1 多核同步

我们在使用Inline Hook技术时,如果你的系统环境是多核时就可能会出现一些情况导致系统蓝屏,如果要了解 这个原因,我们就需要了解多核同步。

1.1 临界区

1.1.1 并发与同步

在了解临界区之前我们需要补充一些前置知识,以此作为铺垫再进行学习。我们需要了解并发与同步的概念: 并发是指多个线程同时执行,在**单核的情况下并不是真正的同时执行而是分时执行**,多核的情况下就可以在某 一个时刻同时多个线程执行。**同步则是保证在并发执行的环境中各个线程可以有序的执行**,无论是单核或多核 的环境。

1.1.2 单行指令同步

如下所示代码,有一个全局变量dwVal,在线程中执行的代码是对dwVal的自增:

```
1 DWORD dwVal = 0; // 全局变量
2 3 // 线程执行的代码
4 dwVal++;
```

以C++的角度来看,上面的代码dwVal的自增只有一行指令,所以多个线程去调用不会存在问题,**但实际并不是这样的**,因为程序的执行是以汇编指令出发的,自增的汇编代码如下:

```
1 mov eax, [0x12345678]
2 add eax, 1
3 mov [0x12345678], eax
```

所以我们试想一下当A线程去执行自增代码时,走到了ADD指令,这时候发生了线程的切换,B线程执行完自增代码,此时dwVal的值就是1,线程在切换回A,A线程将值填过去,dwVal的值仍然是1,**但从代码实现的本意上来看,自增执行了两次那dwVal的值就应该是2**。

既然单行代码会存在问题,那么我们尝试将其变成单行汇编指令是否就可以避免这个问题呢?如下汇编所示:

```
1 INC DWORD PTR DS:[0x12345678]
```

这条汇编指令只有一行,即使出现线程切换也不会造成上述的情况,但也不能完全避免。**因为在单核的情况下是分时执行,所以这条指令是没问题的,但是在多核的情况下可以在某一个时刻同时多个线程执行,因此也会出现不同线程同时执行这条指令的情况,也会产生上述的问题**。

我们想要真正的解决这类问题,就需要使用LOCK指令,如下所示:

```
1 LOCK INC DWORD PTR DS:[0x12345678]
```

从LOCK指令字面意思来看,我们就知道它是一个锁,它锁的不是CPU而是内存,可以锁定当前指令执行时线程所访问的内存。如上所示代码执行时,会对0x12345678地址处的值进行修改,在LOCK指令的限制下,其它线程是不能访问或修改0x12345678地址处的值的,**只有在这条指令执行完后,其他线程才可以对此地址的值进行访问或者修改**。

这类不可被中断的操作叫做原子操作,Windows页提供了一部分API供用户使用来保证在多核情况下的线程同步。(主要位于Kernel32.dll和Ntdll.dll)

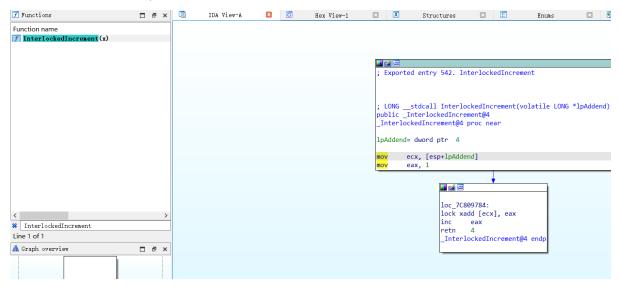
原子操作相关的API:

InterlockedIncrement

InterlockedDecrement InterlockedExchange InterlockedCompareExchange InterlockedExchangeAdd InterlockedFlushSList InterlockedPopEntrySList InterlockedPushEntrySList

.

