 **wFSCK**

**开发设计文档**

**项目成员：**

|  |
| --- |
| **姓名 年级 联系方式（QQ）** |
| **刘航（队长） 研一 512962645** |
| **刘强 研一 1614545312** |
| **孙志航 研一 965868276** |

**指导教师：**夏文、李诗逸、仇洁婷

2023 年 05 月

**摘 要**

wfsck是一款对f2fs文件系统进行并行检查和修复的工具。它以fsck.f2fs作为原型，并参考pfsck引入多线程并发机制，加速检查和修复的过程，而不影响C/R（检查和恢复）的正确性。并且，支持线程的I/O cache管理，动态调整线程个数，以减少对其他程序的影响。

本项目以第三届OS竞赛为驱动，旨在完成下面三个目标：

⚫ **目标 1：**完成fsck.f2fs的并发加速;

⚫ **目标 2：**完成资源感知的动态调整后台任务线程数量的管理框架;

⚫ **目标 3：**完成在fsck.f2fs检查过程中收集信息，优化后续读写等情况;

初赛的文档主要针对目标1进行阐述。目前，我们的赛题完成度如下：

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **目标编号** | **基本完成情况** | **额外说明** |
| **1** | 基本完成（≈80%） | 1. 可节省25%左右的运行时间； 2. 可动态调整线程个数 3. 线程的I/O cache管理待实现 4. 可能存在未发现的BUG |
| **2** | 未完成（≈0%） |  |
| **3** | 未完成（≈0%） |  |

**目 录**

# 1 概述

## 项目背景及意义

wfsck是一款对f2fs文件系统进行检查和修复的工具。它将pfsck的思想移植到了fsck.f2fs上。而pfsck是基于e2fsck引入了并发机制。接下来将依次介绍前面提到的几个工具。

首先，e2fsck是检查和修复ext2、ext3、ext4等文件系统的工具。而fsck.f2fs是检查和修复f2fs这个flash文件系统的工具。pfsck则是在e2fsck的基础上引入了并发机制，加速其执行过程。本项目的pfsck.f2fs将在fsck.f2fs的基础上引入并发机制，来达到加速的目的。

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 工具 | 原型 | 适用的文件系统 | 支持并发 |
| e2fsck | 无 | ext系列 | 否 |
| pfsck | e2fsck | ext系列 | 是 |
| fsck.f2fs | 无 | f2fs | 否 |
| pfsck.f2fs | fsck.f2fs | f2fs | 是 |

现代超高速存储设备(如ssd、NVMe和可字节寻址的NVM存储技术)提供比硬盘更高的带宽能力和更低的延迟。在I/O访问性能提高的同时，存储硬件和软件错误也在不断增加。长期以来，文件系统检查和修复工具(以下简称C/R)通过识别和纠正文件系统不一致性，在提高软件存储的可靠性和系统可用性方面发挥了关键作用[41]。

先前的大量工作表明，在数据中心发生系统崩溃或故障的情况下，C/ R通常被用作系统恢复的第一个补救解决方案。先前的工作[21,27]表明，C/ R可以跨各种场景运行。这包括由于硬件或软件错误[11,21,27]、定期维护或强制安全升级[37]而导致的重启期间的问题。当C/ R以脱机方式在磁盘分区上运行时，该分区的数据不可用。一些C/ R支持在线检查，但至关重要的是，它们不会干扰使用同一设备的其他应用程序。因此，提高C/R性能和灵活性对于系统可用性和减少对其他应用程序的性能影响至关重要。

文件系统C/R工具通过识别和修复文件系统元数据的结构不一致来工作。不一致可能出现在索引节点、数据和索引节点位图、链接或目录条目结构中。众所周知且广泛使用的工具，如e2fsck (Ext4的文件系统检查器)[2]将C/R划分为多个阶段(通常称为pass)，每个pass负责检查一个文件系统结构(例如，目录、文件、链接)。然而，C/R速度非常慢，随着文件和目录数量的增加，C/R时间呈线性增长[24,38-41]，有时持续数小时[37]，甚至数周[11]。尽管现代flash和NVM技术提供了更低的延迟和带宽，但当前的C/R工具无法利用这些硬件功能或多核CPU并行性。

为了克服这些限制，我们提出了wFSCK，一种并行C/R，它利用CPU并行性和现代存储的高带宽来加速离线和在线形式的文件系统C/R，从而减少系统停机时间，提高数据(和系统)的可靠性和可用性[10,20,21,39]。虽然wFSCK借鉴了先前的任务并行研究[35,45]，但它必须解决C/R特有的几个挑战，包括在复杂文件系统布局和共享文件系统结构(例如通用位图)中提高可扩展性，而不影响正确性，并减少C/R对其他应用程序的影响。wFSCK引入了并行性，将root Node下的子Node的检查封装为任务，交给线程执行，这使得执行速度比传统的C/ R要快得多。pFSCK采用数据并行性，将每个Node的检查工作分解，重新设计数据结构，并允许多个线程并行执行检查。虽然数据并行加速了检查，但每个任务中对全局数据的访问需要同步以确保检查的正确性，简单加锁影响了效率。对此，需要对不同的数据进行区别，有的需要放入线程的私有数据中，有的则需要通过细粒度的锁访问。

当前C/ R中的I/O缓存和预读机制等I/O优化不是为多线程并行设计的，我们通过设计线程感知的I/O缓存来解决这个问题，从而大大减少I/O等待时间。最后，为了在不影响共享CPU或访问C/R检查(在线检查)的相同磁盘的其他协同运行应用程序的性能的情况下利用多核并行性，我们设计了一个资源感知的wFSCK调度器，它通过监视系统的总CPU利用率来动态地扩展C/R线程。

## 1.2 国内外研究概况

我们首先简要介绍当前硬件趋势和C/R工具的背景，然后介绍fsck工具和加速后的pfsck工具，最后介绍我们将对其改进的fsck.f2fs工具。

### 1.2.1 硬件和软件趋势

现代超高速存储设备如ssd和NVMe不仅提供高带宽(8- 16gb /s)，而且与传统硬盘相比，存储访问延迟降低了两个数量级(< 20usec)[31,49]。另一方面，像英特尔的DC Optane[5]这样的快速存储类内存和其他字节可寻址的持久内存技术正在发展，访问延迟< 1usec。近年来，一些新的文件系统已经发展到可以利用这些硬件优势。大量先前的和正在进行的研究正在开发优化的文件系统来支持快速存储硬件。这包括ssd[34]、nvme[44]的文件系统，为nvm优化传统Ext4和XFS文件系统的开源努力[48]，以及其他研究工作[30,33,50]。然而，减少这些文件系统的数据损坏和错误需要几年的生产使用[9,28]。虽然文件系统C/R工具将在这些文件系统中发挥关键作用，但它们尚未被优化以提取硬件存储优势和多核并行性。

