

Sistemi di Calcolo

Ultimo aggiornamento: 12 febbraio 2023



Camil Demetrescu

Appendici: Emilio Coppa, Daniele Cono D'Elia

Dipartimento di Ingegneria Informatica, Automatica e Gestionale “A. Ruberti”
Sapienza Università di Roma

Premessa

Questa dispensa nasce dalla passione per la didattica del Prof. Camil Demetrescu, purtroppo prematuramente scomparso nell'Aprile 2022. Una delle frasi che amava ripetere ogni anno il Prof. Demetrescu agli studenti del corso e che ben rappresenta lo spirito con cui portava avanti la didattica era: "*Il corso è molto impegnativo, ma la nostra missione è che nessuno rimanga indietro*". Il corso non sarà più lo stesso senza l'energia e l'umanità del Prof. Demetrescu. Gli studenti hanno purtroppo perso l'occasione di conoscere una persona straordinaria in grado di lasciare il segno nella carriera di migliaia di studenti. Il corso continuerà ad utilizzare (ed aggiornare) questa dispensa, sperando di poter continuare il duro lavoro profuso dal Prof. Demetrescu durante le otto edizioni di "Sistemi di Calcolo".

Grazie Camil per quello che hai fatto per noi.
Gli studenti ed i colleghi che hanno avuto l'onore di conoscerti.

Indice

1 Cosa è un sistema di calcolo?	9
1.1 Hardware	10
1.1.1 Panoramica elementi hardware	10
1.1.1.1 CPU	10
1.1.1.2 Bus	11
1.1.1.3 I/O bridge	11
1.1.1.4 Controller e adattatori	11
1.1.1.5 Sistema di memoria	11
1.1.2 Elementi di base di un microprocessore	12
1.1.2.1 Porte logiche	12
1.1.2.2 Miniaturizzazione e VLSI	16
1.1.2.3 Circuiti combinatori	18
1.1.2.4 Logica sequenziale e flip-flop	20
1.2 Sistema operativo	22
1.2.1 Compiti	22
1.2.2 Obiettivi di progettazione	23
1.2.3 Panoramica del funzionamento	23
1.3 Domande riepilogative	26
2 Come viene programmato un sistema di calcolo?	28
2.1 Linguaggi di programmazione di alto livello e di basso livello	28
2.2 Compilazione vs. interpretazione	28
2.3 Stadi della compilazione di un programma C	29
2.3.1. Il toolchain di compilazione gcc	31
2.3.2 Programmi in formato testo, oggetto, ed eseguibile (ELF, Mach-O)	31
2.3.3 Disassemblare programmi in codice macchina: objdump	33
2.4 Domande riepilogative	35
3 Come viene tradotto in linguaggio macchina un programma C?	36
3.1 Instruction set architecture (ISA) IA32 - Sintassi AT&T	36
3.1.1 Tipi di dato macchina	36
3.1.2 Corrispondenza tra tipi di dato C e tipi di dato macchina	37
3.1.3 Registri	38
3.1.4 Operandi e modi di indirizzamento della memoria	39
3.1.5 Rappresentazione dei numeri in memoria: big-endian vs. little-endian	40
3.1.6 Istruzioni di movimento dati	41

3.1.6.1 Stessa dimensione sorgente e destinazione: MOV	41
3.1.6.2 Dimensione destinazione maggiore di quella sorgente: MOVZ, MOVS	41
3.1.6.3 Movimento dati da/verso la stack: PUSH, POP	43
3.1.7 Istruzioni aritmetico-logiche	43
3.1.7.1 L'istruzione LEA (load effective address)	45
3.1.7.2 Istruzioni di shift SHL, SHR, SAL, SAR	46
3.1.8 Istruzioni di salto	48
3.1.8.1 Salti incondizionati: JMP	48
3.1.8.2 Salti condizionati e condition code: Jcc, CMP	49
3.1.8.3 Chiamata e ritorno da funzione: CALL e RET	52
3.1.9 Altre istruzioni e vincoli sulle istruzioni	54
3.1.9.1 Istruzioni di assegnamento condizionato: CMOVcc	54
3.1.9.2 Altre istruzioni di confronto: TEST	55
3.1.9.3 Altre istruzioni di assegnamento: SETcc	55
3.1.9.4 Vincoli sulle istruzioni	56
3.2 Traduzione dei costrutti C in assembly IA32	56
3.2.1 Istruzioni condizionali	56
3.2.1.1 Istruzione if	57
3.2.1.1 Istruzione if...else	57
3.2.2 Cicli	58
3.2.2.1 Istruzione while	58
3.2.2.1 Istruzione for	59
3.2.3 Funzioni	61
3.2.3.1 Restituzione valore	62
3.2.3.2 Stack frame e registro EBP	62
3.2.3.3 Passaggio dei parametri	64
3.2.3.4 Registri caller-save e callee-save	66
3.2.3.5 Variabili locali	67
3.2.4 Array e aritmetica dei puntatori	69
3.2.5 Strutture	71
3.3 Estensione a x86-64	72
3.3.1 Registri	72
3.3.2 Passaggio dei parametri alle funzioni	73
3.3.3 Registri caller-save e callee-save	74
3.3.4 Suffissi delle istruzioni a 64 bit e istruzioni MOVS e MOVZ	74
3.4 Domande riepilogative	74
4 Su quali librerie standard può contare un programmatore C?	76
4.1 Accesso alla documentazione: man	76
4.2 Gestione degli errori	77

4.2.1 Codice di terminazione di un programma	77
4.2.2 Installare un gestore per la terminazione di un programma	77
4.2.3 Errori non recuperabili	78
4.2.4 Errori recuperabili	78
4.3 Panoramica della libreria standard C	79
4.3.1 Stringhe: strlen, strcpy, strcat, strcmp, sprintf, sscanf, strtok, atoi	79
4.3.2 Memoria: memcpy, memcmp, memset	83
4.3.3 File e stream	84
4.3.3.1 Canali standard di input/output: stdin, stdout, stderr	85
4.3.3.2 Apertura e chiusura di file: fopen e fclose	85
4.3.3.3 Lettura e scrittura di file di testo: printf, fprintf, scanf, fscanf, fgets	86
4.3.3.4 Lettura e scrittura di file binari: fwrite e fread	89
4.3.4 Ricerca e ordinamento: bsearch, qsort	90
4.3.5 Funzioni matematiche	92
4.4 Tracciamento delle system call: strace	92
4.5 Tracciamento delle funzioni di libreria: ltrace	93
5 Come vengono ottimizzati i programmi?	95
5.1 Quanto è importante ottimizzare le prestazioni?	96
5.2 Quali parti di un programma ottimizzare e cosa ottimizzare?	97
5.2.1 Metriche di prestazioni	97
5.2.2 Scala degli eventi in un sistema di calcolo	98
5.2.3 Speedup e legge di Amdahl	98
5.2.4 Profilazione delle prestazioni	99
5.2.4.1 System call di misurazione del tempo	100
5.2.4.2 gprof	103
5.3 Tecniche di ottimizzazione delle prestazioni di un programma	106
5.3.1 Livelli di ottimizzazione in gcc	106
5.3.2 Ridurre il numero di istruzioni eseguite	107
5.3.2.1 Constant folding	107
5.3.2.2 Constant propagation	107
5.3.2.3 Common subexpression elimination	108
5.3.2.5 Loop-invariant code motion (hoisting)	109
5.3.2.6 Loop unrolling	111
5.3.2.7 Function inlining	112
5.3.3 Ridurre il costo delle istruzioni eseguite	113
5.3.3.1 Register allocation	113
5.3.3.2 Strength reduction	114
5.3.3.3 Allineamento dei dati in memoria	115
5.3.3.4 Altre ottimizzazioni	116

5.3.4 Ridurre lo spazio di memoria	116
5.3.4.1 Ottimizzare lo spazio richiesto dalle strutture C	117
5.3.4.2 Dead code elimination	117
5.3.5 Le ottimizzazioni dei compilatori sono le migliori possibili?	118
6 Come vengono eseguiti i programmi?	119
6.1 Processi	119
6.1.1 Immagine di memoria di un processo	120
6.2 Esecuzione dei programmi	124
6.2.1 Esecuzione di una singola istruzione	124
6.2.2 Esecuzione simultanea di più istruzioni: pipelining	125
6.2.3 Esecuzione simultanea di più processi	128
6.2.3.1 Stati di un processo, schedulazione, preemption, time-sharing	128
6.2.3.2 Creazione di processi: fork	130
6.2.3.3 Recupero del pid dei processi: getpid, getppid	131
6.2.3.4 Attesa della terminazione di un figlio: wait	132
6.2.3.5 Passaggio dei parametri ai programmi: argc e argv	133
6.2.3.6 Caricamento di programmi (loader): exec	134
6.3 Flusso del controllo eccezionale	135
6.3.1 Interruzioni	136
6.3.1.1 Preemption e context switch tra processi	137
6.3.1.2 System call e loro invocazione con int \$0x80	138
6.3.1.3 Passaggio di stato di un processo da waiting a ready: interrupt vs. polling	139
6.3.2 Segnali	139
6.3.2.1 Definizione segnali	140
6.3.2.2 Invio segnali	141
6.3.2.4 Gestione segnali: sigaction	142
6.3.2.3 Attesa segnali: pause	145
6.3.2.4 Timer	145
7 Come vengono gestiti i dati in memoria centrale?	147
7.1 Come viene allocata la memoria?	147
7.1.2 Unità di misura della quantità di memoria	147
7.1.3 Allocazione dinamica della memoria	148
7.1.3.1 Frammentazione interna ed esterna	149
7.1.3.2 Qualità di un allocatore: tempo e spazio	149
7.1.3.3 Allocazione in cascata della memoria	149
7.1.4 Memoria fisica e memoria virtuale	150
7.1.5 Allocazione nella memoria fisica: memoria virtuale	150
7.1.5.1 Mapping tra indirizzi virtuali e indirizzi fisici: MMU	151
7.1.5.2 Paginazione	151

7.1.5.3 Come avviene il mapping degli indirizzi logici su quelli fisici?	152
7.1.5.4 Paginazione con bit di validità	153
7.1.5.5 Paginazione su richiesta	155
7.1.6 Allocazione nella memoria logica: malloc e free	155
7.2 Come ottenere le migliori prestazioni usando la memoria?	157
7.2.1 Memorie cache	158
7.2.2 Politiche di rimpiazzo delle linee	159
7.2.3 Località spaziale e temporale	159
7.2.4 Esempi	159
7.2.4.1 Somma di matrice	160
7.2.4.2 Analisi di una sequenza di accessi	161
7.2.5 Associatività	161
7.2.6 Tipi di cache miss	162
7.2.7 Gerarchie di memoria	162
8 Come vengono gestiti i file?	164
8.1.1 L'albero delle directory	165
8.1.2 Percorso assoluto e percorso relativo	165
8.2 Organizzazione di un file system	166
8.2.1 Inode e blocchi	166
8.2.2 Tabella dei descrittori di file di un processo	169
8.3 Mount e umount di file system sull'albero delle directory	170
8.4 Operazioni su file e directory	171
8.4.1 Apertura e chiusura: open e close	172
8.4.2 Scrittura e lettura: write e read	173
8.4.3 Accesso casuale: lseek	174
8.4.4 Lavorare con le directory	175
8.5 Link	176
8.5.1 Symbolic link	177
8.5.2 Hard link	177
8.5.2.1 Creazione di link: link	177
8.5.2.2 Eliminazione di link: unlink	179
Bibliografia	180
Appendice A: tabella dei caratteri ASCII a 7 bit	181
A.1 Caratteri ASCII di controllo	181
A.2 Caratteri ASCII stampabili	182
Appendice B: la shell dei comandi	185
B.1 Invocazione di un comando	186
B.2 Manipolazione ed esplorazione del file system	188

B.2.1	pwd: visualizza il percorso assoluto della directory corrente	188
B.2.2	cd: cambia directory corrente	188
B.2.3	ls: elenca il contenuto di una directory	189
B.2.4	touch: crea un file vuoto o ne aggiorna la data di modifica	189
B.2.5	mv: rinomina o sposta un file o una directory	190
B.2.6	mkdir: crea una nuova directory vuota	191
B.2.7	rmdir: elimina una directory, purché sia vuota	191
B.2.8	rm: elimina un file o una directory	191
B.2.9	cp: copia un file o una directory	192
B.3	Altri comandi utili	194
B.4	Permessi Posix e il comando chmod	197
B.5	Redirezione dello stdin, stdout, e stderr di un processo	200
B.6	Esecuzione in background e terminazione di un processo	201
Appendice C: debugging di un programma C		204
C.1	Compilazione di un programma C con informazioni di debugging	204
C.2	Il debugger gdb	204
C.2.1	Preliminari	204
C.2.2	Compilare programma con i simboli di debugging	205
C.2.3	Avviare il debugger	205
C.2.4	Comandi	205
C.2.4.1	Avvio e terminazione	205
C.2.4.2	Controllo esecuzione	205
C.2.4.3	Gestione breakpoint	205
C.2.4.4	Ispezione dello stato	206
C.2.4.5	Formato nfu	206
C.2.4.6	Abbreviazioni dei comandi:	206
C.2.4.7	Altri comandi	206
C.3	Valgrind: debugging dell'uso della memoria	207
Appendice D: prerequisiti di elettronica		213
D.1	Resistenze e prima legge di Ohm	213
D.2	Transistor	215
D.3	Breadboard	215

1 Cosa è un sistema di calcolo?

Un **sistema di calcolo** consiste di **software** e **hardware** che operano insieme per supportare l'esecuzione di programmi. Esempi di sistemi di calcolo sono gli smartphone, i tablet, i computer fissi e i portatili, i data center che gestiscono i nostri account Facebook, Twitter o Google, i supercomputer usati dal CERN di Ginevra per simulare la fisica delle particelle, ma anche i televisori di nuova generazione che consentono di navigare in Internet, i riproduttori multimediali, i modem/router che usiamo a casa per connetterci alla rete ADSL, le macchine fotografiche digitali, i computer di bordo delle automobili, le console per i videogiochi (PlayStation, Xbox, ecc.), e molto altro ancora che non sospetteremmo possa essere pensato come un sistema di calcolo (Figura 1.1).



Figura 1.1: esempi di sistemi di calcolo

In generale, un sistema di calcolo è qualsiasi **sistema programmabile**, cioè in grado di eseguire compiti diversi in base alle istruzioni fornite da un **programma**. Un sistema di calcolo può essere formato da un **singolo nodo**, cioè un insieme di parti hardware strettamente connesse tra loro e spazialmente adiacenti, oppure da **più nodi connessi mediante una rete di comunicazione**.

Sono sistemi di calcolo a singolo nodo i computer fissi e portatili, gli smartphone, i tablet, ecc. Esempi di sistemi multi-nodo sono i data center usati dai grandi provider come Facebook, Twitter e Google per gestire i loro sistemi di social networking e i supercomputer, in cui più nodi di calcolo sono connessi da una rete di comunicazione ad alta velocità (es. Infiniband). Questo tipo di sistema viene anche detto **cluster**.

1.1 Hardware

In questo corso tratteremo sistemi di calcolo in cui l'hardware dei singoli nodi è organizzato secondo il **modello di Von Neumann** (Figura 1.1.1).

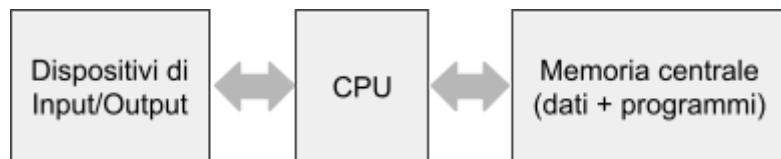


Figura 1.1.1: macchina di Von Neumann

La **memoria centrale** contiene **dati da elaborare e programmi**, i **dispositivi di input e output** scambiano dati e interagiscono con il mondo esterno, mentre la **CPU** (Central Processing Unit, o Unità Centrale di Elaborazione) esegue le **istruzioni** di un programma.

Più in dettaglio, l'organizzazione tipica dell'hardware di un calcolatore moderno è illustrata in Figura 1.1.2.

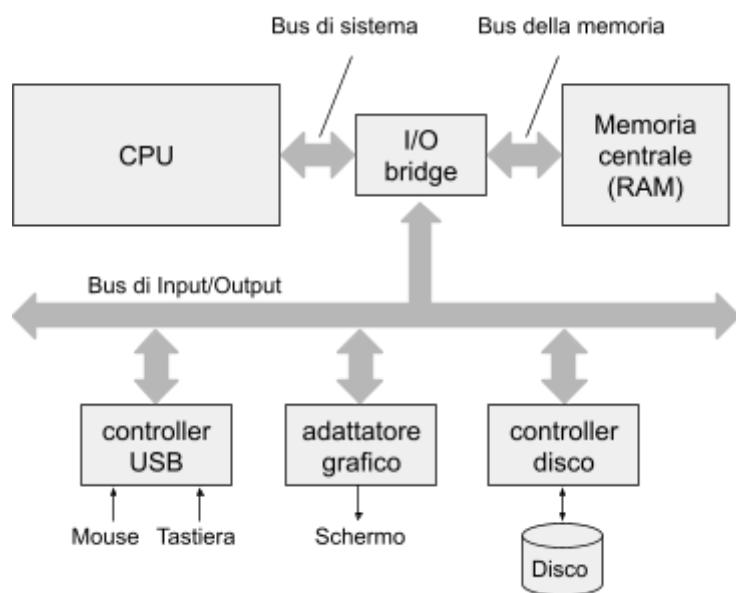


Figura 1.1.2: macchina di Von Neumann, più in dettaglio

Il diagramma fornisce in maggiore dettaglio le componenti architetturali tipiche di un sistema di calcolo a singolo nodo, descritte nei paragrafi seguenti.

1.1.1 Panoramica elementi hardware

1.1.1.1 CPU

La **CPU** (o **microprocessore**) è il cuore del sistema. Esso esegue programmi scritti in **linguaggio macchina** (codice **nativo**), rappresentati come sequenze di byte che codificano istruzioni. Il **set di**

istruzioni, cioè l'insieme delle istruzioni riconosciute dalla CPU è specifico alla particolare famiglia di CPU, e può differire anche sostanzialmente fra modelli diversi prodotti da aziende diverse¹. Le istruzioni vengono eseguite dalla CPU nell'ordine in cui appaiono in memoria ed effettuano tipicamente operazioni che:

- A. **trasferiscono dati** all'interno della CPU, all'interno della memoria, fra memoria e CPU, e fra dispositivi esterni e la CPU.
- B. calcolano operatori **aritmetico/logici** (somme, prodotti, ecc.), operatori **booleani** (congiunzione, disgiunzione, negazione, ecc.), operatori **relazionali** (uguale, maggiore, minore, ecc.). Questi operatori vengono eseguiti da un modulo apposito della CPU noto come Unità Aritmetico-logica (ALU).
- C. effettuano **salti** che permettono di continuare l'esecuzione non dall'istruzione successiva in memoria, ma da un altro punto del programma. Queste istruzioni servono per realizzare cicli (for, while, ecc.) e costrutti di selezione (if ... else).

1.1.1.2 Bus

Sono strutture di interconnessione che collegano le varie componenti del sistema consentendo lo scambio dei dati. I bus sono canali di comunicazione che trasferiscono i dati tipicamente a blocchi fissi di byte, chiamati **word**. La dimensione di una word trasferita su un bus è generalmente di 4 byte (32 bit) oppure 8 byte (64 bit), a seconda dell'architettura. In questa dispensa considereremo word di 8 byte (architettura a 64 bit) e assumeremo che su un bus viene trasferita una word alla volta.

1.1.1.3 I/O bridge

Si occupa di coordinare lo scambio dei dati fra la CPU e il resto del sistema.

1.1.1.4 Controller e adattatori

Interfacciano il sistema verso il mondo esterno, ad esempio acquisendo i movimenti del mouse o i tasti premuti sulla tastiera. La differenza fra i controller e adattatore è che i controller sono saldati sulla **scheda madre** (cioè sul circuito stampato che ospita CPU e memoria e bus) oppure sono integrati nel dispositivo esterno, mentre gli adattatori sono schede esterne collegate alla scheda madre (es. adattatore video o di rete).

1.1.1.5 Sistema di memoria

Il sistema di memoria di un calcolatore tipico (desktop, laptop, server) è molto articolato come illustrato in Figura 1.1.1.1. La CPU non comunica direttamente con la memoria principale (RAM), ma ci sono una serie di strati di memorie intermedie chiamate cache che memorizzano i dati più

¹ Esempi di famiglie di microprocessori sono [x86](#) (Intel, AMD), [PowerPC](#) (Apple-Motorola-IBM), [SPARC](#) (Sun Microsystems), [ARM](#) (ARM Holdings).

frequentemente acceduti o adiacenti. Le cache hanno tempi di accesso molto inferiori a quelli di una RAM.

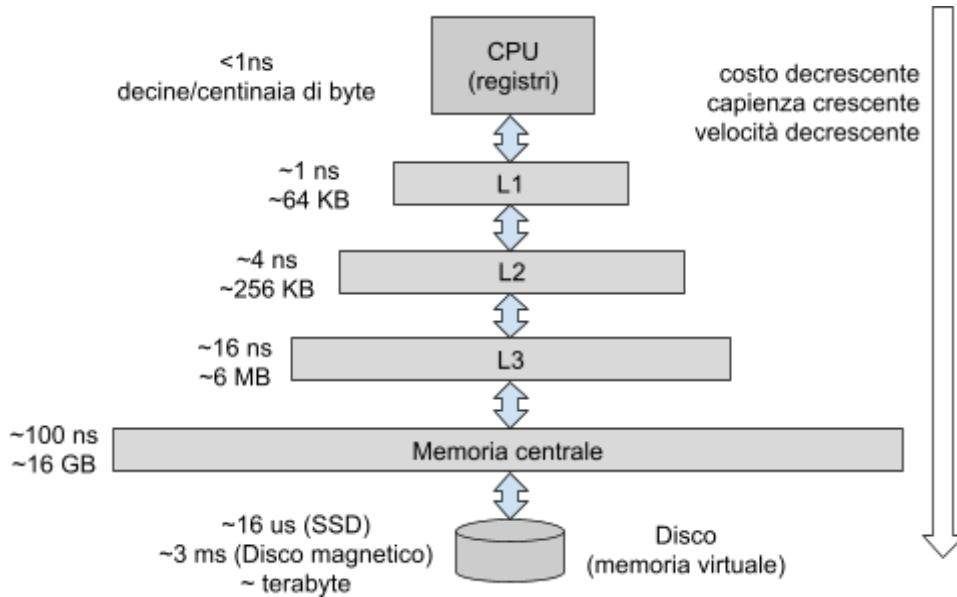


Figura 1.1.1.1: sistema di memoria gerarchica di un sistema di calcolo

1.1.2 Elementi di base di un microprocessore

1.1.2.1 Porte logiche

Le porte logiche realizzano funzionalità elementari di una CPU. Esse sono elementi di calcolo che realizzano funzioni booleane che a uno o più valori binari di input assegnano un valore binario di output. Le tre porte logiche principali sono AND, OR, NOT e sono rappresentate mediante i simboli mostrati in Figura 1.1.2.1.

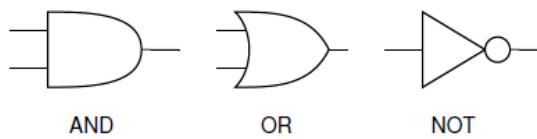


Figura 1.1.2.1: simboli convenzionali corrispondenti alle porte logiche AND, OR e NOT

Il loro comportamento può essere descritto da tabelle di verità come vedremo nei paragrafi seguenti. Inoltre, essi sono normalmente realizzati mediante componenti elettronici basati su semiconduttori come i transistor. Un transistor ha tre connettori: collettore, base ed emettitore. Funziona come un interruttore pilotato dall'elettricità: se la base è raggiunta da corrente, si crea un collegamento elettrico tra collettore ed emettitore. Nei paragrafi seguenti assumeremo che una tensione di 5 Volt corrisponde al valore di verità 1 (true), mentre una tensione elettrica di 0 Volt corrisponde al valore di verità 0 (false).

Porta AND

Una porta AND realizza un operatore binario che vale 1 se e solo se entrambi i propri argomenti sono 1 come illustrato nella tabella di verità di Figura 1.1.2.2.

