_mempool\_default\_cache() 返回默认内部缓存。与默认缓存相反，用户拥有的高速缓存可以由非EAL线程使用。

## 内存池操作

这允许外部存储子系统，如外部硬件存储管理系统和基于软件的存储管理与DPDK一起使用。

mempool 处理包括两方面：

* 添加你自己新的mempool操作代码。这是通过添加mempool ops代码，并使用 MEMPOOL\_REGISTER\_OPS 宏来实现的。
* 使用新的API调用 rte\_mempool\_create\_empty() 及 rte\_mempool\_set\_ops\_byname() 用于创建新的mempool，并制定用户要使用的操作。

在同一个应用程序中可能会使用几个不同的mempool处理。可以使用 rte\_mempool\_create\_empty() 创建一个新的mempool，然后用 rte\_mempool\_set\_ops\_byname() 将mempool指向相关的 mempool处理回调（ops）结构体。

传统的应用程序可能会继续使用旧的 rte\_mempool\_create() API调用，它默认使用基于ring的mempool处理。这些应用程序需要修改为新的mempool处理。

对于使用 rte\_pktmbuf\_create()的应用程序，有一个配置设置（RTE\_MBUF\_DEFAULT\_MEMPOOL\_OPS），允许应用程序使用另一个mempool处理。

## 用例

需要高性能的所有分配器应该使用内存池实现。 以下是一些使用实例：

* [报文缓冲区库](#_报文缓冲区库)
* [环境抽象层](#_环境抽象层)
* 任何需要在程序中分配固定大小对象，并将被系统持续使用的应用程序

# 报文缓冲区库

报文缓冲区库（Mbuf）提供了申请和释放缓冲区的功能，DPDK应用程序使用这些buffer存储消息缓冲。消息缓冲存储在mempool中，使用[内存池库](#_内存池库) 。

数据结构rte\_mbuf可以承载网络数据包buffer或者通用控制消息buffer(由CTRL\_MBUF\_FLAG指示)。也可以扩展到其他类型。rte\_mbuf头部结构尽可能小，目前只使用两个缓存行，最常用的字段位于第一个缓存行中。

## 报文缓冲区设计

为了存储数据包数据（包括协议头部），考虑了两种方法：

1. 在单个存储buffer中嵌入metadata，后面跟着数据包数据固定大小区域
2. 为metadata和报文数据分别使用独立的存储buffer。

第一种方法的优点是他只需要一个操作来分配/释放数据包的整个存储表示。但是，第二种方法更加灵活，并允许将元数据的分配与报文数据缓冲区的分配完全分离。

DPDK选择了第一种方法。Metadata包含诸如消息类型，长度，到数据开头的偏移量等控制信息，以及允许缓冲链接的附加mbuf结构指针。

用于承载网络数据包buffer的消息缓冲可以处理需要多个缓冲区来保存完整数据包的情况。许多通过下一个字段链接在一起的mbuf组成的jumbo帧，就是这种情况。

对于新分配的mbuf，数据开始的区域是buffer之后 RTE\_PKTMBUF\_HEADROOM 字节的位置，这是缓存对齐的。 Message buffers可以在系统中的不同实体中携带控制信息，报文，事件等。 Message buffers也可以使用起buffer指针来指向其他消息缓冲的数据字段或其他数据结构。

Figure 6‑1 An mbuf with One Segment

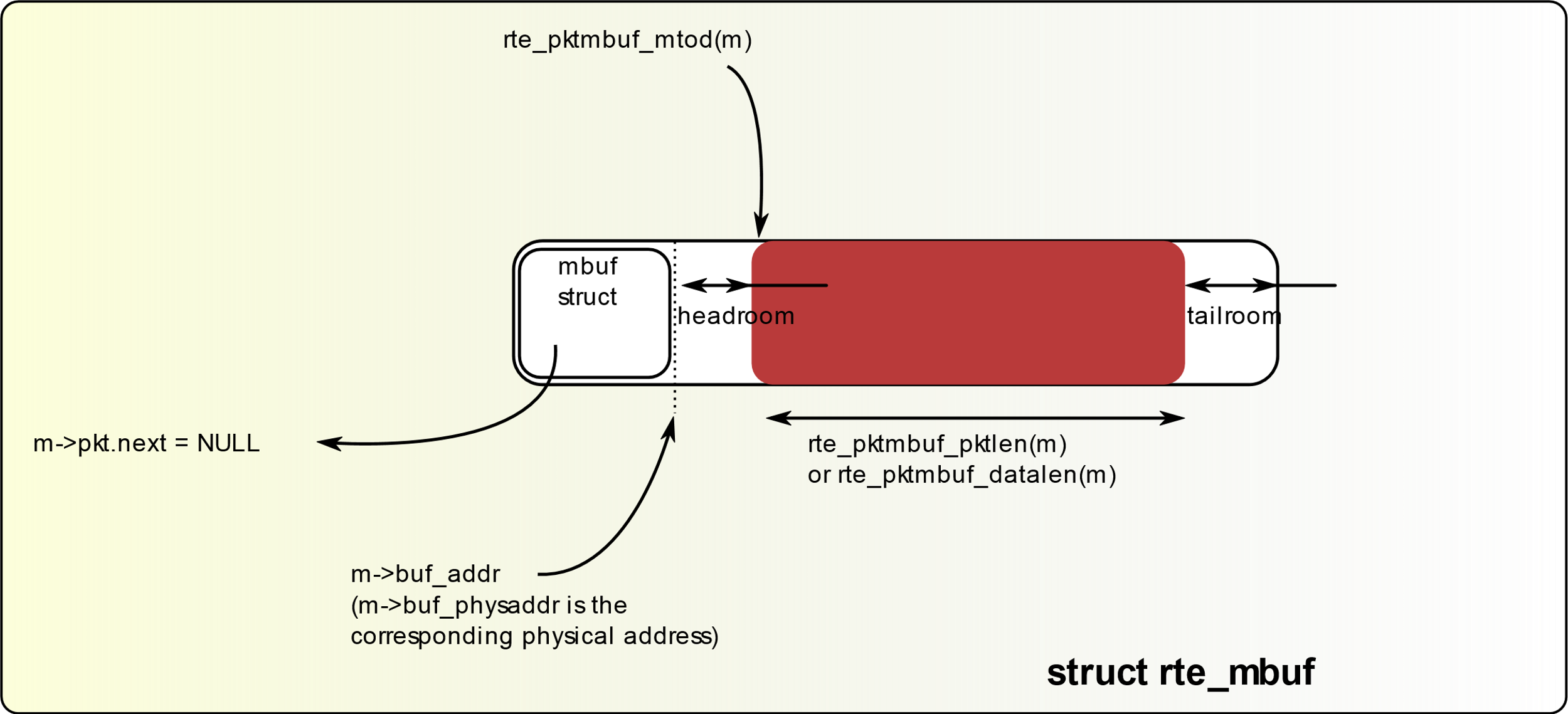
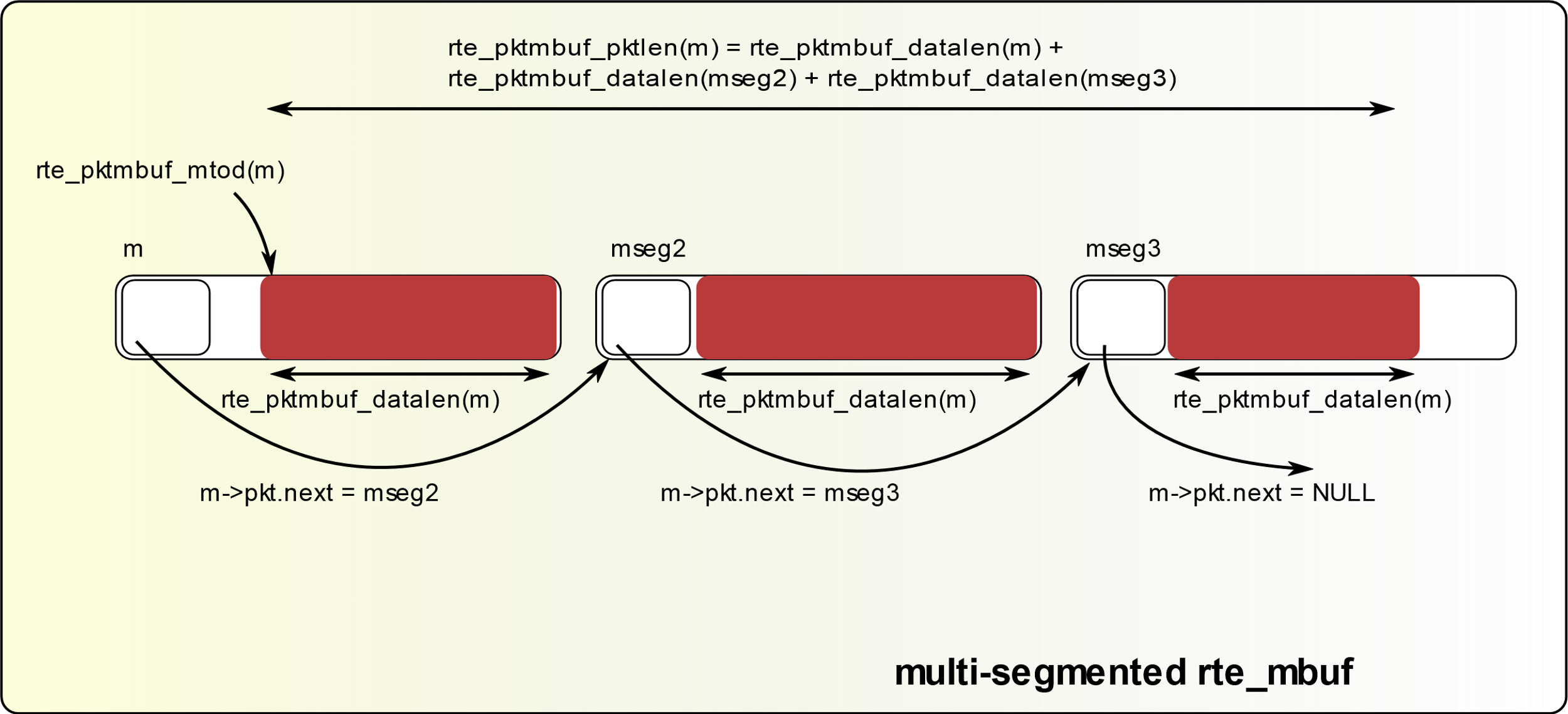


