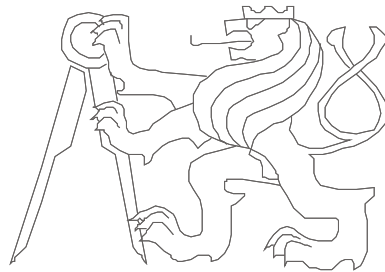


Architektura počítačů

Předávání parametrů funkcím a virtuálním instrukcím
operačního systému



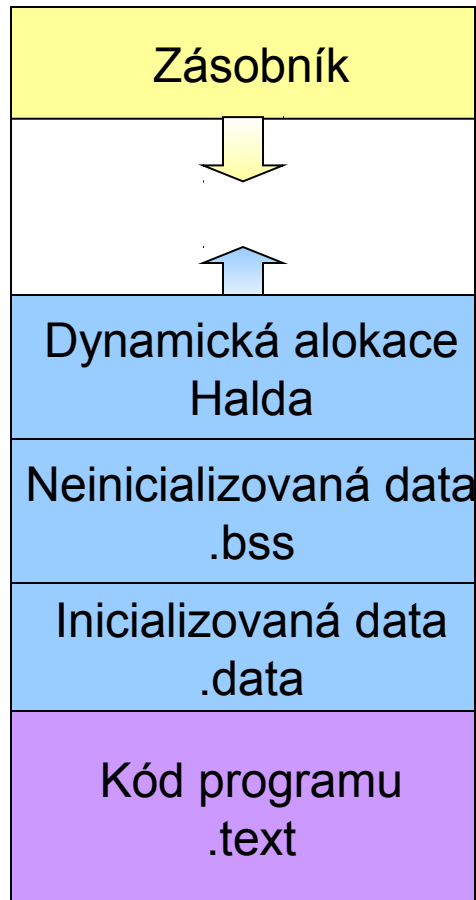
České vysoké učení technické, Fakulta elektrotechnická

Různé druhy volání funkcí a systému

- Volání běžných funkcí (podprogramů)
 - Možnosti předávání parametrů – v registrech, přes zásobník, s využitím registrových oken
 - Způsob definuje volací konvence – musí odpovídat možnostem daného CPU a je potřeba, aby se na ní shodli tvůrci kompilátorů, uživatelských a systémových knihoven
(x86 Babylón - cdecl, syscall, optlink, pascal, register, stdcall, fastcall, safecall, thiscall MS/others)
 - Zásobníkové rámce pro uložení lokálních proměnných a `alloca()`
- Volání systémových služeb
 - Přejechod mezi uživatelským a systémovým režimem
- Vzdálená volání funkcí a metod (volaný nemůže číst paměť)
 - Přes síť (RPC, CORBA, SOAP, XML-RPC)
 - Lokální jako síť + další metody: OLE, UNO, D-bus, atd.