X	Y	X AND Y
0	0	0
0	1	0
1	0	0
1	1	1

Figura 1.1.2.2: tabella di verità dell'operatore AND

Una possibile realizzazione di una porta AND mediante transistor NPN è illustrata in Figura 1.1.2.3.

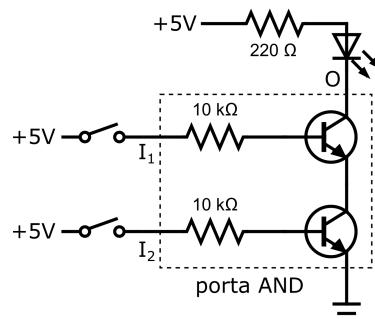


Figura 1.1.2.3: circuito schematico basato su transistor NPN che realizza una porta AND

Il circuito usa due transistor e accende il led O se e solo se entrambi gli interruttori I₁ e I₂ sono chiusi. Si noti che la corrente attraversa la resistenza da 220 Ohm e il led, andando a massa, se e solo le basi di entrambi i transistor sono raggiunti da corrente. Una demo pratica della logica AND usando breadboard è mostrata in Figura 1.1.2.4.

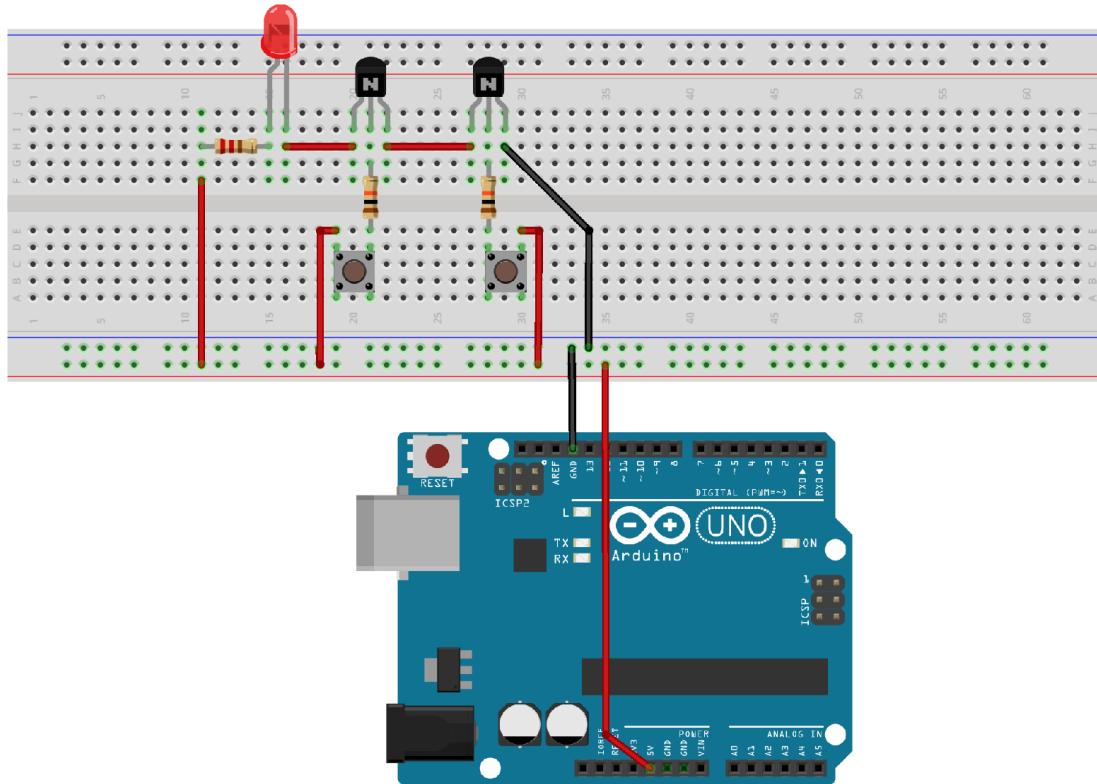


Figura 1.1.2.4: realizzazione di una porta AND su breadboard.

Porta OR

Una porta OR realizza un operatore binario che vale 1 se e solo se almeno uno dei propri argomenti sono 1 come illustrato nella tabella di verità di Figura 1.1.2.5.

X	Y	X OR Y
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	1

Figura 1.1.2.5: tabella di verità dell'operatore OR

Una possibile realizzazione di una porta OR mediante transistor NPN è illustrata in Figura 1.1.2.6.

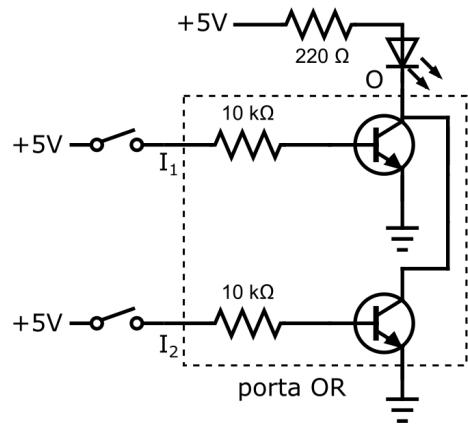


Figura 1.1.2.6: circuito schematico che realizza una porta OR

Il circuito usa due transistor e accende il led O se e solo se almeno uno degli interruttori I_1 e I_2 è chiuso. Si noti che la corrente attraversa la resistenza da 220 Ohm e il led, andando a massa, se e solo se la base di almeno un transistor è raggiunta da corrente. Una demo pratica della logica OR usando breadboard è mostrata in Figura 1.1.2.7.

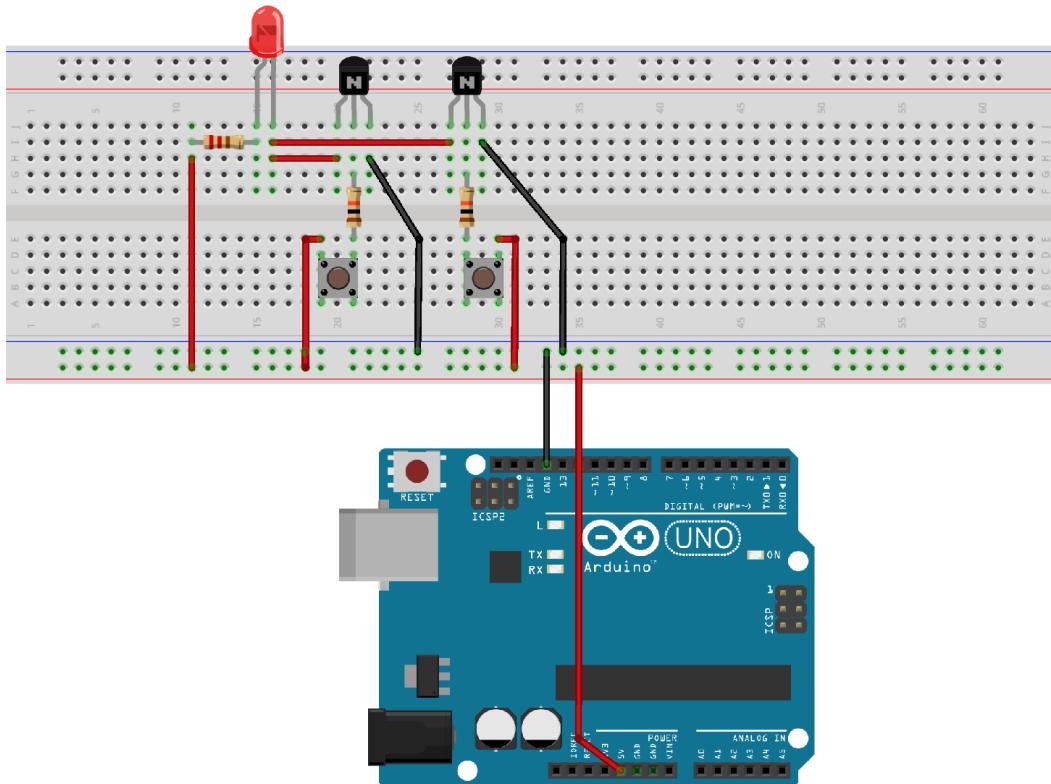


Figura 1.1.2.7: realizzazione di una porta OR su breadboard.

Porta NOT

Una porta NOT realizza un operatore unario che vale 1 se e solo se il proprio argomento è 0, invertendone il valore di verità come illustrato nella tabella di Figura 1.1.2.8.

X	NOT X
0	1
1	0

Figura 1.1.2.8: tabella di verità dell'operatore OR

Una possibile realizzazione di una porta NOT mediante transistor NPN è illustrata in Figura 1.1.2.9.

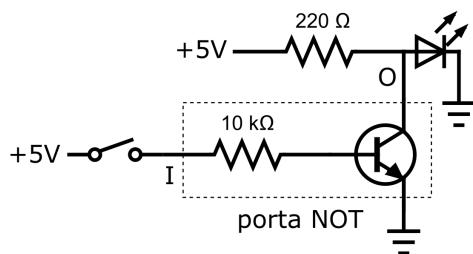


Figura 1.1.2.9: circuito schematico di una porta NOT.

Si noti che chiudendo l'interruttore la base viene raggiunta da corrente. Questo fa in modo che la corrente che attraversa la resistenza da 220 Ohm venga cortocircuitata a massa e non attraversi il led. Se invece l'interruttore è aperto, la corrente attraversa la resistenza da 220 Ohm e il led e va a massa senza attraversare il transistor. Una demo pratica della logica NOT usando breadboard è mostrata in Figura 1.1.2.10.

1.1.2.2 Miniaturizzazione e VLSI

I circuiti visti finora sono realizzati usando transistor convenzionali. Le CPU reali utilizzano invece un procedimento di miniaturizzazione, chiamato Very Large Scale Integration (VLSI), che consente di realizzare circuiti visibili esclusivamente al microscopio. Un esempio è dato in Figura 1.1.2.11 che mostra un wafer al silicio (in basso) che contiene centinaia di chip, mostrati al microscopio (sopra). Attualmente, si è in grado di realizzare circa 17 milioni di transistor per millimetro quadrato, vale a dire circa 3 miliardi di transistor per una CPU di ultima generazione come un Intel core i7.

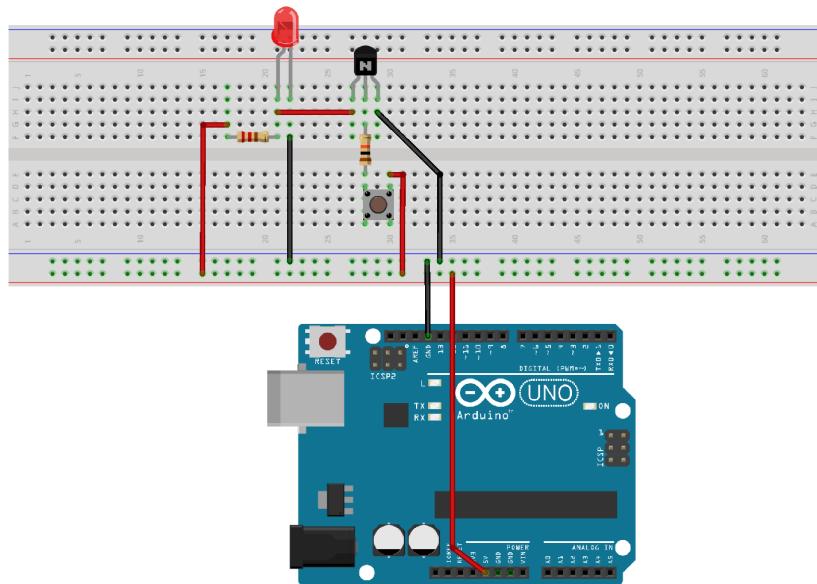


Figura 1.1.2.10: breadboard che realizza una porta NOT.

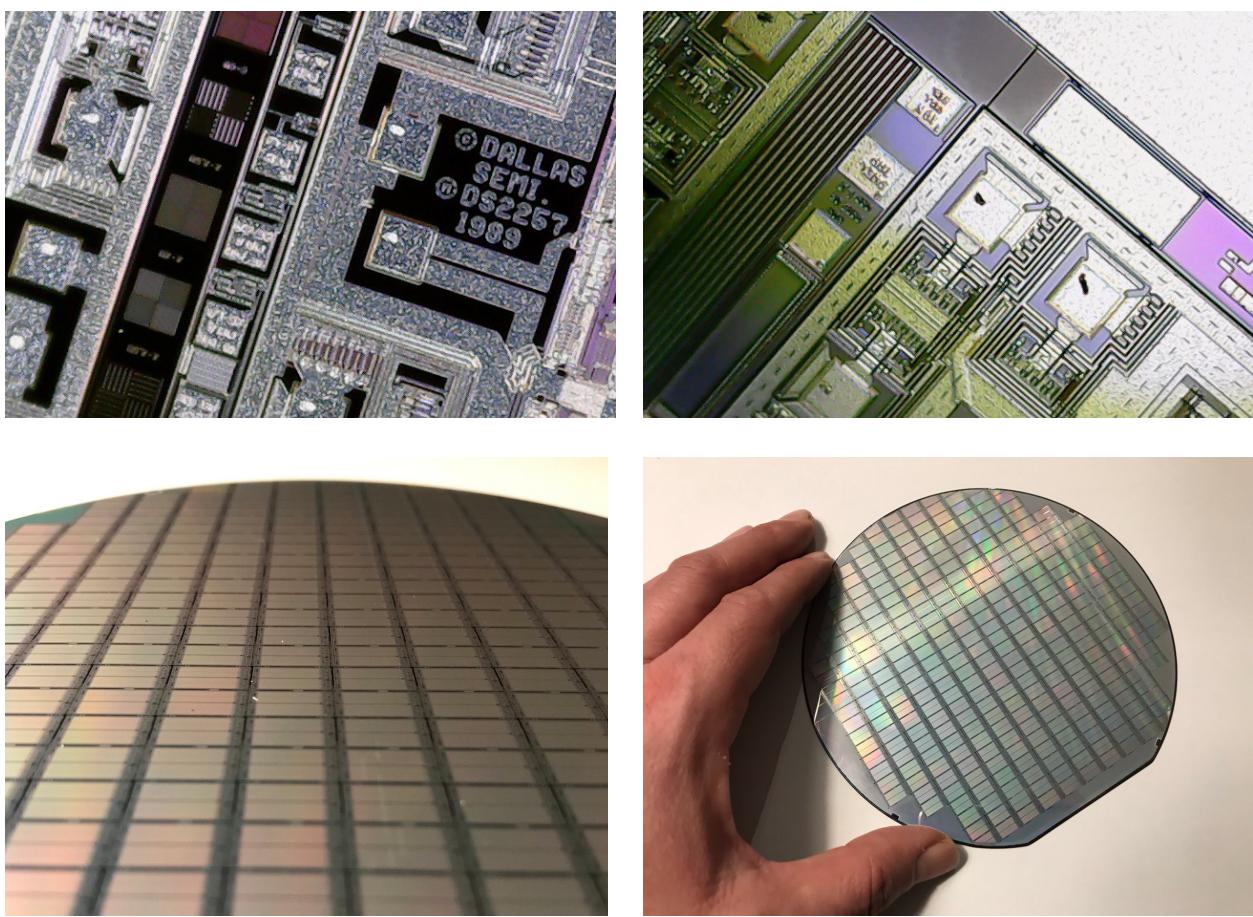


Figura 1.1.2.11: chip realizzato mediante tecnologia VLSI e wafer che contiene centinaia di chip

1.1.2.3 Circuiti combinatori

E' possibile combinare le porte logiche viste precedentemente per costruire circuiti più complessi, noti come **circuiti combinatori**, che realizzano funzioni booleane arbitrarie. In un'espressione, gli operatori hanno priorità, dalla maggiore alla minore: NOT, AND, OR. Pertanto, NOT X OR X AND Y equivale a (NOT X) OR (X AND Y).

Esempio (addizionatore parziale): mostriamo come realizzare un addizionatore a 1 bit con riporto. La funzione calcolata ha due entrate (i bit da sommare) e due uscite (la somma e il riporto) come illustrato nella tabella di verità di Figura 1.1.2.12.

X	Y	somma(X,Y)	riporto(X,Y)
0	0	0	0
0	1	1	0
1	0	1	0
1	1	0	1

Figura 1.1.2.12: tabella di verità addizionatore

Considerando le righe dove il risultato è 1, possiamo scrivere la funzione booleana da calcolare come segue:

- $\text{somma}(X,Y) = \text{NOT } X \text{ AND } Y \text{ OR } X \text{ AND } \text{NOT } Y = X \text{ XOR } Y$
- $\text{riporto}(X,Y) = X \text{ AND } Y$

Dove l'operatore XOR, anche noto come OR esclusivo, è caratterizzato dalla tabella di verità di Figura 1.1.2.14. In Figura 1.1.2.13 mostriamo un circuito combinatorio che realizza l'addizionatore. La porta XOR può essere realizzata con due porte AND e due NOT come illustrato in Figura 1.1.2.15.

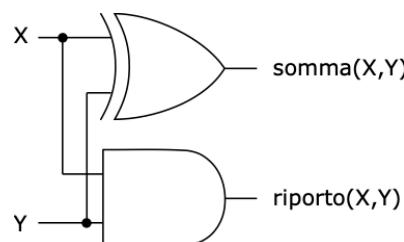


Figura 1.1.2.13: addizionatore binario con riporto che usa una porta XOR e una AND

X	Y	X XOR Y
0	0	0
0	1	1
1	0	1
1	1	0

Figura 1.1.2.14: tabella di verità dell'operatore XOR

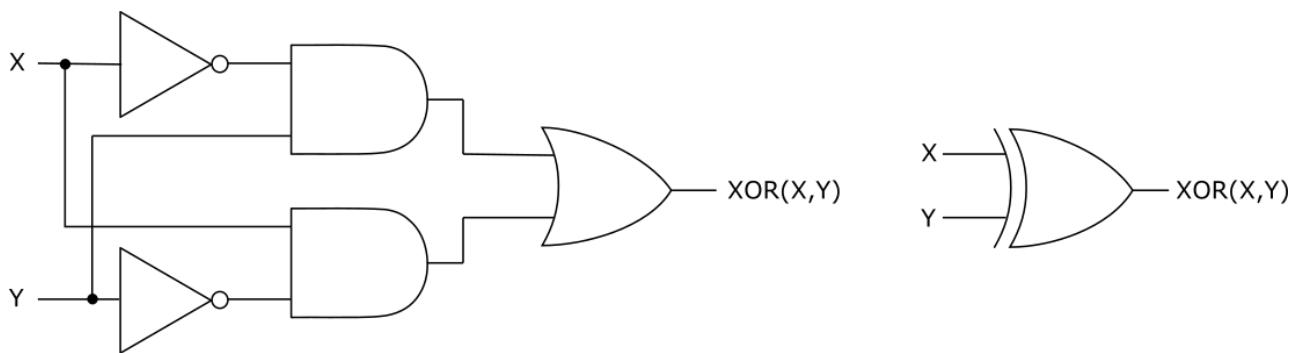


Figura 1.1.2.15: definizione della porta XOR in termini di porte AND e NOT

Esempio (addizionatore completo): vediamo ora come costruire un circuito combinatorio, l'addizionatore completo, che consente di costruire un addizionatore a n bit. La differenza con l'addizionatore parziale è che l'addizionatore completo prende in input, oltre ai due bit da sommare, anche un bit di riporto. Come vedremo, questo bit di riporto è generato da un addizionatore completo precedente in una catena di addizionatori bit a bit che lavorano in cascata. In Figura 1.1.2.16 mostriamo un circuito combinatorio che realizza un addizionatore completo e un suo packaging come elemento a "scatola nera". Figura 1.1.2.17 mostra la sua tabella di verità.

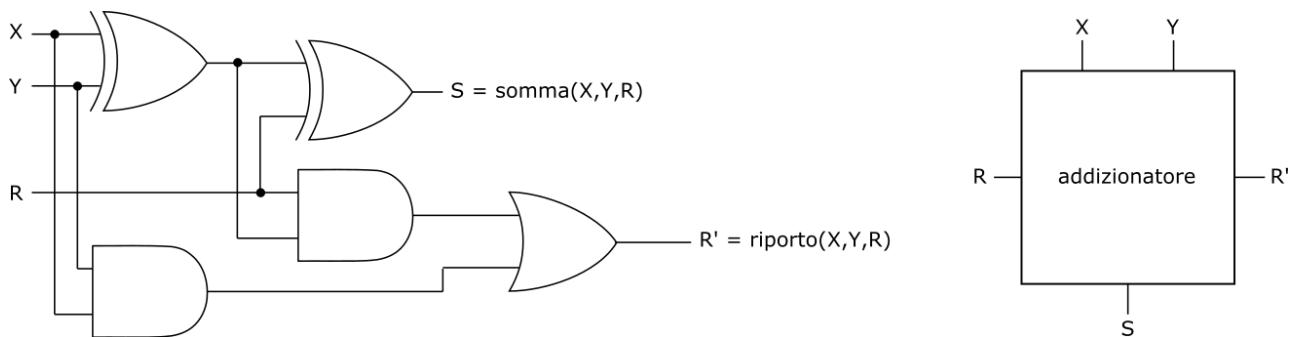


Figura 1.1.2.16: circuito combinatorio che realizza un addizionatore completo

X	Y	R	S	R'
0	0	0	0	0
0	0	1	1	0
0	1	0	1	0
0	1	1	0	1
1	0	0	1	0
1	0	1	0	1
1	1	0	0	1
1	1	1	1	1

Figura 1.1.2.17: tabella di verità di un addizionatore completo

Esempio (addizionatore a n bit): completiamo la trattazione dei circuiti combinatori mostrando come concatenare in cascata n istanze di un addizionatore completo a formare un addizionatore a n bit. Il circuito risultante per n=4 è illustrato in Figura 1.1.2.18.

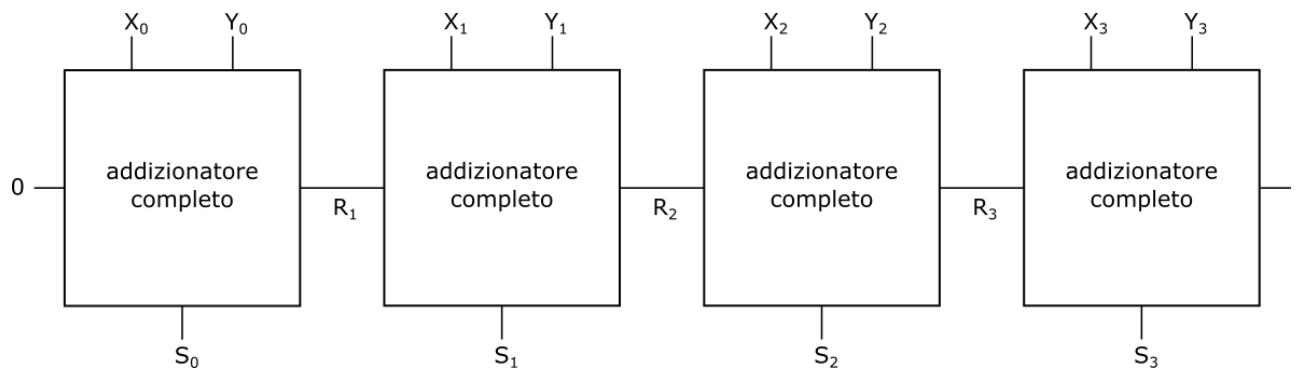


Figura 1.1.2.18: addizionatore a 4 bit

L'addizionatore mostrato calcola la somma di due numeri a 4 bit $X_3X_2X_1X_0 + Y_3Y_2Y_1Y_0 = S_3S_2S_1S_0$.

1.1.2.4 Logica sequenziale e flip-flop

Diversamente dai circuiti combinatori, che realizzano funzioni booleane in cui valore di output dipende esclusivamente dal valore attuale delle sue linee di input, i circuiti sequenziali hanno una **nozione di stato**, ovvero una memoria di eventi accaduti nel passato. La realizzazione tipica usata nei calcolatori elettronici è **sincrona** e prevede un temporizzatore (**clock**) che invia impulsi

in cui un segnale elettrico oscilla tra acceso e spento con una determinata frequenza². Il segnale si propaga in un circuito elettronico a velocità variabili, che dipendono da vari fattori inclusa la temperatura³. Componenti diversi potrebbero avere tempi di propagazione diversi. Per questo e altri motivi, come la dissipazione di calore, **la frequenza di clock di una CPU non può superare una certa soglia** salvo generare instabilità e inaffidabilità nel sistema.