## 1.2.2 文件系统检查和修复

自从文件系统出现以来，一致性一直是一个问题。尽管诸如日志记录、写时复制、日志结构写入和软更新等存储机制已经被开发出来以减轻潜在的文件系统不一致性，但它们是有限的，因为它们不能修复由软件错误或过去由故障磁盘、位翻转、过热或相关崩溃等事件引起的错误[13-15,29,51]。在这些情况下，使用流行的C/R工具，如fsck、e2fsck和xfs\_repair[42]，通过遍历文件系统的布局并检查inode一致性、目录一致性、文件和目录连接性、目录条目一致性以及inode和块的一致引用计数，来检测和修复损坏和错误。

**C / R使用：**

在实际环境中，文件系统C/ R的频率和运行时有很大的不同。虽然缺乏记录良好的C/R最佳实践，但在当前的大型和个人计算系统中，fsck、e2fsck和xfs\_repair等C/R工具对于数据可靠性仍然至关重要，因为它们通常在系统错误[7,21,27,29]、硬件或内核升级，甚至在强制安全更新之后运行。不频繁的C/R和存储维护会将系统停机时间延长至3小时[37]，在极端情况下，在pb级文件系统上，停机时间长达数周[11]。

### 1.2.3 检查和修复工具e2fsck

E2fsck对C/R使用五次连续的遍历:第一次遍历(称为pass -1)检查索引节点元数据的一致性;Pass-2检查目录一致性;Pass-3检查目录连通性;pass-4检查参考计数;最后，Pass-5检查数据和元数据位图的一致性。

### 1.2.4 检查和修复工具pfsck

pfsck只要采用四种方式来加速，分别是①通过多核和数据并行性最大化潜在带宽。②通过减少pass间的依赖关系来启用pass并行性。③通过动态线程调度适应文件系统配置。④通过资源利用感知减少系统影响。

①通过多核和数据并行性最大化潜在带宽。

为了克服当前C/R工具在磁盘、卷或逻辑组级别使用串行或粗粒度并行化技术的瓶颈，pFSCK引入了细粒度数据并行化。由于Pass-1和Pass-2占文件和目录密集型文件系统运行时的90%以上，pFSCK将重点放在这两个pass上。将更精细的文件系统结构(如inode、目录块和目录)划分为多个工作线程池，并在一次pass中并发地执行C/R。虽然看起来很简单，但实现数据并行性需要跨线程的数据结构隔离，以减少同步瓶颈。

②通过减少pass间的依赖关系来启用pass并行性。虽然数据并行性加速了C/R，但是每个pass(例如，目录检查)都必须等待前一个pass(例如，索引节点检查)完成。具体来说，在C/R中，使用了几个跨pass全局数据结构来构建文件系统的一致视图并识别不一致性(例如位图)。因此，对共享全局结构的更新必须序列化，从而随着线程数的增加而增加对共享结构的争用，并限制了CPU的可伸缩性。为了减少串行化开销，pFSCK设计了并行pass，打破了pass之间串行执行的局限，允许多个pass同时执行。pFSCK管理每个pass的线程池，使用分割和合并方法隔离pass间的共享结构，将检查与inode的实际认证区分开来，并减少I/O等待时间。

③通过动态线程调度适应文件系统配置。数据和pass并行性都需要在不同的pass上分配线程。由于缺乏有关元数据类型(文件、目录、链接)，各pass的工作量的信息，CPU线程的静态划分不是最优的。简单的检查，如文件数量与目录索引节点的信息是不够的，因为目录处理是复杂和耗时的(见$3)。为了克服上述挑战，我们设计了一个C/R线程调度器，它可以动态地分配和迁移线程，以便在发现不同的文件系统对象时处理它们。

④通过资源利用感知减少系统影响。文件系统C/ R可能与其他共享cpu的应用程序一起运行，同时在单独的磁盘上执行检查。考虑到pFSCK的目标是利用可用的cpu，它可能会影响其他协同运行的应用程序。类似地，C/R也可以运行在其他应用程序用来存储数据的磁盘上。为了减少整个系统对共同运行的应用程序和pFSCK的影响，为pFSCK的调度器配备了资源感知功能，以便动态识别在任何单个时间点要使用的内核数量，以最大限度地减少对其他共同运行的应用程序和pFSCK性能的潜在影响。

### 1.2.5 f2fs文件系统基本结构

#### 1.2.5.1 为什么要F2FS

**观察：**

① 基于NAND Flash（NAND闪存）的存储介质，比如SSD,eMMC以及SD卡，相比硬盘(HHD)来说，具有更低的访问延迟，在随机读方面，更是比硬盘的访问速度高出一个数量级。因此，Flash存储介质已经被广泛地应用于从移动端设备到服务器端的各类系统。但是，Flash存储介质仍存在一些限制，比如：写前擦除、有限的擦除次数，这使得Flash需要按顺序写入擦除的块，并且尽量使得各个块擦除次数一致（磨损均衡）。

② 在早期，许多消费电子设备直接将"bare" NAND闪存连接到一个系统。然而，随着存储需求的增长，使用通过专用控制器连接多个闪存芯片的解决方案越来越普遍。控制器上运行的固件通常称为FTL（闪存转换层），解决了NAND闪存的限制，并提供了通用的块设备抽象。这种闪存解决方案的示例包括eMMC（嵌入式多媒体卡），UFS（通用闪存）和SSD（固态驱动器）。通过FTL的抽象，我们可以将一个NAND闪存设备当做一个块设备，此时，当前存在的针对块设备的文件系统，可以不加修改地运行在NAND闪存中，但是，由于Flash本身固有的特性（写前擦除等），大量频繁的随机写将会大大降低NAND闪存的性能并降低其寿命。更糟糕的是，随机写的场景在移动端设备十分常见。

③ 20世纪90年代初提出的日志结构文档系统（LFS），是为了缓解硬盘随机写引发的多次寻道所带来高开销而提出，通过以类似日志的结构按顺序将所有修改写入磁盘，从而加快了文件写入和崩溃恢复的速度，这是一种对文件数据异地更新的方法。日志是磁盘上的唯一结构;它包含索引信息，以便可以有效地从日志中读回文件。为了在磁盘上维护较大的可用区域以进行快速写入，还将日志划分为多个segment，并使用segment清理器压缩来自严重碎片化segment的实时信息。但是LFS仍存在着众所周知的漫游树（wandering tree）和高清理开销（hign cleaning overhead）的问题。LFS的思想虽然是针对硬盘首次提出，却能够在多年后与NAND Flash存储介质完美结合，解决NAND Flash上随机写的问题。

**总结**：

① 由观察1，我们知道NAND闪存介质应用十分广泛，针对NAND闪存介质进行优化十分必要；由观察2，FTL可以将NAND闪存抽象为一个块设备，可是，针对传统块设备的文件系统不能很好地应用在NAND闪存介质上；由观察3，LFS文件系统异地更新、顺序写入的结构给了我们很好的启发，我们可以应用此思想解决在Flash上随机写入的问题，然而LFS存在漫游树和高清理开销的问题。因此，我们可以明白设计f2fs文件系统的必要性，即f2fs是一种Flash-aware的新型文件系统，基于LFS，并能够解决其潜在的问题。