Rozložení programu ve virtuálním adresním prostoru

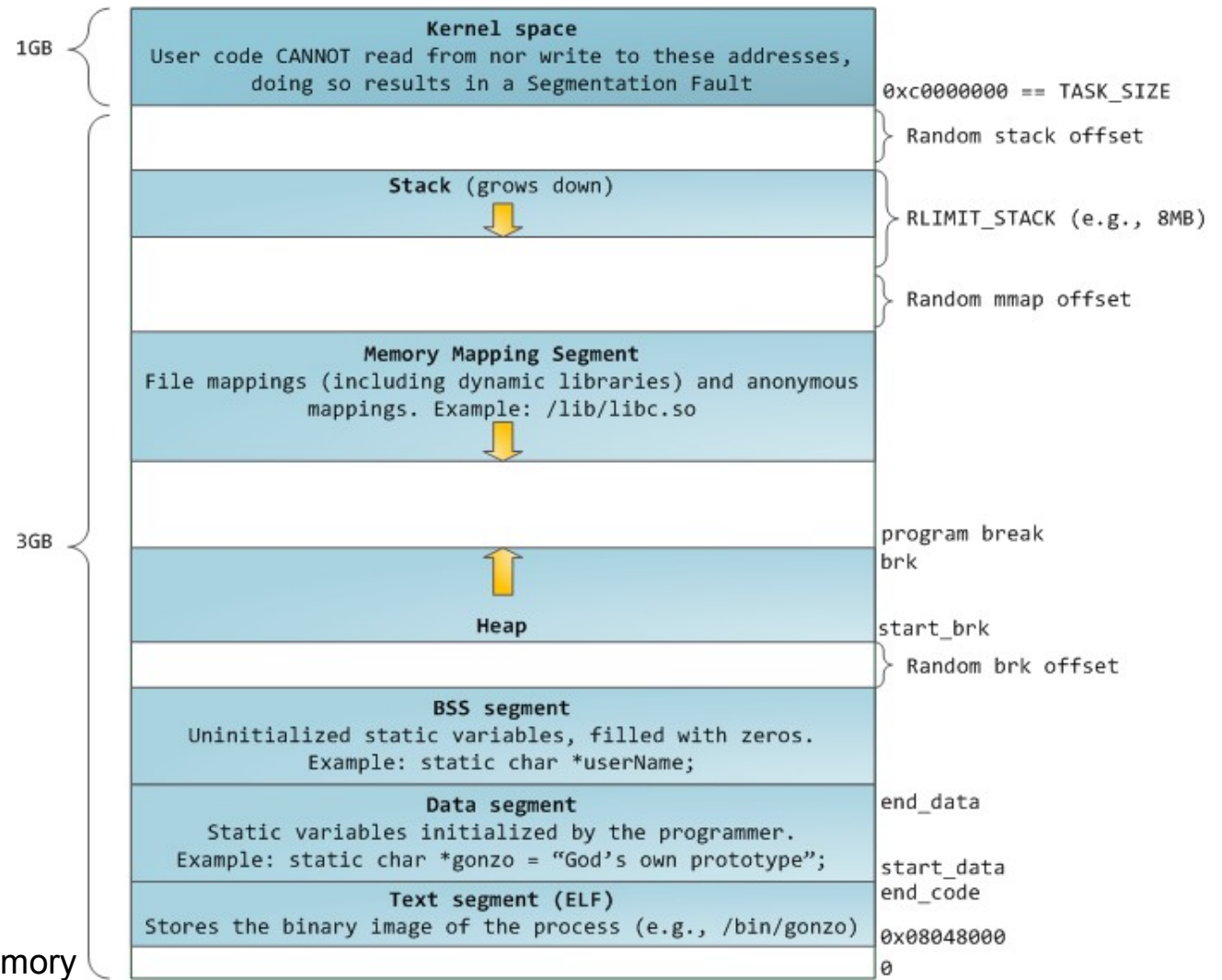
0x7fffffff



0x00000000

- Do adresního prostoru procesu je nahráný – mapovaný soubor obsahující kód a inicializovaná data programu – sekce **.data** a **.text** (možnost rozdílné LMA a VMA)
- Oblast pro neinicializovaná data (**.bss**) je pro C programy nulovaná
- Nastaví se ukazatel zásobníku a předá řízení na startovací adresu programu (**_start**)
- Dynamická paměť je alokována od symbolu **_end** nastaveného na konec **.bss**

Adresní prostor procesu (32-bit Linux)



Převzaté z Gustavo Duarte:
 Anatomy of a Program in Memory
<http://duartes.org/gustavo/blog/post/anatomy-of-a-program-in-memory>

Postup volání podprogramu

- Volající program vypočítá hodnoty parametrů
- Uloží proměnné alokované do registrů, které mohou být volaným podprogramem změněné (clobberable register)
- Parametry jsou uloženy do registrů a nebo na zásobník tak jak definuje použitá volací konvence (ABI)
- Řízení se přesune na první instrukci podprogramu, přitom je zajištěné, že návratová adresa je uložena na zásobník nebo do registru
- Podprogram ukládá hodnoty registrů, které musí být zachovány a sám je chce využít (callee saved/non-clobberable)
- Alokují oblast pro lokální proměnné
- Provede vlastní tělo podprogramu
- Uloží výsledek do konvencí daného registru(ů)
- Obnoví uložené registry a provede návrat na následující instrukci
- Instrukce pro návrat může v některých případech uvolnit parametry ze zásobníku, většinou je to ale starost volajícího

Příklad: registry a volací konvence MIPS

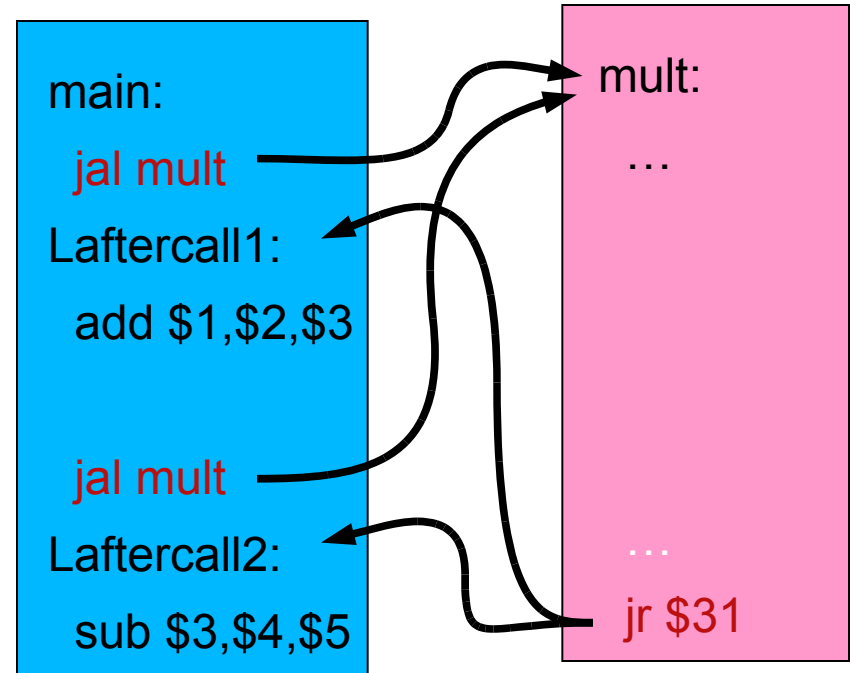
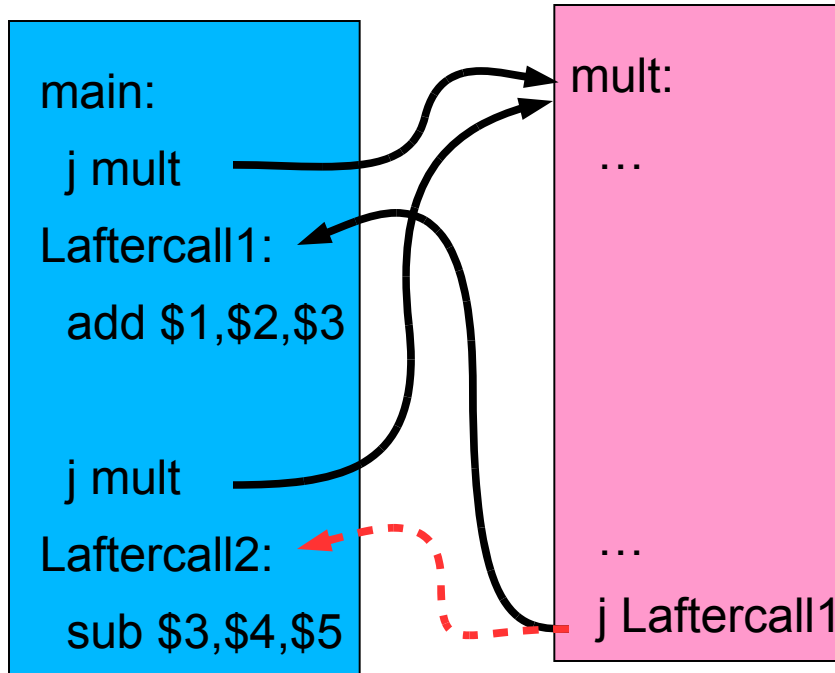
- a0 – a3: argumenty (registry \$4 – \$7)
- v0, v1: výsledná hodnota funkce (\$2 a \$3)
- t0 – t9: prostor pro dočasné hodnoty (\$8-\$15,\$24,\$25)
 - volaná funkce je může používat a přepsat
- at: pomocný registr pro assembler (\$1)
- k0, k1: rezervované pro účely jádra OS (\$26, \$27)
- s0 – s7: volanou funkcí ukládané/zachované registry (\$16-\$23)
 - pokud jsou využity volaným, musí být nejdříve uloženy
- gp: ukazatel na globální statická data (\$28)
- sp: ukazatel zásobníku (\$29)
- fp: ukazatel na začátek rámce na zásobníku (\$30)
- ra: registr návratové adresy (\$31) – implicitně používaný instrukcí **jal** – jump and link