Figure 6‑2 An mbuf with Three Segments



Buffer Manager实现了一组相当标准的buffer访问操作来操纵网络数据包。

## 存储在内存池中的缓冲区

Buffer Manager使用内存池库来申请buffer。因此确保了数据包头部均衡分布到信道上，有利于L3处理。mbuf中包含一个字段，用于表示它从哪个池中申请出来。当调用 rte\_ctrlmbuf\_free(m) 或 rte\_pktmbuf\_free(m)，mbuf被释放到原来的池中。

## 构造函数

Packet及control mbuf构造函数由API提供。接口rte\_pktmbuf\_init()及rte\_ctrlmbuf\_init()初始化mbuf结构中的某些字段，这些字段一旦创建将不会被用户修改（如mbuf类型、源池、缓冲区起始地址等）。此函数在池创建时作为rte\_mempool\_create()函数的回掉函数给出。

## 缓冲区申请及释放

分配一个新mbuf需要用户指定从哪个池中申请。对于任意新分配的mbuf，它包含一个段，长度为0。 缓冲区到数据的偏移量被初始化，以便使得buffer具有一些字节（RTE\_PKTMBUF\_HEADROOM）的headroom。

释放mbuf意味着将其返回到原始的mempool。当mbuf的内容存储在一个池中（作为一个空闲的mbuf）时，mbuf的内容不会被修改。由构造函数初始化的字段不需要在mbuf分配时重新初始化。

当释放包含多个段的数据包mbuf时，他们都被释放，并返回到原始mempool。

## 缓冲区操作

这个库提供了一些操作数据包mbuf中的数据的功能。例如：

* 获取数据长度
* 获取指向数据开始位置的指针
* 数据前插入数据
* 数据之后添加数据
* 删除缓冲区开头的数据（rte\_pktmbuf\_adj()）
* 删除缓冲区末尾的数据（rte\_pktmbuf\_trim()）详细信息请参阅 DPDK API Reference

## 元数据信息

数据包的一些信息由网络驱动程序检索并存储在mbuf中使得处理更简单。例如，VLAN、RSS哈希结果（参见 [Poll Mode Driver](http://dpdk-docs.readthedocs.io/en/latest/prog_guide/poll_mode_drv.html#poll-mode-driver)）及校验和由硬件计算的标志等。

一个报文缓冲区中还包含数据源端口和报文链中mbuf数目。对于链接的mbuf，只有链的第一个mbuf存储这个元信息。

例如，对于IEEE1588数据包，RX侧就是这种情况，时间戳机制，VLAN标记和IP校验和计算。

在TX端，应用程序还可以将一些处理委托给硬件。 例如，PKT\_TX\_IP\_CKSUM标志允许卸载IPv4校验和的计算。

以下示例说明如何在vxlan封装的tcp数据包上配置不同的TX offloads：out\_eth/out\_ip/out\_udp/vxlan/in\_eth/in\_ip/in\_tcp/payload

* 计算out\_ip的校验和:

|  |
| --- |
| mb->l2\_len = len(out\_eth)  mb->l3\_len = len(out\_ip)  mb->ol\_flags |= PKT\_TX\_IPV4 | PKT\_TX\_IP\_CSUM  set out\_ip checksum to 0 in the packet |

配置DEV\_TX\_OFFLOAD\_IPV4\_CKSUM支持在硬件计算。

* 计算out\_ip 和 out\_udp的校验和:

|  |
| --- |
| mb->l2\_len = len(out\_eth)  mb->l3\_len = len(out\_ip)  mb->ol\_flags |= PKT\_TX\_IPV4 | PKT\_TX\_IP\_CSUM | PKT\_TX\_UDP\_CKSUM  set out\_ip checksum to 0 in the packet  set out\_udp checksum to pseudo header using rte\_ipv4\_phdr\_cksum() |

配置DEV\_TX\_OFFLOAD\_IPV4\_CKSUM 和 DEV\_TX\_OFFLOAD\_UDP\_CKSUM支持在硬件上计算。

* 计算in\_ip的校验和:

|  |
| --- |
| mb->l2\_len = len(out\_eth + out\_ip + out\_udp + vxlan + in\_eth)  mb->l3\_len = len(in\_ip)  mb->ol\_flags |= PKT\_TX\_IPV4 | PKT\_TX\_IP\_CSUM  set in\_ip checksum to 0 in the packet |

这以情况1类似，但是l2\_len不同。 配置DEV\_TX\_OFFLOAD\_IPV4\_CKSUM支持硬件计算。 注意，只有外部L4校验和为0时才可以工作。

* 计算in\_ip 和 in\_tcp的校验和:

|  |
| --- |
| mb->l2\_len = len(out\_eth + out\_ip + out\_udp + vxlan + in\_eth)  mb->l3\_len = len(in\_ip)  mb->ol\_flags |= PKT\_TX\_IPV4 | PKT\_TX\_IP\_CSUM | PKT\_TX\_TCP\_CKSUM  在报文中设置in\_ip校验和为0  使用rte\_ipv4\_phdr\_cksum()将in\_tcp校验和设置为伪头 |

这与情况2类似，但是l2\_len不同。 配置DEV\_TX\_OFFLOAD\_IPV4\_CKSUM 和 DEV\_TX\_OFFLOAD\_TCP\_CKSUM支持硬件实现。 注意，只有外部L4校验和为0才能工作。