② F2FS是一个利用基于NAND闪存的存储设备的文件系统，它基于日志结构文档系统（LFS）。该设计一直专注于解决LFS中的基本问题，即漫游树的滚雪球效应和高清理开销。由于基于NAND闪存的存储设备根据其内部几何形状或闪存管理方案（即FTL）表现出不同的特性，因此F2FS及其工具不仅支持各种参数，用于配置磁盘布局，还支持选择分配和清理算法。

#### 1.2.5.2 F2FS特性

① 闪存友好的磁盘布局

F2FS是一种Flash-aware的文件系统，其磁盘数据结构经过精心布局，以匹配底层 NAND 闪存的组织和管理方式。F2FS采用3个可配置单元：segment、section、zone。它以segment为单位从多个单独的zone分配存储块。它以section为单位进行清理，引入这些单元是为了与底层FTL的操作单元保持一致，以避免不必要且成本高昂的数据复制。

② 高效的索引结构

解决了LFS的流浪树问题。LFS 将数据和索引块写入新分配的可用空间。如果叶数据块已更新（并写入某处），则其直接索引块也应更新。写入直接索引块后，应再次更新其间接索引块。这种递归更新会导致写入链，从而产生"漫游树"问题。为了解决这个问题，F2FS给出了一种新的索引表，称为节点地址表（Node address Table）。当叶数据块更新时，只需要更新相应索引块在节点地址表中对应的块地址即可。

③ 多头日志记录（Multi-head logging）

缓解了LFS高清理开销的问题。F2FS设计了一种有效的热/冷数据分离方案，应用于日志时间（即块分配时间）。它同时运行多个活动日志段（logging segment），并根据预期的更新频率将数据和元数据附加到单独的日志段中。由于闪存设备利用介质并行性，因此多个活动段可以同时运行，而无需频繁的管理操作，因此由于多个日志记录（与单段日志记录相比）而导致的性能下降微不足道。通过Multi-head logging，冷的日志数据段，里面的block，通常处于稳定的状态，不会被移动；而热的日志数据段，由于经常发生变化，在清理时，大部分block已经处于无效的状态，需要移动的有效block较少，大大降低了清理的时间。

④ 自适应日志记录（Adaptive logging）

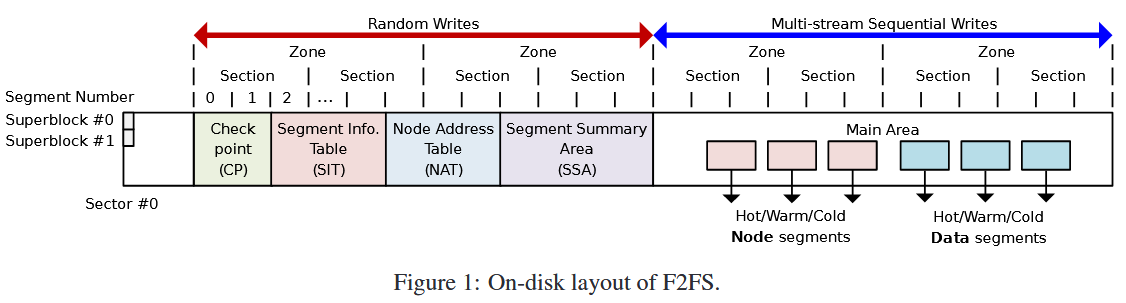
F2FS 基本上创建在仅追加日志记录（append-only logging）之上，将随机写入转换为顺序写入。然而，在高存储利用率下，它将日志记录策略更改为穿插日志记录（threaded logging），以避免长时间的写入延迟。实质上，穿插日志记录将新数据写入脏段中的可用空间，而不在前台清理它。此策略在现代闪存设备上效果很好，但在 HDD 上可能不起作用。

⑤ 通过前滚恢复机制（roll-forward recovery）加速

F2FS 通过最小化所需的元数据写入并使用高效的前滚机制恢复同步数据，优化小型同步写入以减少 fsync 请求的延迟。通常，上层调用fsync时，文件系统需要将所有缓存数据同步到硬盘，在存在大量fsync的场景下，此操作会带来巨大的开销，F2FS 实现了高效的前滚恢复机制来增强 fsync 性能。关键思想是仅写入数据块及其直接节点块，不包括其他节点或 F2FS 元数据块。为了在回滚到稳定检查点后有选择地查找数据块，F2FS 在直接节点块内保留一个特殊标志。

#### 1.2.5.3 F2FS磁盘布局

F2FS将整个volume划分为多个segment,每个segment的尺寸固定为2MB。section由连续segment组成,zone由一组section组成。默认情况下,section和zone大小都设置为一个segment大小,但用户可以通过mkfs轻松修改该大小。 F2FS将整个volume划分为六个区域,除超级块外,所有区域都由多个segment组成,如下图所示:



**Superblock (SB)：**它位于分区(partition，注意：文件系统构建在分区之中)的开头，并且存在两个副本以避免文件系统崩溃。它包含基本的分区信息和f2fs的一些默认参数。

**Checkpoint (CP)：**它包含文件系统信息、有效 NAT/SIT 集的位图、孤立索引节点列表（orphan inode lists）和当前活动段的摘要条目（summary entries of current active segments）。

**Segment Information Table (SIT)**：它包含segment的信息,例如有效块计数和所有块有效性的位图。

**Node Address Table (NAT)：**它由存储在main area的所有node blocks的块地址表组成。

**Segment Summary Area (SSA)：**它包含存储在main area中的所有data blocks和node blocks的所有者信息的摘要条目。清理时需要根据此信息找到main area中某个block所属的node节点。

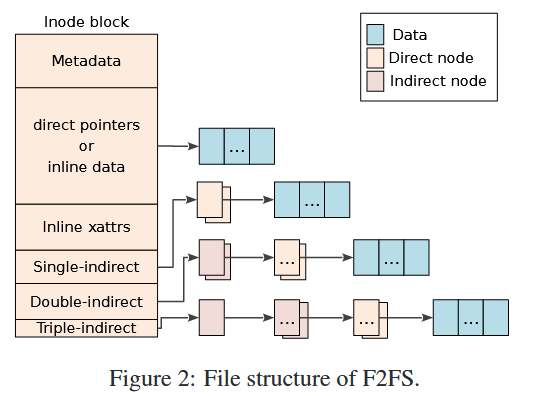
**Main Area：**由两种类型的block组成，node block或者data block。其中node block包括inode或者data block的索引块，而数据块包含目录或文件的具体数据。

为了避免文件系统和基于闪存的存储之间不一致，F2FS 将 CP 的起始块地址与segment大小对齐。此外，它还通过在 SSA 区域中保留某些segments，将main area的起始块地址与zone的大小对齐。