MIPS: instrukce pro volání a návrat

- Volání podprogramu: jump and link
 - **jal** ProcedureLabel
 - Adresa druhé (uvažujte delay slot) následující instrukce za instrukcí **jal** je uložena do registru **ra** (\$31)
 - Cílová adresa je uložena do čítače instrukcí **pc**
- Návrat z podprogramu: jump register
 - **jr ra**
 - Obsah registru **ra** je přesunutý do **pc**
 - Instrukce je také použitelné pro skoky na vypočítanou adresu nebo adresu z tabulky – například konstrukce case/switch statements

Rozdíl mezi voláním a skokem

Skok neuloží návratovou hodnotu
kód tedy nejde využít z více míst



Autor příkladu Prof. Siner
Cornell University

naopak volání s využitím registru **ra**
umožňuje volat podprogram tehdy,
kdy je potřeba

Příklad kódu funkce

Zdrojový kód v jazyce C:

```
int leaf_example (int g, h, i, j)
{ int f;
  f = (g + h) - (i + j);
  return f;
}
```

Parametry **g**, ..., **j** jsou uložené v registrech **a0**, ..., **a3**

Hodnota **f** je počítaná v registru **s0** (proto je potřeba **s0** uložit na zásobník)

Návratová hodnota je uložena v registru **v0**

Příklad překladu pro architekturu MIPS

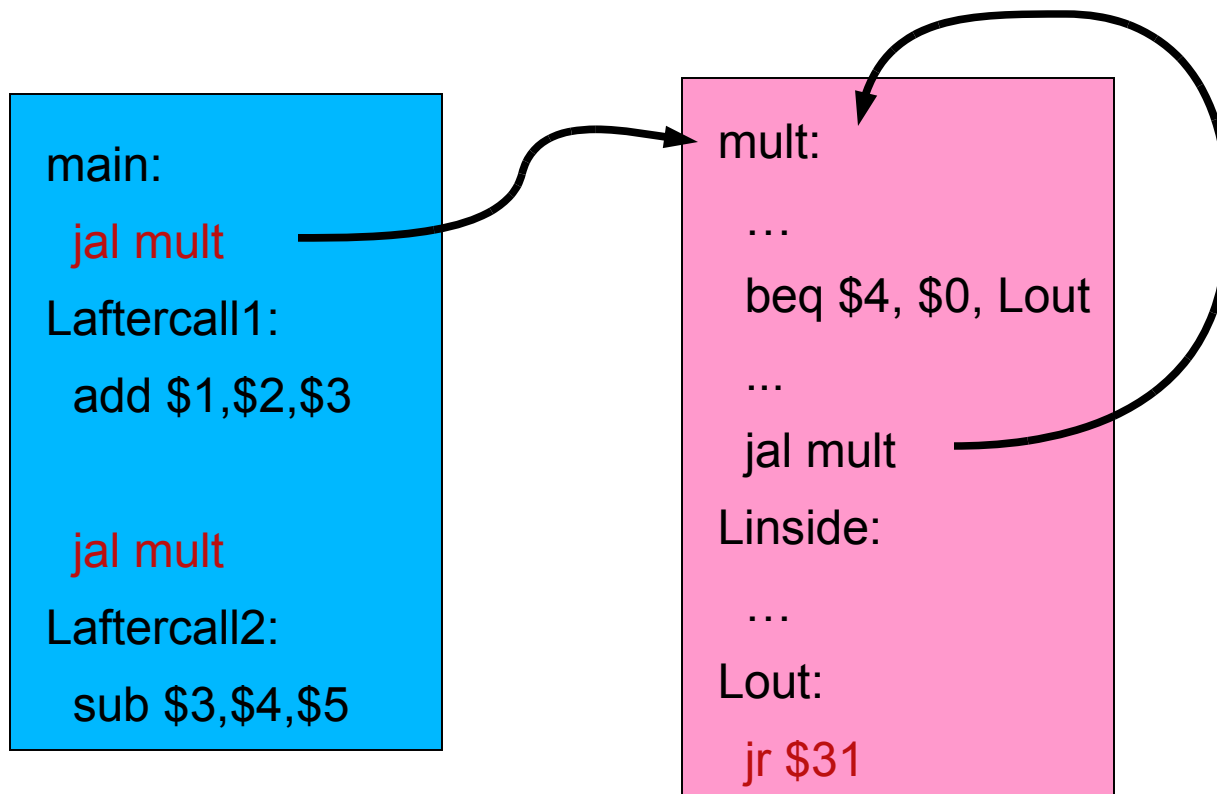
int leaf_example (int g, h, i, j)