接下来我们分析Windows提供的原子函数InterlockedIncrement,来理解一下Windows是如何实现多核同步的,通过IDA打开Kernel32.dll,直接在函数列表搜索InterlockedIncrement即可找到:



如上图所示我们可以看见该函数的实现很简单,一共只有5行汇编指令,我们逐行来分析一下:

- 1. 把要操作的全局变量的地址取出,给到ECX,后续就可以通过[ECX]来访问全局变量的值;
- 2. 将EAX的值设为1;
- 3. 除了LOCK指令的原子操作外,第三行指令还用了XADD,该指令的意思就是交换相加,也就表示这里会将EAX的值存入到[ECX]中,然后将[ECX]的值存入到EAX中,接着再执行加法;
- 4. EAX的值加1,此时EAX的值就与[ECX]的值一致了,它的作用就是用于函数返回值;
- 5. 平衡堆栈返回。

从本质上来看就是用LOCK指令完成一个原子操作以保证多核状态下的线程同步。

1.1.3 多行指令同步

我们上述所学习的是单行指令下通过LOCK来锁定内存,**但是在多行指令的情况下并不能每行都使用这个指令** ,我们来看一下如下的多行指令:

```
LOCK INC DWORD PTR DS:[0x12345678]
LOCK INC DWORD PTR DS:[0x23456789]
LOCK INC DWORD PTR DS:[0x34567890]
```

执行这个多行指令,线程A在对0x12345678地址上的值进行修改时,发生了线程切换,切换到了线程B,虽然线程B不能对0x12345678上的值进行修改,但是线程B可以对0x23456789地址上的值进行修改,如果修改时、又发生线程切换,切回线程A,线程B就锁住了0x23456789地址,不让线程A去修改0x23456789地址处的值,那么这样就还是没有办法保证多行指令的同步,因此我们就需要学习一个新的概念:临界区。

临界区是一个概念,**即这个区域一次只允许一个线程进入,直至线程离开才允许下一个线程进入**,虽然 Windows也提供了临界区,但也不影响我们自己按照这个概念去实现自己的临界区。

临界区实现起来很简单,本质上就是加一个锁,例如我们可以设置一个全局变量,当线程进入时设为1,当线程离开时设为0,当该全局变量为0时才允许进入,在临界区内的指令就是原子操作,否则不允许。

但这样看似解决了多行指令的同步问题,但实际又出了一个新的问题,**即在dwFlag的值设为1之前发生了线程 切换,其他的线程仍然可以通过判断进入临界区**,这样临界区的作用就失效了。那么这里的问题就很明显是发生在了上锁的顺序上,所以我们可以换一种方式,先修改锁的值,然后再判断进入临界区。

如下图所示的伪代码,首先赋予EAX为1,接着通过交换相加的方式,将全局变量的值加1,将原全局变量的值0给到EAX,而后判断EAX的值是否为0:如果是0则可以进入临界区,执行完原子操作之后,离开临界区将全局变量的值减1;如果不是则将全局变量的值减1,调用sleep函数进入线程等待,一段时间后,在跳回进入临界区的地方重新判断。

```
全局变量: Flag = 0

进入临界区: 离开临界区:
Lab:

mov eax,1 lock dec [Flag]
lock xadd [Flag],eax
cmp eax,0
jz endLab
dec [Flag]
//线程等待Sleep..
jmp lab
endLab:
ret
```

1.2 自旋锁

在上一章节中,我们了解了多行指令通过临界区的方式在多核环境下进行线程同步,但那只是简单了解,本章 节我们需要了解在Windows下实现多核同步的机制:自旋锁。

我们要了解自旋锁需要根据内核文件去分析,在Windows操作系统下不同版本有着不同的内核文件。

单核:

ntkrnlpa.exe 2-9-9-12分页

ntoskrnl.exe 10-10-12分页

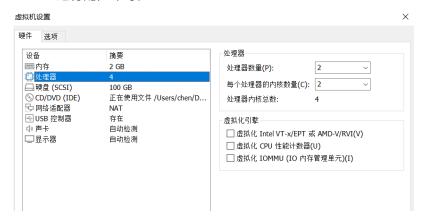
多核:

ntkrnlpa.exe 2-9-9-12分页

ntoskrnl.exe 10-10-12分页

系统在安装时会根据你的硬件环境,如Intel的多核CPU,系统就会将ntkrnlmp.exe拷贝成ntoskrnl.exe,虽然与单核时的名字是一样的,但真正的源文件不同。