#### 1.2.5.4 F2FS数据组织

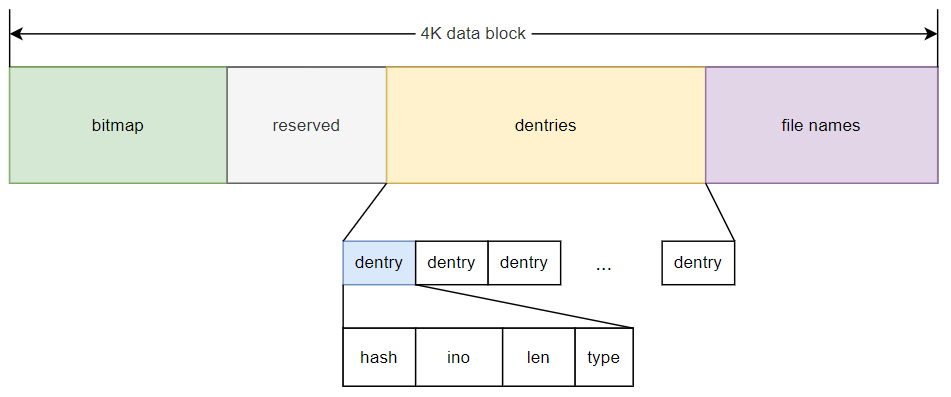
① 文件结构

如下图所示，F2FS 使用基于指针的文件索引和直接和间接节点块来消除更新传播（即“漫游树”问题 ）。在传统的 LFS 设计中，如果一个叶子数据被更新，它的直接和间接指针块被递归地更新。而F2FS只更新一个直接节点块及其对应的NAT表项，有效解决了漫游树问题。一个 inode 块包含指向文件数据块的直接指针、两个单间接指针、两个双间接指针和一个三重间接指针。 F2FS支持内联数据和内联扩展属性，将小数据或扩展属性嵌入到inode块本身。内联减少了空间需求并提高了 I/O 性能。请注意，许多系统具有小文件和少量扩展属性。默认情况下，如果文件大小小于 3,692 字节，F2FS 会激活数据内联。 F2FS 在一个 inode 块中预留 200 字节用于存储扩展属性。



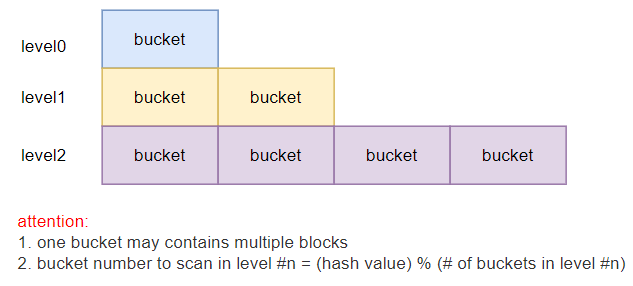
② 目录结构

在 F2FS 中，一个 4KB 目录条目（dentry）块由一个位图和两个成对的插槽(dentry结构体、名称)数组组成。bitmap指示每个插槽是否有效。dentry结构体具有哈希值、索引节点号、文件名长度和文件类型（例如，普通文档、目录和符号链接）属性；而name是一个大小为8的字符数组，由于文件名的长度可能大于8，因此，一个目录项可能会占用多个插槽。下图展示了一个目录的数据块（目录条目块）在中硬盘中的布局。



目录条目块4K block

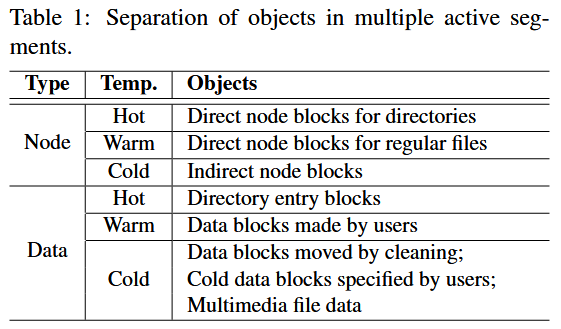
目录构造多级哈希表，以有效地管理大量目录项。当 F2FS 在目录中查找给定的文件名时，它首先计算文件名的哈希值。然后，它以增量方式遍历构造的哈希表，从级别 #0 到索引节点中记录的最大分配级别。在每个级别中，它扫描一个包含两个或四个目录条目块的存储桶，导致 O(log(# of dentries)) 复杂性。为了更快地查找条目，它会按顺序依次比较位图、哈希值和文件名。当需要海量的目录项时（例如，在服务器环境中），用户可以配置 F2FS 在最初时分配更多的目录项，即使用较低级别的较大哈希表，这样，F2FS 可以更快地到达目标条目。下图给出了一个多级哈希表的示意图，目录的目录条目块组织成一个多级哈希表，每一级由多个bucket组成，而每个bucket包含了多个目录条目块。搜索某个文件时，在每一级对应的bucket中依次搜索目录项，且每一级只会搜索一个bucket。举一个例子：当 F2FS 在目录中查找某个文件名时，首先计算文件名的哈希值。然后，F2FS 扫描级别 #0 中的哈希表，以查找由文件名及其索引节点号组成的条目。如果未找到，F2FS 将扫描级别 #1 中的下一个哈希表。通过这种方式，F2FS 从 0 到 N 以增量方式扫描每个级别的哈希表。



目录多级哈希表

③ Logging

与只有一个大日志区域的LFS不同，F2FS维护六个主要日志区域，以最大限度地实现冷热数据分离的效果。F2FS静态地为节点和数据块定义了三种温度级别——hot、warm和cold，如表1所示。直接节点块被认为比间接节点块更热，因为它们更新得更频繁。间接节点块包含节点ID（指向了下一个节点块），仅在增加或删除特定节点块时写入。目录的直接节点块和数据块被认为是热的，因为与普通文件的块相比，它们具有明显不同的写入模式。某些数据块被认为是冷的，如多媒体数据，因为它们一般不会被写入，通常是只读的。



LFS有两种空闲空间管理方案:穿插日志（threaded log）和仅追加日志（append log）。仅追加日志方案非常适合具有非常好的顺序写入性能的设备，因为空闲段一直用于写入新数据。然而，在高利用率的情况下，它会受到清理开销的影响。相反，穿插日志方案不得不采用随机写，这会降低写入性能，但不需要清理过程。F2FS采用混合模式，默认采用仅追加日志，但根据文件系统状态动态更改策略为穿插日志模式（如空闲的segment数量少于K时，变换为穿插日志模式，而K是一个预定义的值）。

为了使F2FS与底层基于闪存的存储保持一致，F2FS以section为单位分配segment。F2FS期望section大小与FTL中垃圾收集的单位大小相同。此外，对于FTL中的映射粒度，F2FS尽可能地在不同的zone中分配活动日志，否则，由于FTL可以根据其映射粒度将活动日志中的数据写入一个分配单元，这就违背multi-head logging的初衷，并且无法缓解系统清理开销。

④ 清理

F2FS可以根据需要（on demand）和在后台（in the background）进行清理。当没有足够的空闲段来服务VFS调用时，触发按需清理。后台清理器由内核线程操作，在系统空闲时触发清理作业。