* segment inner TCP:

|  |
| --- |
| mb->l2\_len = len(out\_eth + out\_ip + out\_udp + vxlan + in\_eth)  mb->l3\_len = len(in\_ip)  mb->l4\_len = len(in\_tcp)  mb->ol\_flags |= PKT\_TX\_IPV4 | PKT\_TX\_IP\_CKSUM | PKT\_TX\_TCP\_CKSUM | PKT\_TX\_TCP\_SEG;  在报文中设置in\_ip校验和为0  将in\_tcp校验和设置为伪头部，而不使用IP载荷长度 |

配置DEV\_TX\_OFFLOAD\_TCP\_TSO支持硬件实现。 注意，只有L4校验和为0时才能工作。

* 计算out\_ip, in\_ip, in\_tcp的校验和:

|  |
| --- |
| mb->outer\_l2\_len = len(out\_eth)  mb->outer\_l3\_len = len(out\_ip)  mb->l2\_len = len(out\_udp + vxlan + in\_eth)  mb->l3\_len = len(in\_ip)  mb->ol\_flags|=PKT\_TX\_OUTER\_IPV4|PKT\_TX\_OUTER\_IP\_CKSUM | PKT\_TX\_IP\_CKSUM | PKT\_TX\_TCP\_CKSUM;  设置 out\_ip 校验和为0  设置 in\_ip 校验和为0  使用rte\_ipv4\_phdr\_cksum()设置in\_tcp校验和为伪头部 |

配置DEV\_TX\_OFFLOAD\_IPV4\_CKSUM、DEV\_TX\_OFFLOAD\_UDP\_CKSUM、 DEV\_TX\_OFFLOAD\_OUTER\_IPV4\_CKSUM支持硬件实现。

Flage标记的意义在mbuf API文档(rte\_mbuf.h)中有详细描述。 更多详细信息还可以参阅testpmd 源码(特别是csumonly.c)。

## 直接缓冲区和间接缓冲区

直接缓冲区是指缓冲区完全独立。间接缓冲区的行为类似于直接缓冲区，但缓冲区的指针和数据偏移量指的是另一个直接缓冲区的数据。这在数据包需要复制或分段的情况下是很有用的，因为间接缓冲区提供跨越多个缓冲区重用相同数据包数据的手段。

当使用接口 rte\_pktmbuf\_attach() 函数将缓冲区附加到直接缓冲区时，该缓冲区变成间接缓冲区。每个缓冲区有一个引用计数器字段，每当直接缓冲区附加一个间接缓冲区时，直接缓冲区上的引用计数器递增。类似的，每当间接缓冲区被分裂时，直接缓冲区上的引用计数器递减。如果生成的引用计数器为0，则直接缓冲区将被释放，因为它不再使用。

处理间接缓冲区时需要注意几件事情。首先，间接缓冲区从不附加到另一个间接缓冲区。尝试将缓冲区A附加到间接缓冲区B（且B附加到C上了），将使得rte\_pktmbuf\_attach() 自动将A附加到C上。其次，为了使缓冲区变成间接缓冲区，其引用计数必须等于1，也就是说它不能被另一个间接缓冲区引用。最后，不可能将间接缓冲区重新链接到直接缓冲区（除非它已经被分离了）。

虽然可以使用推荐的rte\_pktmbuf\_attach()和rte\_pktmbuf\_detach()函数直接调用附加/分离操作，但建议使用更高级的rte\_pktmbuf\_clone()函数，该函数负责间接缓冲区的正确初始化，并可以克隆具有多个段的缓冲区。

由于间接缓冲区不应该实际保存任何数据，间接缓冲区的内存池应配置为指示减少的内存消耗。可以在几个示例应用程序中找到用于间接缓冲区的内存池（以及间接缓冲区的用例示例）的初始化示例，例如IPv4组播示例应用程序。

## 调试

在调试模式（CONFIG\_RTE\_MBUF\_DEBUG使能）下，mbuf库的函数在任何操作之前执行完整性检查(如缓冲区检查、类型错误等)。

## 用例

所有网络应用程序都应该使用mbufs来传输网络数据包。

# 轮询模式驱动

DPDK包括1Gigabit、10Gigabit 及 40Gigabit 和半虚拟化IO的轮询模式驱动程序。

轮询模式驱动程序(PMD)由通过在用户空间中运行的BSD驱动提供的API组成，以配置设备及它们的队列。此外，PMD直接访问 RX 和 TX 描述符，且不会有任何中断（链路状态更改中断除外）产生，这可以保证在用户空间应用程序中快速接收，处理和传送数据包。本节介绍PMD的要求、设计原则和高级架构，并介绍了以太网PMD的对外通用API。

## 前提与假设

DPDK环境支持两种模式的数据包处理，RTC模式和pipeline模式：

* 在 run-to-completion 模式中，通过调用API来轮询指定端口的RX描述符以获取报文。 紧接着，在同一个core上处理报文，并通过API调用将报文放到接口的TX描述符中以发送报文。
* 在 pipe-line 模式中，一个core轮询一个或多个接口的RX描述符以获取报文。然后报文经由ring被其他core处理。其他core可以继续处理报文，最终报文被放到TX描述符中以发送出去。

在同步的run-to-complete模式中，每个逻辑核处理数据包的流程包括以下步骤：

* 通过PMD报文接收API来获取报文
* 一次性处理每个数据报文，直到转发阶段
* 通过PMD发包API将报文发送出去

相反地，在异步的pipeline模式中，一些逻辑核可能专门用于接收报文，其他逻辑核用于处理前面收到的报文。收到的数据包通过报文ring在逻辑核之间交换。数据包收包过程包括以下步骤：

* 通过PMD收包API获取报文
* 通过数据包队列向逻辑核提供接收到的数据包

数据包处理过程包括以下步骤：

* 从数据包队列中获取数据包
* 处理接收到的数据包，直到重新发送出去

为了避免任何不必要的中断处理开销，执行环境不得使用任何异步通知机制。即便有需要，也应该尽量使用ring来引入通知信息。

在多核环境中避免锁竞争是一个关键问题。为了解决这个问题，PMD旨在尽可能地使用每个core的私有资源。例如，PMD每个端口维护每个core单独的传输队列。同样的，端口的每个接收队列都被分配给单个逻辑核并由其轮询。

为了兼容NUMA架构，内存管理旨在为每个逻辑核分配本地（相同插槽）中的专用缓冲池，以最大限度地减少远程内存访问。数据包缓冲池的配置应该考虑到DIMMs、channels和ranks等底层物理内存架构。应用程序必须确保在内存池创建时给出合适的参数。具体内容参阅[内存池库](#_内存池库)。

## 设计原则

Ethernet\* PMDs的API和架构设计遵考虑到以下原则。

PMDs必须能够帮助上层的应用实现全局的策略。反之，不能阻止或妨碍上层应用的实施。

例如，PMD的发送和接收函数都有大量的报文或描述符需要轮询。这允许RTC处理协议栈通过不同的全局循环策略静态修护或动态调整其行为如：

* 立即接收，处理并以零碎的方式一次传送数据包。
* 尽可能所的接收数据包，然后处理所有数据包，再发送。
* 接收给定的最大量的数据包，处理接收的数据包，累加，最后将累加的数据包发送出去。

为了实现最优性能，需要考考整体软件设计选择和纯软件优化技术，并与可用的低层次硬件优化功能（如CPU缓存属性、总线速度、NIC PCI带宽等）进行考虑和平衡。报文传输的情况就是突发性网络报文处理是软硬件权衡问题的一个例子。 在初始情况下，PMD只能导出一个 rte\_eth\_tx\_one 函数，以便在给定的队列上一次传输一个数据包。最重要的是，可以轻松构建一个 rte\_eth\_tx\_burst 函数，循环调用 rte\_eth\_tx\_one 函数以便一次传输多个数据包。然而，PMD有效地实现了 rte\_eth\_tx\_burst 函数，以通过以下优化来最小化每个数据包的驱动级传输开销：