g→\$a0, h→\$a1, i→\$a2, j→\$a3, \$v0 – ret. val, \$sX – save, \$tX – temp, \$ra – ret. addr

leaf_example:	
addi \$sp, \$sp, -4 sw \$s0, 0(\$sp)	Save \$s0 on stack
add \$t0, \$a0, \$a1 add \$t1, \$a2, \$a3 sub \$s0, \$t0, \$t1	Procedure body
add \$v0, \$s0, \$zero	Result
lw \$s0, 0(\$sp) addi \$sp, \$sp, 4	Restore \$s0
jr \$ra	Return

Zdroj: Henesson: Computer Organization and Design

Problém vícenásobného volání s link-registrem



Registr **ra** je potřeba někam uložit stejně jako ukládané registry **sX**

Rekurzivní funkce nebo funkce volající další funkci

Zdrojový kód v jazyce C:

```
int fact (int n)
{
    if (n < 1) return f;
    else return n * fact(n - 1);
}
```

Parametr **n** je uložen v registru **a0**

Návratová hodnota v registru **v0**

MIPS - rekurzivní volání

fact:		
addi	\$sp, \$sp, -8	# adjust stack for 2 items
sw	\$ra, 4(\$sp)	# save return address
sw	\$a0, 0(\$sp)	# save argument
slti	\$t0, \$a0, 1	# test for n < 1
beq	\$t0, \$zero, L1	
addi	\$v0, \$zero, 1	# if so, result is 1
addi	\$sp, \$sp, 8	# pop 2 items from stack
jr	\$ra	# and return
L1: addi	\$a0, \$a0, -1	# else decrement n
jal	fact	# recursive call
lw	\$a0, 0(\$sp)	# restore original n
lw	\$ra, 4(\$sp)	# and return address
addi	\$sp, \$sp, 8	# pop 2 items from stack
mul	\$v0, \$a0, \$v0	# multiply to get result
jr	\$ra	# and return

Běžné C volání x86 pro 32-bit režim

- Registry \$EAX, \$ECX, a \$EDX mohou být podprogramem modifikované
- Registry \$ESI, \$EDI, \$EBX jsou přes volání zachované
- Registry \$EBP, \$ESP mají speciální určení, někdy ani \$EBX nelze použít obecně (vyhrazen pro GOT přístup)
- Tři registry jsou většinou nedostatečné i pro lokální proměnné koncových funkcí
- \$EAX a pro 64-bit typy i \$EDX je využitý pro předání návratové hodnoty
- Vše ostatní – parametry, lokální proměnné atd. je nutné ukládat na zásobník

SYSTEM V APPLICATION BINARY INTERFACE
Intel386™ Architecture Processor Supplement

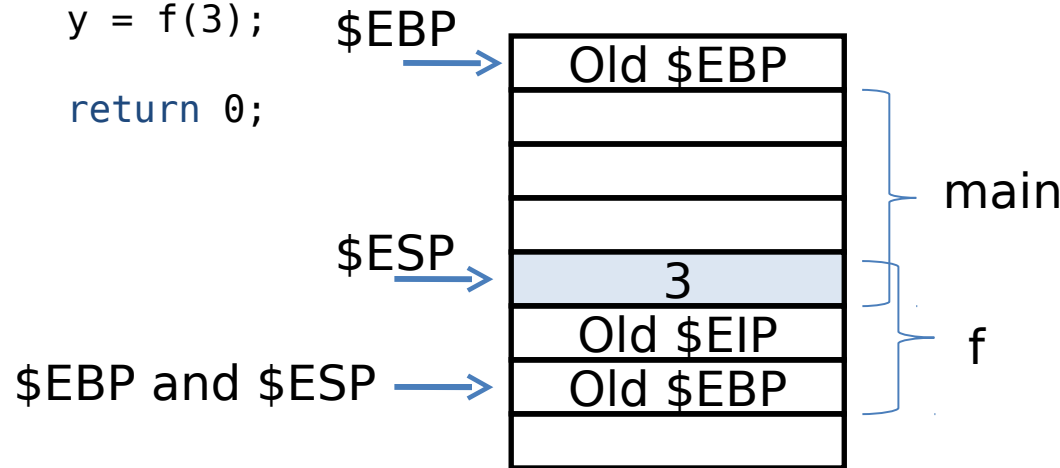
x86 – volání funkce s jedním parametrem

```
#include <stdio.h>
```

```
int f(int x)
{
    return x;
}
```

```
int main()
{
    int y;

    y = f(3);
    return 0;
}
```



```
f:
    pushl   %ebp
    movl    %esp, %ebp
    movl    8(%ebp), %eax
    leave
    ret
```

```
main:
    pushl   %ebp
    movl    %esp, %ebp
    subl   $8, %esp
    andl   $-16, %esp
    subl   $16, %esp
    movl    $3, (%esp)
    call   f
    movl    %eax, -4(%ebp)
    movl    $0, %eax
    leave
    ret
```

