

的依据：块使用次数的计数器记录该缓冲区的使用次数。

以下的两个域：拷贝个数和拷贝之间间隔的扇区数是专门针对 FAT 文件系统定义的，拷贝个数域的取值为 1 或 2，因为在 FAT 文件系统中很多重要的数据，象引导记录和 FAT 表，都有它的备份，但最多有一个备份。拷贝之间间隔的扇区数就是这些备份之间的距离，这样便于在这些数据修改后及时的更新所有的备份。

对于缓冲区的个数 NR\_BUFS，可以用用户自己定义，也可以使用系统的缺省定义，在 80386 以下的 CPU 上是 40 个，80486 以上是 512 个。虽然缓冲区越多文件系统的性能会越高，但是考虑到嵌入是系统的特殊性，我们建议用户根据自己的系统定义缓冲区大小。

### 4.3.2 高速缓存管理的主要算法描述

高速缓存管理模块中主要的函数有：get\_buffer（得到一个缓冲区）、release\_buffer（释放一个缓冲区）、flushall（支持 SYNC 系统调用，刷新所有缓冲区）、rm\_lru（从 LRU 链中获取一个缓冲区）以及 init\_buf（初始化整个缓冲区）。以下是这些函数的详细算法描述：

#### 4.3.2.1 get\_buffer

算法：get\_buffer

功能：得到一个缓冲区

输入参数：设备号 dev

块号 block

输出参数：指向空闲缓冲区的指针 B\_BUF \*bp

算法描述：

```
{  
    计算该块在 hash 表中的位置；  
    将在 hash 表中找到的该块赋给 bp；  
    while (没有到该 hash 链的结尾)  
    {
```

```
if(设备号与块号均与参数吻合)
{
    /*所需要的块正好在缓冲区中*/
    if(该块当前未被使用)rm_lru (bp) ;/*从空闲表上摘下缓冲块*/
    该缓冲块使用计数器加 1;
    return(bp);
}

else    /*块不在 hash 表中*/
    获得该 hash 链上的下一缓冲区;
}

/*在 hash 表中没有找到可用的缓冲区*/
rm_lru(bp); /*从 LRU 链上摘下 bp 所指向的缓冲块*/
将该块从以前所在的 hash 链上释放出来;

if (该块被修改过)flushall (dev) ; /*刷新该设备使用的所有块，将修改过的块回
写*/

填充该缓冲区块的各个参数，包括块号、设备号、使用计数;
将该块链接进 hash 链中;
rw_block (bp,opcode = DFSFREADS) ; /*读写磁盘块，后面的 DFSFREADS 表
示读设备*/
return(bp);
}
```

#### 4.3.2.2 release\_buffer

算法: release\_buffer

功能: 释放缓冲区

输入参数: 待释放的缓冲区指针 bp

输出参数: 无

算法描述:

```
{  
if (块为空) /*已经被释放了或者根本就没有使用*/  
    return; /*将检查放在这里要比放在调用它的函数中实现起来简单*/  
/*块仍然在使用中*/  
块的使用次数计数器减 1;  
if (块的使用次数不为 0)  
    return; /* 块仍在使用中*/  
/*真正释放该块*/  
将该块加入到 LRU 头部;  
}
```

#### 4.3.2.3 flushall

算法: flushall

功能: 刷新设备中所有修改过的块

输入参数: 待刷新的设备 dev

输出参数: 无

算法描述:

```
{  
    初始化当前使用的设备; ;  
    for(缓冲区中的所有缓冲块)  
    {  
        if (使用该块的设备为待刷新设备 and 缓冲区被修改过)  
        {  
            rw_block(bp,opcode = DFSFWrites); /*向磁盘写该缓冲块*/  
            if (该缓冲块在设备上有多个拷贝)  
                按该缓冲块的拷贝个数重复写入磁盘不同区域;  
        }  
    }  
    清除缓冲块修改位;
```

```
    }  
}
```

#### 4.3.2.4 rm\_lru

算法: rm\_lru

功能: 从 LRU 链中摘下一个缓冲区

输入参数: 指向待摘下缓冲区的指针

输出参数: 无

算法描述:

```
{  
    缓冲区使用计数器加 1;  
    记录该缓冲区的前驱和后继;  
    if (前驱不为空)置前驱的后继指针指向后继;  
    else /*前驱为空*/  
        将后继缓冲区置于 LRU 的链头;  
  
    if (后继不为空)置后继的前驱指针指向前驱;  
    else /*后继为空*/  
        将前驱缓冲区置于 LRU 的链头;  
}
```

#### 4.2.2.5 init\_buf

算法: init\_buf

功能: 初始化高速缓冲区

输入参数: 无

输出参数: 无

算法描述:

```
{
```

置双向链表头指针指向缓冲区数组的第一个元素;

置双向链表尾指针指向缓冲区数组的最后一个元素;

```
for (bp = 第一个缓冲区; bp < 最后一个缓冲区; bp++)
```

```
{
```

```
/*对整个数组从头至尾的初始化*/
```

```
    置块号为空;
```

```
    置设备号为空;
```

```
    后继指针指向数组中下一个元素;
```

```
    前驱指针指向前一个数组元素;
```

```
    缓冲区状态为“未修改”;
```

```
    缓冲区使用计数为 0;
```

```
    hash 指针指向后继;
```

```
}
```

```
链表头的前驱为空;
```

```
链表为的后继为空;
```

```
hash 表第 0 项指向双向链表头;
```

```
}
```