* 在多个数据包之间共享调用 rte\_eth\_tx\_one 函数的非摊销成本。
* 启用 rte\_eth\_tx\_burst 函数以利用burst-oriented 硬件特性（缓存数据预取、使用NIC头/尾寄存器）以最小化每个数据包的CPU周期数， 例如，通过避免对环形缓传输描述符的不必要的读取寄存器访问，或通过系统地使用精确匹配告诉缓存行边界大小的指针数组。
* 使用burst-oriented软件优化技术来移除失败的操作结果，如ring索引的回滚。

还通过API引入了Burst-oriented函数，这些函数在PMD服务中密集使用。这些函数特别适用于NIC ring的缓冲区分配器，他们提供一次分配/释放多个缓冲区的功能。例如，一个 mbuf\_multiple\_alloc 函数返回一个指向rte\_mbuf 缓冲区的指针数组，它可以在向ring添加多个描述符来加速PMD的接收轮询功能。

## 逻辑核、内存和网络接口卡队列的关系

当处理器的逻辑核和接口利用其本地存储时，DPDK提供NUMA支持，以提供更好的性能。因此，与本地PCIE接口相关的mbuf分配应从本地内存中创建的内存池中申请。如果可能，缓冲区应该保留在本地处理器上以获取最佳性能，并且应使用从本地内存中分配的mempool中申请的mbuf来填充RX和TX缓冲区描述符。

如果数据包或数据操作在本地内存中，而不是在远程处理器内存上，则RTC模型也会运行得更好。 只要所有使用的逻辑核位于同一个处理器上，pipeline模型也将获得更好的性能。

所个逻辑核不应共享接口的接收或发送队列，因为这将需要全局上锁保护，而导致性能下降。

## 设备标识和配置

### 设备标识

每个NIC端口（总线/桥、设备、功能）由其PCI标识符唯一指定。该PCI标识符在DPDK初始化时执行的PCI探测/枚举功能分配。根据PCI标识符，NIC端口被分配了两个其他的表示：

* 一个端口索引，用于在PMD API导出的所有函数中指定NIC端口
* 端口名称，用于在控制消息中指定端口，主要用于管理和调试目的。为了便于使用，端口名称包括端口索引。

### 设备配置

每个NIC端口的配置包括以下步骤：

* 分配 PCI 资源
* 将硬件复位为公知的默认状态
* 设置PHY和链路
* 初始化统计计数器

PMD API还必须导出函数用于启动/终止端口的全部组播功能，并且可以在混杂模式下设置/取消设置端口。

某些硬件卸载功能必须通过特定的配置参数在端口初始化时单独配置。例如，接收侧缩放（RSS）和数据中心桥接（DCB）功能就是这种情况。

### 即时配置

所有可以“即时”启动或停止的设备功能（即不停止设备），无需PMD API来导出函数实现这些功能。

所需要的是只是设备PCI寄存器的映射地址，以在驱动程序之外使用特殊的函数来配置实现这些功能。

为此，PMD API导出一个函数提供可用于在驱动程序外部设置给定设备功能的设备相关联的所有信息。这些信息包括PCI供应商标识符，PCI设备标识符，PCI设备寄存器的映射地址以及驱动程序的名称。

这种方法的主要优点是可以自由地选择API来启动、配置、停止这些设备功能。

例如，testpmd应用程序中的英特尔®82576千兆以太网控制器和英特尔®82599万兆以太网控制器控制器的IEEE1588功能配置。

可以以相同的方式配置端口的L3 / L4 5-Tuple包过滤功能等其他功能。以太网流控（暂停帧）可以在单个端口上进行配置。有关详细信息，请参阅testpmd源代码。此外，只要数据包mbuf设置正确，就可以为单个数据包启用网卡的L4（UDP / TCP / SCTP）校验和卸载。相关详细信息，请参阅[硬件offload](#_硬件offload)。

### 发送队列配置

每个传输队列都独立配置了以下信息：

* 发送环上的描述符数目
* NUMA架构中，用于标识从哪个socket的DMA存储区分配传输环的标识
* 传输队列的Prefetch，Host及Write-Back阈值寄存器的值
* 传输报文释放的最小阈值。当用于传输数据包的描述符数量超过此阈值时，应检查网络适配器以查看是否有回写描述符。在TX队列配置期间可以传递0，以指示应使用默认值。tx\_free\_thresh的默认值为32。这使得PMD不会去检索完成的描述符，直到NIC已经为此队列处理了32个报文。
* RS位最小阈值。在发送描述符中设置报告状态（RS）位之前要使用的最小发送描述符数。请注意，此参数仅适用于Intel 10GbE网络适配器。如果从最后一个RS位设置开始使用的描述符数量（直到用于发送数据包的第一个描述符）超过发送RS位阈值（tx\_rs\_thresh），则RS位被设置在用于发送数据包的最后一个描述符上。简而言之，此参数控制网络适配器将哪些传输描述符写回主机内存。在TX队列配置期间可以传递值为0，以指示应使用默认值。tx\_rs\_thresh的默认值为32。这确保在网络适配器回写最近使用的描述符之前至少使用32个描述符。这样可以节省TX描述符回写所产生的上游PCIe [\*](http://dpdk-docs.readthedocs.io/en/latest/prog_guide/poll_mode_drv.html#id10)带宽。重要的是注意，当tx\_rs\_thresh大于1时，应将TX写回阈值（TX wthresh）设置为0。有关更多详细信息，请参阅英特尔®82599万兆以太网控制器数据手册。

对于tx\_free\_thresh和tx\_rs\_thresh，必须满足以下约束：

* tx\_rs\_thresh必须大于0。
* tx\_rs\_thresh必须小于环的大小减去2。
* tx\_rs\_thresh必须小于或等于tx\_free\_thresh。
* tx\_free\_thresh必须大于0。
* tx\_free\_thresh必须小于环的大小减去3。
* 为了获得最佳性能，当tx\_rs\_thresh大于1时，TX wthresh应设置为0。

TX环中的一个描述符用作哨兵以避免硬件竞争条件，因此是最大阈值限制。当配置DCB操作时，在端口初始化时，发送队列数和接收队列数必须设置为128。

### 按要求释放TX缓冲区

许多驱动程序并没有在数据包传输后立即将mbuf释放回到mempool或本地缓存中。相反，他们将mbuf留在Tx环中，当需要在Tx环中插入，或者 tx\_rs\_thresh 已经超过时，执行批量释放。

应用程序请求驱动程序通过接口 rte\_eth\_tx\_done\_cleanup() 释放使用的mbuf。该API请求驱动程序释放不再使用的mbufs，而不管tx\_rs\_thresh值是否已超过。有两种情况会使得应用程序可能想要立即释放mbuf：

* 当给定的数据包需要发送到多个目标接口（对于第2层洪泛或第3层多播）。 一种方法是复制数据包或者复制需要操作的数据包头部。 另一种方法是发送数据包，然后轮询 rte\_eth\_tx\_done\_cleanup() 接口直到报文引用递减。 接下来，这个报文就可以发送到下一个目的接口。 该应用程序仍然负责管理不同目标接口之间所需的任何数据包操作，但可以避免数据复制。 该API独立于数据包是传输还是丢弃，只是mbuf不再被接口使用。
* 一些应用程序被设计为进行多次运行，如数据包生成器。 为了运行的性能原因和一致性，应用程序可能希望在每个运行之间重新设置为初始状态，其中所有mbufs都返回到mempool。 在这种情况下，它可以为其已使用的每个目标接口调 rte\_eth\_tx\_done\_cleanup() API 以请求它释放所有使用的mbuf。

要确定驱动程序是否支持该API，请检查 Network Interface Controller Drivers 文档中的Free Tx mbuf on demand功能。