Příklady převzaté z prezentace od autorů David Kyle a Jonathan Misurda

x86 – volání funkce se dvěma parametry

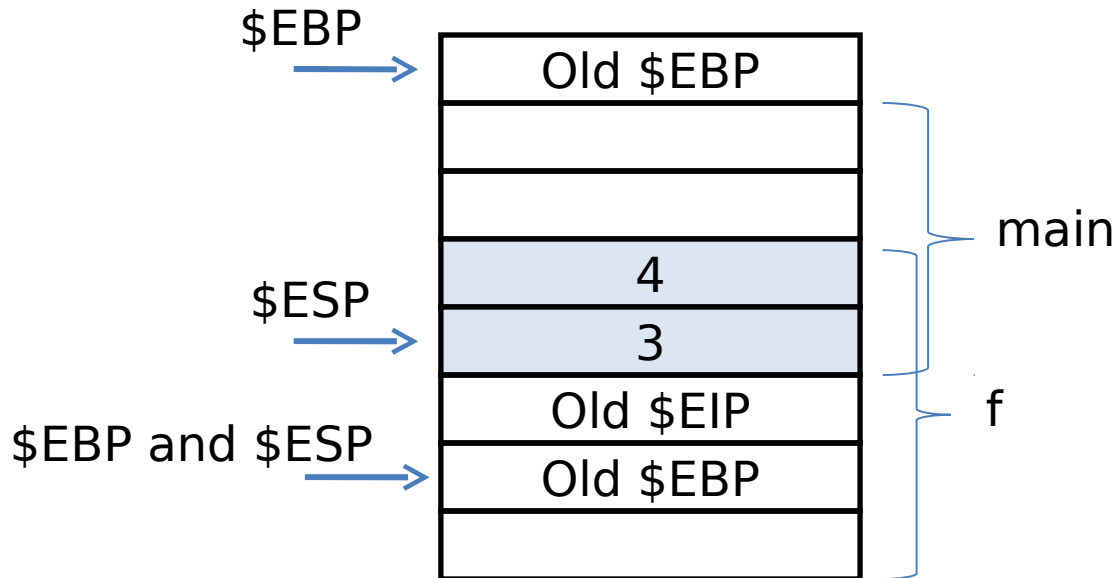
```
#include <stdio.h>

int f(int x, int y)
{
    return x+y;
}
```

```
int main()
{
    int y;
    y = f(3, 4);
    return 0;
}
```

```
f:    pushl   %ebp
      movl   %esp, %ebp
      movl   12(%ebp), %eax
      addl   8(%ebp), %eax
      leave
      ret

main: pushl   %ebp
      movl   %esp, %ebp
      subl   $8, %esp
      andl   $-16, %esp
      subl   $16, %esp
      movl   $4, 4(%esp)
      movl   $3, (%esp)
      call  f
      movl   %eax, 4(%esp)
      movl   $0, %eax
      leave
      ret
```



Proměnný počet parametrů - stdarg.h

```
int *makearray(int a, ...) {
    va_list ap;
    int *array = (int *)malloc(MAXSIZE * sizeof(int));
    int argno = 0;
    va_start(ap, a);
    while (a > 0 && argno < MAXSIZE) {
        array[argno++] = a;
        a = va_arg(ap, int);
    }
    array[argno] = -1;
    va_end(ap);
    return array;
}
```

va_list
va_start, va_arg,
va_end, va_copy

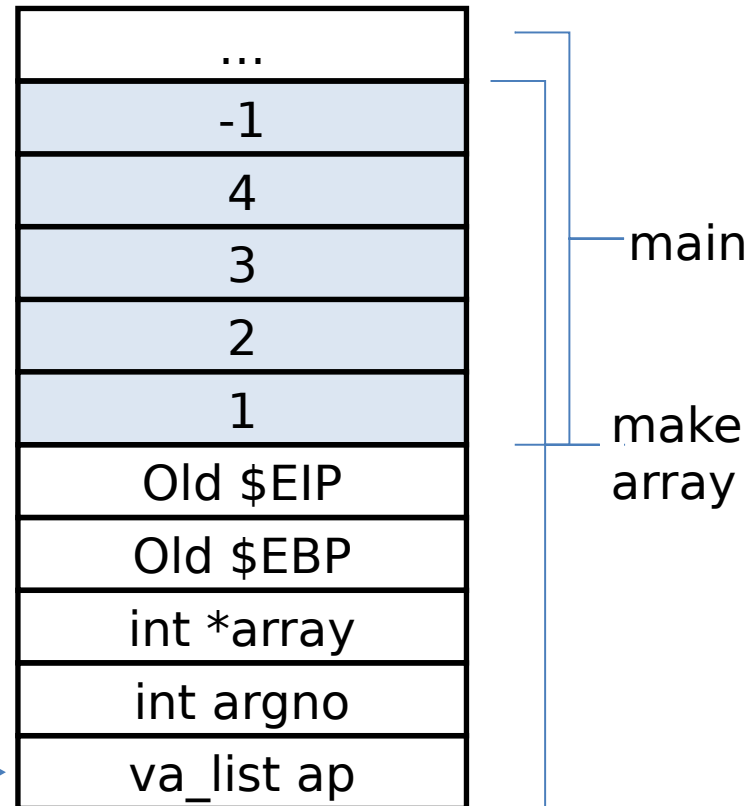
Volání

```
int *p;
int i;
p = makearray(1,2,3,4,-1);
for(i=0;i<5;i++)
    printf("%d\n", p[i]);
```