F2FS支持两种受害者选择策略（victim selection policies）:贪心算法和成本-收益（cost-benefit）算法。在贪心算法中，F2FS选择有效块数量最少的受害段（victim segment）。在成本效益算法中，F2FS根据segment的年龄和有效块的数量选择受害段，以解决贪心算法中的日志块抖动问题。F2FS按需清理采用贪心算法，后台清理采用成本效益算法。这是因为用户需等待按需清理完成，此时间必须足够短，因而采用贪心算法；而后台清理是系统空闲时进行，系统有足够的时间做出最优决策，这时可以选择时间长但效果更好的成本效益算法。

为了识别受害段中的数据是否有效，F2FS管理一个位图。每个位代表一个块的有效性，位图由覆盖main area所有块的位流（bit stream）组成。此位图保存在SIT表中。

⑤ 检查点和恢复

F2FS实现检查点，以便在突然电源故障或系统崩溃时提供一致的恢复点。当它需要在sync、umount和前台清理等事件中保持一致状态时，F2FS触发一个检查点过程，如下:(1)刷新页面缓存中的所有脏节点和dentry块;(2)暂停普通的写活动，包括create、unlink和mkdir等系统调用;(3)将文件系统元数据(NAT、SIT和SSA)写入磁盘上各自的专用区域;(4)最后，F2FS写一个检查点包(checkpoint pack)到CP区域，其包括以下信息：

**Header和Footer**分别写在pack的开始和结束。F2FS在Header和Footer中维护一个版本号，该版本号在创建检查点时递增。版本号在挂载期间区分两个记录的pack之间的最新的稳定的pack;

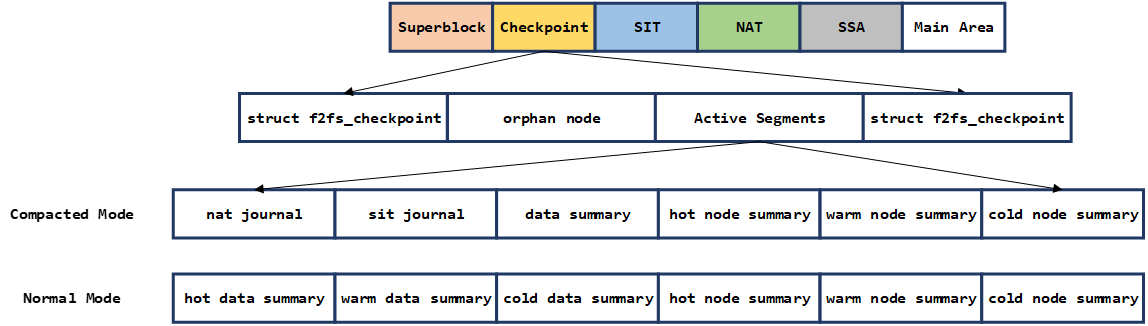
**NAT和SIT位图**表示包含当前pack的NAT和SIT块的集合;

**NAT和SIT日志**包含少量最近修改的NAT和SIT条目，以避免频繁的NAT和SIT更新;

**活动段的摘要块（summary block）**由内存中的SSA块组成，这些块将在将来被刷新到SSA区域;

**孤儿块（orphan blocks）**保存“孤儿inode”信息。如果一个inode在关闭之前被删除(例如，两个进程打开一个公共文件，一个进程删除它)，它应该被注册为孤立inode，以便F2FS可以在突然断电后恢复它。

checkpoint在硬盘中的表示如下图所示，可以看出checkpoint分为两种模式，在Normal模式下，每个日志区域都有一个块来保存其摘要信息；而Compacted模式下，多出了保存nat journal和sit journal的块，而所有的数据（hot、warm、cold）的日志区域共享一个摘要块。上面提到的NAT和SIT的位图，在图中没有显示出来，通过查看f2fs源码可知，其位于f2fs\_checkpoint结构体的后面（整个f2fs\_checkpoint的大小不足4K，后面的部分充当NAT、SIT的位图）。



Checkpoint 结构

后向回退修复（Roll-Back Recovery）:在突然断电后，F2FS回滚到最近的一致检查点。为了在创建新包（Pack）时保持至少一个稳定的检查点包，F2FS维护两个检查点包。如果检查点包在Header和Footer中具有相同的内容，F2FS认为它是有效的。否则，它将被丢弃。在挂载时的恢复过程中，F2FS通过检查Header和Footer来搜索有效的检查点包。如果两个检查点包都有效，F2FS通过比较它们的版本号来选择最新的一个。一旦选择了最新的有效检查点包，它就会检查孤儿inode块是否存在。如果是这样，它将截断它们引用的所有数据块，最后也释放孤儿inode。最终，在前滚恢复过程成功完成之后（在下文介绍），F2FS使用一组一致的由位图引用的NAT和SIT块启动文件系统服务。

前向回滚修复（Roll-Forward Recovery）:像数据库(例如SQLite)这样的应用程序经常将小数据写入文件并进行fsync以保证持久性。支持fsync的最简单的方法是触发检查点并使用后向回退模型恢复数据。然而，这种方法会导致较差的性能，因为检查点涉及到写入与数据库文件无关的所有节点和dentry块。F2FS实现了高效的前滚恢复机制，提高了fsync性能。关键思想是只写数据块及其直接节点块，不包括其他节点或F2FS元数据块。为了在回滚到稳定检查点后选择性地查找数据块，F2FS在直接节点块中保留了一个特殊标志。