### 硬件offload

根据 rte\_eth\_dev\_info\_get() 提供的驱动程序功能，PMD可能支持硬件offload功能，如校验和TCP分段或VLAN插入。

这些offload功能的支持意味着将专用状态位和值字段添加到rte\_mbuf数据结构中，以及由每个PMD导出的接收/发送功能的适当处理。标记列表及其精确含义在mbuf API文档及报文缓冲区库中元数据章节有描述。

## 轮询模式驱动API

### 概述

默认情况下，PMD提供的所有外部函数都是无锁函数，这些函数假定在同一目标设备上不会在不同的逻辑core上并行调用。例如，PMD接收函数不能再两个逻辑核上并行调用，以轮询相同端口的相同RX队列。当然，这个函数可以由不同的RX队列上的不同逻辑核并行调用。上级应用程序应该保证强制执行这条规则。

如果需要，多个逻辑核到并行队列的并行访问可以通过专门的在线加锁来显式保护，这些加锁函数是建立在相应的无锁API之上的。

### 通用分组表示

数据包由数据结构 rte\_mbuf 表示，这是一个包含所有必要信息的通用元数据结构。这些信息包括与硬件特征相对应的字段和状态位，如IP头部和VLAN标签的校验和。

数据结构rte\_mbuf包括以通用方式表示网络控制器提供的硬件功能对应的字段。对于输入数据包，rte\_mbuf 的大部分字段都由PMD来填充，包括接收描述符中的信息。相反，对于输出数据包，rte\_mbuf的大部分字段由PMD发送函数用于初始化发送描述符。

数据结构 mbuf 的更全面的描述，请参阅 [Mbuf Library](http://dpdk-docs.readthedocs.io/en/latest/prog_guide/mbuf_lib.html#mbuf-library) 章节。

### 以太网设备API

以太网PMD驱动导出的以太网设备API请参阅 《DPDK API 参考手册》 描述。

### 扩展的统计API

扩展的统计API允许每个独立的PMD导出一组唯一的统计信息。每个统计信息狗有三个属性：

* Name：下文描述的用户可读的格式化字符串
* Id：仅表示统计信息的整数
* Value：一个无符号的64bit整数，标识统计结果

请注意，扩展统计信息标识符是驱动程序特定的，因此对于不同的端口可能不一样。API由各种rte\_eth\_xstats \_\*()函数组成，允许应用程序灵活地检索统计信息。

#### 用户可读名称命名方案

对于暴露给API的客户端的字符串，存在一个命名方案。这是为了允许刮取API用于感兴趣的统计信息。命名方案使用由单个下划线\_分割的字符串。方案如下：

* direction
* detail 1
* detail 2
* detail n
* unit

常规统计示例字符串如下，符合上面的方案：

* rx\_bytes
* rx\_crc\_errors
* tx\_multicast\_packets

该方案虽然简单，但可以灵活地显示和读取统计字符串中的信息。以下示例说明了命名方案 rx\_packets 的使用。 在这个例子中，字符串被分成两个组件。第一个 rx 表示统计信息与NIC的接收端相关联。 第二个 packets 表示测量单位是数据包。

一个更为复杂的例子是 tx\_size\_128\_to\_255\_packets 。 在这个例子中， tx 表示传输， size 是第一个细节， 128 等表示更多的细节， packets 表示这是一个数据包计数器。

元数据中的一些方案补充如下：

* 如果第一部分不符合 rx 或 tx ，统计计数器与传送或接收不相关。
* 如果第二部分的第一个字母是 q 且这个 q 后跟一个数字，则这个统计数据是特定队列的一部分。

使用队列号的示例如： tx\_q7\_bytes 表示此统计信息适用于队列号7，并表示该队列上传输的字节数。

#### API设计

xstats API使用name，id和value来允许执行查询特定的统计信息。执行查找意味着两件事情：

* 快速路径中的统计信息不执行名称字符串比较
* 允许仅请求感兴趣的统计信息

API通过将统计信息的名称映射到唯一的ID来确保满足这些要求，该唯一ID用作快速路径中的查找Key。API允许应用程序请求一个id值数组，以便PMD只执行所需的计算。预期的用法是应用程序扫描每个统计信息的名称，并且如果对该统计信息感兴趣则缓存该id。在快速路径上，该整数可用于检索id表示的统计信息的实际值。

#### API函数

只输出了少量的函数，用于检索统计信息的数量以及这些统计信息的名称、ID和数值。

* rte\_eth\_xstats\_get\_names\_by\_id()：返回统计信息的名称，当给定一个NULL参数时，函数返回可用的统计数目。
* rte\_eth\_xstats\_get\_id\_by\_name()：搜索与xstat\_name匹配的统计ID。如果找到，则设置id值。
* rte\_eth\_xstats\_get\_by\_id()：根据配提供的ids数组，填充一系列uint64\_t值。如果ids数组为NULL，则返回所有可用的统计信息。

#### API用例

考虑一下，应用程序需要查看丢弃的数据包数目。如果没有数据包被丢弃，由于性能原因，应用程序不会读取任何其他指标。如果数据包丢弃，应用程序将具有一组特定的统计信息。这一组统计信息允许应用程序决定下一步执行的步骤。以下代码片段展示了如何使用xstats API来实现此目标。

第一步就是获取所有统计信息的名称，并列出来。

|  |
| --- |
| struct rte\_eth\_xstat\_name \*xstats\_names;  uint64\_t \*values;  int len, i;  /\* Get number of stats \*/  len = rte\_eth\_xstats\_get\_names\_by\_id(port\_id, NULL, NULL, 0);  if (len < 0) {  printf("Cannot get xstats count\n");  goto err;  }  xstats\_names = malloc(sizeof(struct rte\_eth\_xstat\_name) \* len);  if (xstats\_names == NULL) {  printf("Cannot allocate memory for xstat names\n");  goto err;  }  /\* Retrieve xstats names, passing NULL for IDs to return all statistics \*/  if (len != rte\_eth\_xstats\_get\_names\_by\_id(port\_id, xstats\_names, NULL, len)) {  printf("Cannot get xstat names\n");  goto err;  }  values = malloc(sizeof(values) \* len);  if (values == NULL) {  printf("Cannot allocate memory for xstats\n");  goto err;  }  /\* Getting xstats values \*/  if (len != rte\_eth\_xstats\_get\_by\_id(port\_id, NULL, values, len)) {  printf("Cannot get xstat values\n");  goto err;  }  /\* Print all xstats names and values \*/  for (i = 0; i < len; i++) {  printf("%s: %"PRIu64"\n", xstats\_names[i].name, values[i]);  } |

该应用程序可以访问PMD暴露的所有统计信息的名称。应用程序自己决定哪些统计信息是感兴趣的，通过查找名称来缓存这些统计信息的ID。

|  |
| --- |
| uint64\_t id;  uint64\_t value;  const char \*xstat\_name = "rx\_errors";  if(!rte\_eth\_xstats\_get\_id\_by\_name(port\_id, xstat\_name, &id)) {  rte\_eth\_xstats\_get\_by\_id(port\_id, &id, &value, 1);  printf("%s: %"PRIu64"\n", xstat\_name, value);  }  else {  printf("Cannot find xstats with a given name\n");  goto err;  } |

API为应用程序提供了灵活性，以便它可以使用包含多个ID号的数组查找多个统计信息。这样可以减少检索统计信息的函数调用开销，并使得应用程序更统一查找多个统计信息。

|  |
| --- |
| #define APP\_NUM\_STATS 4  /\* application cached these ids previously; see above \*/  uint64\_t ids\_array[APP\_NUM\_STATS] = {3,4,7,21};  uint64\_t value\_array[APP\_NUM\_STATS];  /\* Getting multiple xstats values from array of IDs \*/  rte\_eth\_xstats\_get\_by\_id(port\_id, ids\_array, value\_array, APP\_NUM\_STATS);  uint32\_t i;  for(i = 0; i < APP\_NUM\_STATS; i++) {  printf("%d: %"PRIu64"\n", ids\_array[i], value\_array[i]);  } |

