Architektury systemów komputerowych

Lista zadań nr 7

Na zajęcia 22 kwietnia 2021

Należy być przygotowanym do wyjaśnienia semantyki każdej instrukcji, która pojawia się w treści zadania. W tym celu posłuż się dokumentacją: x86 and amd64 instruction reference¹. W szczególności trzeba wiedzieć jak dana instrukcja korzysta z rejestru flag «EFLAGS» tam, gdzie obliczenia zależą od jego wartości. W trakcie tłumaczeniu kodu z asemblera x86–64 do języka C należy trzymać się następujących wytycznych:

- Używaj złożonych wyrażeń minimalizując liczbę zmiennych tymczasowych.
- Nazwy wprowadzonych zmiennych muszą opisywać ich zastosowanie, np. result zamiast rax.
- Instrukcja goto jest zabroniona. Należy używać instrukcji sterowania if, for, while i switch.
- Pętle «while» należy przetłumaczyć do pętli «for», jeśli poprawia to czytelność kodu.

Uwaga! Przedstawienie rozwiązania niestosującego się do powyższych zasad może skutkować negatywnymi konsekwencjami.

Zadanie 1. Przeczytaj poniższy kod w języku C i odpowiadający mu kod w asemblerze, a następnie wywnioskuj jakie są wartości stałych «A» i «B».

```
1 typedef struct {
                                         12 void set_val(str1 *p, str2 *q) {
   int x[A][B];
                                         13 long v1 = q->t;
3 long y;
                                         14 long v2 = q->u;
4 } str1;
                                         p-y = v1 + v2;
                                         16 }
6 typedef struct {
7 char array[B];
                                         1 set_val:
8 int t;
                                          2 movslq 8(%rsi),%rax
9 short s[A];
                                          3 addq 32(%rsi),%rax
                                            movq %rax,184(%rdi)
10 long u;
11 } str2;
                                             ret.
```

Zadanie 2. Przeczytaj poniższy kod w języku C i odpowiadający mu kod w asemblerze, a następnie wywnioskuj jakie są wartości stałych «R», «S» i «T».

```
1 long A[R][S][T];
                                        9 store_elem:
                                       10 leaq (%rsi,%rsi,2),%rax
3 long store_elem(long i, long j,
                                       11 leaq (%rsi,%rax,4),%rax
                                       12 movq %rdi,%rsi
               long k, long *dest)
4
                                       13
                                            salq $6,%rsi
5 {
6 *dest = A[i][j][k];
                                       14
                                            addq %rsi,%rdi
7 return sizeof(A);
                                        15
                                            addq %rax,%rdi
                                            addq %rdi,%rdx
8 }
                                        16
                                        17
                                            movq A(,%rdx,8),%rax
                                            movq %rax,(%rcx)
                                        18
                                            movq $3640, %rax
                                        19
```

Zadanie 3. Przeczytaj poniższy kod w języku C i odpowiadający mu kod w asemblerze, a następnie wywnioskuj jaka jest wartość stałej «CNT» i jak wygląda definicja struktury «a_struct».

```
12 test:
1 typedef struct {
                              13 movl
                                      0x120(%rsi),%ecx
2 int first;
                              14 addl
                                     (%rsi),%ecx
3 a_struct a[CNT];
                                 leaq (%rdi,%rdi,4),%rax
                              15
4 int last;
                                     (%rsi,%rax,8),%rax
                              16 leaq
5 } b_struct;
                              17 movq
                                     0x8(%rax),%rdx
ap->x[ap->idx] = n;
10
11 }
```

http://www.felixcloutier.com/x86/

Zadanie 4. Przeczytaj definicję unii «elem» i wyznacz jej rozmiar w bajtach. Następnie przepisz procedurę «proc» na kod w języku C.

```
11 proc:
1 union elem {
                            12 movq 8(%rdi),%rax
   struct {
                           13 movq (%rax),%rdx
     long *p;
3
                           14 movq (%rdx),%rdx
    long y;
                           15
                                subq 8(%rax),%rdx
  } e1;
5
                            16
                                movq %rdx,(%rdi)
  struct {
                            17
    long x;
     union elem *next;
  } e2;
9
10 };
```

Zadanie 5. Przeczytaj definicje struktur «SA» i «SB», po czym przeanalizuj kod procedur o sygnaturach «SB eval(SA s)» i «long wrap(long x, long y, long z)». Nastepnie zapisz w języku C kod odpowiadający procedurom «eval» i «wrap». Narysuj diagram przedstawiający zawartość rekordu aktywacji procedury «wrap» w momencie wywołania funkcji «eval».

```
25 wrap:
1 typedef struct A {
                      10 eval:
                      11 movq %rdi, %rax
                                                  26 subq $72, %rsp
   long u[2];
                                                  27 movq %rdx, (%rsp)
                    12 movq 16(%rsp), %rcx
   long *v;
                                                28 movq %rsp, %rdx
                         movq 24(%rsp), %rdx
4 } SA;
                     13
                                                 29
                                                      leaq 8(%rsp), %rax
                         movq (%rdx), %rsi
                      14
6 typedef struct B {
                                                 30 pushq %rdx
                      15
                          movq %rcx, %rdx
                                                 31 pushq %rsi
   long p[2];
                      16
                         imulq %rsi, %rdx
                                                32 pushq %rdi
                          movq %rdx, (%rdi)
   long q;
                      17
                         movq %1ux, \%1=-.
movq 8(%rsp), %rdx
                                                33 movq %rax, %rdi
9 } SB;
                      18
                                                34 call eval
                          movq %rdx, %rdi
                      19
                          subq %rsi, %rdi
                                                 35 movq 40(%rsp), %rax
                      20
                          movq %rdi, 8(%rax)
                                                36 addq 32(%rsp), %rax
                      21
                                                 37
                                                      imulq 48(%rsp), %rax
                          subq %rcx, %rdx
                      22
                          movq %rdx, 16(%rax)
                                                 38
                                                       addq $96, %rsp
                      23
```