### 1.2.6 检查和修复工具fsck.f2fs

## 1.3项目的主要工作

项目的主要工作为以下三个题目：

* **题目一：fsck.f2fs的并发加速**

实现fsck.f2fs进行C/R的加速，并动态调整线程数量，减少对其他程序的影响。

* **题目二：**后台任务线程数量动态调整框架

linux中有许多后台任务，比如gc任务，为了不影响其他进程运行，需要通过监控系统资源使用情况，动态调整其运行的线程数量。

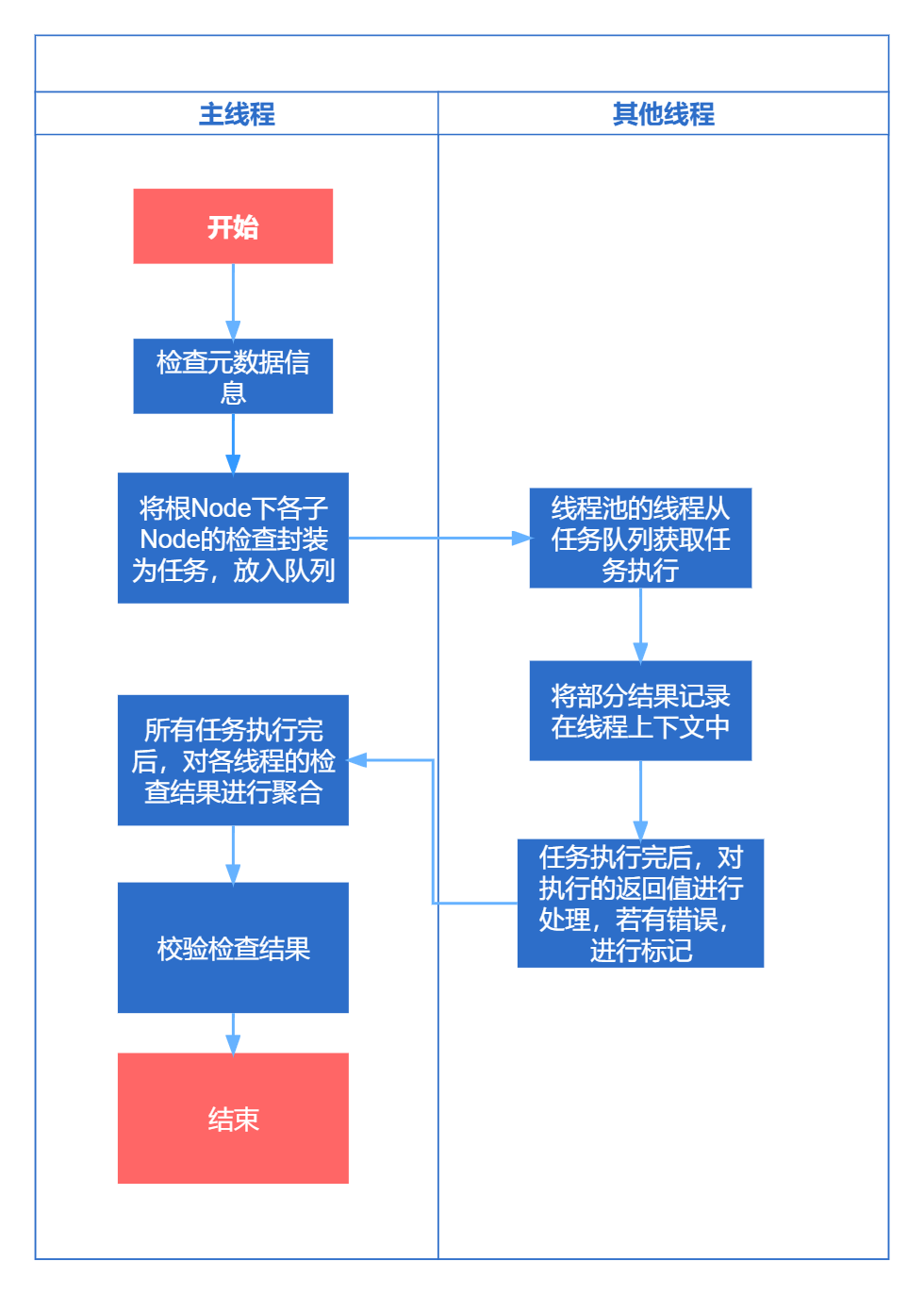
* **题目三：**fsck.f2fs检查过程中收集信息，优化后续读写等情况

在C/R时，已经遍历了各文件的元数据信息，通过将这些信息记录下来，对后续读写等情况进行优化。

## 3.1 系统整体架构设计

**系统整体运行流程**如图所示。原本的单线程的检查流程是①检查元数据信息。②从根Node出发，对根Node下的各子Node进行递归检查，并对递归的返回值进行处理。③对检查结果进行核对。而引入并发机制后，将②中的递归调用都封装为一个任务，放入任务队列。线程池里的线程会不断从任务队列里拿任务进行处理。由于原来的逻辑会对递归调用的返回值进行处理，所以任务执行完成后，会对返回值进行处理。

**全局变量安全和高效的访问**。安全指的是各线程并发读写不会影响结果的正确性，高效是指执行速度尽量快。**对全局变量的处理有两种，一种是加锁，一种是变为线程的私有数据。**由于原本的单线程逻辑涉及到大量对全局变量的访问，在改为并发逻辑后，需要保证访问全局变量的原子性。一种简单的实现方式就是加锁，但是若对所有变量都加同一把锁，反而会使得执行时间变得更长。进一步的优化则是对不同的变量加不同的锁。更进一步则是将全局数据分散到各个线程的私有数据中去，通过调用线程库，实现一个类似于线程上下文的东西。该线程对全局数据的访问或更新改为对线程上下文中私有数据的访问或更新。进一步加快执行速度。但不是所有数据都能变成线程的私有数据，若该数据既被各线程读又被各线程写且不只与该线程处理的Node有关，则该数据只能加锁处理，常见的是bit map相关的数据结构。而有的数据，如目录项链表，又被读又被写，但是是由各线程动态向链表中添加目录项，删除目录项，最后目录项链表会为空，该数据可以加入到线程私有数据中。同时需要在所有任务执行完后，对线程私有数据进行结果的聚合。如各线程记录了该线程遍历到的有效的inode个数，在最后需要将各线程有效的inode个数相加，得到系统总的有效inode个数。