用于xstats数组查找的API允许应用程序创建多个统计信息组，并使用单个API调用查找这些ID值。作为最终查找结果，应用程序能够实现监视单个统计信息（在这种情况下为rx\_errors）的目标，如果显示数据包被丢弃，则可以使用ID数组轻松地检索组统计信息。

# 通用流API

## 概述

此API提供了一种通用的方式来配置硬件以匹配特定的Ingress或Egress流量，根据用户的任何配置规则更改其操作或查询相关计数器。

所有API带有 rte\_flow前缀，在文件 rte\_flow.h 中定义。

* 可以对报文数据(如协议头部，载荷)及报文属性(如关联的物理端口，虚拟设备ID等)执行匹配。
* 可能的操作包括丢弃流量，将流量转移到特定队列、虚拟/物理设备或端口，执行隧道解封、添加标记等操作。

它比其涵盖和替代（包括所有功能和过滤类型）的传统过滤框架层次更高，以便发布所有轮询模式驱动程序（PMD）明确行为的通用操作接口。

迁移现有应用程序的几种方法在[API迁移](#_API迁移)中有描述。

## 流规则

### 描述

流规则是具有匹配模式的属性和动作列表的组合。流规则构成了此API的基础。

一个流规则可以具有几个不同的动作(如在将数据重定向到特定队列之前执行计数，封装，解封装等操作)，而不是依靠几个规则来实现这些动作，并且通过应用程序操作具体的硬件实现细节来顺序执行这些规则。

API提供了基于规则的不同优先级支持，例如，当报文匹配两个规则时，强制先执行特定规则。然而，硬件是否支持多个优先级并不能保证。即使硬件支持，可用优先级的数量通常也较低，这也是为什么还需要通过PMDs在软件中实现(如通过重新排序规则可以模拟缺失的优先级)。

为了尽可能保持与硬件无关，默认情况下所有规则都被认为具有相同的优先级，这意味着重叠规则（当数据包被多个过滤器匹配时）之间的顺序是未定义的，不能保证谁先执行。

当给定一个优先级时，PMD如果能够检测到的话（例如，如果模式匹配现有过滤器），可能会拒绝在此优先级下创建重叠规则。

因此，对于给定的优先级，可预测的结果只能通过非重叠规则来实现，在所有协议层上使用完全匹配。

流规则也可以分组，流规则的优先级特定于它们所属的组。因此，给定组中的所有流规则在另一个流规则组所有规则之前或之后。

根据规则支持多个操作可以在非默认硬件优先级之前内部实现，因此两个功能可能不能同时应用于应用程序。？？？？

考虑到允许的模式/动作组合不能提前知道，并且将导致不切实际地大量的暴露能力，提供了从当前设备配置状态验证给定规则的方法。这样，在启动数据路径之前，应用程序可以检查在初始化时是否支持所需的规则类型。该方法可以随时使用，其唯一要求是应该存在规则所需的资源（例如，应首先配置目标RX队列）。

每个定义的规则与由PMD管理的不透明句柄相关联，应用程序负责维护它。这些句柄可用于查询和规则管理，例如检索计数器或其他数据并销毁它们。为了避免PMD方面的资源泄漏，在释放相关资源（如队列和端口）之前，应用程序必须显式地销毁句柄。

以下小节覆盖如下内容：

* 属性（由struct rte\_flow\_attr表示）：流规则的属性，例如其方向（Ingress或Egress）和优先级。
* 模式条目（由struct rte\_flow\_item表示）：匹配模式的一部分，匹配特定的数据包数据或流量属性。也可以描述模式本身属性，如反向匹配。
* 匹配模式：要查找的流量属性，组合任意的模式。
* 动作（由struct rte\_flow\_action表示）：每当数据包被模式匹配时执行的操作。

### 属性

#### Group

流规则可以通过为其分配一个公共的组号来分组。较低的值具有较高的优先级。组0具有最高优先级。

虽然是可选的，但是建议应用程序尽可能将类似的规则分组，以充分利用硬件功能（例如，优化的匹配）并解决限制（例如，给定组中可能只允许单个模式类型）。

请注意，并不保证支持多个组。

#### Priority

可以将优先级分配给流规则。像Group一样，较低的值表示较高的优先级，0为最大值。

具有优先级0的Group 8流规则，总是在Group 0优先级8的优先级之后才匹配（Group的优先级先得到保证）。

组和优先级是任意的，取决于应用程序，它们不需要是连续的，也不需要从0开始，但是最大数量因设备而异，并且可能受到现有流规则的影响。

如果某个报文在给定的优先级和Group中被几个规则匹配，那么结果是未定义的。 它可以采取任何路径，可能重复，甚至导致不可恢复的错误。

请注意，不保证能支持超过一个优先级。

#### Traffic direction

流量规则可以应用于入站和/或出站流量（Ingress/Egress）。

多个模式条目和操作都是有效的，可以在两个方向中使用。但是必须至少指定一个方向。

不推荐对给定规则一次指定两个方向，但在少数情况下可能是有效的（例如共享计数器）。

### 模式条目

模式条目分成两类：

* 匹配协议头部及报文数据（ANY，RAW，ETH，VLAN，IPV4，IPV6，ICMP，UDP，TCP，SCTP，VXLAN，MPLS，GRE等等），通常关联一个规范结构。
* 匹配元数据或影响模式处理（END，VOID，INVERT，PF，VF，PORT等等），通常没有规范结构。

条目规范结构用于匹配协议字段（或项目属性）中的特定值。文档描述每个条目是否与一个条目及其类型名称相关联。

可以为给定的条目最多设置三个相同类型的结构：

* Spec： 要匹配的数值（如IPv4地址）。
* Last：规格中的相应字段的范围上限。
* Mask：应用于spec和last的位掩码（如匹配IPv4地址的前缀）。

使用限制和期望行为：

* 没有spec就设置mask和last是错误的。
* 错误值如0或者等于spce中相应值的last字段将被忽略，他们不产生范围。不支持低于spce的非0值。
* 设置spce和可选的last，而不设置mask会导致PMD使用该条目定义的默认mask（定义为rte\_flow\_item\_{name}\_mask常量）。
* 不设置任何值（如果支持）相当于提供空掩码的广泛匹配。
* 掩码是用于spec和last的简单位掩码，如果不小心使用，可能会产生意想不到的结果。例如，对于IPv4地址字段，spec提供10.1.2.3，last提供10.3.4.5，掩码为255.255.0.0，有效范围为10.1.0.0～10.3.255.255。

匹配以太网头部的条目示例：

Table 8.1 Ethernet item

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Field | Subfield | Value |
| Spec | Src | 00:01:02:03:04 |
| Dst | 02:2a:66:00:01 |
| Type | 0x22aa |
| last | Unspecified | |
| mask | Src | 00:ff:ff:ff:00 |
| Dst | 00:00:00:00:ff |
| Type | 0x0000 |

无掩码的位表示任意的值（如下面显示的？），根据上面的条目，具有如下的属性以太头部的报文将被匹配：

* src：??:01:02:03:??
* dst：??:??:??:??:01
* type：0x????