\$EBP



\$ESP



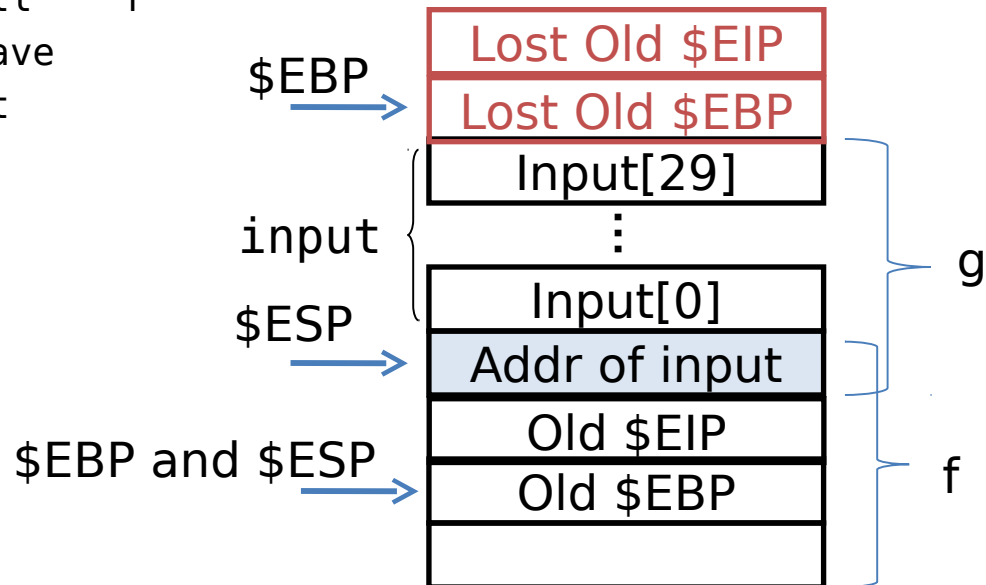
Přetečení na zásobníku – buffer overflow

g:

```
pushl   %ebp
movl    %esp, %ebp
subl    $40, %esp
andl    $-16, %esp
subl    $16, %esp
leal    -40(%ebp), %eax
movl    %eax, (%esp)
call    f
leave
ret
```

```
void f(char *s)
{
    gets(s);
}
```

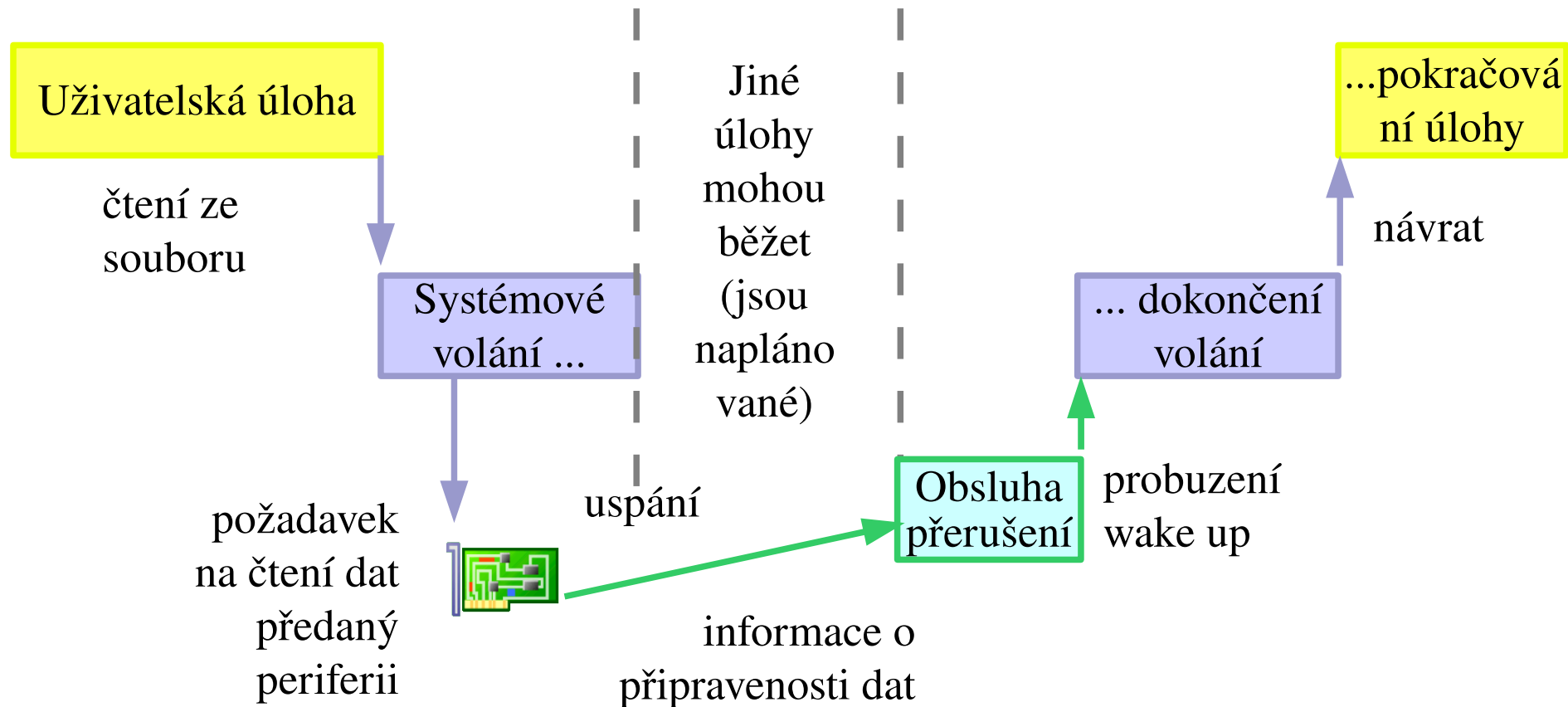
```
int g()
{
    char input[30];
    f(input);
}
```