Un classico esempio di circuito in logica sequenziale è il **flip-flop**, un componente costruito mediante porte logiche che funge da mattoncino per costruire memorie ad accesso veloce come i **registri** della CPU. Vi sono diverse varianti di flip-flop. Noi vedremo il più comune, il flip-flop SR, che ha due ingressi S ed R e due uscite Q e Q': un segnale inviato all'ingresso S (set) imposta a 1 l'uscita Q, mentre uno inviato su R (reset) la imposta a 0. Si ha $Q' = \text{NOT } Q$. Se nessun segnale viene inviato su S e su R, il flip-flop mantiene l'ultimo stato in cui è stato posto. Se viene inviato un segnale simultaneamente su S e su R, lo stato del flip-flop diviene indefinito. Di per sé un flip-flop SR è asincrono, ma se sollecitato da un oscillatore si comporta in modo sincrono e può cambiare stato solo durante una pulsazione.

Per realizzare un flip-flop SR useremo una porta NOR, che è semplicemente una porta OR con l'output invertito, come illustrato in Figura 1.1.2.19. La tabella di verità dell'operatore NOR è mostrata in Figura 1.1.2.19.



Figura 1.1.2.19: definizione della porta NOR

Il flip-flop SR, mostrato in Figura 1.1.2.20, è basato sulla tabella di transizione di Figura 1.1.2.19. In letteratura questo tipo di flip-flop viene detto anche **latch**, ovvero un dispositivo elettronico che mantiene il suo stato fino a quando non viene sollecitato con cambiamenti del suo input (set/reset).

X	Y	X NOR Y
0	0	1
0	1	0
1	0	0
1	1	0

Figura 1.1.2.19: tabella di verità dell'operatore NOR

² Per semplicità in questa dispensa assumeremo che la frequenza di clock non vari nel tempo. Nei microprocessori moderni invece, la frequenza cambia a seconda delle circostanze per controllare la dissipazione del calore e il consumo energetico.

³ Come riferimento, un segnale elettrico richiede circa 10 nanosecondi per percorrere 15 centimetri lungo una connessione metallica [Balch 2003].

S	R		Q	Q'
0	0		stato immutato	
0	1		0	1
1	0		1	0
1	1		indefinito	

Figura 1.1.2.19: tabella di transizione di un flip-flop SR

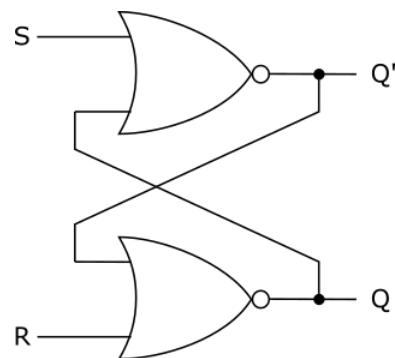


Figura 1.1.2.20: flip-flop (latch) SR

Si noti come la stabilità sia garantita dal meccanismo di feedback in cui l'output di una porta NOR è portata come input dell'altra porta NOR. Consideriamo ad esempio $S=1$ e $R=0$. Poiché una porta NOR manda in output 1 se e solo se entrambi gli input sono zero, Q' vale 0. Pertanto gli input della seconda porta (Q' ed R) sono 0, il che porta a $Q=1$. A questo punto, anche se S smette di essere 1, Q' rimane a 0 e Q rimane a 1.

1.2 Sistema operativo

I sistemi di calcolo più complessi si basano su sistemi operativi, ovvero software sviluppati per consentire l'esecuzione di applicazioni (programmi) sull'hardware disponibile. In questa dispensa faremo l'assunzione di trattare con un sistema operativo della famiglia Linux su hardware x86.

1.2.1 Compiti

I compiti principali di un sistema operativo sono:

- **gestione dei processi**, ovvero dei programmi in esecuzione (creazione, eliminazione, assegnazione di tempo della CPU, ecc.)

- **allocazione delle risorse ai processi**, come memoria principale (RAM), secondaria (dischi), e connessioni di rete
- misurazione e gestione del **tempo** (orologio, timer, ecc.)
- gestione delle **utenze** per consentire a più utenti di usare il sistema mediante l'assegnazione di **privilegi** di accesso alle risorse disponibili (es. file, programmi, ecc.)
- **comunicazione** tra processi che girano in locale sulla stessa macchina o su sistemi di calcolo distinti connessi da una rete
- **gestione degli errori** che possono emergere durante l'esecuzione dei processi o del sistema stesso
- **protezione e sicurezza, isolando** i processi affinché non possano interferire con altri processi, con il sistema operativo o con l'hardware, ad esempio esfiltrando dati o manomettendone il funzionamento in modo **malevolo** o per via di errori di programmazione (**bug**).

1.2.2 Obiettivi di progettazione

I sistemi operativi moderni sono costruiti con diversi obiettivi di progettazione in mente, fra cui:

- **multitasking**, ovvero la possibilità di avere varie applicazioni simultaneamente in esecuzione
- **preemption**, ovvero la possibilità di togliere il controllo della CPU a un processo per darlo a un altro processo
- **progresso** e assenza di **starvation**, ovvero l'assegnazione periodica della CPU ai processi per consentirne il progresso della computazione
- **alto throughput**, ovvero massimizzazione del numero di istruzioni eseguite dal sistema nell'unità di tempo.
- **bassa latenza**, ovvero minimizzazione del tempo richiesto dalle singole operazioni svolte dal sistema operativo. Questo è particolarmente importante in **ambienti real-time**, dove il sistema deve rispondere rapidamente alle sollecitazioni esterne (si pensi ad esempio a un software automobilistico che deve controllare l'apertura di un airbag in caso di collisione).

1.2.3 Panoramica del funzionamento

La Figura 1.2 illustra gli aspetti principali del sistema che tratteremo in questa dispensa, dalle applicazioni a scendere fino all'hardware:

1) In alto abbiamo i processi, che hanno la possibilità di richiamare funzionalità offerte da **librerie software**, come quelle standard del linguaggio C, oppure chiedere servizi direttamente al sistema operativo invocando funzioni wrapper⁴ che passano il controllo al sistema operativo effettuando chiamate a sistema (**system call**). Si noti che parte delle funzioni libreria C richiamano a loro volta

⁴ Queste funzioni sono necessarie per rendere le system call, attivabili mediante un'istruzione assembly, invocabili come se fossero funzioni di libreria C. Si veda il paragrafo sulle [system call](#).

system call, come `printf`, mentre altre no, come `strlen`. Nel loro insieme, tratteremo le librerie secondo lo standard [POSIX](#), che include le librerie standard del linguaggio C (ISO C)⁵.

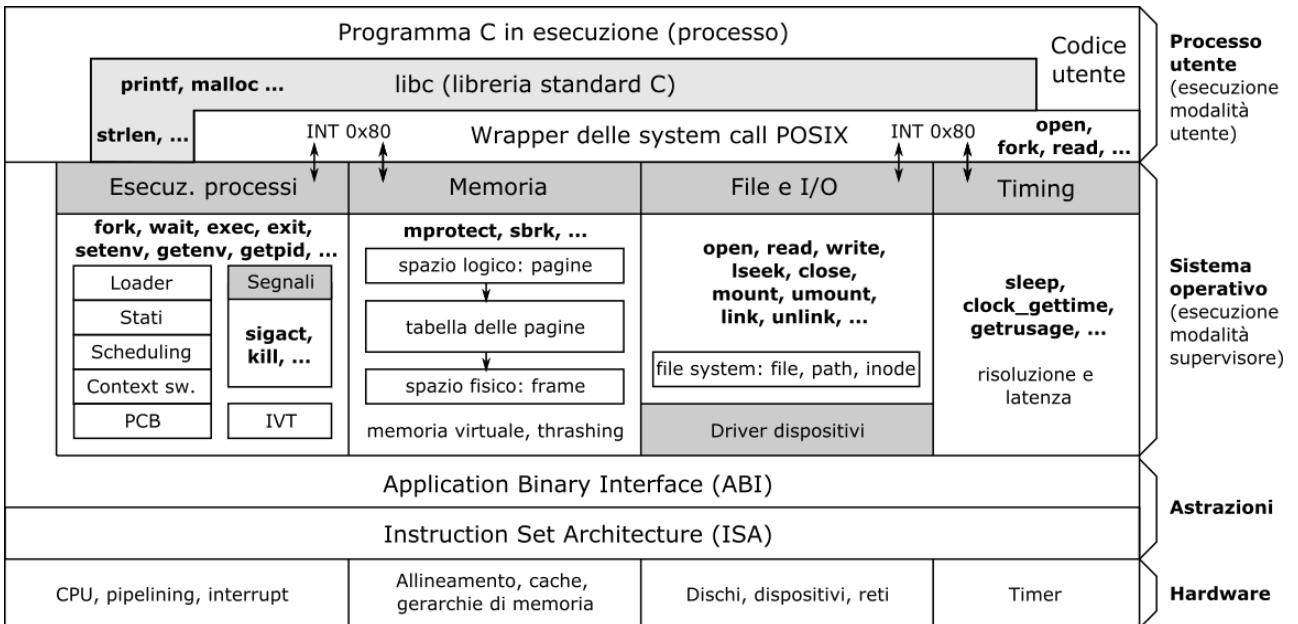


Figura 1.2: panoramica di un sistema di calcolo Linux/x86 come trattato nella dispensa.

- 2) Programmi e librerie aderiscono a un insieme di **convenzioni** definite da una particolare Application Binary Interface (**ABI**), che definisce ad esempio il modo in cui i parametri vengono passati a una funzione e come questa restituisce un valore al chiamante.
- 3) Un programma eseguibile per la piattaforma usata si basa inoltre su una specifica Instruction Set Architecture (**ISA**), che definisce lo stato della CPU, le sue istruzioni, e l'effetto delle istruzioni sullo stato.
- 4) I programmi girano normalmente in una modalità a privilegi ridotti, detta **modalità utente**, che impedisce loro di effettuare operazioni potenzialmente pericolose per il sistema. Quando un processo esegue codice del sistema operativo a seguito di una system call, passa in **modalità supervisore** (o sistema, o kernel), acquisendo privilegi completi nell'esecuzione della system call per poter avere il pieno controllo della macchina.
- 5) Il passaggio del controllo di un programma al sistema operativo (ovvero al suo kernel, o nucleo) per effettuare **chiamate a sistema** avviene normalmente mediante il meccanismo degli **interrupt**. Un interrupt è un evento che interrompe il flusso di esecuzione del programma e passa il controllo a codice del sistema operativo, cambiando modalità di esecuzione in modo che il programma abbia privilegi più alti. Un interrupt può essere generato **dalla CPU stessa** (es. mediante

⁵ Lo standard POSIX Edizione 2017 specifica il comportamento di oltre [400 funzioni](#) fra cui le system call e le funzioni della libreria standard C (ISO C).

l'istruzione INT dei processori x86 o una condizione di errore della CPU), oppure da **eventi esterni** come la pressione di un tasto sulla tastiera.

6) I **moduli** principali del kernel del sistema operativo, attivati mediante interrupt, sono adibiti alla gestione dei processi, della memoria, di file e I/O in genere, e del tempo.

6a) Il modulo di **esecuzione dei processi** è il più importante ed è adibito al caricamento di un programma eseguibile (**loading**), alla sua **schedulazione** (assegnazione della CPU), alla **gestione degli interrupt**, al mantenimento delle informazioni sull'esecuzione in una struttura chiamata Process Control Block (**PCB**) e alla gestione dei **segnali**, un meccanismo di notifica di eventi tra processi e tra sistema operativo e processi (in ambiente Unix-like come Linux e MacOS X).

6b) Il modulo di **gestione della memoria** fornisce nei sistemi operativi moderni un meccanismo di **virtualizzazione della memoria** in modo che ogni processo veda una porzione tutta sua e non sia possibile per un processo accedere alla memoria di un altro processo senza che quest'ultimo ne sia a conoscenza. Questo meccanismo di **protezione** impedisce ad esempio a un programma malevolo o difettoso di accedere allo spazio di memoria di un altro programma alternandone il contenuto. La virtualizzazione è basata su una **separazione tra memoria fisica e memoria logica** accessibile ai programmi. Un altro aspetto della gestione della memoria riguarda l'**allocazione dello spazio logico** disponibile ai programmi stessi, ad esempio in C usando malloc e free.

6c) Il modulo di **gestione dei file e dell'I/O** in generale si occupa di soddisfare le richieste di uso dei dischi e di dispositivi da parte dei programmi. Particolarmente importante sono i **driver**, componenti software che forniscono un'interfaccia standard verso il kernel astraiendo le caratteristiche specifiche dei dispositivi esterni. Essi possono essere installati e aggiornati modularmente in un secondo tempo e non fanno parte del kernel del sistema operativo.

6d) Il modulo di **gestione del tempo** fornisce al kernel e alle applicazioni funzionalità per la misurazione del tempo reale e del tempo speso attivamente sulla CPU su base singolo processo.

7) L'uso dell'**hardware soggiacente** da parte di un programma avviene come segue:

7a) la CPU può essere usata dal programma in modalità utente **senza il tramite del sistema operativo**. Questo avviene quando il programma gira in **modalità utente**

7b) ogni altra interazione con l'hardware è mediata dal sistema operativo.

1.3 Domande riepilogative

Le seguenti domande riepilogative sugli argomenti del capitolo ammettono come risposte **vero** o **falso**:

1. I router che connettono le reti locali domestiche a Internet possono essere considerati sistemi di calcolo?
2. In una macchina di Von Neumann, programmi e dati risiedono in memorie fisiche separate?
3. I bus sono strutture di interconnessione che connettono le varie componenti di un sistema di calcolo?
4. L'unità aritmetico-logica (ALU) è un componente esterno alla CPU che consente di eseguire operazioni come somme, prodotti, ecc.?
5. L'I/O bridge si occupa esclusivamente di coordinare lo scambio dei dati fra la memoria e i dispositivi di I/O?
6. Gli adattatori sono saldati sulla scheda madre?
7. Il sistema di memoria di un sistema di calcolo complesso come un laptop è costituito da vari livelli che includono memorie cache veloci, delegate a mantenere il contenuto delle celle di memoria più frequentemente usate o adiacenti.?
8. Le porte logiche sono gli elementi base con cui sono costruiti i transistor?
9. Le principali porte logiche sono AND, OR e NOT?
10. E' possibile costruire una porta logica XOR in termini delle porte logiche AND, OR e NOT?
11. Tutte le seguenti affermazioni sono vere? $0 \text{ AND } 1 = 0$, $\text{NOT } 1 = 0$, $1 \text{ OR } 0 = 1$, $1 \text{ XOR } 1 = 0$, $1 \text{ AND } 1 = 1$, $1 \text{ XOR } 0 = 1$, $0 \text{ XOR } 0 = 0$?
12. I transistor sono componenti elettronici basati su semiconduttori il cui scopo è esclusivamente quello di amplificare un segnale elettrico?
13. Le CPU di ultima generazione contengono milioni di transistor?
14. Un wafer (non l'alimento ☺) è un supporto semiconduttore circolare che contiene centinaia di chip che una volta ritagliati dal wafer formano circuiti integrati come CPU o memorie?
15. I circuiti combinatori calcolano funzioni dove i segnali di output sono esclusivamente funzione dei segnali di input?
16. I circuiti sequenziali sono come i circuiti combinatori, con l'unica differenza che possono inviare segnali in input sequenzialmente e non in parallelo?
17. Un flip-flop è un circuito combinatorio?
18. Un addizionatore con riporto può essere realizzato con una porta XOR e una porta AND?
19. Un addizionatore è un circuito combinatorio?
20. La frequenza di clock di una CPU può crescere indefinitamente al crescere del numero di transistor nella CPU?
21. Un flip-flop ha un segnale di ingresso e due di uscita?
22. In un flip-flop, solo uno dei segnali di output può essere 1?
23. Un sistema operativo si occupa della gestione dei processi?

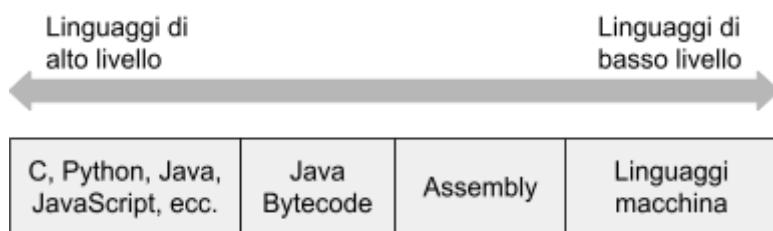
24. Le nozioni di programma e processo sono equivalenti?
25. La gestione della memoria non viene effettuata con il tramite del sistema operativo?
26. La comunicazione fra processi è gestita interamente dall'hardware senza il tramite del sistema operativo?
27. Fra gli obiettivi di progetto di un sistema operativo vi è la massimizzazione del throughput?
28. Un processo è in starvation se ha richiesto una risorsa, ma è in attesa indefinita che quella risorsa gli venga assegnata dal sistema operativo?
29. Il progresso di un processo misura il numero di operazioni di I/O effettuate?
30. Una system call (chiamata a sistema) può essere effettuata direttamente da un programma utente oppure da una funzione di libreria?
31. Un application binary interface (ABI) definisce lo stato della CPU, le sue istruzioni, e l'effetto delle istruzioni sullo stato?
32. La separazione tra modalità utente e supervisore consente di evitare che un processo, che gira in modalità utente, possa compromettere il sistema, delegando le operazioni potenzialmente pericolose al sistema operativo, che gira in modalità supervisore?
33. Un interrupt non può essere generato dalla CPU stessa, ma solo da un dispositivo esterno?
34. La CPU può essere usata dal programma in modalità utente senza il tramite del sistema operativo?

2 Come viene programmato un sistema di calcolo?

2.1 Linguaggi di programmazione di alto livello e di basso livello

Il linguaggio macchina è pensato per essere eseguito dalla CPU, ma è assolutamente inadatto per programmare. I programmati scrivono invece i loro programmi in **linguaggi di alto livello**⁶ come C, Python, Java, ecc., che forniscono costrutti molto più potenti, sono più semplici da imparare e usare, sono più facilmente manutenibili, ed è più semplice identificare e correggere gli errori (**debugging**).

I programmati professionisti interessati a scrivere codice particolarmente ottimizzato per le prestazioni oppure parti di sistemi operativi usano il linguaggio **assembly** (o assemblativo), un linguaggio di basso livello che descrive le istruzioni macchina utilizzando una sintassi comprensibile allo sviluppatore. I linguaggi assembly sono "traslitterazioni" dei corrispondenti linguaggi macchina che associano a ogni codice di istruzione binario un corrispondente codice mnemonico, più leggibile per un programmatore.



2.2 Compilazione vs. interpretazione

Per poter eseguire un programma scritto in un linguaggio di alto livello ci sono vari approcci possibili:

Approccio	Compilazione	Interpretazione	Ibrido: compilazione e interpretazione
Descrizione	Il programma di alto livello viene tradotto in codice macchina (nativo) in modo da poter essere eseguito direttamente dalla CPU. In generale, il processo di	Il programma di alto livello viene direttamente eseguito da un programma chiamato interprete , senza bisogno di essere prima compilato. I linguaggi di alto livello	Il programma di alto livello viene prima compilato in un codice scritto in un linguaggio di livello intermedio . Il programma di livello intermedio viene

⁶ Un linguaggio viene chiamato di **alto livello** quando i suoi costrutti sono lontani da quelli del linguaggio macchina, e di **basso livello** altrimenti. Vi sono varie gradazioni intermedie: ad esempio, i costrutti del C sono più vicini a quelli della macchina rispetto ad alcuni costrutti Java o Python.

	traduzione da un linguaggio all'altro viene chiamato compilazione .	interpretati generalmente vengono chiamati linguaggi di scripting .	poi interpretato.
Esempi linguaggi	C, C++, Fortran	Python, Perl, PHP, JavaScript, Java bytecode	Java
Vantaggi	Il compilatore genera codice ottimizzato per la piattaforma di calcolo considerata, ottenendo le migliori prestazioni possibili per un programma di alto livello.	Il programma è portabile , essendo eseguibile su qualsiasi piattaforma su cui sia disponibile un interprete per il linguaggio in cui è scritto. Inoltre, è possibile eseguirlo direttamente senza bisogno di compilarlo, rendendo più agile lo sviluppo.	Il programma è portabile , essendo eseguibile su qualsiasi piattaforma su cui sia disponibile un interprete per il linguaggio intermedio in cui è stato compilato.
Svantaggi	Il programma compilato non è portabile , essendo eseguibile solo sulla piattaforma di calcolo per cui è stato compilato	L'esecuzione interpretata è tipicamente più lenta di quella nativa ottenuta mediante un compilatore che genera codice macchina. Tuttavia, alcuni interpreti, come quello del linguaggio Java Bytecode, utilizzano una tecnica chiamata Just-in-time compilation (JIT) , che consiste nel compilare il programma da eseguire in codice nativo subito prima di essere eseguito.	Vedi interpretazione.

2.3 Stadi della compilazione di un programma C

In questo corso ci concentreremo sul linguaggio C. La compilazione di un programma C può essere scomposta nella compilazione di più moduli C (anche dette “translation unit”), ciascuno residente in un file di testo con estensione “.c”. Nei casi più semplici, un programma C è formato da un'unica translation unit:

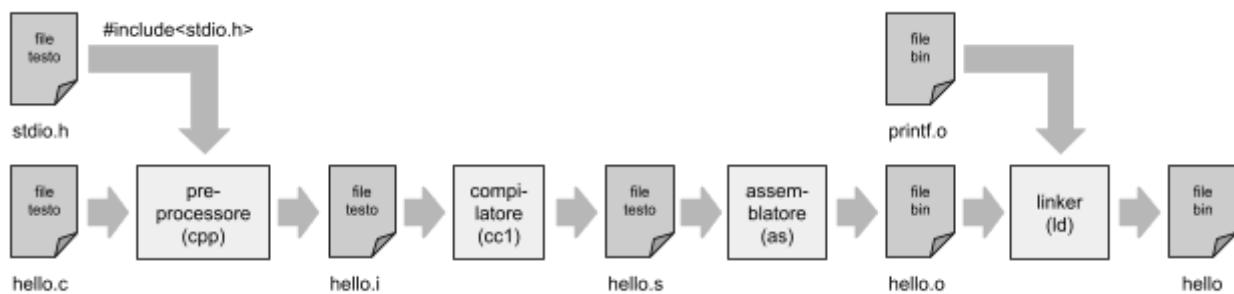
```
hello.c
```

```
#include<stdio.h>
int main() {
    printf("Hello world\n");
    return 0;
}
```

La compilazione parte dal file `hello.c` e genera un file eseguibile `hello`:



Il processo di compilazione di un programma C è in realtà composto da diversi stadi, che vengono normalmente effettuati dal sistema di compilazione (*compilation toolchain*, in inglese) senza che ce ne accorgiamo:



Gli stadi coinvolgono diversi sottoprogrammi che vengono attivati dal sistema di compilazione:

- Preprocessore:** prende un testo C e lo converte in un altro testo C dove le direttive `#include`, `#define`, ecc. sono state elaborate. Il testo risultante sarà un programma C senza le direttive `#`. Il preprocessore includerà nel file generato il contenuto di tutti i file che vengono specificati dalle direttive `#include`. Nel nostro esempio, oltre a leggere `hello.c`, il preprocessore leggerà anche il file `stdio.h`, disponibile nelle directory di sistema del compilatore.
- Compilatore:** prende un testo C senza direttive `#`, ne verifica la correttezza sintattica, e lo traduce in linguaggio assembly per la piattaforma per cui si sta compilando.
- Assemblatore:** prende un programma scritto in assembly e lo traduce in codice macchina, generando un **file oggetto** (binario).
- Linker:** prende vari file oggetto e li collega insieme a formare un unico file eseguibile. Nel nostro esempio, verranno collegati (“linkati”) insieme `hello.o`, che contiene il programma in codice macchina, e `printf.o`, che contiene il codice macchina che realizza la funzione `printf` invocata dal programma. Il risultato della compilazione è il file eseguibile `hello`.