### 匹配模式

通过堆叠方式从最底层协议开始匹配条目的方式形成模式。这种堆叠限制不适用于那些可以放在任意位置，但是不影响匹配结构的元条目。

模式由END条目终结。

例子：

Table 8.2 TCPv4 as L4

|  |  |
| --- | --- |
| Index | Item |
| 0 | Ethernet |
| 1 | IPv4 |
| 2 | TCP |
| 3 | END |

Table 8.3 TCPv6 in VXLAN

|  |  |
| --- | --- |
| Index | Item |
| 0 | Ethernet |
| 1 | IPv4 |
| 2 | UDP |
| 3 | VXLAN |
| 4 | Ethernet |
| 5 | IPv6 |
| 6 | TCP |
| 7 | END |

Table 8.4 TCPv4 as L4 with meta items

|  |  |
| --- | --- |
| Index | Item |
| 0 | VOID |
| 1 | Ethernet |
| 2 | VOID |
| 3 | IPv4 |
| 4 | TCP |
| 5 | VOID |
| 6 | VOID |
| 7 | END |

这个例子显示了元条目如何不影响匹配结果，只要他们保持堆叠正确。这个例子得到的匹配结果与模式“TCPv4 as L4”相同。

Table 8.5 UDPv6 anywhere

|  |  |
| --- | --- |
| Index | Item |
| 0 | IPv6 |
| 1 | UDP |
| 2 | END |

假如PMD支持，如上述例子，缺少Ethernet规范，忽略堆栈底部的一个或多个协议层，也可以匹配数据包总的任意指定位置。

Table 8.6 Invalid, missing L3

|  |  |
| --- | --- |
| Index | Item |
| 0 | Ethernet |
| 1 | UDP |
| 2 | END |

由于L2（以太网）和L4（UDP）之间的L3规范缺失，上述模式无效。也就是说，只允许在堆叠的底部或顶部忽略协议层。

### 元条目类型

元条目只匹配元数据或影响模式处理过程，而不是直接匹配数据包数据，一般不需要规范结构。这种特殊性允许他们在堆栈中的任何位置，而不会对匹配结果造成影响。

#### END条目

条目列表的结束标记。阻止进一步处理条目，从而结束模式匹配。

* 为了方便起见，其数值为0。
* PMD必须强制支持这个条目。
* 忽略spec、last、mask域。

Table 8.7 END

|  |  |
| --- | --- |
| Field | Value |
| spec | ignored |
| last | Ignored |
| mask | Ignored |

#### VOID条目

方便起见，用作占位符，被PMD忽略并简单丢弃，跳过不处理。

* PMD必须强制支持这个条目。
* 忽略spec、last、mask域。

Table 8.8 VOID

|  |  |
| --- | --- |
| Field | Value |
| spec | ignored |
| last | Ignored |
| mask | Ignored |

此类型条目的一个使用情景是快速生成共享共用前缀的规则，而无需重新分配内存，仅需要更新条目类型。

Table 8.9 TCP, UDP or ICMP as L4

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| Index | Item | | |
| 0 | Ethernet | | |
| 1 | IPv4 | | |
| 2 | UDP | VOID | VOID |
| 3 | VOID | TCP | VOID |
| 4 | VOID | VOID | ICMP |
| 5 | END | | |

#### INVERT条目

反向匹配，即与模式不匹配的数据包的处理。

* 忽略spec、last、mask域。

Table 8.10 INVERT

|  |  |
| --- | --- |
| Field | Value |
| spec | ignored |
| last | Ignored |
| mask | Ignored |

下面的使用场景，匹配非TCPv4的报文：

Table 8.11 Anything but TCPv4

|  |  |
| --- | --- |
| Index | Item |
| 0 | INVERT |
| 1 | Ethernet |
| 2 | IPv4 |
| 3 | TCP |
| 4 | END |

#### PF条目

匹配寻址到设备物理功能的数据包。

如果底层设备功能与正常接收到匹配流量的功能不同，则指定此项可防止报文到达该设备，除非流规则包含Action: PF。默认情况下，设备实例之间的数据包不会重复。

* 如果条目应用于VF设备，可能返回错误或不匹配任何流量。
* 可以和任意数据的条目组合：VF组合以匹配PF或者VF流量。
* spec、last、mask不能设置。

Table 8.12 PF

|  |  |
| --- | --- |
| Field | Value |
| spec | unset |
| last | unset |
| mask | unset |

#### VF条目

匹配寻址到设备虚拟功能ID的数据包。

如果底层设备功能与正常接收匹配流量的功能不同，则指定此项可防止报文到达该设备，除非流规则包含Action：VF。默认情况下，设备实例之间的数据包不会重复。

* 如果这导致VF设备匹配到不同VF的流量，则可能返回错误或不匹配任何流量。
* 可以指定多次以匹配寻址到多个VF ID的流量。
* 可以与PF项目组合以匹配PF和VF流量。
* 默认掩码匹配任何VF ID。

Table 8.13 VF

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Field | Subfield | Value |
| spec | Id | destination VF ID |
| last | Id | upper range value |
| mask | id | zeroed to match any VF ID |

#### PORT条目

匹配来自指定底层设备物理端口的数据包。

第一个PORT条目覆盖的物理端口通常与指定的DPDK输入端口（port\_id）相关联。该条目可以提供多次以匹配其他物理端口。

请注意，当这些端口不在DPDK控制下时，物理端口不一定与DPDK输入端口（port\_id）绑定。 可能的值是特定于每个设备，它们不一定从零开始，并且可能不是连续的。

作为设备属性，可以通过其他方式检索允许的值列表以及与port\_id关联的值。

Table 8.14 PORT

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Field | Subfield | Value |
| spec | index | destination port index |
| last | index | upper range value |
| mask | index | zeroed to match any port index |

### 数据匹配条目类型

大多数的数据匹配条目是具有位掩码的基本协议头部定义。必须从最底层到最高层协议指定（堆叠方式）以形成匹配模式。

下面的描述并不详尽，将来会添加新的协议。

#### ANY

匹配当前层的任何协议，单个ANY也可以代表多个协议层。

当在数据包中的任意位置寻找协议时，通常将其指定为第一个模式条目。

* 默认掩码匹配任何数目的协议层。

Table 8.15 ANY

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Field | Subfield | Value |
| spec | num | 覆盖的层数 |
| last | num | 最大范围 |
| mask | num | 匹配任意层数 |

例如VXLAN TCP负载外部L3（IPv4或IPv6）及L4（UDP）使用第一个ANY来匹配，内部L3（IPv4或IPv6）用第二个ANY来匹配：

Table 8.16 TCP in VXLAN with wildcards

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Index | Item | Field | Subfield | Value |
| 0 | Ethernet | | | |
| 1 | ANY | Spec | Num | 2 |
| 2 | VXLAN | | | |
| 3 | Ethernet | | | |
| 4 | ANY | Spec | Num | 1 |
| 5 | TCP | | | |
| 6 | END | | | |

#### RAW

匹配指定偏移量下指定长度的字节串。

偏移量可以是是绝对偏移（使用数据包开始）或者相对于堆栈中先前匹配项的结尾，相对偏移量允许为负值。

如果启用搜索，则使用偏移量作为起点。搜索区域可以通过将限制设置为非零值来定界，该值可以是可以开始模式的偏移量后的最大字节数。

允许匹配0长度，这样做会重置后续项目的相对偏移量。

* 这个条目不支持区间（last）。
* 默认的掩码精确匹配所有字段。

Table 8.17 RAW

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Field | Subfield | Value |
| spec | relative | 上一个条目之后的搜索模式 |
| search | 搜索模式 |
| reserved | 预留，必须为0 |
| offset | 绝对/相对偏移量 |
| limit | 搜索区域限制 |
| length | 模式长度 |
| pattern | 要匹配的字节串 |
| last | 如果指定，必须全0或者与spec相等 | |
| mask | 应用于spec | |

使用组合的RAW条目在UDP有效载荷的各种偏移量下查找几个字符串的示例模式：

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Index | Item | Field | Subfield | Value |
| 0 | Ethernet | | | |
| 1 | IPv4 | | | |
| 2 | UDP | | | |
| 3 | RAW | spec | relative | 1 |
| search | 1 |
| offset | 10 |
| limit | 0 |
| length | 3 |
| pattern | “foo” |
| 4 | RAW | spec | relative | 1 |
| search | 0 |
| offset | 20 |
| limit | 0 |
| length | 3 |
| pattern | “bar” |
| 5 | RAW | spec | relative | 1 |
| search | 0 |
| offset | -29 |
| limit | 0 |
| length | 3 |
| pattern | “baz” |
| 6 | END | | | |