Zadanie 6. Poniżej widniej kod procedury o sygnaturze «float puzzle6(struct P *, float)». Wyznacz definicję typu «struct P». Przetłumacz tę procedurę na język C i wyjaśnij jednym zdaniem co robi.

```
puzzle6:
                                               vfmadd231ss (%rcx,%rax,4), %xmm2, %xmm1
                                        9
              (%rdi), %rdx
       movq
                                       10
                                               incq
                                                       %rax
              8(%rdi), %rcx
      leaq
                                               vmulss %xmm0, %xmm2, %xmm2
                                      11
              %eax, %eax
      xorl
                                      12
                                                       .L2
                                               qmj
       vxorps %xmm1, %xmm1, %xmm1
                                      13 .L5: vmovaps %xmm1, %xmm0
      vmovss .LC1(%rip), %xmm2
                                      14
7 .L2: cmpq
              %rdx, %rax
                                       15
                                        16 .LC1: .long 0x3f800000
       jge
```

Zadanie 7. W języku C++ klasy mogą posiadać wirtualne metody. Zauważ, że w wierszu 12 nie wiemy jakiego typu jest obiekt, na który wskazuje «bp», tj. może to być zarówno «Base» jak i «Derived». Skompiluj poniższy kod przy pomocy polecenia «gcc -Os -fno-rtti -S -o - example.cpp | c++filt»². W wygenerowanym wydruku znajdź miejsce definicji i użycia **tabeli metod wirtualnych**. Opisz zawartość rekordu aktywacji procedury przed wykonaniem wiersza 18. Skąd implementacja metody «doit» wie, gdzie w pamięci znajduje się zmienna «data»?

```
11 int doit(Base *bp) {
1 struct Base {
Base(int n) : data(n) {}
                                                          return bp->doit(1);
                                                       12
                                                       13 }
    int data:
    virtual int doit(int n) { return n - data; }
4
                                                       14
                                                       15 int main(int argc, char *argv[]) {
5 };
                                                       16
                                                            Base b = Base(10);
7 struct Derived : Base {
                                                            Derived d = Derived(20);
                                                       17
   Derived(int n) : Base(n + 1) {}
                                                           return doit(&b) + doit(&d);
                                                       18
   int doit(int n) { return n * data; }
                                                       19 }
10 };
```

²Można również posłużyć się stroną https://godbolt.org.

Zadanie 8 (bonus). Przetłumacz kod poniższej funkcji o sygnaturze «float puzzle7(float, float)» na język C, po czym jednym zdaniem powiedz co ona robi.

```
puzzle7:
                 .LC2(%rip), %xmm0, %xmm6
2
        vmulss
        vroundss $1, %xmm6, %xmm6, %xmm6
3
                .LC3(%rip), %xmm6, %xmm6
4
        vmulss
        vsubss
                %xmm6, %xmm0, %xmm6
        vcomiss .LC4(%rip), %xmm6
        jb
                 .L2
                .LC3(%rip), %xmm6, %xmm6
       vsubss
9 .L2: vmovaps %xmm6, %xmm5
       vmovaps %xmm6, %xmm0
10
                                               27 .LCO: .single 2.0
                .LCO(%rip), %xmm3
11
       vmovss
                                              28 .LC1: .single 1.0
       vmovss
                .LC1(%rip), %xmm4
12
13 .L4: vmovaps %xmm6, %xmm2
                                              29 .LC2: .single 0.159154936 # 1/(2*pi)
                .LC5(%rip), %xmm2, %xmm2
                                             30 .LC3: .single 6.283185482 # 2*pi
14
       vxorps
        vmulss
                %xmm2, %xmm6, %xmm2
                                              31 .LC4: .single 3.141592741 # pi
15
                                              32 .LC5: .long 0x80000000, 0, 0, 0
        vmulss %xmm2, %xmm5, %xmm5
                                              33 .LC6: .long 0x7fffffff, 0, 0, 0
17
        vaddss
                .LC1(%rip), %xmm3, %xmm2
       18
       vmulss %xmm2, %xmm4, %xmm4
19
       vaddss
                .LCO(%rip), %xmm3, %xmm3
20
        vdivss
                %xmm4, %xmm5, %xmm2
21
        vaddss
                %xmm2, %xmm0, %xmm0
22
23
        vandps
                .LC6(%rip), %xmm2, %xmm2
        vcomiss %xmm1, %xmm2
24
25
        ja
                 .L4
        ret
```

Wskazówka: Znaczenie pierwszego operandu instrukcji «vroundsd» jest wyjaśnione w tabeli 4–18 zawartej w dokumencie "Intel® 64 and IA-32 Architectures Software Developer's Manual Volume 2: Instruction Set Reference, A-Z" pod opisem instrukcji «ROUNDPD».