2.3.1. Il toolchain di compilazione gcc

Linux/MacOS X

Il toolchain di compilazione `gcc` contiene vari programmi che realizzano i diversi stadi della compilazione:

1. `cpp`: preprocessore
2. `ccl`: compilatore C
3. `as`: assemblatore
4. `ld`: linker

Normalmente non si invocano questi programmi direttamente, ma i vari stadi possono essere effettuati separatamente mediante l'inclusione di opportune opzioni ("switch" della forma `-option`, dove `option` può essere: E, S, c, o) nella riga di comando con cui si invoca `gcc`:

1. `gcc -E hello.c > hello.i`: preprocessa `hello.c` e genera il programma C preprocessato `hello.i`, in cui le direttive `#` sono state elaborate. Si noti che `gcc -E hello.c` stamperebbe il testo preprocessato a video. L'uso della redirezione `> hello.i` dirocca invece l'output del preprocessore nel file `hello.i`.
2. `gcc -S hello.i`: compila il programma preprocessato `hello.i` traducendolo in un file assembly `hello.s`.
3. `gcc -c hello.s`: assembila il file `hello.s`, scritto in linguaggio assembly, generando un file oggetto `hello.o`.
4. `gcc hello.o -o hello`: collega il file oggetto `hello.o` con i moduli della libreria di sistema (ad esempio quella contenente il codice della funzione `printf`) e genera il file eseguibile `hello`.

I passi elencati ai punti 1-4 sopra generano il file eseguibile `hello` a partire da un file sorgente `hello.c` creando uno ad uno tutti i file relativi ai vari stadi intermedi della compilazione (`hello.i`, `hello.s`, `hello.o`). Si noti che il comando:

```
gcc hello.c -o hello
```

è del tutto equivalente, con l'unica differenza che i file intermedi vengono creati come file temporanei nascosti al programmatore e poi eliminati automaticamente da `gcc`.

2.3.2 Programmi in formato testo, oggetto, ed eseguibile (ELF, Mach-O)

Linux/MacOS X

Si può esaminare la natura dei vari file coinvolti nel processo di compilazione usando il comando `file`. Questo è l'output che si otterrebbe su sistema operativo Linux a 64 bit:

```

$ file hello.c
hello.c: C source, ASCII text

$ file hello.i
hello.i: C source, ASCII text

$ file hello.s
hello.s: ASCII text

$ file hello.o
hello.o: ELF 64-bit LSB relocatable, x86-64, version 1 (SYSV), not stripped

$ file hello
hello: ELF 64-bit LSB executable, x86-64, version 1 (SYSV), dynamically linked (uses shared libs), for GNU/Linux 2.6.24, BuildID[sha1]=0x6c7467509edcd8c76549721c01468b480a6988f4, not stripped

```

Si noti che i file `hello.c`, `hello.i` e `hello.s` sono file di testo (ASCII text), mentre i file `hello.o` e `hello` sono file binari. In particolare, gli ultimi due usano il formato binario [ELF](#) che rappresenta tutte le informazioni di un programma in codice macchina. Il formato ELF è usato da numerosi altri sistemi oltre a Linux, fra cui le console PlayStation e alcuni smartphone.

Il sistema operativo MacOS X (ma anche iOS, usato su iPhone e iPad) usa invece il formato binario [Mach-O](#) per rappresentare file oggetto ed eseguibili. Il seguente risultato è ottenuto su sistema operativo MacOS X a 64 bit:

```

$ file hello.c
hello.c: ASCII c program text

$ file hello.i
hello.i: ASCII c program text

$ file hello.s
hello.s: ASCII assembler program text

$ file hello.o
hello.o: Mach-O 64-bit object x86_64

$ file hello
hello: Mach-O 64-bit executable x86_64

```

Vi sono numerosi altri formati per i file oggetto ed eseguibili dipendenti dalla particolare piattaforma utilizzata⁷.

⁷ http://en.wikipedia.org/wiki/Comparison_of_executable_file_formats

Si noti che un file in formato ELF non può essere eseguito o linkato su MacOS X. Allo stesso modo, un file in formato Mach-O non può essere eseguito o linkato in Linux⁸. Tutto questo indipendentemente dall'hardware soggiacente, che potrebbe anche essere lo stesso. Pertanto, i **formati eseguibili non garantiscono in genere la portabilità** dei programmi.

2.3.3 Disassemblare programmi in codice macchina: `objdump`

Disassemblare un programma in linguaggio macchina consiste nel tradurne le istruzioni nel codice assembly corrispondente in modo che possano essere analizzate da un programmatore. E' l'operazione inversa a quella dell'assemblamento.

Linux: `objdump -d (disassemblato)`

In ambiente Linux è possibile disassemblare un file oggetto o un file eseguibile usando il comando `objdump -d`.

Consideriamo il seguente semplice modulo `somma.c`:

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

Compilandolo otteniamo un file oggetto `somma.o`:

```
$ gcc -c somma.c
```

che possiamo disassemblare come segue:

```
$ objdump -d somma.o
```

Il comando `objdump` invia l'output sul canale standard (di default è il terminale):

⁸ <http://unix.stackexchange.com/questions/3322/what-makes-osx-programs-not-runnable-on-linux>

somma.o: file format elf64-x86-64

Disassembly of section .text:

0000000000000000 <somma>:

0:	55	push %rbp
1:	48 89 e5	mov %rsp,%rbp
4:	89 7d fc	mov %edi,-0x4(%rbp)
7:	89 75 f8	mov %esi,-0x8(%rbp)
a:	8b 45 f8	mov -0x8(%rbp),%eax
d:	8b 55 fc	mov -0x4(%rbp),%edx
10:	01 d0	add %edx,%eax
12:	5d	pop %rbp
13:	c3	retq

Codice macchina

Spiazzamento (offset) all'interno della sezione

Spiazzamento (offset) all'interno della sezione

Si noti che l'output riporta per ogni funzione (in questo caso la sola somma):

1. lo spiazzamento (offset) dell'istruzione all'interno della sezione (in esadecimale)
 2. il codice macchina (in esadecimale)
 3. il corrispondente codice assembly (usando i nomi mnemonici delle istruzioni).

Nel nostro esempio, il codice macchina è della famiglia x86 e come si vede le istruzioni occupano un numero variabile di byte (ad esempio, il codice macchina dell'istruzione assembly `retq` è il byte `c3` e quello dell'istruzione assembly `mov %rsp,%rbp` sono i tre byte `48, 89 ed e5`).

Un **disassemblato misto** contiene il codice sorgente inframmezzato a quello macchina/assembly, facilitando al programmatore l'analisi del codice.

Linux: objdump -S (disassemblato misto)

Se il programma è stato compilato con l'opzione `-g` di `gcc`, usando il comando `objdump -S` è possibile ottenere un **disassemblato misto** in cui il codice sorgente e quello macchina/assembly sono inframmezzati:

```
$ gcc -g -c somma.c  
$ objdump -S somma.o
```

somma o: file format elf64-x86-64

Disassembly of section .text:

0000000000000000 <summa>:

0: 55

```

1:      48 89 e5          mov  %rsp,%rbp
4:      89 7d fc          mov  %edi,-0x4(%rbp)
7:      89 75 f8          mov  %esi,-0x8(%rbp)
    return x+y;
a:      8b 45 f8          mov  -0x8(%rbp),%eax
d:      8b 55 fc          mov  -0x4(%rbp),%edx
10:     01 d0             add  %edx,%eax
}
12:     5d                pop  %rbp
13:     c3                retq

```

Ad esempio, le istruzioni macchina/assembly con offset compreso tra `a` e `12` (escluso) sono la traduzione dell'istruzione `return x+y` del programma C.

2.4 Domande riepilogative

Le seguenti domande riepilogative sugli argomenti del capitolo ammettono come risposte **vero** o **falso**:

1. Linguaggio macchina e assembly sono sinonimi?
2. I linguaggi di basso livello sono più vicini all'hardware e hanno costrutti più semplici rispetto a quelli di alto livello?
3. L'output di un preprocessore C è un programma C?
4. Il modulo compilatore di gcc produce direttamente codice in linguaggio macchina?
5. Il compito di un assemblatore è quello di tradurre in linguaggio macchina un programma assembly?
6. File oggetto e file eseguibile sono la stessa cosa?
7. Il linker costituisce l'ultimo stadio della pipeline di compilazione e si occupa di collegare i simboli (nomi funzioni, nomi variabili, ecc.) che appaiono nel programma con indirizzi di memoria?
8. Il comando file restituisce l'estensione del file a cui viene applicato?
9. Il tool objdump -d file disassembلا il file oggetto o eseguibile?
10. Il tool objdump -S produce un disassemblato dove appare solo la versione assembly e non quella binaria?

3 Come viene tradotto in linguaggio macchina un programma C?

I sistemi di calcolo si basano su un certo numero di **astrazioni** che forniscono una visione più semplice del funzionamento della macchina, nascondendo dettagli dell'implementazione che possono essere, almeno in prima battuta, ignorati.

Due delle più importanti astrazioni sono:

- La **memoria**, vista come un grosso array di byte.
- L'**instruction set architecture** (ISA), che definisce:
 - a. lo stato della CPU;
 - b. il formato delle sue istruzioni;
 - c. l'effetto che le istruzioni hanno sullo stato.

Per tradurre codice di alto livello (ad esempio in linguaggio C) in codice macchina, i compilatori si basano sulla descrizione astratta della macchina data dalla sua ISA.

Due delle ISA più diffuse sono:

- IA32, che descrive le architetture della famiglia di processori x86 a 32 bit;
- x86-64, che descrive le architetture della famiglia di processori x86 a 64 bit.

L'x86-64 è ottenuto come estensione dell'IA32, con cui è **retrocompatibile**. Le istruzioni IA32 sono infatti presenti anche nell'x86-64, ma l'x86-64 introduce **nuove istruzioni** non supportate dall'IA32. Programmi scritti in linguaggio macchina per piattaforme IA32 possono essere eseguiti anche su piattaforme x86-64, ma in generale non vale il viceversa. In questa dispensa tratteremo l'IA32 e nel [Paragrafo 3.3](#) mostreremo le principali differenze con x86-64.

3.1 Instruction set architecture (ISA) IA32 - Sintassi AT&T

3.1.1 Tipi di dato macchina

L'IA32 ha sei tipi di dato numerici primitivi (tipi di dato macchina):

Tipo di dato macchina	Rappresentazione	Suffisso assembly	Dimensione in byte
Byte	intero	b	1
Word	intero	w	2
Double word	intero	l	4
Single precision	virgola mobile	s	4

Double precision	virgola mobile	1	8
Extended precision	virgola mobile	t	12 (10 usati)

I tipi macchina permettono di rappresentare sia **numeri interi** che **numeri in virgola mobile**. Si noti che il tipo Extended precision richiede 12 byte in IA32. Tuttavia, di questi solo 10 byte (80 bit) sono effettivamente usati.

Ogni tipo ha un corrispondente **suffisso assembly** che, come vedremo, viene usato per denotare **il tipo degli operandi di una istruzione**.

3.1.2 Corrispondenza tra tipi di dato C e tipi di dato macchina

La seguente tabella mostra la corrispondenza tra i tipi di dato primitivi C (interi, numeri in virgola mobile e puntatori) e i tipi di dato primitivi macchina:

Tipo di dato C	Tipo di dato macchina	Suffisso	Dimensione in byte
char	Byte	b	1
short	Word	w	2
int	Double word	l	4
long	Double word	l	4
long long	<i>non supportato</i>	-	8
puntatore	Double word	l	4
float	Single precision	s	4
double	Double precision	l	8
long double	Extended precision	t	12 (10 usati)

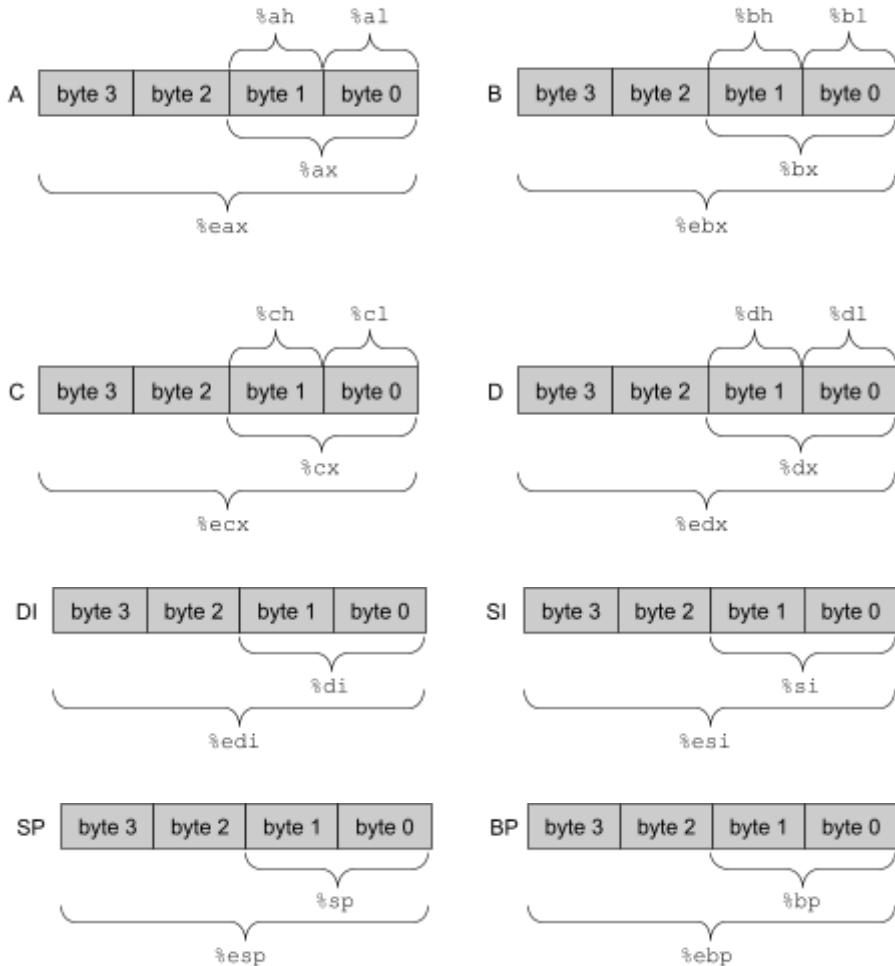
Si noti che il tipo di dato `long long` non è supportato in modo nativo dall'hardware IA32.

Interi con e senza segno hanno il **medesimo tipo macchina** corrispondente: ad esempio, sia `char` che `unsigned char` sono rappresentati come Byte.

3.1.3 Registri

I **registri** sono delle memorie ad altissima velocità a bordo della CPU. In linguaggio assembly, sono identificati mediante dei **nomi simbolici** e possono essere usati in un programma come se fossero variabili.

L'IA32 ha 8 registri interi (A, B, C, D, DI, SI, SP, BP) di dimensione 32 bit (4 byte), di cui i primi 6 possono essere usati come se fossero variabili per memorizzare interi e puntatori:



I registri SP e BP hanno invece un uso particolare che vedremo in seguito. Nella descrizione, byte₀ denota il byte **meno significativo** del registro e byte₃ quello **più significativo**.

Si noti che è possibile accedere a singole parti di un registro utilizzando dei nomi simbolici. Ad esempio, per il registro A:

- %eax denota i 4 byte di A (byte₃, byte₂, byte₁, byte₀)
- %ax denota i due byte meno significativi di A (byte₁ e byte₀)
- %al denota il byte meno significativo di A (byte₀)
- %ah denota il secondo byte meno significativo di A (byte₁)

Fanno eccezione i registri DI, SI, BP e SP, dove non si può accedere a un singolo byte.

L'IA32 ha anche altri registri:

- EIP: registro a 32 bit che contiene l'indirizzo della prossima istruzione da eseguire (program counter)
- EFLAGS: registro a 32 bit che contiene informazioni sullo stato del processore
- altri registri per calcoli in virgola mobile e vettoriali che non trattiamo in questa dispensa

3.1.4 Operandi e modi di indirizzamento della memoria

Le istruzioni macchina hanno in genere uno o più **operandi** che definiscono i dati su cui operano. In generale, si ha un **operando sorgente** che specifica un valore di ingresso per l'operazione e un **operando destinazione** che identifica dove deve essere immagazzinato il risultato dell'operazione.

Gli operandi sorgente possono essere di tre tipi:

- *Immediato*: operando immagazzinato insieme all'istruzione stessa;
- *Registro*: operando memorizzato in uno degli 8 registri interi;
- *Memoria*: operando memorizzato in memoria.

Gli operandi destinazione possono essere invece di soli due tipi:

- *Registro*: il risultato dell'operazione viene memorizzato in uno degli 8 registri interi;
- *Memoria*: il risultato dell'operazione viene memorizzato in memoria.

Useremo la seguente notazione:

- Se E è il nome di un registro, $R[E]$ denota il contenuto del registro E ;
- Se x è un indirizzo di memoria, $M_b[x]$ denota dell'oggetto di b byte all'indirizzo x (omettiamo il pedice b quando la dimensione è irrilevante ai fini della descrizione).

Si hanno le seguenti 11 possibili forme di operandi. Per gli operandi di tipo memoria, vi sono vari **modi di indirizzamento** che consentono di accedere alla memoria dopo averne calcolato un indirizzo.

Tipo	Sintassi	Valore denotato	Nome convenzionale
Immediato	$\$imm$	imm	Immediato
Registro	E	$R[E]$	Registro
Memoria	imm	$M[imm]$	Assoluto
Memoria	(E_{base})	$M[R[E_{base}]]$	Indiretto
Memoria	$imm(E_{base})$	$M[imm+R[E_{base}]]$	Base e spiazzamento

Memoria	(E_{base}, E_{indice})	$M[R[E_{base}]+R[E_{indice}]]$	Base e indice
Memoria	$imm(E_{base}, E_{indice})$	$M[imm+R[E_{base}]+R[E_{indice}]]$	Base, indice e spiazzamento
Memoria	(E_{indice}, s)	$M[R[E_{indice}] \cdot s]$	Indice e scala
Memoria	$imm(E_{indice}, s)$	$M[imm+R[E_{indice}] \cdot s]$	Indice, scala e spiazzamento
Memoria	$(E_{base}, E_{indice}, s)$	$M[R[E_{base}]+R[E_{indice}] \cdot s]$	Base, indice e scala
Memoria	$imm(E_{base}, E_{indice}, s)$	$M[imm+R[E_{base}]+R[E_{indice}] \cdot s]$	Base, indice, scala e spiazzamento

Negli indirizzamenti a memoria con indice scalato, il parametro s può assumere solo uno dei valori: 1, 2, 4, 8. Il parametro immediato imm è un valore intero costante a 32 bit, ad esempio -24 (decimale) oppure 0xAF25CB7E (esadecimale).

Nel seguito, usiamo la notazione S_n per denotare un operando **sorgente** di n byte, e D_n per denotare un operando **destinazione** di n byte. Omettiamo il pedice quando la dimensione è irrilevante ai fini della descrizione.

3.1.5 Rappresentazione dei numeri in memoria: big-endian vs. little-endian

L'endianess di un processore definisce l'ordine con cui vengono disposti in memoria i byte della rappresentazione di un valore numerico:

- **big-endian**: il byte **più** significativo del numero viene posto all'indirizzo più basso;
- **little-endian**: il byte **meno** significativo del numero viene posto all'indirizzo più basso.

Ad esempio, l'intero a 32 bit 0x12345678 viene disposto all'indirizzo 0x100 di memoria con le seguenti sequenze di byte (in esadecimale):

	intero a 32 bit: 0x12345678					intero a 32 bit: 0x12345678			
big-endian	0x12	0x34	0x56	0x78	little-endian	0x78	0x56	0x34	0x12
	0x100	0x101	0x102	0x103		0x100	0x101	0x102	0x103

Si noti come nel formato big-endian l'ordine dei byte è lo stesso in cui appare nel letterale numerico che denota il numero, in cui la cifra più significativa appare per prima. Nel little-endian è il contrario.

Esempi di processori big endian sono PowerPC e SPARC. Processori little-endian sono ad esempio quelli della famiglia x86.

3.1.6 Istruzioni di movimento dati

Le istruzioni di movimento dati servono per **copiare byte** da memoria a registro, da registro a registro, e da registro a memoria. Con la notazione X:Y denotiamo la concatenazione delle cifre di X con quelle di Y. Esempio: A3F:C07 denota A3FC07.

3.1.6.1 Stessa dimensione sorgente e destinazione: MOV

Una delle istruzioni più comuni è la MOV, dove sorgente e destinazione hanno la stessa dimensione.

Istruzione	Effetto	Descrizione
<i>MOV S, D</i>	$D \leftarrow S$	copia byte da sorgente S a destinazione D
<i>movb S₁, D₁</i>	$D_1 \leftarrow S_1$	copia 1 byte
<i>movw S₂, D₂</i>	$D_2 \leftarrow S_2$	copia 2 byte
<i>movl S₄, D₄</i>	$D_4 \leftarrow S_4$	copia 4 byte

3.1.6.2 Dimensione destinazione maggiore di quella sorgente: MOVZ, MOVS

Le istruzioni MOVZ, e MOVS servono per spostare dati da un operando sorgente a un operando destinazione di dimensione maggiore. Servono per effettuare le conversioni di tipi interi senza segno (MOVZ) e con segno (MOVS).

Istruzione	Effetto	Descrizione
<i>MOVZ S, D</i>	$D \leftarrow \text{ZeroExtend}(S)$	copia byte da sorgente S a destinazione D, riempiendo con zero i byte che D ha in più rispetto a S
<i>movzbw S₁, D₂</i>	$D_2 \leftarrow 0x00:S_1$	copia 1 byte in 2 byte, estendi con zero
<i>movzbl S₁, D₄</i>	$D_4 \leftarrow 0x000000:S_1$	copia 1 byte in 4 byte, estendi con zero
<i>movzw1 S₂, D₄</i>	$D_4 \leftarrow 0x0000:S_2$	copia 2 byte in 4 byte, estendi con zero

Esempi:

Si assuma `%eax=0x12341234` e `%ecx=0xABCD E FAB`:

Istruzione	Risultato (estensione sottolineata)
movzbw %al,%cx	%eax=0x123412 34 %ecx=0xABCD 0034
movzbl %al,%ecx	%eax=0x123412 34 %ecx=0x 00000034
movzwl %ax,%ecx	%eax=0x1234 1234 %ecx=0x 00001234

Vediamo ora l'istruzione MOVS:

Istruzione	Effetto	Descrizione
MOVS S, D	$D \leftarrow \text{SignExtend}(S)$	copia byte da sorgente S a destinazione D , riempiendo con il bit del segno (bit più significativo) di S i byte che D ha in più rispetto a S
movsbw S_1, D_2	$D_2 \leftarrow 0x\underline{MM}:S_1$	copia 1 byte in 2 byte, estendi con $M='F'$ se il bit più significativo di S_1 (bit del segno) è 1 e con $M='0'$ altrimenti
movsbl S_1, D_4	$D_4 \leftarrow 0x\underline{MMMMMM}:S_1$	copia 1 byte in 4 byte, estendi con $M='F'$ se il bit più significativo di S_1 (bit del segno) è 1 e con $M='0'$ altrimenti
movswl S_2, D_4	$D_4 \leftarrow 0x\underline{MMMM}:S_2$	copia 2 byte in 4 byte, estendi con $M='F'$ se il bit più significativo di S_2 (bit del segno) è 1 e con $M='0'$ altrimenti

Esempi:

Si assuma %eax=0x12341234 e %ecx=0xABCD**E1E2**:

Istruzione	Risultato (estensione sottolineata)
movsbw %al,%cx	%eax=0x123412 34 %ecx=0xABCD 0034
movsbl %al,%ecx	%eax=0x123412 34 %ecx=0x 00000034
movswl %ax,%ecx	%eax=0x1234 1234 %ecx=0x 00001234
movsbw %cl,%ax	%ecx=0xABCD E1E2 %eax=0x1234 FFE2
movsbl %cl,%eax	%ecx=0xABCD E1E2 %eax=0x FFFFFE2
movswl %cx,%eax	%ecx=0xABCD E1E2 %eax=0x FFFFE1E2

3.1.6.3 Movimento dati da/verso la stack: PUSH, POP

Le istruzioni PUSH, e POP servono per spostare dati da un operando sorgente verso la cima della stack (PUSH) e dalla cima della stack verso un operando destinazione (POP):

Istruzione	Effetto	Descrizione
pushl S ₄	R[%esp] ← R[%esp] - 4 M[R[%esp]] ← S ₄	copia l'operando di 4 byte S sulla cima della stack
popl D ₄	D ₄ ← M[R[%esp]] R[%esp] ← R[%esp] + 4	togli i 4 byte dalla cima della stack e copiali nell'operando D

3.1.7 Istruzioni aritmetico-logiche

Le seguenti istruzioni IA32 servono per effettuare operazioni su interi a 1, 2 e 4 byte:

Istruzione	Effetto	Descrizione
INC D	D ← D+1	incrementa destinazione
DEC D	D ← D-1	decrementa destinazione
NEG D	D ← -D	inverti segno destinazione
NOT D	D ← ~D	complementa a 1 destinazione
ADD S, D	D ← D+S	aggiungi sorgente a destinazione e risultato in destinazione
SUB S, D	D ← D-S	sottrai sorgente da destinazione e risultato in destinazione
IMUL S, D	D ← D*S	moltiplica sorgente con destinazione con segno e risultato in destinazione, la destinazione deve essere un registro
XOR S, D	D ← D^S	or esclusivo sorgente con destinazione e risultato in destinazione
OR S, D	D ← D S	or sorgente con destinazione e risultato in destinazione
AND S, D	D ← D&S	and sorgente con destinazione e risultato in destinazione

L'istruzione IDIV per effettuare divisioni intere con segno è più complessa, rappresentando uno dei casi in cui operazioni IA32 lavorano su registri specifici, in questo caso D e A.