## 3.2 子模块设计

### 3.2.1 线程池设计

### 3.2.2 任务设计

### 3.2.3 线程上下文和锁设计

**4 系统实现**

## 4.1核心数据结构

以下将给出重要数据结构的定义。

⚫ **thread\_ctx**

thread\_ctx代表线程的私有数据，类似于线程上下文，用于保存该线程检查得到的结果。图4.1显示了其核心变量。



## 图 4.1 thread\_ctx 核心变量

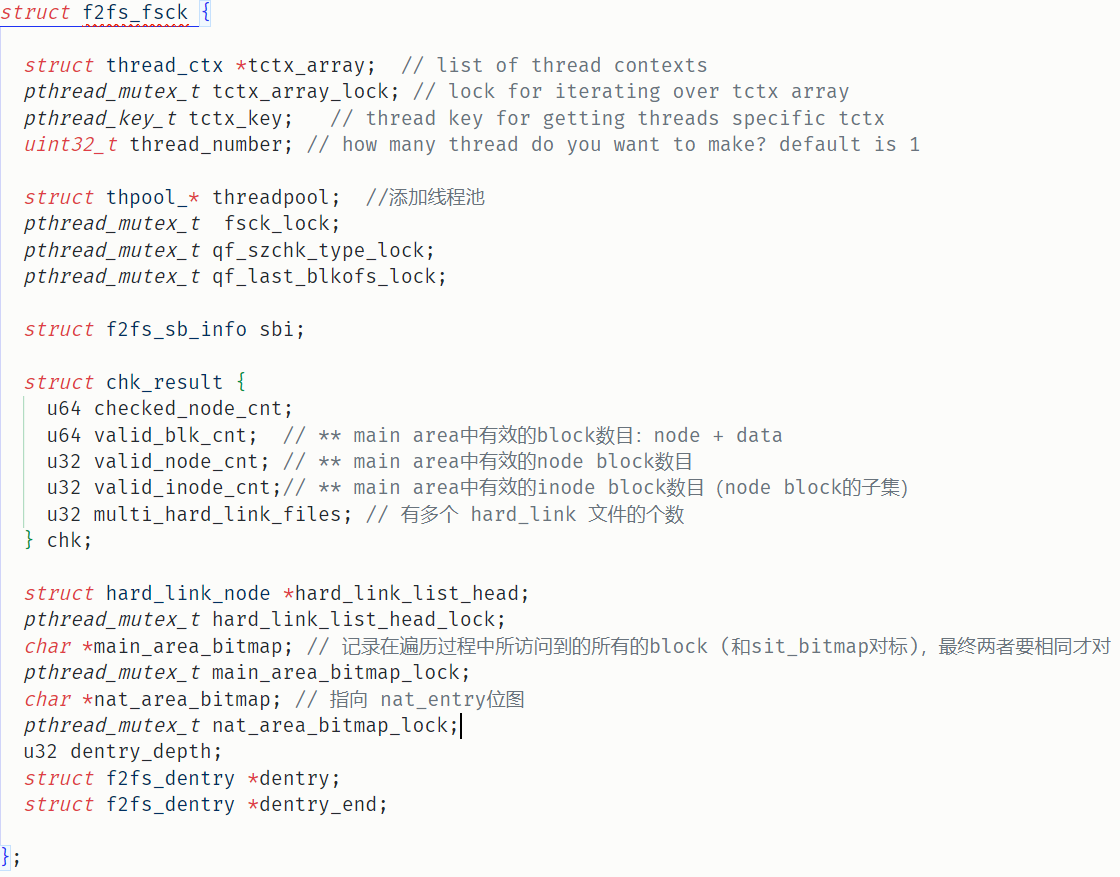
表4.1显示了各变量的含义。

表4.1 thread\_ctx核心变量含义

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **变量名** | **数据类型** | **变量描述** |
| tid | int | 线程id |
| checked\_node\_cnt | u64 | 已检查的node数目 |
| valid\_blk\_cnt | u64 | 有效的block数目 |
| valid\_node\_cnt | u32 | 有效的node block数目 | |
| valid\_inode\_cnt | u32 | 有效的node block数目 | |
| valid\_blk\_cnt | u64 | 有效的block数目 |
| valid\_node\_cnt | u32 | 有效的node block数目 |
| valid\_inode\_cnt | u32 | 有效的node block数目 | |
| multi\_hard\_link\_files | u32 | 有多个硬链接的文件数目 | |
| dentry\_depth | u32 | 目录项深度 | |
| dentry | struct f2fs\_dentry \* | 目录项链表 |
| dentry\_end | struct f2fs\_dentry \* | 目录项链表表尾 | |

⚫ f2fs\_fsck

f2fs\_fsck代表检查过程的全局数据。图4.2显示了其核心变量。



## 图 4.2 f2fs\_fsck 核心变量

表4.1显示了各变量的含义。

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **变量名** | **数据类型** | **变量描述** |
| tctx\_array | thread\_ctx | 保存所有线程上下文 |
| tctx\_array\_lock | pthread\_mutex\_t | tctx\_array对应的锁 |
| tctx\_key | pthread\_key\_t | 用于获取线程上下文的key |
| thread\_number | uint32\_t | 线程池中线程数量 | |
| threadpool | thpool\_\* | 线程池 | |
| qf\_szchk\_type\_lock | pthread\_mutex\_t | qf\_szchk\_type对应的锁 |
| qf\_last\_blkofs\_lock | pthread\_mutex\_t | qf\_last\_blkofs对应的锁 |
| sbi | f2fs\_sb\_info | super block的信息 | |
| chk | chk\_result | 全局检查结果 | |
| hard\_link\_list\_head | hard\_link\_node \* | 硬链接链表 | |
| hard\_link\_list\_head\_lock | pthread\_mutex\_t | hard\_link\_list\_head对应的锁 | |
| main\_area\_bitmap | char \* | main area的位图 | |
| main\_area\_bitmap\_lock | pthread\_mutex\_t | main area位图对应的锁 | |
| nat\_area\_bitmap | char \* | nat area的位图 | |
| nat\_area\_bitmap\_lock | pthread\_mutex\_t | nat area位图的锁 | |
| dentry\_depth | u32 | 目录项的深度 | |
| dentry | f2fs\_dentry \* | 目录项链表 | |
| dentry\_end | f2fs\_dentry \* | 目录项链表尾 | |

* job

job代表了一个任务。类型为0时为普通任务，即为对从某一Node开始递归对整个Node树进行检查。其核心变量如图4.2.1所示。图4

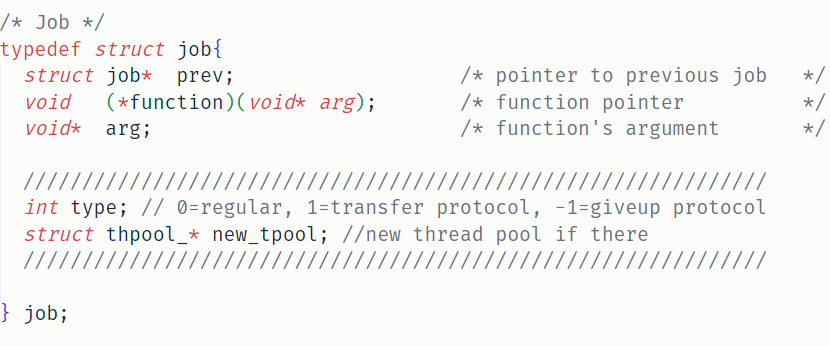
. 2

图4.2.1 job核心变量

表4.2.1显示了job各核心变量的含义。

表4.2.1 job核心变量

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **变量名** | **数据类型** | **变量描述** |
| **pre** | *struct* job\* | 指向前一个任务的指针； |
| *void*   (\*function)(*void*\* *arg*) | function | 任务对应要调用的函数； |
| arg | *void*\* | 函数参数； |
| type | *int* | 任务类型； | |
| new\_tpool | *struct* thpool\_\* | 新的线程池，当任务为迁移线程时，将线程迁移到该目标线程池； | |

* jobqueue

jobqueue为任务队列，每个线程池会有一个任务队列，线程池里的线程会不断从该任务队列取出任务执行。其核心变量如图4.2.1所示。图4. 2

图4.2.1 jobqueue核心变量

表4.2.1显示了jobqueue各核心变量的含义。

表4.2.1 jobqueue核心变量

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **变量名** | **数据类型** | **变量描述** |
| rwmutex | *pthread\_mutex\_t* | 访问队列的锁； |
| front | job  \* | 队头的任务； |
| rear | job  \* | 队尾的任务； |
| len | *int* | 队列中的任务个数； | |