我们目前虚拟机是单核配置,想要获取多核情况下内核文件,就需要重新设置虚拟机的处理器核的数量,通过 VMWare进行配置即可。



然后进入虚拟机,拷贝出来ntoskrnl.exe重命名为ntkrnlmp.exe,再通过IDA打开,此时IDA就会去调用ntkrnlmp.exe的符号文件来解析。

通过IDA我们可以看见在线程切换的关键函数SwapContext中,多核模式下在函数开头多了两个函数的使用,即:KeAcquireQueuedSpinLockAtDpcLevel与KeReleaseQueuedSpinLockFromDpcLevel。

```
_usercall SwapContext@<al>(int *@<ebx>, int@<edi>, int@<esi>)
text proc near ; CODE XREF: KiUnlockDispatcherDatabase(x)+991p
.text:00405F77
.text:00405E77
                                                 SwapContext proc near
.text:00405E77
                                                                                            ; KiSwapContext(x)+2A↑p
                                                                                            ; KiDispatchInterrupt()+A2↑p
.text:00405F77
.text:00405E77
.text:00405E77
                                                 ; FUNCTION CHUNK AT .text:00405FFE SIZE 00000033 BYTES
.text:00405F77
.text:00405E77 0A C9
                                                or
                                                         byte ptr es:[esi+2Dh], 2
.text:00405E79 26 C6 46 2D 02
                                                 pushf
.text:00405F7F 9C
.text:00405E7F 8D 8B 40 05 00 00
                                                         ecx, [ebx+540h]
                                                 lea
                                                         @KeAcquireQueuedSpinLockAtDpcLevel@4 ; KeAcquireQueuedSpinLockAtDpcLevel(x)
.text:00405E85 E8 DD 5C 00 00
.text:00405E85
.text:00405E8A 8D 8B 38 05 00 00
                                                 lea
.text:00405E90 E8 06 5D 00 00
                                                         @KeReleaseQueuedSpinLockFromDpcLevel@4 ; KeReleaseQueuedSpinLockFromDpcLevel(x)
```

了解Windows自旋锁,我们可以来看这个函数:KeAcquire**SpinLock**AtDpcLevel,在函数名中带有Spinlock的都与自旋锁有关。

我们可以通过IDA看见,在KeAcquire**SpinLock**AtDpcLevel函数内的指令很简单:

- 1. 获取传递过来的参数,先进行LOCK原子操作,然后BTS指令会先判断[ecx]值是否为0,为0则将CF位设为1,为1则CF位设为0,接着将[ecx]中下标为0的位置值设1;
- 2. 当CF位为0([ecx]为1)则跳转,当CF位为1([ecx]为0)则返回;
- 3. 判断[ecx]值是否为1,不为1则ZF位为1,为1则ZF位为0;
- 4. 当ZF位为1([ecx]为0)则跳转,ZF位为0([ecx]为1)则使用降温指令(PAUSE),短时间内让CPU功率降低。

```
; 获取传递过来的参数
        ecx, [esp+arg 0]
mov
                                           ; CODE XREF: KeAcquireSpinLockAtDpcLevel(x)+144j; LOCK原子操作,BTS指令会先判断[ecx]值是否为0,为0则将CF位设为1,为1则CF位设为0,接着将[ecx]中下标为0的位置值设1
loc 40BA4F:
lock bts dword ptr [ecx], 0
                                            ;LOCK原子操作,BTS指令会先
;CF位为0([ecx]为1)则跳转
        short loc 40BA59
                                            ; CF位为1([ecx]为0)则返回
                                            ; CODE XREF: KeAcquireSpinLockAtDpcLevel(x)+9↑j
loc_40BA59:
                                           ,Cota Mil.,Acadyli (2014)

,KeAcquireSpinLockAtDpcLevel(x)+184j

;判断[ecx]值是否为1,不为1则ZF位为1,为1则ZF位为0

;ZF位为1([ecx]为0)则跳转
        dword ptr [ecx], 1
test
         short loc_40BA4F
                                           ; ZF位为0([ecx]为1)则使用降温指令,短时间内让CPU功率降低
        short loc 40BA59
_KeAcquireSpinLockAtDpcLevel@4 endp
```