Istruzione	Effetto	Descrizione
IDIV V	$A \leftarrow D:A / V$ $D \leftarrow D:A \% V$	calcola simultaneamente il quoziente e il resto della divisione del dividendo ottenuto concatenando D con A, dove D ha i bit più significativi, con il divisore V che può essere un operando registro o memoria
idivb ⁹ V ₁	$\%al \leftarrow \%ax / V_1$ $\%ah \leftarrow \%ax \% V_1$	calcola simultaneamente il quoziente e il resto della divisione del dividendo %ax con il divisore V ₁ che può essere registro o memoria a 8 bit ¹⁰ .
idivw V ₂	$\%ax \leftarrow \%dx:\%ax / V_2$ $\%dx \leftarrow \%dx:\%ax \% V_2$	calcola simultaneamente il quoziente e il resto della divisione del dividendo ottenuto concatenando %dx con %ax, dove %dx ha i bit più significativi, con il divisore V ₂ che può essere un registro o memoria a 16 bit
idivl V ₄	$\%eax \leftarrow \%edx:\%eax / V_4$ $\%edx \leftarrow \%edx:\%eax \% V_4$	calcola simultaneamente il quoziente e il resto della divisione del dividendo ottenuto concatenando %edx con %eax, dove %edx ha i bit più significativi, con il divisore V ₄ che può essere registro o memoria a 32 bit.

Esempio. Si può calcolare ad esempio $\%edi = \%edi / \%esi$ come segue:

```

movl \%edi, \%eax      # carica il dividendo in %eax
movl \%eax, \%edx      # poiché il dividendo è a 32 bit, basterebbe %eax,
sarl $31, \%edx        # ma serve comunque replicare il bit più significa-
                      # tivo di %eax in %edx (ci sono altri modi di farlo)
idivl \%esi             # divide %edx:%eax per il divisore %esi
movl \%eax, \%edi       # mette il quoziente %eax calcolato in %edi

```

L'operazione è costosa in termini computazionali e ipoteca i registri A e D, limitando la flessibilità nell'utilizzare i registri nel programma.

⁹ La variante a 8 bit fa eccezione perché il divisore non è ottenuto dalla concatenazione di due altri registri, ma usa direttamente %ax come dividendo.

¹⁰ Questa versione di divisione a 8 bit fa eccezione alla regola generale che prevede come dividendo la concatenazione di porzioni dei registri D e A.

3.1.7.1 L'istruzione LEA (load effective address)

L'istruzione LEA consente di sfruttare la flessibilità data dai modi di indirizzamento a memoria per calcolare espressioni aritmetiche che coinvolgono somme e prodotti su indirizzi o interi.

Istruzione	Effetto	Descrizione
leal S, D ₄	D ₄ ← &S	Calcola l'indirizzo effettivo specificato dall'operando di tipo memoria S e lo scrive in D

Si noti che `leal`, diversamente da `movl`, non effettua un accesso a memoria sull'operando sorgente. L'istruzione `leal` calcola infatti l'indirizzo effettivo dell'operando sorgente, senza però accedere in memoria a quell'indirizzo.

Esempi.

Si assuma $\%eax=0x100$, $\%ecx=0x7$ e $M_4[0x100]=0xCAFE$

Istruzione	Effetto	Risultato
movl (%eax), %edx	$R[\%edx] \leftarrow M_4[R[\%eax]]$	$\%edx=0xCAFE$
leal (%eax), %edx	$R[\%edx] \leftarrow R[\%eax]$	$\%edx=0x100$

Si noti la differenza fra `leal` e `movl` che abbiamo discusso sopra. Si considerino inoltre i seguenti altri esempi:

Istruzione	Effetto	Risultato
leal (%eax,%ecx), %edx	$R[\%edx] \leftarrow R[\%eax]+R[\%ecx]$	$\%edx=0x107$
leal -3(%eax,%ecx), %edx	$R[\%edx] \leftarrow R[\%eax]+R[\%ecx]-3$	$\%edx=0x104$
leal -3(%eax,%ecx,2), %edx	$R[\%edx] \leftarrow R[\%eax]+R[\%ecx]\cdot 2-3$	$\%edx=0x10B$
leal (%eax,%ecx,2), %edx	$R[\%edx] \leftarrow R[\%eax]+R[\%ecx]\cdot 2$	$\%edx=0x10E$
leal (%ecx,4), %edx	$R[\%edx] \leftarrow R[\%ecx]\cdot 4$	$\%edx=0x1C$

L'istruzione `leal` viene usata per scrivere **programmi più veloci** e viene sfruttata tipicamente per due scopi:

1. calcolare l'indirizzo effettivo di un oggetto in memoria una sola volta, per poi usarlo più volte;

2. calcolare **espressioni aritmetiche su interi o puntatori** usando una sola istruzione.

Si noti infatti che, sebbene sia stata pensata per calcolare indirizzi di memoria, la `leal` può essere usata per calcolare espressioni intere che non rappresentano indirizzi.

Esempio.

Si consideri il seguente frammento di programma C:

```
int x=10;
int y=20;
int z=x+y*4-7;
```

Riformuliamo il frammento in modo che ogni operazione aritmetica abbia la forma: $a = a \text{ op } b$, ottenendo il seguente codice equivalente, la corrispondente traduzione in codice IA32 e una versione ottimizzata del codice IA32 basata sull'istruzione `leal`:

Codice C	Codice IA32	Codice IA32 ottimizzato
<pre>int x=10; // x è in %eax int y=20; // y è in %ecx int z=y; // z è in %edx z=z*4; z=z-7; z=z+x;</pre>	<pre>movl \$10,%eax movl \$20,%ecx movl %ecx,%edx imull \$4,%edx addl \$-7,%edx addl %eax,%edx</pre>	<pre>movl \$10,%eax movl \$20,%ecx leal -7(%eax,%ecx,4),%edx</pre>

Si noti che, se l'espressione da calcolare fosse stata $x+y*5-7$, non sarebbe stato possibile usare la `leal`: infatti il fattore moltiplicativo nei vari modi di indirizzamento a memoria (scala) può essere solo 1, 2, 4, 8. Non tutte le espressioni aritmetiche possono quindi essere calcolate con la `leal`.

3.1.7.2 Istruzioni di shift SHL, SHR, SAL, SAR

Le istruzioni di shift consentono di scorrere a sinistra o a destra l'intero treno di bit di un operando. La famiglia SHL, SHR effettua gli scorrimenti su operandi senza segno (shift logici), mentre SAL, SAR agiscono su operandi con segno (shift aritmetici). Uno shift a destra di una posizione corrisponde a una divisione per due dell'operando destinazione, mentre uno shift a sinistra di una posizione corrisponde a una moltiplicazione per due dell'operando destinazione.

Istruzione	Effetto	Descrizione
$\text{SHL } X, D$ $\text{SAL } X, D$	$D \leftarrow D \ll X$	effettua shift logico o aritmetico a sinistra dell'operando D di X posizioni dove: <ul style="list-style-type: none"> • D è registro o memoria (da 1,2,4 byte)

		<ul style="list-style-type: none"> • X può essere %cl, imm, o 1 • se X=1, X può essere omesso
SHR X, D	$D \leftarrow D >> X$	effettua shift logico a destra dell'operando D di X posizioni dove: <ul style="list-style-type: none"> • D è registro o memoria (da 1,2,4 byte) • X può essere %cl, imm, o 1 • se X=1, X può essere omesso
SAR X, D	$D \leftarrow D >> X$	effettua shift aritmetico a destra dell'operando D di X posizioni dove: <ul style="list-style-type: none"> • D è registro o memoria (da 1,2,4 byte) • X può essere %cl, imm, o 1 • se X=1, X può essere omesso

Si noti che gli shift a sinistra non influenzano il bit del segno in complemento a due, poiché vengono espulsi verso sinistra, per cui di fatto SHL e SAL hanno la stessa semantica. Infatti gli **opcode** delle loro varie varianti sono **identici**. In pratica sono sinonimi per l'assemblatore. Uno dei loro scopi principali è quello di **moltiplicare** in modo più efficiente di IMUL un operando registro o memoria per una potenza di due.

Consideriamo invece uno shift a destra: nel caso aritmetico il bit del segno deve essere propagato verso destra per preservare il segno dell'operando.

Esempio 1: vediamo uno shift a destra di 3 posizioni, che corrisponde a una divisione per $2^3=8$ dell'operando `%al` assunto con segno:

Prima	Operando	Esadecimale	Binario	Decimale
sarb \$3, %al	<code>%al</code>	CA	11001010	-54
Dopo		F9	11111001	-7 = -54 / 8

Si noti come lo shift aritmetico inietti da sinistra tre volte 1, che è il bit più significativo (che in complemento a 2 ci dice che il numero è negativo).

Esempio 2: consideriamo ora il medesimo caso in cui però l'operando `%al` è non negativo:

Prima	Operando	Esadecimale	Binario	Decimale
sarb \$3, %al	<code>%al</code>	7A	01111010	122
Dopo		0F	00001111	15 = 122 / 8

In entrambi i casi la divisione ottenuta è corretta.

Esempio 3: osserviamo infine che uno shift logico a destra inietta sempre uno zero a sinistra, indipendentemente dal segno del bit più significativo dell'operando. Pertanto non dovrebbe mai essere usato se l'intento è dividere per una potenza di 2 un operando che potrebbe essere negativo considerando quindi lo shift come un'operazione di divisione.

Prima	Operando	Esadecimale	Binario	Decimale
shrb \$3, %al	%al	CA	11001010	-54
Dopo		19	00011001	25 <> -54/8

Si noti l'errore di aver usato un'istruzione di shift logico a destra per dividere un numero negativo. L'uso degli operatori di shift logico è particolarmente adatto invece per manipolazioni che richiedono di testare o estrarre porzioni di bit da un operando.

3.1.8 Istruzioni di salto

Normalmente, il flusso del controllo di un programma procede in modo sequenziale, eseguendo le istruzioni nell'ordine in cui appaiono in memoria. Ogni volta che un'istruzione *I* viene eseguita, il registro EIP (instruction pointer), che punta alla prossima istruzione da eseguire, viene incrementato automaticamente del numero di byte occupati dall'istruzione *I*.

Vi sono tuttavia istruzioni, chiamate **istruzioni di salto**, che permettono di alterare il flusso del controllo, modificando il contenuto del registro EIP in modo che l'esecuzione non proseguia con istruzione successiva, ma con un'altra che inizia ad un indirizzo diverso.

Vi sono tre tipi di istruzioni di salto:

1. salti **incondizionati**: il registro EIP viene sovrascritto con l'indirizzo di memoria dell'istruzione a cui si vuole saltare;
2. salti **condizionati**: il registro EIP viene sovrascritto con l'indirizzo di memoria dell'istruzione a cui si vuole saltare, ma solo se è verificata una determinata condizione sui dati;
3. **chiamata e ritorno** da funzione (che vedremo in seguito).

3.1.8.1 Salti incondizionati: JMP

Le istruzioni di salto incondizionato possono essere di tipo diretto o indiretto:

Istruzione	Effetto	Nota
jmp etichetta	R[%eip] ← indirizzo associato all'etichetta	salto diretto

jmp *S	R[%eip] ← S	salto indiretto
--------	-------------	-----------------

Esempio.

Si consideri il seguente frammento di programma x86:

```
movl $0, %eax
L: incl %eax
    jmp L
```

Il programma esegue dapprima l'istruzione movl, poi incl. Quando incontra la jmp ritorna ad eseguire la incl. Infatti l'etichetta L (introdotta con la sintassi L:) denota l'indirizzo dell'istruzione incl. Si ha quindi un ciclo infinito.

Esempio.

Si consideri il seguente frammento di programma x86:

```
jmp *(%eax)
```

Il programma salta all'indirizzo effettivo denotato dall'operando (%eax). L'operazione effettuata è quindi: %eip ← M[R[%eax]].

3.1.8.2 Salti condizionati e condition code: Jcc, CMP

Le istruzioni di salto condizionato consentono di modificare il registro EIP, e quindi alterare il normale flusso sequenziale del controllo dell'esecuzione, solo se una determinata condizione è soddisfatta. Il test viene effettuato in base al contenuto di un registro particolare chiamato registro dei FLAG, che viene modificato come effetto collaterale dell'esecuzione della maggior parte delle istruzioni aritmetico-logiche.

Un salto condizionato avviene in due passi:

1. un'operazione aritmetico-logica effettua un'operazione sui dati
2. in base all'esito dell'operazione, l'istruzione di salto condizionato salta o meno a un'etichetta

Il registro dei FLAG contiene in particolare quattro codici di condizione (condition code) booleani:

1. **ZF** (zero flag): viene posto a 1 se l'ultima operazione aritmetico-logica ha prodotto un valore zero e 0 se ha prodotto un valore diverso da zero;
2. **SF** (sign flag): viene posto a 1 se l'ultima operazione aritmetico-logica ha prodotto un valore negativo e 0 se ha prodotto un valore non negativo;
3. **CF** (carry flag): viene posto a 1 se l'ultima operazione aritmetico-logica ha generato un riporto e 0 altrimenti;

4. **OF** (overflow flag): viene posto a 1 se l'ultima operazione aritmetico-logica ha generato un overflow e 0 altrimenti.

La forma generale di una istruzione di salto condizionato è la seguente:

Istruzione	Effetto	Nota
Jcc etichetta	if (condizione) R[%eip] ← indirizzo associato all'etichetta	salto condizionato se la condizione associata al suffisso cc è verificata

La seguente tabella riporta le possibili condizioni su cui è possibile saltare e i possibili codici suffissi di istruzione:

Suffisso	Sinonimo	Condizione ¹¹	Significato
e	z	ZF	Uguale (o zero)
ne	nz	~ZF	Diverso (o non zero)
s		SF	Negativo
ns		~SF	Non negativo
g	nle	~(SF^OF) & ~ZF	Maggiore (g=greater) con segno
ge	nl	~(SF^OF)	Maggiore o uguale (ge=greater or equal) con segno
l	nge	SF^OF	Minore (l=less) con segno
le	ng	(SF^OF) ZF	Minore o uguale con segno
a	nbe	~CF & ~ZF	Maggiore (a=above) senza segno
ae	nb	~CF	Maggiore o uguale (ae=above or equal) senza segno
b	nae	CF	Minore (b=below) senza segno
be	na	CF ZF	Minore o uguale (be=below or equal) senza segno

¹¹ Si ricordi che: ~ denota la negazione logica, & l'and, | l'or, e ^ l'or esclusivo (xor). La condizione in funzione dei condition code ZF, SF, CF, OF viene riportata per completezza e non è in generale utile per il programmatore.

Si noti che i confronti maggiore/minore sono diversi a seconda che si intenda considerare o meno il segno dei valori confrontati.

Esempio 1.

Si consideri il seguente frammento di programma x86 e la sua corrispondente versione C in cui il registro `eax` è trattato come se fosse una variabile:

<code>decl %eax</code>	<code>eax--;</code>
<code>jz L</code>	<code>if (eax == 0) goto L;</code>

La prima operazione decrementa il contenuto del registro `eax`. Se `eax` diventa zero, allora l'istruzione `jz` salterà all'etichetta `L`.

Esempio 2.

Si consideri il seguente frammento di programma x86 e la sua corrispondente versione C in cui i registri sono trattati come se fossero variabili:

<code>subl %ebx, %eax</code>	<code>temp = eax</code>
<code>je L</code>	<code>eax = eax - ebx</code>
	<code>if (temp == ebx) goto L</code>

La prima operazione calcola $R[\%eax] - R[\%ebx]$ e scrive il risultato in $R[\%eax]$. Si noti che il risultato della sottrazione è zero se e solo se i due registri sono uguali. Pertanto, l'istruzione `je` salterà all'etichetta `L` se e solo se i due registri sono uguali prima della `SUB`.

Osserviamo che per effettuare un salto condizionato rispetto al contenuto di due registri abbiamo dovuto modificarne uno: infatti la `SUB` modifica l'operando destinazione. Per ovviare a questo problema il set IA32 prevede una istruzione di sottrazione che non modifica l'operando destinazione, pensata specificamente per essere usata nei confronti:

Istruzione	Effetto	Nota
<code>CMP S, D</code>	calcola D-S	la differenza calcolata viene usata per modificare i condition code e poi va persa

La seguente tabella riporta la condizione testata per ciascun prefisso assumendo di aver appena effettuato una operazione `CMP S, D`:

Suffisso cc	Sinoni- mo	Condizione testata dopo istruzione CMP S,D	Ovvero
e	z	D-S == 0	D == S
ne	nz	D-S != 0	D != S
g	nle	D-S > 0	D > S
ge	nl	D-S >= 0	D >= S
l	nge	D-S < 0	D < S
le	ng	D-S <= 0	D <= S
a	nbe	(unsigned) D - (unsigned) S > 0	(unsigned) D > (unsigned) S
ae	nb	(unsigned) D - (unsigned) S >= 0	(unsigned) D >= (unsigned) S
b	nae	(unsigned) D - (unsigned) S < 0	(unsigned) D < (unsigned) S
be	na	(unsigned) D - (unsigned) S <= 0	(unsigned) D <= (unsigned) S

Esempio 3.

Si consideri il seguente frammento di programma x86 e la sua corrispondente versione C in cui i registri sono trattati come se fossero variabili:

cmpl %ebx, %eax jle L	if (eax <= ebx) goto L;
--------------------------	-------------------------

La prima operazione calcola la differenza $R[\%eax] - R[\%ebx]$. La seconda salta se $R[\%eax] - R[\%ebx] \leq 0$.

3.1.8.3 Chiamata e ritorno da funzione: CALL e RET

Un ulteriore tipo di istruzione di salto è quello relativo alle chiamate e ritorno da funzione:

Istruzione	Effetto	Nota
CALL S	$R[\%esp] \leftarrow R[\%esp] - 4$ $M[R[\%esp]] \leftarrow R[\%eip]$ $R[\%eip] \leftarrow S$	Chiamata a funzione: mette in stack l'indirizzo dell'istruzione successiva alla CALL (indirizzo di ritorno) e salta all'indirizzo specificato dall'operando S
RET	$R[\%eip] \leftarrow M[R[\%esp]]$ $R[\%esp] \leftarrow R[\%esp] + 4$	Ritorno da funzione: toglie dalla stack l'indirizzo di ritorno e lo scrive in EIP

Esempio.

Si consideri il seguente frammento di programma x86 e la sua corrispondente versione C in cui i registri sono trattati come se fossero variabili:

call f imull \$3, %eax ... f: movl \$2, %eax ret	f(); eax = eax*3; ... void f() { eax = 2; }
--	--

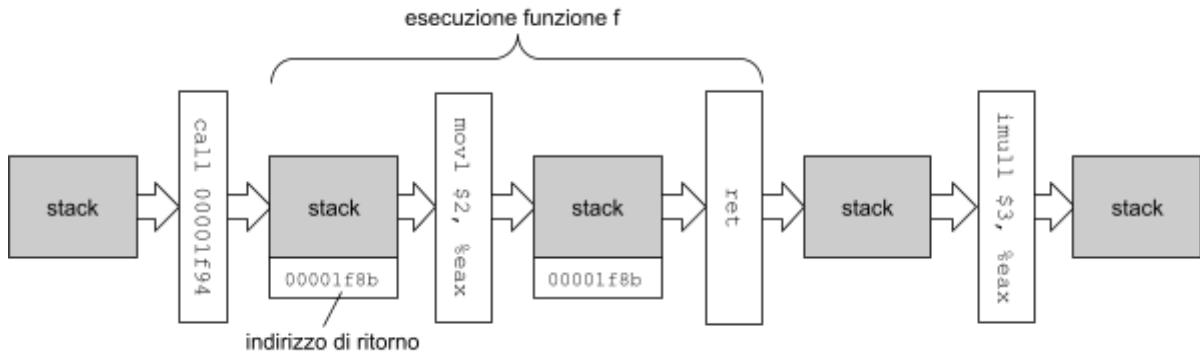
Immaginiamo che il programma sia disposto in memoria ai seguenti indirizzi:

00001f86 call 00001f94 ; chiama f
00001f8b imull \$3, %eax
00001f8e ...
00001f94 movl \$2, %eax
00001f99 ret

Eseguendo le istruzioni a partire dall'indirizzo 00001f86, il flusso delle istruzioni e il loro effetto sui principali registri usati è il seguente:

	%eip (prima)	%eax (prima)	istruzione eseguita	%eip (dopo)	%eax dopo
1	00001f86	-	call 00001f94	00001f94	-
2	00001f94	-	movl \$2, %eax	00001f99	00000002
3	00001f99	00000002	ret	00001f8b	00000002
4	00001f8b	00000002	imull \$3, %eax	00001f8e	00000006

Analizziamo ora il contenuto della stack prima e dopo ogni istruzione:



Si noti che la `CALL` deposita in stack l'indirizzo dell'istruzione successiva, in modo che la `RET` possa proseguire da quella istruzione una volta terminata la chiamata della funzione.

3.1.9 Altre istruzioni e vincoli sulle istruzioni

3.1.9.1 Istruzioni di assegnamento condizionato: `CMOVcc`

L'istruzione `CMOVcc` consente di effettuare degli assegnamenti solo se una determinata condizione è verificata. L'istruzione si basa sulle medesime condizioni della `JCC`, salvo che invece di saltare, copia l'operando sorgente in quello destinazione.

Istruzione	Effetto	Nota
<code>CMOVcc S,D</code>	<code>if (condizione) D←S</code>	se la condizione associata al suffisso cc è verificata, copia la sorgente nella destinazione

L'istruzione semplifica alcune operazioni condizionali riducendo il numero di istruzioni richieste. Diversamente dalla `MOV`, l'operando **sorgente** di una `CMOVcc` **non può essere un operando immediato**, la **destinazione deve essere un registro** e solo operandi a 16 e 32 bit sono supportati.

Esempio.

Si consideri il seguente frammento di programma x86 e la sua corrispondente versione C in cui i registri sono trattati come se fossero variabili:

<code>cmpl %ecx, %eax cmovgl %eax, %ecx</code>	<code>if (eax > ecx) ecx = eax;</code>
--	---

La prima istruzione calcola $R[\%eax] - R[\%ecx]$. La seconda sovrascrive $R[\%ecx]$ con $R[\%eax]$ se $R[\%eax] > R[\%ecx]$.

3.1.9.2 Altre istruzioni di confronto: TEST

Nello stesso spirito della `CMP`, che corrisponde a una `SUB` in cui non viene modificato l'operando destinazione, l'istruzione `TEST` è identica a una `AND`, tranne che non modifica l'operando destinazione:

Istruzione	Effetto	Nota
<code>TEST S, D</code>	calcola <code>S & D</code>	l'and bit a bit fra gli operandi calcolato viene usato per modificare i condition code e poi va perso

Esempio.