* thread

thread是对真正的线程进行了封装，记录了额外信息，如线程对应的线程池，是否借出，原来的线程池等。其核心变量如图4.2.1所示。图4. 2

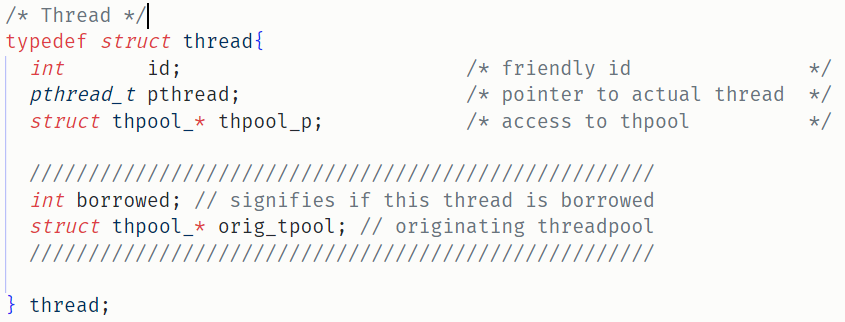


图4.2.1 thread核心变量

表4.2.1显示了thread各核心变量的含义。

表4.2.1 thread核心变量

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **变量名** | **数据类型** | **变量描述** |
| id | *int* | 线程id； |
| pthread | *pthread\_t* | 指向真正的线程； |
| thpool\_p | *struct* thpool\_\* | 线程所属的线程池； |
| borrowed | *int* | 线程是否借出； | |
| orig\_tpool | *struct* thpool\_\* | 线程原本的线程池 | |

## 4.2关键函数实现

⚫ get\_tctx

**① 函数原型**

*struct* thread\_ctx\* get\_tctx(*struct* f2fs\_sb\_info \**sbi*)

**② 函数功能**

**获取当前线程的上下文**

**③ 参数说明**

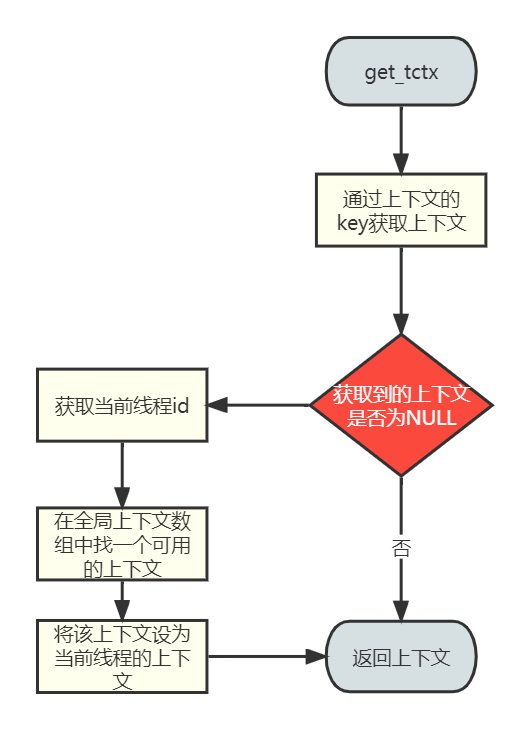
|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **变量名** | **数据类型** | **变量描述** |
| *sbi* | f2fs\_sb\_info | **f2fs超级块信息** |

**④ 返回值**说明

**返回当前线程的上下文**

**⑤ 函数流程**

通过线程上下文的key获取当前线程上下文。若是第一次获取，还会将该上下文记录在全局上下文数组中。其流程图如图4.3所示。



## 图 4.3 get\_tctx流程图

⚫ thread\_do

**① 函数原型**

static *void*\* thread\_do(*struct* thread\* *thread\_p*)

**② 函数功能**

**这是线程池里的线程被创建后一直执行的函数。**

**③ 参数说明**

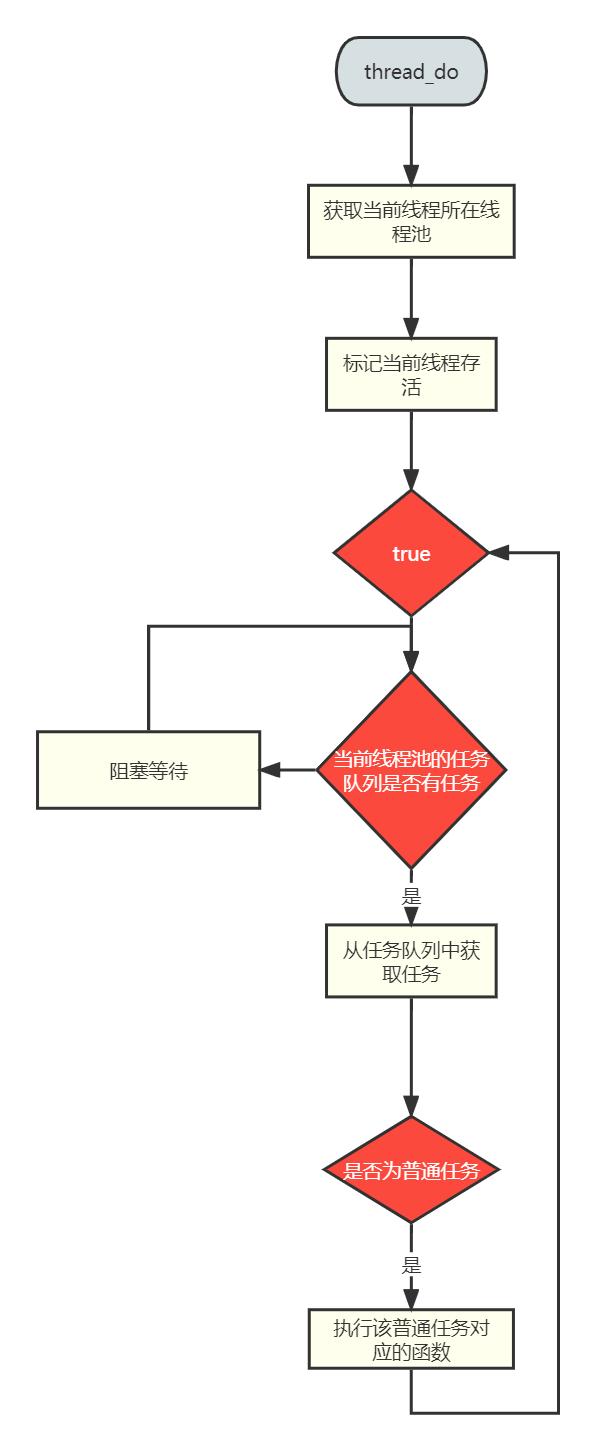
|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **变量名** | **数据类型** | **变量描述** |
| *thread\_p* | *struct* thread\* | **线程** |

**④ 返回值说明**

**无。**

**⑤ 函数流程**

**主要流程为在死循环里不断获取当前线程池里任务进行执行。如图4.4所示。**

****

## 图 4.3 thread\_do流程图

# 5 系统测试

## 5.1 测试准备

## 5.2 测试方法

测试分为功能测试与性能测试两个方面。功能测试主要测试pfscktof2fs能否正确检测并修复损坏的文件系统。为创建用于测试的损坏的文件系统，我们编写了损坏程序。性能测试主要通过测试各项评价指标评估pfscktof2fs的性能。评价指标参考原论文[]，包括运行时间、存储带宽利用率等。

## 5.3 测试结果