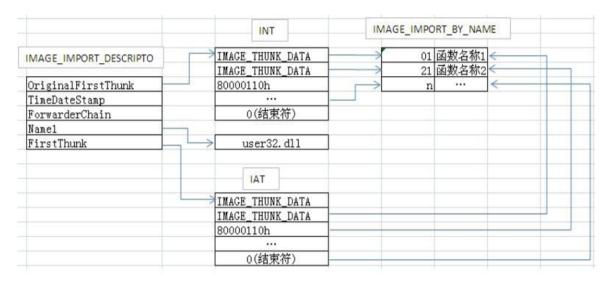
我们可以看见当多核模式下,A线程(1核)执行该函数之后获得了自旋锁,此时B线程(2核)加入执行,那么B线程就需要原地等待在那转一会,等待自旋锁被释放,也就是为空闲状态。因此,自旋锁只对多核有意义,自旋锁与临界区、事件、互斥体一样,都是一种同步机制,都可以让当前线程处于等待状态,**区别在于自旋锁不用切换线程,更加轻量**。

1.3 重载内核

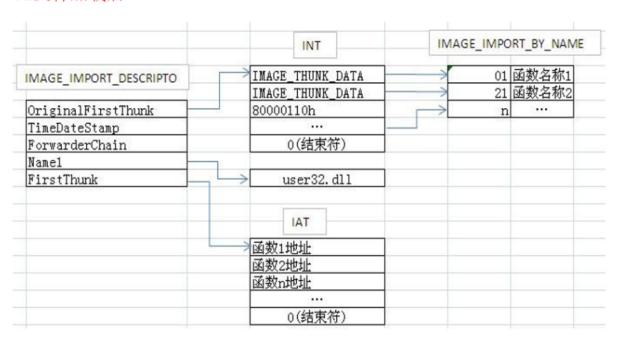
内核中会有很多的函数被层层Hook,要想绕过Hook我们就可以使用重载内核的方式。重载内核跟权限(R3、R0)和内核没关系,重载内核的本质就是将内核文件(PE文件)自己拿过来在按内存格式要求(**按PE头成员SectionAlignment的值在内存中进行对齐**)放入内存,然后自己使用。

但实际操作并没有这么简单,我们需要考虑当内核文件加载进来之后它申请到的内存基址是否与ImageBase—致,如果不一致的情况下,我们就需要去修改重定位表,这样才可以正确的使用全局变量;除此以外,我们还需要去修复IAT表,如下两张图所示,是Windows在PE文件加载前后IAT表存储内容的变化,**如果我们不去修复IAT表使得其存储的内容执向真正的函数地址,那么当我们使用某个函数时就会出错**,因为它指向的是一个IMAGE THUNK DATA结构体。

PE文件加载前:



PE文件加载后:



重载完成之后我们是否就可以使用了呢,实际上并不能,我们在系统调用章节学习时了解到3环API本质上就是系统调用,进入0环之后执行的是KiFastCallEntry,该函数是需要根据系统调用号在系统服务表中找到函数地址,因此我们想要能够真正的使用重载后的内存,也需要自己去山寨一份系统服务表,将里面的函数地址指向我们新的内核对应地址。

接着我们还需要去Hook KiFastCallEntry,使得执行该函数时它所去寻找的系统服务表是我们山寨的那一份,这样我们才可以使用重载后的内核。

1.3.1 总结

从本质上来说并不需要所谓的"重载内核",只要了解PE基础,**对于我们来说一切都是"重载模块",我们需要就是通过自己的代码来实现Windows加载模块的过程**。

虽然通过重载内核我们可以绕过内核上的Hook,但改动太大,即使抹去PE指纹也无法完全隐形,**最好的办法不是重载内核,而是需要什么函数自己来实现**。