L'istruzione `TEST` può essere usata al posto della `CMP` ad esempio per verificare se un registro è zero o meno:

<code>testl %eax, %eax</code>	<code>cmpl \$0, %eax</code>	<code>jz L</code>
		<code>if (eax==0) goto L</code>

Si noti che l'AND di un valore con se stesso è zero se e solo se il valore è zero.

3.1.9.3 Altre istruzioni di assegnamento: SETcc

L'istruzione `SETcc` permette di assegnare i valori 0 o 1 a un registro a 8 bit o a un byte di memoria, a seconda che una data condizione sul registro `EFLAGS` sia verificata:

Istruzione	Effetto	Nota
<code>SETCC D₁</code>	$D_1 \leftarrow \text{condizione}$	se la condizione associata al suffisso cc è verificata, scrive 1 in D_1 , altrimenti scrive 0

Esempio.

L'istruzione `SETCC` può essere usata al posto della `JCC` ad esempio per calcolare il valore di un'espressione booleana:

<code>cmpl \$0, %eax</code>	<code>setl %dl</code>	<code>dl = (eax < 0)</code>
-----------------------------	-----------------------	--------------------------------

3.1.9.4 Vincoli sulle istruzioni

Alcune istruzioni hanno dei vincoli sugli operandi che possono prendere. Elenchiamo i vincoli più comuni:

Istruzione	Vincolo	Esempio
IMUL	la destinazione deve essere un registro	imull \$2, %eax # ok imull \$2, (%edi) # errore
CMOVCC	la sorgente non può essere un immediato	cmovegel %ecx, %eax # ok cmovegel \$2, %eax # errore
	la destinazione deve essere un registro	cmovegel %eax, %eax # ok cmovegel %eax, (%edi) # errore
	solo operandi 16 o 32 bit	cmovegb %cl, %al # errore
TEST e CMP	secondo operando ("destinazione") non può essere immediato	testl %eax, %ecx # ok testl (%eax), \$2 # errore
MOVZ e MOVS	sorgente non immediato e destinazione solo registro	movzbl (%eax), %ecx # ok movzbl \$2, %ecx # errore movzbl %eax, (%ecx) # errore
IDIV	usa i registri D ed A e l'operando divisore non può essere immediato	idivl %edi # ok idivl \$1 # errore

Inoltre, si noti che **in generale non è possibile avere due operandi memoria**. Ad esempio: `movl (%eax), (%ecx)` non è consentito.

3.2 Traduzione dei costrutti C in assembly IA32

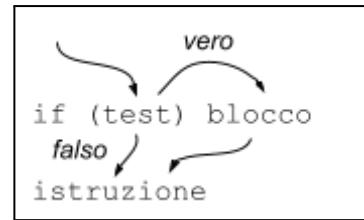
In questo paragrafo vediamo come i compilatori moderni come `gcc` traducono i costrutti del linguaggio C in codice IA32. Si noti come lo stesso programma C potrebbe essere tradotto in assembly in tanti modi diversi. Versioni diverse del compilatore oppure livelli di ottimizzazione diversi portano a codice assembly diverso. Per indicare la traduzione di un frammento di codice C in assembly IA32, useremo la notazione IA32 (x).

3.2.1 Istruzioni condizionali

Le istruzioni ed espressioni condizionali vengono normalmente basate sulle istruzioni di salto condizionato. In alcuni casi è possibile usare l'istruzione di movimento dati condizionale (`CMOV`).

3.2.1.1 Istruzione if

Consideriamo lo schema generale di una istruzione if. Se il test effettuato è vero, viene eseguito il blocco e si riprende dall'istruzione successiva, altrimenti si prosegue direttamente con l'istruzione successiva.



L'istruzione if può essere tradotta come segue:

C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32
if (test) blocco istruzione	if (!test) goto L; blocco; L: istruzione;	IA32(test) Jcc L IA32(blocco) L: IA32(istruzione)

Si noti che l'if viene realizzato effettuando un salto che evita di eseguire il blocco dell'if se il test non è soddisfatto. Si salta quindi su !test e non su test.

Esempio.

Consideriamo il seguente frammento di programma C con variabili intere senza segno e assumiamo che la variabile a sia tenuta nel registro eax, b in ebx e c in ecx:

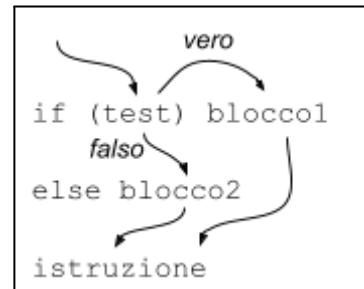
C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32
if (a>b) c=10; c++;	if (a<=b) goto L; c=10; L: c++;	cmpl %ebx, %eax jbe L movl \$10, %ecx L: incl %ecx

Notiamo che il test $a \leq b$ su variabili senza segno viene realizzato calcolando la differenza $R[\%eax] - R[\%ebx]$ con la CMP e saltando se il risultato è ≤ 0 (suffisso be=below or equal, confronto senza segno).

3.2.1.1 Istruzione if...else

Consideriamo lo schema generale di una istruzione if...else. Se il test effettuato è vero, viene eseguito il blocco 1 e si riprende dall'istruzione successiva all'if...else, altrimenti si esegue il blocco 2 e si riprende dall'istruzione successiva all'if...else.

L'istruzione if...else può essere tradotta come segue:



C da tradurre	C equivalente ¹²	Traduzione IA32
if (test) blocco1 else blocco2 istruzione	if (!test) goto E; blocco1 goto F; E: blocco2 F: istruzione;	IA32 (test) Jcc E IA32 (blocco1) jmp F E: IA32 (blocco2) F: IA32 (istruzione)

Si noti che l'if...else viene realizzato effettuando un salto al blocco 2 che evita di eseguire il blocco 1 se il test non è soddisfatto. Alla fine del blocco 1 c'è un salto incondizionato che evita di eseguire il blocco 2 se il blocco 1 è stato eseguito. Questo realizza la mutua esclusione tra i blocchi eseguiti.

Esempio.

Consideriamo il seguente frammento di programma C con variabili intere con segno e assumiamo che la variabile `a` sia tenuta nel registro `eax`, `b` in `ebx` e `c` in `ecx`:

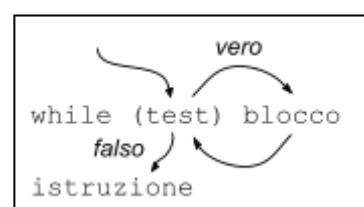
C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32
if (<code>a</code> <=b) <code>c</code> =10; else <code>c</code> =20; <code>c</code> ++;	if (<code>a</code> > <code>b</code>) goto E; <code>c</code> =10; goto F; E: <code>c</code> =20; F: <code>c</code> ++;	cmpl %ebx, %eax jg E movl \$10, %ecx jmp F E: movl \$20, %ecx F: incl %ecx

Notiamo che il test `a>b` su variabili con segno viene realizzato calcolando la differenza $R[\%eax] - R[\%ebx]$ con la `CMP` e saltando se il risultato è >0 (suffisso `g=greater`, confronto con segno).

3.2.2 Cicli

3.2.2.1 Istruzione while

Consideriamo lo schema generale di una istruzione `while`. Se il test effettuato è vero, viene eseguito il blocco e si ritorna al test, altrimenti si prosegue con l'istruzione successiva al `while`.



¹² Si noti che in C il costrutto if...else può essere riscritto in termini di if e goto.

L'istruzione `while` può essere tradotta come segue:

C da tradurre	C equivalente ¹³	Traduzione IA32
while (test) blocco istruzione	L: if (!test) goto E; blocco; goto L; E: istruzione;	L: IA32(test) Jcc E IA32(blocco) jmp L E: IA32(istruzione)

Si noti che il `while` è del tutto simile all'`if`, tranne che dopo l'esecuzione del blocco non si prosegue all'istruzione successiva, ma si torna al test.

Esempio.

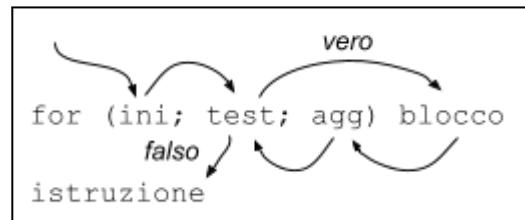
Consideriamo il seguente frammento di programma C con variabili intere senza segno e assumiamo che la variabile `a` sia tenuta nel registro `eax`, `b` in `ebx` e `c` in `ecx`:

C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32
a=1; c=0; while (a<=b) { c+=a; a++; }	a=1; c=0; L: if (a>b) goto E; c+=a; a++; goto L; E:	movl \$1, %eax movl \$0, %ecx L: cmpl %ebx, %eax ja E addl %eax, %ecx incl %eax jmp L E:

Il programma calcola in `c` la somma dei primi `b` interi, cioè $c \leftarrow 1+2+3+\dots+b$.

3.2.2.1 Istruzione `for`

Consideriamo lo schema generale di una istruzione `for`. Si esegue dapprima l'inizializzazione e poi si effettua il test. Se il test effettuato è vero, viene eseguito il blocco, si esegue l'aggiornamento, e si ritorna al test, altrimenti si prosegue con l'istruzione successiva al `for`.



L'istruzione `for` può essere tradotta come segue:

¹³ Si noti che in C il costrutto `while` può essere riscritto in termini di `if` e `goto`.

C da tradurre	C equivalente ¹⁴	Traduzione IA32
for (ini;test;agg) blocco istruzione	ini; L: if (!test) goto E; blocco; agg; goto L; E: istruzione	IA32 (ini) L: IA32 (test) Jcc E; IA32 (blocco) IA32 (agg) jmp L E: IA32 (istruzione)

Esempio.

Consideriamo il seguente frammento di programma C con variabili intere senza segno e assumiamo che la variabile *a* sia tenuta nel registro *eax*, *b* in *ebx* e *c* in *ecx*:

C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32
c=0; for (a=1; a<=b; a++) c+=a;	c=0; a=1; L: if (a>b) goto E; c+=a; a++; goto L; E:	movl \$0, %ecx movl \$1, %eax L: cmpl %ebx, %eax ja E addl %eax, %ecx incl %eax jmp L E:

Il programma calcola in *c* la somma dei primi *b* interi, cioè $c \leftarrow 1+2+3+\dots+b$, ed è del tutto equivalente a quello visto come esempio per il *while*.

3.2.3 Funzioni

Una funzione C è normalmente tradotta in assembly IA32 come una sequenza di istruzioni terminate da una *RET* e viene invocata mediante l'istruzione *CALL*. Durante una chiamata a funzione, la funzione che ha effettuato l'invocazione viene detta **chiamante** (caller) e quella invocata viene detta **chiamato** (callee).

Le **convenzioni** relative alla traduzione delle funzioni, del passaggio dei parametri e della restituzione dei valori che vedremo in questo paragrafo non sono specificate dall'ISA IA32, ma sono conformi con la [System V Application Binary Interface](#) (ABI), che descrive uno standard diffuso (es. Mac OS X e Linux) usato nella creazione dei file oggetto e nell'orchestrazione dell'esecuzione dei programmi su piattaforme IA32.

¹⁴ Si noti che in C il costrutto *for* può essere riscritto in termini di *if* e *goto*.

Esempio.

Il seguente frammento di programma C mostra come la definizione di una funzione e la chiamata a funzione vengono tradotte in codice IA32:

C da tradurre	Traduzione IA32
void f() { void g() { void h() { g(); h(); } } }	f: call g call h ret g: ... ret h: ... ret

3.2.3.1 Restituzione valore

Per convenzione, valori scalari come interi e puntatori¹⁵ vengono restituiti al chiamante dal chiamato scrivendoli nel registro eax.

Esempio.

Consideriamo il seguente frammento di programma C:

C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32
int f(){ return 7+g(); } int g(){ return 10; }	int f(){ int tmp = g(); tmp += 7; return tmp; } int g(){ int tmp = 10; return tmp; }	f: call g addl \$7, %eax ret g: movl \$10, %eax ret

Si noti che g restituisce a f il valore 10 in eax, e a sua volta f restituisce al proprio chiamante il valore 17 in eax.

3.2.3.2 Stack frame e registro EBP

La stack è uno strumento essenziale per l'orchestrazione delle chiamate a funzione e per fornire spazio di memorizzazione locale alle chiamate. Ogni invocazione a funzione ha associato uno

¹⁵ Non trattiamo il caso di come vengono restituiti valori in virgola mobile e strutture. Per approfondimenti si veda ad esempio la documentazione Apple su [IA-32 Function Calling Conventions](#).

stack frame (o record di attivazione), che contiene spazio per memorizzare variabili locali, parametri passati ad altre funzioni, ecc.

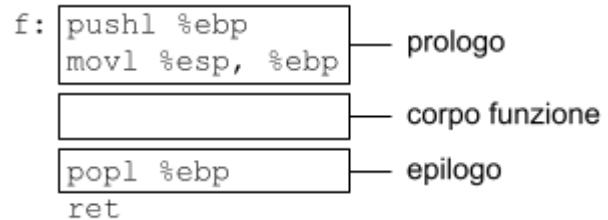
Per consentire a un **debugger** di elencare in ogni istante le funzioni pendenti che portano dal main alla funzione correntemente eseguita, e quindi comprendere meglio il contesto in cui una funzione agisce, gli stack frame vengono organizzati a formare concettualmente una **lista collegata**, in cui il registro `ebp` punta al primo stack frame (quello della funzione correntemente eseguita). Ogni stack frame conterrà un puntatore allo stack frame del proprio chiamante.

Poiché il **collegamento fra stack frame usando `ebp` è opzionale**, illustriamo in Figura 3.2.1 la struttura con cui viene organizzata la stack sia con che senza collegamento tra frame:

Per convenzione, **nel momento in cui si effettua un'istruzione `CALL`, la base della stack puntata dal registro `%esp` deve essere sempre a un indirizzo multiplo di 16**.¹⁶

La lista di stack frame viene gestita mediante un codice di **prologo** all'inizio di una funzione e un codice di **epilogo** alla fine:

- Il **prologo** salva in stack il contenuto di `ebp` (che punta allo stack frame del chiamante) mediante l'istruzione `pushl %ebp`. Il registro base pointer `ebp` viene poi fatto puntare alla posizione corrente in stack contenuta nel registro stack pointer `esp` mediante l'istruzione `movl %esp, %ebp` (così facendo, registro `ebp` viene a puntare allo stack frame corrente).
- L'**epilogo** ripristina il valore di `ebp` che si aveva prima dell'attivazione della funzione corrente eseguendo `popl %ebp`. Il registro `ebp` verrà quindi a puntare nuovamente allo stack frame del chiamante.



In `gcc`, è possibile **omettere il collegamento fra stack frame** compilando con l'opzione `-fomit-frame-pointer`. In questo modo, non verranno generati prologo ed epilogo: la funzione sarà più veloce e compatta, ma il debugging potrebbe essere più difficoltoso.

Esempio.

Il seguente esempio mostra come una funzione C viene compilata con e senza l'uso del registro base pointer `ebp`:

¹⁶ Poiché questa convenzione ha motivazioni prestazionali e non ha implicazioni sulla correttezza di un programma, in alcuni degli esempi in questa dispensa è volutamente ignorata per rendere il codice più semplice da comprendere. Tenere a mente la convenzione è comunque utile per capire perché il codice generato da `gcc` contiene istruzioni apparentemente inutili il cui unico scopo è l'allineamento della stack a multipli di 16.

C da tradurre test.c	Traduzione IA32 (con ebp): gcc -S test.c	Traduzione IA32 (no ebp): gcc -S -fomit-frame-pointer test.c
int f() { return 10; }	f: pushl %ebp movl %esp, %ebp movl \$10, %eax popl %ebp ret	f: movl \$10, %eax ret

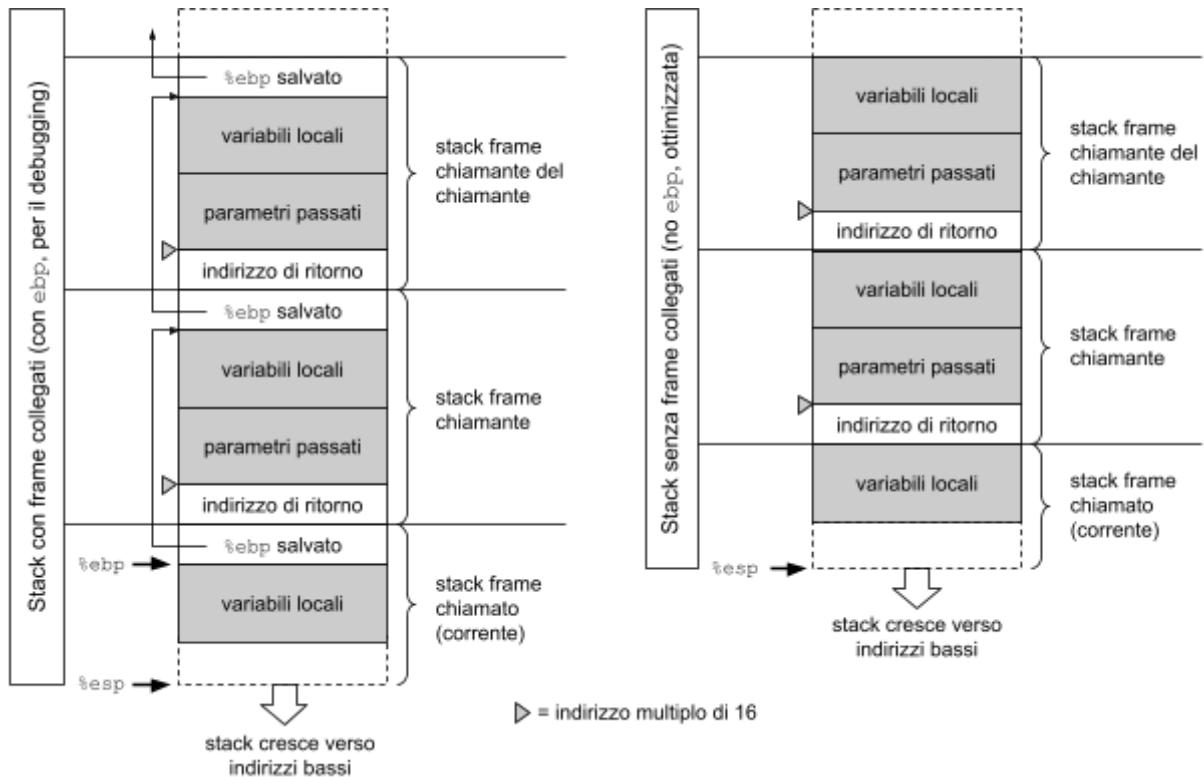
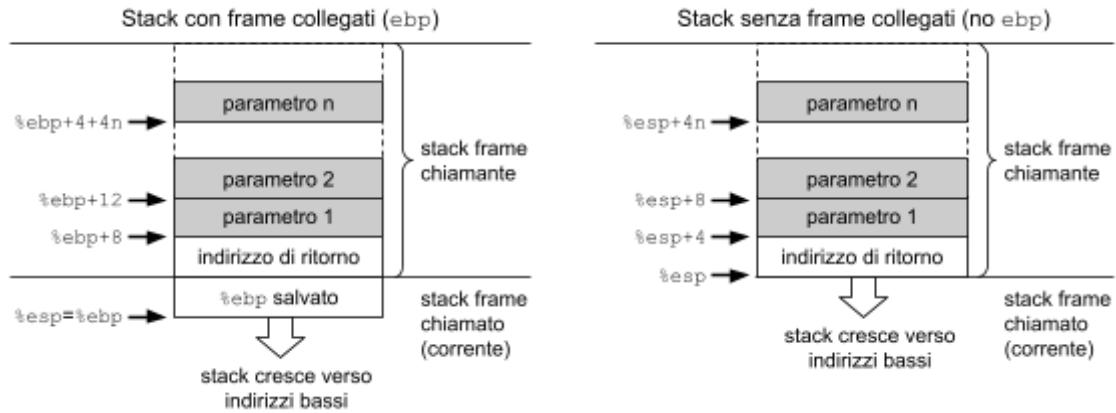


Figura 3.2.1: stack frame

3.2.3.3 Passaggio dei parametri

I parametri di tipi primitivi¹⁷ vengono passati dal chiamante al chiamato **sulla stack** e vengono disposti in memoria nello stack frame del chiamante **nello stesso ordine** in cui appaiono nell'intestazione della funzione. Parametri interi di 1 o 2 byte vengono **promossi** a 4 byte, in modo che ogni parametro passato sia di dimensione multiplo di 4 byte.

¹⁷ Non trattiamo il passaggio per parametro di oggetti di tipo struttura. Per approfondimenti si veda ad esempio la documentazione Apple su [IA-32 Function Calling Conventions](#).



Esempio.

Il seguente esempio mostra come una funzione C con parametri viene compilata con e senza prologo/epilogo:

C da tradurre	Traduzione IA32 (ebp):	Traduzione IA32 (no ebp):
int f(int x, int y) {	f: pushl %ebp movl %esp, %ebp	f:
return x+y;	movl 8(%ebp), %eax addl 12(%ebp), %eax	movl 4(%esp), %eax addl 8(%esp), %eax
	popl %ebp	
}	ret	ret

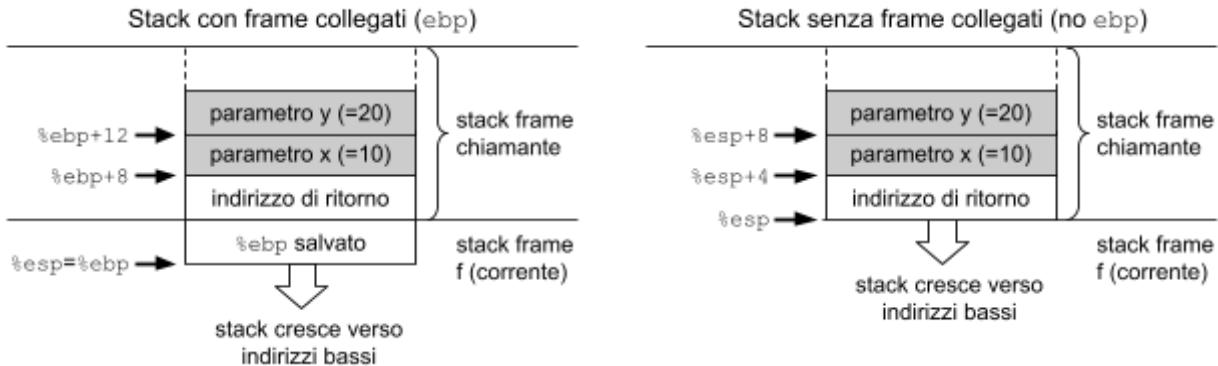
Si noti che il chiamato accede ai parametri passati dal chiamante usando `ebp` se i frame sono collegati. Se invece i frame non sono collegati, il chiamato accede ai parametri usando `esp`.

Vediamo ora come la funzione `f` può essere invocata mostrando il **passaggio dei parametri**. Assumiamo che la variabile locale `c` sia memorizzata nel registro `ecx`:

C da tradurre	Traduzione IA32 (no ebp)
<code>c = f(10, 20);</code>	<pre>pushl \$20 # passa il secondo parametro pushl \$10 # passa il primo parametro call f # chiama la funzione f addl \$8, %esp # toglie i due parametri dalla stack movl %eax, %ecx # assegna il risultato a c</pre>

Si noti che, poiché la stack cresce da indirizzi alti verso indirizzi bassi, le operazioni di push dei parametri su stack avvengono nell'ordine inverso in cui appaiono nella chiamata in modo che

risultino poi disposti in memoria nello stesso ordine. La seguente figura illustra lo stato della stack durante l'esecuzione del corpo della funzione `f`, con e senza frame collegati:



Osserviamo inoltre che i parametri passati sulla stack dal chiamante devono essere poi rimossi dal chiamante stesso dopo la chiamata. Nel nostro esempio, questo si ottiene incrementando lo stack pointer di 8 (`addl $8, %esp`), compensando le due push di 4 byte ciascuna effettuate prima della chiamata (`pushl $20` e `pushl $10`).