含义如下：

* 在UDP有效载荷内偏移10个自己的地方匹配“foo”。
* 在“foo”之后20个字节的地方匹配“bar”。
* 在“bar”向后退29字节的地方匹配“baz”。

满足这样条件的报文可以表示为如下：

|  |
| --- |
| 0 >= 10 B == 20 B  | |<--------->| |<--------->|  | | | | |  |-----|------|-----|-----|-----|-----|-----------|-----|------|  | ETH | IPv4 | UDP | ... | baz | foo | ......... | bar | .... |  |-----|------|-----|-----|-----|-----|-----------|-----|------|  | |  |<--------------------------->|  == 29 B |

注意，匹配模式后续条目将在”baz”之后恢复，而不是“bar”，因为总是在堆栈的先前项之后执行匹配。

#### ETH

匹配以太头部。

* dst：目的MAC。
* src：源MAC。
* type：EtherType。
* 默认掩码仅匹配源MAC和目的MAC。

#### VLAN

匹配802.1Q/ad VLAN tag。

* tpid：标签协议标识符。
* tci：标签控制信息。
* 默认掩码仅匹配tci。

#### IPv4

匹配IPv4头部。注意，IPv4选项由专用模式条目处理。

* hdr：IPv4头部定义（ret\_ip.h）。
* 默认掩码仅匹配源和目的IP地址。

#### IPv6

匹配IPv6头部。注意，IPv6选项由专用模式条目处理。

* hdr：IPv6头部定义（ret\_ip.h）。
* 默认掩码仅匹配源和目的IPv6地址。

#### ICMP

匹配ICMP头部。

* hdr：ICMP头部定义（ret\_icmp.h）。
* 默认掩码仅匹配ICMP类型及代码。

#### UDP

匹配UDP头部。

* hdr：UDP头部定义（ret\_udp.h）。
* 默认掩码仅匹配源端口和目的端口。

#### TCP

匹配TCP头部。

* hdr：UDP头部定义（ret\_tcp.h）。
* 默认掩码仅匹配源端口和目的端口。

#### SCTP

匹配SCTP头部。

* hdr：UDP头部定义（ret\_sctp.h）。
* 默认掩码仅匹配源端口和目的端口。

#### VXLAN

匹配VXLAN头部（RFC 7348）。

* flags：通常是0x80。
* rsvd0：预留，通常为0x00000。
* vni：VXLAN网络标识符。
* rsvd1：预留，通常为0x00。
* 默认掩码仅匹配vni。

#### E\_TAG

匹配IEEE 802.1BR E-Tag。

* tpid：标签协议标识符，通常是0x893F。
* epcp\_edei\_in\_ecid\_b：E-TAG控制信息（E-TCI），E-PCB（3b），E-DEI（1b），ingress E-CDI base（12b）。
* rsvd\_grp\_ecid\_b：reserver（2b），GRP（2b），C-CID base（12b）。
* in\_ecid\_e：ingress E-CID ext。
* ecid\_e：E-CID ext。
* 默认掩码同时匹配GRP和E-CID base。

#### NVGRE

匹配NVGRE头部（RFC7637）。

* c\_k\_s\_rsvd0\_ver：checksum（1b），key bit（1b），seq number（1b），reserved 0（9b），version（3b）。根据RFC7637，这个字段必须是0x2000。
* protocol：协议类型0x6558.
* tni：虚拟子网ID。
* flow\_id：流ID。
* 默认掩码只匹配TNI。

#### MPLS

匹配MPLS头部。

* label\_tc\_s\_ttl：label，TC，Bottom of stack及ttl。
* 默认掩码只匹配label。

#### GRE

匹配GRE头部。

* c\_rsvd0\_ver：checksum，rsvd0，version。
* protocol：协议类型。
* 默认掩码只匹配协议类型。

### 动作

每个可能的动作都由一个类型来表示。一些动作具有相关的配置结构。列表中组合的几个操作可能会影响流规则。列表并不有序。

动作分成以下三种：

* 终结动作（如QUEUE、DROP、RSS、PF、VF），防止后续流程处理匹配的数据包，除非动作被PASSTHRU覆盖。
* 非终结动作（如PASSTHRU、DUP），将匹配的数据包保留以便后续的流程规则进行额外的处理。
* 非终结元动作（END、VOID、MARK、FLAG、COUNT）等不会影响数据包最终结果的动作。

当流规则中组合了多个动作时，他们应该具有不同的类型（如丢弃数据包两次是不可能的）。

### 动作类型

### 负面类型

### 计划类型

## 规则管理

### 验证

### 创建

### 销毁

### 更新

### 查询

## 详细错误报告

## 注意事项

## PMD接口

## 设备兼容性

### 全局的bit-mask

### 不支持的layer类型

### ANY 模式条目

### 不支持的动作

### 流规则优先级

## 未来演变

## API迁移

### MACVLAN to ETH🡪VF，RF

### ETHERTYPE to ETH🡪QUEUE，DROP

### FLEXIBLE to RAW🡪QUEUE

### SYN to TCP🡪QUEUE

### NTUPLE to IPV4，TCP，UDP🡪QUEUE

### TUNNEL to ETH，IPV4，IPV6，VXLAN🡪QUEUE

### FDIR to most item types🡪QUEUE，DROP，PASSTHRU

### HASH

### L2\_TUNNEL to VOID🡪VXLAN

# 加密设备库

## 设计原则

## 设备管理

### 设备创建

### 设备标识

### 设备配置

### 队列对配置

### 逻辑核，内存和队列对的关系

## 设备特性和功能

### 设备特性

### 设备操作能力

### 能力发现

## 操作处理

### 入队/出队突发API

### 操作表示

### 运行管理与分配

## 对称密码支持

### 会话及会话管理

### 转换及转换链

### 对称操作

## 不对称加密

### 加密设备API

# 链路绑定轮询模式驱动

## 链路绑定模式概述

## 实现细节

### 链路状态改变中断与轮询

### 要求与限制

### 配置

## 使用链路绑定设备

### 程序中使用轮询模式驱动

### 在EAL命令行中使用链路绑定设备

# 定时器库

## 实现细节

## 用例

## 参考

# 哈希库

## 哈希API概述

## 多进程支持

## 实现细节

## 哈希表中的条目分发

## 用例：流分类

## 参考

# 弹性流分配器库

## 简介

## 基于流的分发

### 基于计算的方案

### 基于流表的方案

### 基于EFD的方案

## EFD库使用实例

## 库API概述

### EFD表创建

### EFD插入和更新

### EFD查询

### EFD删除

## 库内部实现

### 插入功能内部实现

### 查询功能内部实现

### 组自平衡功能实现

## 参考

# LPM库

## LPM API概述

## 实现细节

### 添加

### 查询

### 规则数目的限制

## 用例：IPv4转发

## 参考

# LPM6库

## LPM6 API概述

## 实现细节

### 添加

### 查询

### 规则数目限制

## 用例：IPv6转发

# 报文分发库

## 分发器核心操作

## Worker Operation

# 排序器库

## 操作

## 实现细节

## 用例：报文分发

# IP分片及重组库

## 报文分片

## 报文重组

### IP分片表

### 报文重组

### 调试日志及统计收集

# Librte\_pdump库

## 操作

## 实现细节

## 用例:抓包

# 多进程支持

## 内存共享

## 部署模式

### 对等进程

### 非对等进程

### 运行多个独立的DPDK应用程序

### 运行多个独立的DPDK应用程序组

## 多进程限制

# 内核网络接口卡接口

## DPDK KNI内核模块

## KNI创建及删除

## DPDK缓冲区流

## 用例: Ingress

## 用例: Egress

## 以太网工具

## 链路状态及MTU改变

# DPDK功能的线程安全

## 快速路径API

## 非性能敏感API

## 库初始化

## 中断线程

# QoS框架