- Původní 32-bit volací konvence je nevýhodná, příliš mnoho přístupů na zásobník
- 64-bitové registry \$RAX, \$RBX, \$RCX, \$RDX, \$RSI, \$RDI, \$RBP, \$RSP, \$R8 až R15 a množství multimediálních registrů
- Podle AMD64 konvence až 6 celočíselných parametrů v registrech \$RDI, \$RSI, \$RDX, \$RCX, \$R8 a \$R9
- Prvních 8 parametrů double a float v XMM0-7
- Návratová hodnota v \$RAX
- Zásobník zarovnaný na 16 bytů
- Pokud není jistota, že funkce přijímá pouze pevný počet parametrů (bez va_arg/...) je uložen do \$RAX počet parametrů předaných v SSE registrech (nutnost va_copy)

Systemová volání – zopakování z přednášky o výjimkách

Systemové volání vyžaduje z důvodu ochrany paměti jádra OS přepnutí režimu procesoru z uživatelského módu do systémového.

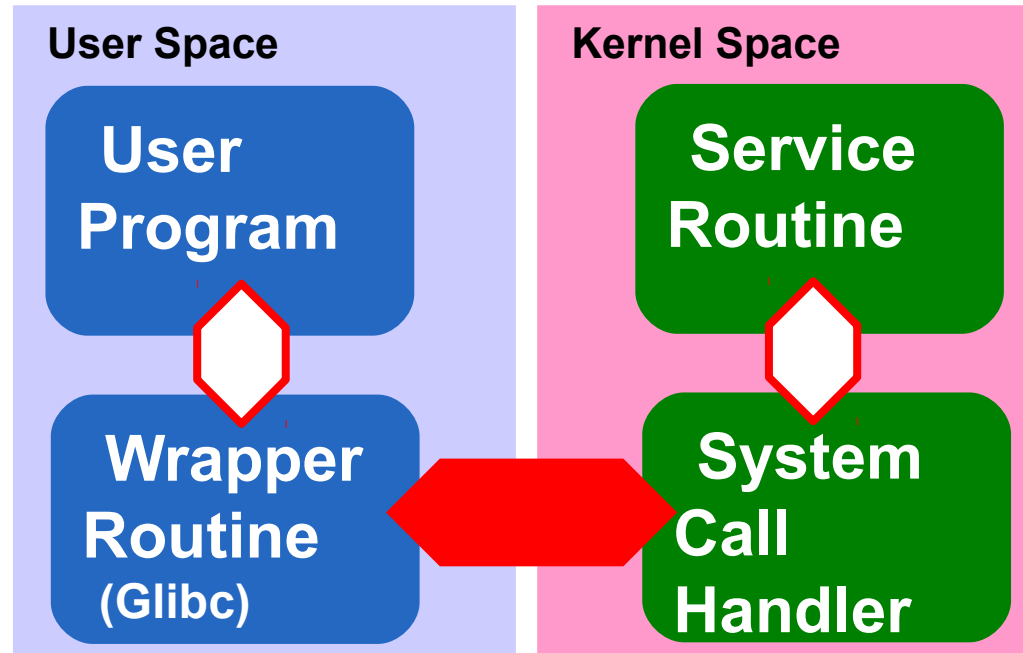


Zdroj: Free Electrons: Kernel, drivers and embedded Linux development <http://free-electrons.com>

Systemové volání - kroky

- Systemové služby (např. open, close, read, write, ioctl, mmap) jsou většinou běžným programům zpřístupněny přes běžné funkce C knihovny (GLIBC, CRT atd.), kterým se předávají parametry běžným způsobem
- Knihovní funkce pak přesune parametry nejčastěji do smluvených registrů, kde je očekává jádro OS
- Do zvoleného registru vloží číslo systemové služby (EAX na x86)
- Vyvolá výjimku (x86 Linux např int 0x80 nebo sysenter)
- Obslužná rutina jádra podle čísla dekoduje parametry služby a zavolá již obvyklým způsobem výkonnou funkci
- Jádro uloží do registru návratový kód a provede přepnutí zpět do uživatelského režimu
- Zde je vyhodnoceno hlášení chyb (errno) a běžný návrat do volajícího programu

Volání jádra – wrapper a obslužná rutina



Parametry některých systémových volání (Linux i386)

%eax	Name	Source	%ebx	%ecx	%edx	%esx	%edi
1	sys_exit	kernel/exit.c	int				
3	sys_read	fs/read_write.c	unsigned int	char *	size_t		
4	sys_write	fs/read_write.c	unsigned int	const char *	size_t		
5	sys_open	fs/open.c	const char *	int	mode_t		
6	sys_close	fs/open.c	int				
15	sys_chmod	fs/open.c	const char *	mode_t			
20	sys_getpid	kernel/timer.c	void				
21	sys_mount	fs/namespace.c	char *	char *	char *	unsigned long	void *
88	sys_reboot	kernel/sys.c	int	int	unsigned int	void *	