3.2.3.4 Registri caller-save e callee-save

L'esecuzione di una funzione potrebbe sovrascrivere i registri in uso al chiamante. Se il chiamante vuole avere la garanzia che il contenuto di un registro non verrà alterato a fronte dell'invocazione di una funzione, è necessario che il suo contenuto venga salvato da qualche parte, generalmente sulla stack. Si hanno due possibilità:

1. Il registro viene **salvato in stack dal chiamante (caller-save)** prima dell'invocazione e ripristinato subito dopo.
2. Il registro viene **salvato in stack dal chiamato (callee-save)** prima di eseguirne il corpo e ripristinato prima di ritornare al chiamante (il salvataggio avviene nel prologo e il ripristino nell'epilogo).

Per convenzione, alcuni registri vengono salvati dal chiamante, e altri dal chiamato:

1. **Registri caller-save:** A, C, D
2. **Registri callee-save:** B, DI, SI, SP, BP

I registri caller-save possono essere liberamente usati da una funzione senza dover essere salvati nel prologo e ripristinati nell'epilogo, ma devono essere salvati/ripristinati a fronte di una chiamata a funzione se serve mantenerne il contenuto dopo la chiamata. I registri callee-save, se usati da una funzione, devono essere salvati nel prologo e ripristinati nell'epilogo della funzione; si ha la garanzia che il loro contenuto sia preservato a fronte dell'invocazione di una funzione.

Esempio (caller-save).

Consideriamo il seguente frammento di programma C con variabili intere e assumiamo che la variabile `a` sia tenuta nel registro `eax` e la variabile `c` in `ecx`:

C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32 (no ebp)
<pre>int f() { int c = g(); int a = h(); a += c; return a; }</pre>	<pre>int f() { int c = g(); int a = h(); a += c; return a; }</pre>	<pre>f: call g movl %eax, %ecx pushl %ecx call h popl %ecx addl %ecx, %eax ret</pre>

Si noti che il valore restituito da `g` viene scritto in `ecx`, che è un registro caller-save. Se non prendessimo provvedimenti, il suo valore potrebbe essere modificato dalla chiamata ad `h`, perdendo il valore restituito da `g`. Il registro `ecx` viene pertanto salvato in stack (`pushl %ecx`) prima della chiamata ad `h` e ripristinato subito dopo (`popl %ecx`).

Esempio (callee-save).

Vediamo lo stesso esempio di prima in cui usiamo un registro callee-save (B) invece che caller-save (C) per preservare il valore restituito da `g` a fronte della chiamata ad `h` (assumiamo che la variabile `a` sia tenuta nel registro `eax` e la variabile `b` in `ebx`):

C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32 (no ebp)
<pre>int f() { int b = g(); int a = h(); a += b; return a; }</pre>	<pre>int f() { int b = g(); int a = h(); a += b; return a; }</pre>	<pre>f: pushl %ebx # prologo call g movl %eax, %ebx call h addl %ebx, %eax popl %ebx # epilogo ret</pre>

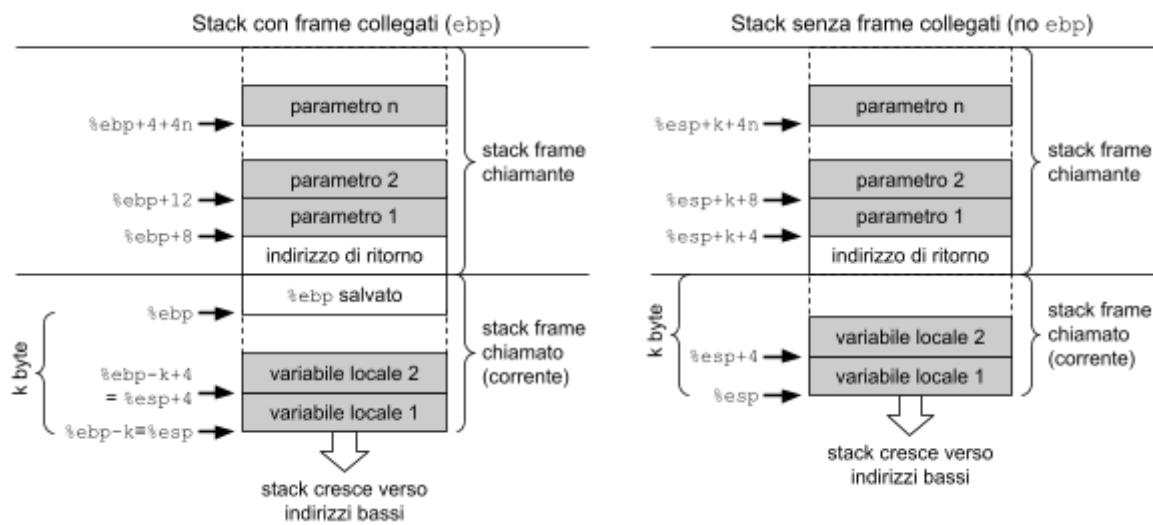
Si noti che il contenuto di `ebx` non viene alterato dalla chiamata ad `h` (se infatti `h` dovesse usarlo, dovrebbe salvarlo e poi ripristinarlo prima di terminare), e può quindi essere sommato al valore restituito da `h` (`addl %ebx, %eax`) per determinare il valore restituito da `f`. Il prezzo per usare `ebx` (callee-save) in `f` è che deve essere salvato nel prologo e ripristinato nell'epilogo di `f`.

3.2.3.5 Variabili locali

Negli esempi visti finora abbiamo sempre assunto che le variabili locali venissero tenute nei registri. Questa è senz'altro la scelta più semplice e anche la migliore dal punto di vista prestazionale. Tuttavia, alle volte è necessario che le variabili locali abbiano un loro spazio riservato nello stack frame della funzione:

1. se la variabile è di tipo array o struttura e quindi non può essere memorizzata in un registro;
2. se la funzione usa più variabili locali di quanti siano i registri disponibili; oppure
3. se la funzione usa l'operatore & su una variabile locale, che quindi deve possedere un indirizzo in memoria.

Lo spazio per le variabili locali, normalmente allocato in stack nel prologo e deallocated nell'epilogo, è organizzato come segue:



Per accedere a una variabile locale, è possibile usare il registro `esp` con offset positivo. Se il registro `ebp` viene usato per puntare al frame corrente, è possibile usare equivalentemente `ebp` con offset negativo.

Esempio. Consideriamo il seguente frammento di programma C:

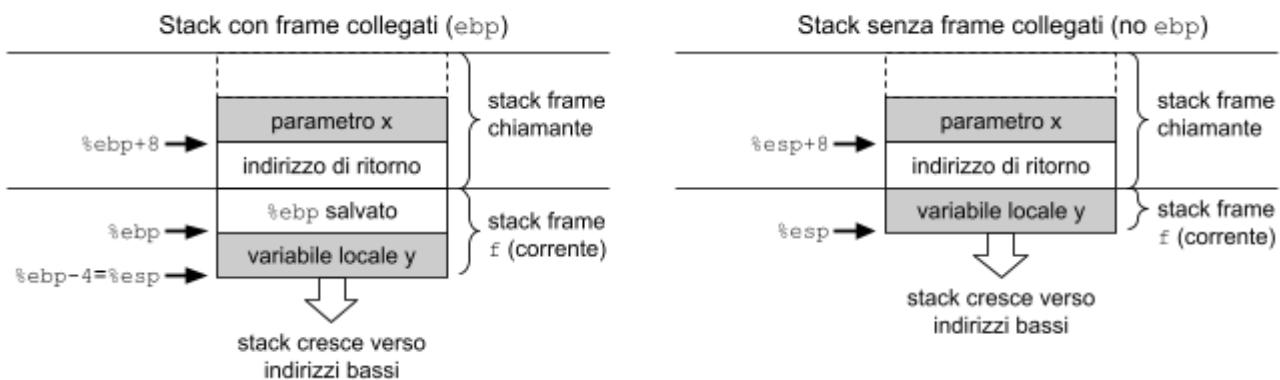
C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32 (con ebp)
<pre>int f(int x) { int y; leggi(&y); return x+y; }</pre>	<pre>int f(int x) { int y; int* c=&y; leggi(c); int a = x; a += y; return a; }</pre>	<pre>f: pushl %ebp # prologo movl %esp, %ebp # prologo subl \$4, %esp # prologo leal -4(%ebp), %ecx # y in -4(%ebp) pushl %ecx # passa param. call leggi addl \$4, %esp # toglie param. movl 8(%ebp), %eax # x in 8(%ebp) addl -4(%ebp), %eax addl \$4, %esp # epilogo popl %ebp # epilogo ret</pre>

Osserviamo che la zona di memoria per le variabili locali ha dimensione $k=4$ byte. Si noti il modo in cui è compilata l'istruzione `c=&y`: viene usata una `leal` per scrivere nel registro `ecx` l'indirizzo effettivo di `y` (`%ebp-4`). Vediamo ora una versione equivalente del programma senza stack frame collegati:

C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32 (senza ebp)
<pre>int f(int x){ int y; leggi(&y); return x+y; }</pre>	<pre>int f(int x){ int y; int* c=&y; leggi(c); int a = x; a += y; return a; }</pre>	<pre>f: subl \$4, %esp # prologo leal (%esp), %ecx # y in (%esp) pushl %ecx # passa param. call leggi addl \$4, %esp # toglie param. movl 8(%esp), %eax # x in 8(%esp) addl (%esp), %eax addl \$4, %esp # epilogo ret</pre>

In questo caso si accede al parametro formale `x` e alla variabile locale `y` usando lo stack pointer `esp` piuttosto che il base pointer `ebp`.

Nella figura seguente illustriamo la struttura (layout) della stack all'inizio dell'esecuzione del corpo della funzione `f` per entrambe le versioni (con e senza `ebp`):



3.2.4 Array e aritmetica dei puntatori

L'accesso alle celle di array con elementi di dimensione fino a 8 byte avviene normalmente sfruttando gli indirizzamenti a memoria della forma:

`(base, indice, scala)`

dove `base` è l'indirizzo del primo byte dell'array, `indice` è l'indice della cella dell'array che si vuole accedere, e `scala=sizeof(elemento)` è il numero di byte di ciascun elemento dell'array. Si noti che l'indirizzo effettivo `base+indice*scala` calcolato dall'operando (`base`, `indice`, `scala`) realizza l'**aritmetica dei puntatori**, scalando l'indice in base alla dimensione degli elementi dell'array.

Se l'indice `i` dell'elemento che si vuole accedere è noto a tempo di compilazione, è possibile usare l'operando memoria:

```
disp(base)
```

dove `base` è l'indirizzo del primo byte dell'array e `disp=i*sizeof(elemento)` è lo spiazzamento in byte rispetto alla base dell'array per arrivare all'`i`-esimo elemento dell'array.

Esempio 1.

Si consideri la scrittura della cella `c`-esima dell'array `a` di `int`, assumendo che la variabile `a` sia tenuta in `eax` e la variabile `c` in `ecx`:

C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32
<code>a[c]=10;</code>	<code>* (a+c)=10;</code>	<code>movl \$10, (%eax,%ecx,4)</code>

Si noti che la scala è 4 poiché l'array è di `int` e `sizeof(int)==4`.

Esempio 2.

La seguente funzione C calcola la somma degli elementi di un array di due `int` passato come parametro:

C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32 (no <code>ebp</code>)
<code>int sum(int c[2]) { return c[0]+c[1]; }</code>	<code>int sum(int c[2]) { int a = c[0]; a += c[1]; return a; }</code>	<code>sum: movl 4(%esp), %ecx movl (%ecx), %eax addl 4(%ecx), %eax ret</code>

Si noti che in questo caso gli indici 0 e 1 nell'array `c` sono noti a tempo di compilazione (costanti nel codice) ed è quindi possibile calcolare gli spiazzamenti delle rispettive celle che si vogliono accedere (0 e 4).

Esempio 3.

Generalizziamo la funzione vista sopra per sommare gli elementi di un array `v` di dimensione arbitraria `n`. Assumendo di tenere l'indirizzo `v` dell'array in `ecx`, la dimensione `n` dell'array in `edx`, la somma `s` degli elementi di `v` in `eax`, e l'indice `i` per scorrere l'array in `ebx`, possiamo scrivere:

C da tradurre	C equivalente	Traduzione IA32 (no ebp)
<pre>int sum(int* v, int n) { int i; int s=0; for (i=0; i<n; i++) s += v[i]; return s; }</pre>	<pre>int sum(int* v, int n) { int s = 0; int i = 0; L: if (i>=n) goto E; s += v[i]; i++; goto L; E: return s; }</pre>	<pre>sum: pushl %ebx # prologo movl 8(%esp),%ecx # ecx ↔ v movl 12(%esp),%edx # edx ↔ n movl \$0, %eax # eax ↔ s movl \$0, %ebx # ebx ↔ i L: cmpl %edx, %ebx jge E addl (%ecx,%ebx,4),%eax incl %ebx jmp L E: popl %ebx # epilogo ret</pre>

3.2.5 Strutture

In questo paragrafo vediamo come accedere ai campi di una struttura mediante puntatore e come gestire strutture allocate in stack come variabili locali. Assegnamento, passaggio di parametro e valore di ritorno di intere strutture è al di là degli scopi della dispensa. E' importante comprendere il layout di memoria di una struttura: si rimanda al [Paragrafo 5.2.3.3](#) per una descrizione approfondita.

L'accesso a un campo di una struttura è possibile tramite l'operando memoria: `off(base)`.

dove `base` è l'indirizzo del primo byte della struttura e `off` è lo spiazzamento in byte del campo rispetto alla base della struttura stessa.

Esempio 1. Si consideri l'accesso ai campi di una struttura mediante puntatore.

C da tradurre	Traduzione IA32
<pre>struct person { char age; char* name; };</pre>	<pre>.globl get_age .globl get_name</pre>

<pre> char get_age(struct person *p) { return p->age; } char *get_name(struct person *p) { return p->name; } </pre>	<pre> get_age: movl 4(%esp), %eax movb (%eax), %al ret get_name: movl 4(%esp), %eax movl 4(%eax), %eax ret </pre>
--	--

Si noti in grassetto l'operando memoria per accedere ai due campi della struttura: l'offset del campo `name` è 4 poiché vi sono 3 byte di padding tra `age` e `name`, essendo `name` un campo a 32 bit.

Esempio 2. Si consideri l'allocazione in stack di una struttura e la sua inizializzazione.

C da tradurre	Traduzione IA32
<pre> struct person { char age; char* name; }; void f() { struct person p; fill(&p); ... } </pre>	<pre> .globl f f: subl \$12, %esp # spazio in stack per p # e parametro di fill leal 4(%esp), %ecx # ecx = &p movl %ecx, (%esp) # passaggio parametro call fill ... addl \$12, %esp # dealloca spazio ret </pre>

3.3 Estensione a x86-64

Dopo avere familiarizzato con l'ISA IA32, mostreremo le differenze principali con la più moderna ISA a 64 bit dei processori x86. La prima semplice differenza è che per compilare a 64 bit su un sistema a 64 bit **non** bisogna inserire `-m32` come flag di gcc durante la compilazione. Vediamo ora altre differenze rilevanti.

3.3.1 Registri

Una delle differenze più visibili è la presenza di 16 registri general-purpose a 64 bit, rispetto agli 8 a 32 bit dell'IA32: A, B, C, D, DI, SI, SP, BP, R8, R9, R10, R11, R12, R13, R14, R15.

Diversamente dall'ISA IA32, è possibile accedere agli 8 bit meno significativi dei registri DI e SI, denotati con DIL e SIL, rispettivamente. I registri general-purpose a 64 bit RAX, RBX, RCX, RDX, RDI, RSI, RSP, RBP estendono di ulteriori 32 bit i corrispondenti a 32 bit. Ogni scrittura dei 32 bit meno significativi di un registro a 64 bit azzera automaticamente i 32 bit più significativi. I registri R8-R15 possono essere acceduti nelle loro sottoparti meno significative usando i suffissi b (byte), w (word) e d (double word): es. R8 (registro a 64 bit), R8D (32 bit meno significativi), R8W (16 bit meno significativi), R8B (8 bit meno significativi).

3.3.2 Passaggio dei parametri alle funzioni

Diversamente dalle convenzioni dell'ABI System V 386 su IA32 dove tutti i parametri sono passati a una funzione in stack, in x86-64 i primi 6 parametri interi o puntatore sono passati rispettivamente nei registri RDI, RSI, RDX, RCX, R8, R9, e gli altri dopo il sesto in stack.

Esempio. Vediamo come effettuare una funzione swap che realizza lo scambio di due interi:

```
.globl swap

swap:
    movl (%rdi), %eax
    movl (%rsi), %ecx
    movl %eax, (%rsi)
    movl %ecx, (%rdi)
    ret
```

Si confronti la semplicità di questa realizzazione, dovuta al maggiore numero di registri che consente di usarli nel passaggio dei parametri, rispetto alla corrispondente IA32:

```
.globl swap

swap:
    pushl %ebx
    movl 8(%esp), %eax
    movl 12(%esp), %ecx
    movl (%eax), %edx
    movl (%ecx), %ebx
    movl %edx, (%ecx)
    movl %ebx, (%eax)
    popl %ebx
    ret
```

```
#include <stdio.h>

void swap(int*, int*);
```

```

int main() {
    int a = 10, b = 20;
    swap(&a, &b);
    printf("a=%d, b=%d\n", a, b);
    return 0;
}

```

3.3.3 Registri caller-save e callee-save

Nel [Paragrafo 3.2.3.4](#) abbiamo discusso le convenzioni dell'ABI System V 386 su IA32 che riguardano la responsabilità del salvataggio dei registri durante una chiamata a funzione. Le convenzioni dell'ABI System V su AMD64 sono leggermente diverse. In particolare, gli unici registri callee-save sono B, SP, BP e R12-R15. Gli altri sono tutti caller-save.

3.3.4 Suffissi delle istruzioni a 64 bit e istruzioni MOVS e MOVZ

E' possibile usare il suffisso q per indicare che un'istruzione lavora con operandi a 64 bit: es. movq \$10, %rax. Inoltre le istruzioni MOVS e MOVZ possono essere usate in un contesto a 64 bit usando i suffissi b, w, l: es. movsbq (%rax), %rax legge un byte dall'indirizzo rax, ne estende il segno fino a riempire i 64 bit, e scrive il risultato in rax.

3.4 Domande riepilogative

Le seguenti domande riepilogative sugli argomenti del capitolo ammettono come risposte **vero** o **falso**. Salvo diversamente esplicitato, le domande si riferiscono all'ISA IA32.

1. La programmazione dei sistemi di calcolo si basano su astrazioni che nascondono dettagli irrilevanti dei sistemi di calcolo per i programmatore. Un esempio è l'ISA?
2. L'acronimo ISA sta per International Standard for Architectures?
3. L'ISA x86-64 è retrocompatibile con la IA32?
4. Il suffisso w si riferisce a operazioni su dati di 32 bit?
5. L'istruzione movb \$5, %ax è corretta?
6. L'istruzione movl (%eax), (%ecx) è corretta?
7. Per rappresentare una variabile C di tipo int è possibile usare il registro %ecx?
8. Per assegnare il valore 0xABADCAFE al registro D si può usare l'istruzione movl %edx, \$0xABADCAFE?
9. Il registro %esp viene usato per puntare all'indirizzo più basso della stack?
10. Gli 8 bit meno significativi del registro SI possono essere acceduti in IA32 mediante l'operando %sil?
11. Il registro %eip punta all'istruzione seguente che deve essere eseguita?
12. Un operando immediato può essere usato come operando destinazione?

13. Un operando immediato viene immagazzinato insieme all'istruzione stessa?
14. L'istruzione `movl 10, %ecx` scrive il numero 10 nel registro C?
15. Un operando memoria può essere rappresentato come (`%ecx`)?
16. Nella rappresentazione big-endian, il byte più significativo viene memorizzato per ultimo?
17. L'istruzione `movzbl %al, %eax` converte un `unsigned char` a un `unsigned`?
18. L'istruzione `movsbl %al, %eax` converte un `char` a un `int`?
19. Dato `%ecx = 0x12341234`, dopo l'esecuzione dell'istruzione `movzbw %cl, %cx` si ha `%ecx = 0x00000034`?
20. Dato `%ecx = 0x12341234`, dopo l'esecuzione dell'istruzione `movsbw %cl, %cx` si ha `%ecx = 0x12340034`?
21. Dato `%ecx = 0x12348234`, dopo l'esecuzione dell'istruzione `movswl %cx, %ecx` si ha `%ecx = 0xFFFF8234`?
22. E' possibile mettere in cima alla stack un valore a 32 bit mediante l'istruzione `popl`?
23. Dato `%ecx = 0xF0F0F0F0`, dopo l'esecuzione `notl %ecx` si ha `%ecx = 0x0F0F0F0F`?
24. L'istruzione `IDIV S` calcola il quoziente e il resto della divisione del valore ottenuto concatenando il valore dei registri A e D (dividendo) per S (divisore), mettendo in A il resto e in D il quoziente?
25. L'istruzione `leal (%eax, %ecx, 4), %edx` è equivalente all'istruzione `movl %eax, %ecx`?
26. L'istruzione `leal -3(%eax, %ecx, 4), %edx` scrive in `%edx` il valore `%eax + %ecx * 4 - 3`?
27. Dato `%eax=0xCAFEBABE`, dopo l'istruzione `sarl $4` si ha `%eax=0xFCAFEBAB`?
28. Dato `%eax=0xCAFEBABE`, dopo l'istruzione `sall $4` si ha `%eax=0xAFEBABEF`?
29. Dato `%eax=0x00000001`, dopo l'istruzione `shll %eax` si ha `%eax=00000002`?
30. Le istruzioni `sal` e `shl` sono equivalenti?
31. Nel codice seguente, se `%ecx=-2` allora l'istruzione `je L` salta all'indirizzo L?

```
addl $2, %ecx
je L
```

32. L'istruzione `cmpl %eax, $1` è valida?
33. L'istruzione `call` aumenta di 4 byte il valore di `%esp`?
34. L'istruzione `test S, D` è equivalente ad `and S, D`, tranne che `test` non modifica D?
35. Nell'istruzione `DIV` l'operando divisore può essere un immediato?
36. Nella tabella seguente, il codice IA32 è una corretta implementazione del codice C, assumendo che la variabile int a sia nel registro `%eax`?

<code>if (a>0) a++; else a--; ...</code>	<code>testl %eax, %eax jle E incl %eax jmp F E: decl %eax F: ...</code>
---	---

37. Il seguente frammento di codice termina con un errore di stack overflow?

```
L: incl %eax
jmp L
```

38. Le funzioni restituiscono sempre il proprio valore di ritorno, se a 16 bit, nel registro `%ax`?

39. I parametri passati a una funzione sono sempre a indirizzi inferiori a quelli dell'indirizzo di ritorno della funzione stessa?

4 Su quali librerie standard può contare un programmatore C?

Una **libreria** è una collezione coerente di funzioni progettate per un determinato scopo. Virtualmente qualsiasi programma utilizza funzioni di libreria, se non altro per procurarsi l'input e produrre l'output. In questo capitolo tratteremo alcune delle **principali funzioni della libreria standard** C, la `libc`, che ricade nello standard [POSIX](#). Naturalmente, un programmatore potrà utilizzare molte altre librerie progettate per compiti specifici che spesso non fanno parte delle distribuzioni standard dei sistemi operativi e che non tratteremo in questo capitolo.

In Figura 1.2 si vede come un programma C può invocare direttamente funzioni di libreria standard del linguaggio C, così come altre funzioni POSIX, che interfacciano il programma con il kernel del sistema operativo. Si noti che alcune funzioni della libreria standard C hanno bisogno esse stesse di richiamare funzioni POSIX, come ad esempio la funzione `printf` che necessita di produrre output testuale, tipicamente sul terminale. Altre invece, come la `strlen`, che calcola la lunghezza di una stringa, non hanno bisogno di usare altre librerie.