System Call Number

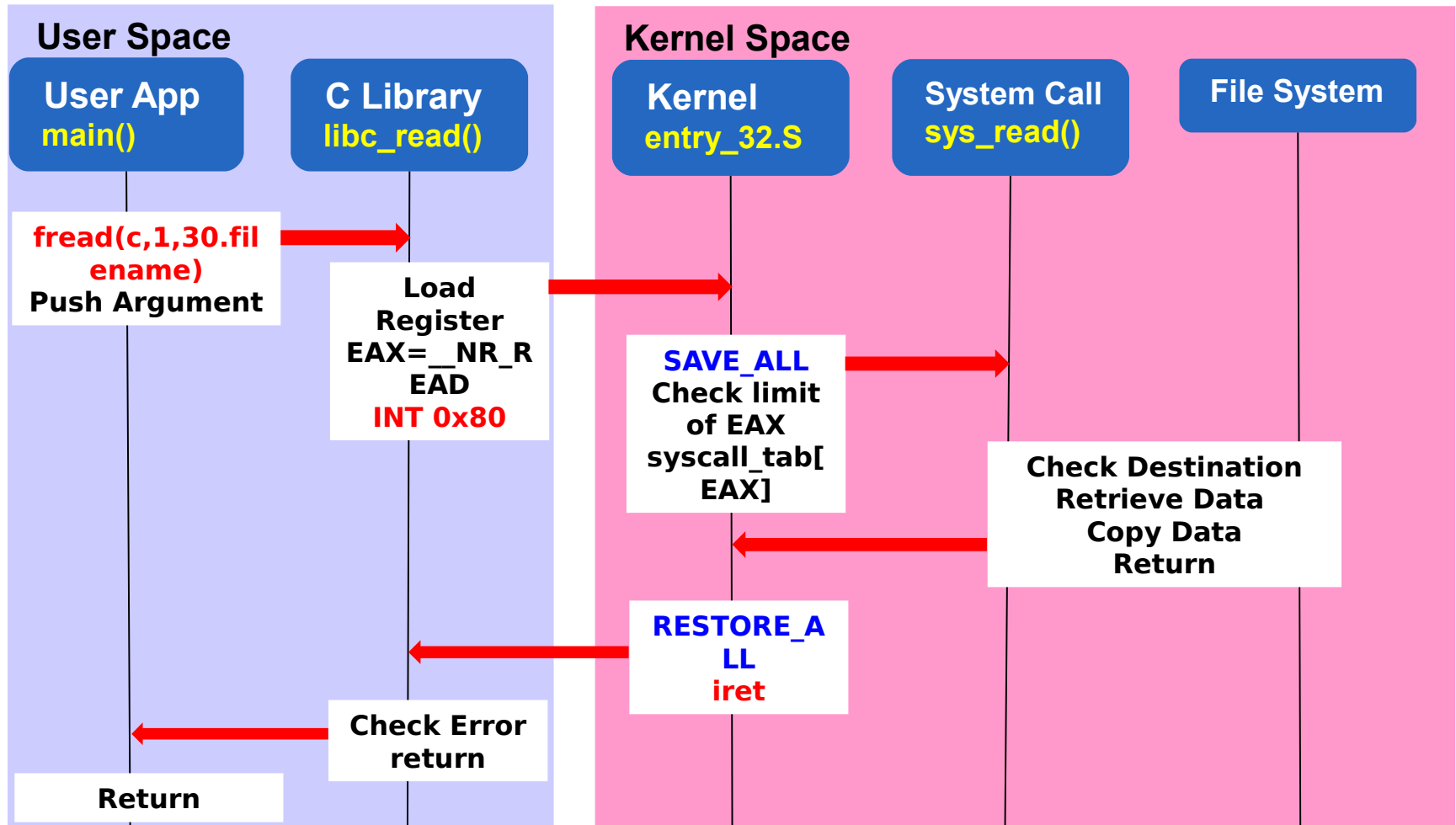
System Call Name

First parameter

Second parameter

Third parameter

Průběh volání



Systémového volání pro architekturu MIPS

Register	use on input	use on output	Note
\$at	—	(caller saved)	
\$v0	syscall number	return value	
\$v1	—	2nd fd only for pipe(2)	
\$a0 ... \$a2	syscall arguments	returned unmodified	O32
\$a0 ... \$a2, \$a4 ... \$a7	syscall arguments	returned unmodified	N32 and 64
\$a3	4th syscall argument	\$a3 set to 0/1 for success/error	
\$t0 ... \$t9	—	(caller saved)	
\$s0 ... \$s8	—	(callee saved)	
\$hi, \$lo	—	(caller saved)	

Vlastní systémové volání je reprezentované instrukcí **SYSCALL**, přiřazení čísel <http://lxr.linux.no/#linux+v3.8.8/arch/mips/include/uapi/asm/unistd.h>

Zdroj: <http://www.linux-mips.org/wiki/Syscall>

Hello World – první MIPS program na Linuxu

```
#include <asm/unistd.h>
#include <asm/asm.h>
#include <sys/syscall.h>

#define O_RDWR          02
    .set  noreorder
    LEAF(main)
#   fd = open("/dev/tty1", O_RDWR, 0);
    la   a0,tty
    li   a1,O_RDWR
    li   a2,0
    li   v0,SYS_open
syscall
    bnez a3,quit
    move s0,v0          # delay slot
#   write(fd, "hello, world.\n", 14);
    move a0,s0
    la   a1,hello
    li   a2,14
    li   v0,SYS_write
syscall
```

```
#   close(fd);
    move a0,s0
    li   v0,SYS_close
syscall

quit:
    li   a0,0
    li   v0,SYS_exit
syscall

    j    quit
    nop

    END(main)

    .data
tty:   .asciz "/dev/tty1"
hello: .ascii "Hello, world.\n"
```