4.1 Accesso alla documentazione: `man`

Il comando `man` consente di accedere alla descrizione delle funzioni di libreria documentate nel sistema¹⁸, fra cui tutte quelle della `libc`. Riportiamo a titolo esemplificativo la parte iniziale della documentazione della funzione `strlen` mediante il comando: `man strlen`.

```
STRLEN(3)                               Linux Programmer's Manual      STRLEN(3)

NAME
    strlen - calculate the length of a string

SYNOPSIS
    #include <string.h>

    size_t strlen(const char *s);

DESCRIPTION
    The strlen() function calculates the length of the string pointed to by
    s, excluding the terminating null byte ('\0').

RETURN VALUE
    The strlen() function returns the number of bytes in the string pointed
    to by s.
    ...
```

La documentazione è divisa in capitoli:

1. **comandi** (programmi invocabili da riga di comando)

¹⁸ Per ottenere la documentazione completa sul comando `man` basta dare il comando `man man`.

2. chiamate a sistema
3. librerie

Se il termine usato nella ricerca con `man` ricade in più di un capitolo è necessario specificare in quale cercare. Ad esempio, se siamo interessati alla documentazione della funzione standard C `printf`, è necessario digitare `man 3 printf` sulla riga di comando. Nella `libc` è infatti trattata nel primo e nel terzo capitolo, con significati diversi. Se invece siamo interessati alla chiamata a sistema `write`, scriveremo `man 2 write`.

4.2 Gestione degli errori

In questa sezione, discutiamo come gestire gli errori in un programma C in un ambiente Unix-like come Linux o MacOS X.

4.2.1 Codice di terminazione di un programma

Un processo ha sempre un **valore di ritorno intero** che viene passato all'indietro al processo che l'ha generato. Questo valore serve per segnalare se l'esecuzione ha avuto successo oppure è terminata per via di un errore. Il valore viene detto **codice di terminazione del programma** e vale 0 se il programma è terminato con successo, e diverso da zero altrimenti. Il codice di ritorno viene emesso da un programma invocando `exit`, `_exit` (o `_Exit`), `abort`, oppure con il `return` dal `main`.

4.2.2 Installare un gestore per la terminazione di un programma

Per garantire che la terminazione prematura di un programma in caso di errore non lasci pendenti operazioni che potrebbero compromettere esecuzioni future, come ad esempio un file lasciato troncato a metà, è possibile **installare un handler** (gestore) che viene eseguito automaticamente prima di terminare il programma. Per installare un handler, è possibile usare la funzione `atexit`, che può essere applicata anche nel caso di terminazione con successo come nell'esempio che segue:

```
#include <stdlib.h>
int atexit(void (*function)(void));
```

Parametri:

- `function`: puntatore a una funzione da eseguire in caso di terminazione con la funzione `exit` oppure con `return` dal `main`

Risultato:

- 0 in caso di successo, -1 in caso di errore

Esempio:

```

#include <stdio.h> // printf
#include <stdlib.h> // atexit

void handler() {
    printf("uscita dal programma\n");
}

int main() {
    atexit(handler);
    return 0; // stampa: "uscita dal programma"
}

```

E' possibile installare un numero arbitrario di handler, che verranno eseguiti nell'ordine opposto a quello con cui sono stati installati con `atexit`.

4.2.3 Errori non recuperabili

Si tratta di errori che **provocano la terminazione del programma** e denotano un bug. Per segnalare un errore non recuperabile è possibile usare la macro C `assert`, che effettua un test e, se non verificato, fa terminare il programma:

```

#include <cassert.h>
assert(test);

```

Parametri:

- `test`: valore di verità. Se zero, provoca la terminazione del programma con un codice diverso da zero e invia sul canale `stderr` un messaggio di errore della forma "Assertion failed: (<test>), function main, file <nomefile.c>, line <numero-linea>"

Risultato:

- nessuno

4.2.4 Errori recuperabili

Un errore che viene individuato nel corpo di una funzione è **recuperabile** se è possibile continuare con l'esecuzione del programma, eventualmente effettuando delle operazioni di pulizia (cleanup) prima di uscire dalla funzione stessa. Ad esempio, potremmo volere scrivere una funzione che carica il contenuto di un file in un buffer in memoria. In caso di errore, il programma non dovrebbe terminare. Ove possibile, tutti gli errori dovrebbero essere recuperabili. Tratteremo due convenzioni con cui una funzione segnala al chiamante situazioni di errore. Per segnalare un errore:

1. la libreria standard C usa `NULL` nel caso in cui la funzione restituisce un puntatore e generalmente un valore diverso da 0 se la funzione restituisce un intero, ma ci sono casi in cui restituisce 0 in caso di errore (es. [strtol](#))

- le funzioni dello standard [POSIX](#), escluse le librerie standard C, restituiscono 0 in caso di successo, e un valore diverso da 0 in caso di errore, tipicamente -1.

In entrambi i casi, viene settata una variabile globale chiamata `errno` dichiarata in `errno.h` con un codice di errore che specifica la natura del problema. E' anche possibile usare la funzione [`perror`](#) definita in `stdio.h` per stampare l'errore generato dalla chiamata immediatamente precedente.

Un possibile **pattern di gestione degli errori recuperabili** è il seguente:

```
int mia_funzione() {
    int res, *buffer = NULL;
    ...
    buffer = malloc(...);
    if (buffer == NULL) goto cleanup; // errore nella chiamata
    ...
    res = chiamata(...);
    if (res != 0) goto cleanup;      // errore nella chiamata
    ...
    free(buffer);
    return 0;

cleanup:
    ...
    if (buffer != NULL) free(buffer); // deallocazione buffer
    return -1;
}
```

L'esempio mostra come impostare una funzione in modo che in caso di errore vengano liberate tutte le risorse allocate dalla funzione stessa. Si noti l'uso del `goto`, che normalmente va evitato perché rende meno leggibile e manutenibile il codice [Dijkstra 1968], ma che si presta bene al caso in questione.

4.3 Panoramica della libreria standard C

In questa sezione introduciamo alcune delle funzioni più comunemente usate nella scrittura di programmi C, rimandando il lettore all'uso del comando `man` per tutte le altre.

4.3.1 Stringhe: `strlen`, `strcpy`, `strcat`, `strcmp`, `sprintf`, `sscanf`, `strtok`, `atoi`

Calcolo della lunghezza di una stringa:

```
#include <string.h>
size_t strlen(const char *s);
```

Parametri:

- `s`: stringa in input

Risultato:

- numero di caratteri nella stringa (escluso il terminatore zero)

Copia di una stringa:

```
#include <string.h>
char *strcpy(char *dest, const char *src);
```

Parametri:

- `dest`: puntatore a buffer di output in cui copiare la stringa, che deve contenere spazio sufficiente per includere i caratteri della stringa puntata da `src`, più il terminatore '\0'
- `src`: puntatore alla stringa da copiare

Risultato:

- puntatore `dest`

Esempio:

```
char dest[6];           // 5 char per la stringa + 1 per il terminatore
strcpy(dest, "hello"); // copia "hello" nel buffer dest
printf("%s\n", dest); // stampa: hello
```

Concatenazione di stringhe:

```
#include <string.h>
char *strcat(char *dest, const char *src);
```

Parametri:

- `dest`: puntatore a buffer di output a cui concatenare la stringa, che deve contenere spazio sufficiente per includere i caratteri della stringa in `dest`, più la stringa puntata da `src`, più il terminatore '\0'
- `src`: puntatore alla stringa da concatenare

Risultato:

- puntatore `dest`

Esempio:

```
char dest[12] = "hello"; // 5 char per la prima stringa + 6 per la
                        // seconda + 1 per il terminatore
strcat(dest, " world"); // concatena "world" al buffer dest
printf("%s\n", dest); // stampa: hello world
```

Nota: si faccia attenzione nell'uso delle funzioni `strcpy` e `strcat`, poiché potrebbero portare a un errore di **buffer overflow** se non c'è spazio sufficiente nella destinazione per ricevere i caratteri copiati. Per impostare un limite al numero di caratteri copiati, si suggerisce di usare le varianti `strncpy` e `strncat` (si veda il man per maggiori dettagli).

Confronto lessicografico tra stringhe:

```
#include <string.h>
int strcmp(const char *s1, const char *s2);
```

Parametri:

- `s1`: puntatore alla prima stringa
- `s2`: puntatore alla seconda stringa

Risultato:

- intero negativo se `s1` precede `s2` nell'ordinamento lessicografico, 0 se le stringhe sono uguali, e un intero positivo se `s2` precede `s1` nell'ordinamento lessicografico

Esempio:

```
strcmp("abacus", "root") // restituisce intero negativo
strcmp("root", "root")   // restituisce zero
strcmp("root", "abacus") // restituisce intero positivo
```

Formattazione di stringhe:

```
#include <stdio.h>
int sprintf(char *str, const char *format, ...);
```

Parametri:

- `str`: puntatore alla stringa destinazione
- `format`: puntatore alla stringa di formato (si veda man 3 `printf`)
- `...`: argomenti della `sprintf` (si veda man 3 `printf`)

Risultato:

- in caso di successo, numero di caratteri scritti nella destinazione, escluso il terminatore
- in caso di errore, un intero negativo

Esempio:

```
char buffer[9];
sprintf(buffer, "(%d,%1f)", 10, 3.14);
printf("%s\n", buffer); // stampa (10,3.1)
```

In modo simmetrico, è possibile smontare una stringa nelle sue diverse parti usando la funzione `sscanf` come segue:

```
#include <stdio.h>
int sscanf(char *str, const char *format, ...);
```

Parametri:

- str: puntatore alla stringa sorgente
- format: puntatore alla stringa di formato (si veda man scanf)
- ...: argomenti della sscanf (si veda man scanf)

Risultato:

- in caso di successo, numero di argomenti letti dalla stringa, oppure EOF se la stringa non contiene sufficienti dati per leggere gli argomenti
- in caso di errore, un intero negativo

Esempio:

```
#include <stdio.h>
int main() {
    char* str = "a 13 2.7";
    int i;
    float d;
    int res = sscanf(str, "a %d %f", &i, &d);
    printf("%d: %d %f\n", res, i, d); // stampa 2: 13 2.7
    return 0;
}
```

Con la strtok è invece possibile tokenizzazione stringhe, ovvero suddividerle in parole divise da un elenco di possibili separatori:

```
#include <string.h>
char *strtok(char *str, const char *delim);
```

Parametri:

- str: stringa iniziale da tokenizzare (NULL per le chiamate successive alla prima)
- delim: stringa i cui caratteri rappresentano possibili delimitatori fra parole

Risultato:

- puntatore al token identificato, oppure NULL se i token sono esauriti

Esempio: (il programma stampa su righe diverse hello e world)

```
char str[] = "hello, world!";
char *token = strtok(str, "! ,");
while (token != NULL) {
    printf("%s\n", token);
    token = strtok(NULL, "! ,");
}
```

Attenzione: la funzione **modifica il buffer di input** puntato da str, sostituendo a ogni occorrenza di un separatore il carattere terminatore '\0'.

Concludiamo il paragrafo con un esempio di funzione, `atoi`, che converte una stringa contenente un numero a un tipo numerico.

```
#include <stdlib.h>
int atoi(const char *nptr);
```

Parametri:

- `nptr`: stringa da convertire a numero

Risultato:

- intero rappresentato dal prefisso della stringa che rappresenta un numero

Esempio:

```
int num = atoi("971esempio");
printf("%d\n", num); // stampa 971
num = atoi("esempio");
printf("%d\n", num); // stampa 0
```

Vi sono le ulteriori varianti `atol` e `atoll`, che convertono rispettivamente a `long` e `long long`, e `strtol`, che gestisce situazioni di errore per cui rimandiamo alla documentazione `man`. Come variante di `atoi` è possibile usare la funzione `sscanf`.

4.3.2 Memoria: `memcpy`, `memcmp`, `memset`

La funzione `memcpy` copia di un blocco di byte:

```
#include <string.h>
void *memcpy(void *dest, const void *src, size_t n);
```

Parametri:

- `dest`: puntatore a buffer di output in cui copiare il blocco puntato da `src`, che deve contenere spazio sufficiente per includere i byte puntati da `src`
- `src`: puntatore alla buffer da cui copiare
- `n`: numero di byte da copiare

Risultato:

- puntatore `dest`

Esempio:

```
char dest[6];           // 6 char per la stringa incluso terminatore
memcpy(dest, "hello", 6); // copia "hello" nel buffer dest
printf("%s\n", dest);   // stampa: hello
```

La funzione `memcmp` confronta due blocchi di byte:

```
#include <string.h>
int memcmp(const void *s1, const void *s2, size_t n);
```

Parametri:

- s1: puntatore a buffer
- s2: puntatore a buffer
- n: numero di byte da confrontare

Risultato:

- restituisce un intero positivo se $a > b$ e negativo se $a < b$, dove a e b sono la prima coppia di byte in $s1$ e $s2$ che differiscono fra i primi n byte. Restituisce zero se le prime n coppie di byte nei buffer sono uguali.

Esempio:

```
int r = memcmp("hell", "hello", 4);
printf("%d\n", r);      // stampa 0
r = memcmp("ant", "Ant", 3);
printf("%d\n", r);      // stampa intero > 0
r = memcmp("Ant", "ant", 3);
printf("%d\n", r);      // stampa intero < 0
```

La funzione `memset` setta infine tutti i byte di un buffer ad uno specifico valore:

```
#include <string.h>
void *memset(void *s, int c, size_t n);
```

Parametri:

- s: puntatore a buffer
- c: intero da scrivere in ciascuna cella del buffer (vengono presi gli 8 bit meno significativi di c)
- n: dimensione del buffer in byte

Risultato:

- puntatore s

Esempio:

```
char dest[6];
memset(dest, '*', 5); // setta i primi 5 byte di dest a '*'
dest[5] = '\0';       // aggiunge terminatore
printf("%s\n", dest); // stampa *****
```

4.3.3 File e stream

Le chiamate di libreria che tratteremo in questo paragrafo riguardano sia la scrittura che la lettura di dati da terminale e da file. Useremo il termine *stream* per denotare un generico canale di I/O.

4.3.3.1 Canali standard di input/output: `stdin`, `stdout`, `stderr`

Di default, quando un processo viene avviato in un sistema Unix-like, tre canali di comunicazione (anche detti standard stream) vengono inizialmente creati. I tre canali sono comunemente denominati:

- standard input (`stdin`): viene mappato di default all'input generato dalla tastiera. Il canale viene automaticamente utilizzato da diverse funzioni C: ad esempio `gets()`, `getc()`, e `getchar()` leggono dati provenienti da questo canale.
- standard output (`stdout`): viene mappato di default sul terminale che ha lanciato il processo. Come conseguenza, qualsiasi output emesso su questo canale (ad esempio attraverso `printf()`), verrà stampato sul terminale.
- standard error (`stderr`): viene mappato di default sul terminale che ha lanciato il processo. Come conseguenza, qualsiasi output di errore emesso su questo canale (ad esempio attraverso `fprintf(stderr, msg)`), verrà stampato sul terminale. Il canale è comunemente utilizzato per emettere messaggi di errore o di diagnostica.

Si noti che `stdout` e `stderr` sono di default mappati sulla stessa destinazione. Per tale motivo, l'output dei due canali sarà tipicamente alternato, o in alcuni casi addirittura mescolato, sul terminale. Nel paragrafo seguente vedremo come creare stream (canali) collegati a file.

4.3.3.2 Apertura e chiusura di file: `fopen` e `fclose`

Per poter accedere a un file è necessario innanzitutto aprirlo con `fopen`:

```
#include <stdio.h>
FILE *fopen(const char *pathname, const char *mode);
```

Parametri:

- `pathname`: percorso e nome del file da aprire
- `mode`: modalità di apertura del file (si veda `man 3 fopen`)

Risultato:

- in caso di successo, puntatore a oggetto `FILE` che rappresenta il file (canale) aperto
- in caso di errore, `NULL`

Esempio: creazione di un file di testo nella directory corrente

```
#include <stdio.h>
#include <assert.h>
int main() {
    FILE* f = fopen("miofile.txt", "w");
    assert(f != NULL);
    fprintf(f, "hello world");
    fclose(f);
    return 0;
}
```

Per suggellare la fine delle attività su un file è necessario chiuderlo con `fclose`.

```
#include <stdio.h>
int fclose(FILE *stream);
```

Parametri:

- `stream`: percorso e nome del file da chiudere

Risultato:

- in caso di successo restituisce 0
- in caso di errore restituisce la costante `EOF` e imposta `errno` con il codice di errore

Esempio: si veda l'esempio mostrato per la funzione `fopen`

4.3.3.3 Lettura e scrittura di file di testo: `printf`, `fprintf`, `scanf`, `fscanf`, `fgets`

Una delle chiamate più comuni per inviare testo su un canale di output è la `printf`:

```
#include <stdio.h>
int printf(const char *format, ...);
```

Parametri:

- `format`: stringa di formato (si veda `man 3 printf`)
- `...`: argomenti relativi alla stringa di formato (si veda `man 3 printf`)

Risultato:

- in caso di successo, numero di caratteri scritti nella destinazione, escluso il terminatore
- in caso di errore, un intero negativo

Esempio:

```
int main() {
    // stampa: hello hello hello world
    printf("%1$s %1$s %s %s\n", "hello", "world");
    return 0;
}
```

Più articolata è invece la funzione `fprintf`, che consente anche di scrivere su un file aperto:

```
#include <stdio.h>
int fprintf(FILE *stream, const char *format, ...);
```

Parametri:

- stream: riferimento al flusso di output, che può essere un file aperto, oppure le costanti stderr o stdout, che denotano i canali di output standard per la messaggistica di errore e quella regolare di un programma, rispettivamente. Si noti che fprintf(stdout, ...) è equivalente a printf(...)
- format: stringa di formato (si veda man 3 printf)
- ...: argomenti relativi alla stringa di formato (si veda man 3 printf)

Risultato:

- in caso di successo, numero di caratteri scritti nella destinazione, escluso il terminatore
- in caso di errore, un intero negativo

Esempio: si veda l'esempio mostrato per la funzione fopen

Si noti che printf(...) è equivalente a fprintf(stdout, ...).

Per leggere testo da uno stream (es. terminale) o file di input si può usare scanf o fscanf:

```
#include <stdio.h>
int scanf(const char *format, ...);
int fscanf(FILE *stream, const char *format, ...);
```

Parametri:

- stream: flusso di input, per fscanf
- format: stringa di formato (si veda man scanf)
- ...: argomenti relativi alla stringa di formato (si veda man scanf)

Risultato:

- in caso di successo, numero di argomenti letti dal file
- in caso di errore, un intero negativo

Esempio:

```
#include <stdio.h>
int main() {
    FILE* f = fopen("prova.txt", "r");
    for (;;) {
        int x = 0, y = 0, res;
        res = fscanf(f, "a %d %d\n", &x, &y);
        if (res < 2)
            res = fscanf(f, "b %d %d\n", &x, &y);
        if (res < 2)
            res = fscanf(f, "c %d %d\n", &x, &y);
        printf("%d: %d %d\n", res, x, y);
        if (res == 0 || res == EOF) break;
    }
    fclose(f);
```

```
    return 0;  
}
```

prova.txt:

```
c 1 2  
a 3 4  
b 6 0  
a 7 8  
d 9 10  
a 1 3
```

output del programma (si noti che si ferma su d 9 10 poiché il caso d non è trattato):

```
2: 1 2  
2: 3 4  
2: 6 0  
2: 7 8  
0: 0 0
```

Si noti che `scanf(...)` è equivalente a `fscanf(stdin, ...)`.

Concludiamo la trattazione dei file di testo con la `fgets`, che consente di leggere una intera riga di un file:

```
#include <stdio.h>  
char* fgets(char *str, int size, FILE *stream);
```

Parametri:

- `str`: buffer in cui scrivere i caratteri
- `size`: dimensione del buffer puntato da `str`
- `stream`: flusso di input

Risultato:

- in caso di successo, restituisce `str` in cui sono stati copiati tutti i caratteri di una riga, compreso il carattere di ritorno a capo. Il risultato è una stringa C terminata dal carattere '\0'. E' necessario quindi che il buffer `str` sia di dimensioni almeno `size+1` per fare spazio al terminatore di stringa.
- in caso di errore, restituisce `NULL`

Esempio:

```
#include <stdio.h>  
#include <assert.h>  
#include <stdlib.h>  
  
#define N 127  
  
int main() {  
    char *line = malloc((N+1)*sizeof(char));
```

```

char *res = fgets(line, N, stdin);
assert(res != NULL);
printf("%s", res); // il ritorno a capo è già in res
free(line);
return 0;
}

```

4.3.3.4 Lettura e scrittura di file binari: `fwrite` e `fread`

Per scrivere byte verso un flusso di input è possibile usare la funzione `fwrite`:

```
#include <stdio.h>
size_t fwrite(const void *ptr, size_t size, size_t nitems, FILE *stream);
```

Parametri:

- `ptr`: puntatore a buffer da cui leggere i byte
- `size`: dimensione in byte degli elementi di `ptr`
- `nitems`: numero di elementi da scrivere sul flusso
- `stream`: flusso su cui scrivere

Risultato:

- numero di elementi scritti sul file (`fwrite` fa avanzare la posizione corrente nel file del numero di elementi scritti)

Esempio:

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

#define N 5

int main() {
    int buffer[N] = { 7, 12, 5, 8, 23 };
    FILE *f = fopen("numeri.dat", "w");
    assert(f != NULL);
    int numelem = fwrite(buffer, sizeof(int), N, f);
    fclose(f);
    printf("%d interi scritti\n: ", numelem);
    return 0;
}
```

Per leggere byte da un flusso di input è possibile usare la funzione `fread`:

```
#include <stdio.h>
size_t fread(void *ptr, size_t size, size_t nitems, FILE *stream);
```

Parametri:

- `ptr`: puntatore a buffer in cui scrivere i byte
- `size`: dimensione in byte degli elementi di `ptr`
- `nitems`: numero di elementi da leggere dal flusso
- `stream`: flusso da cui leggere

Risultato:

- numero di elementi letti dal file (fread fa avanzare la posizione corrente nel file del numero di elementi letti)

Esempio:

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

#define N 1024 // massimo numero di interi da leggere

int main() {
    int *buffer = malloc(N*sizeof(int));
    assert(buffer != NULL);
    FILE *f = fopen("numeri.dat", "r"); // usare esempio fwrite
    assert(f != NULL);
    int i, numelem = fread(buffer, sizeof(int), N, f);
    fclose(f);
    printf("%d interi letti: ", numelem);
    for (i=0; i<numelem; ++i) printf("%d ", buffer[i]);
    printf("\n");
    free(buffer);
    return 0;
}
```

4.3.4 Ricerca e ordinamento: bsearch, qsort

La libc contiene supporto per ricerca binaria e per ordinamento. La funzione di ricerca binaria assume che l'array sia ordinato:

```
#include <stdlib.h>
void *bsearch(const void *key, const void *base, size_t nel,
              size_t width, int (*compar)(const void *, const void *));
```

Parametri:

- `key`: puntatore a buffer contenente la chiave da cercare nell'array
- `base`: array di elementi ordinato per chiave di ricerca
- `nel`: numero di elementi nell'array
- `width`: dimensione in byte di un elemento dell'array
- `compar`: funzione comparatore che restituisce un intero negativo se il primo elemento

precede il secondo, zero se gli elementi sono uguali, e un intero positivo altrimenti

Risultato:

- puntatore all'elemento trovato in base, oppure NULL se l'elemento non è stato trovato.
Se vi è più di una occorrenza della chiave, ne viene restituita una a caso

Esempio:

```
int comparator(const void *x, const void *y) {
    int xt = *(int*)x;
    int yt = *(int*)y;
    return xt-yt;
}
int main() {
    int v[] = { 2, 4, 5, 7, 9 }, key = 7;
    int *res = bsearch(&key, v, 5, sizeof(int), comparator);
    printf("%d\n", *res); // stampa 7
    return 0;
}
```

La funzione di ordinamento standard è descritta di seguito:

```
#include <stdlib.h>
void qsort(void *base, size_t nel, size_t width,
           int (*compar)(const void *, const void *));
```

Parametri:

- **base**: array di elementi da ordinare
- **nel**: numero di elementi nell'array
- **width**: dimensione in byte di un elemento dell'array
- **compar**: funzione comparatore che restituisce un intero negativo se il primo elemento precede il secondo, zero se gli elementi sono uguali, e un intero positivo altrimenti

Risultato:

- nessuno. Come side-effect la funzione ordina l'array base in base al comparatore fornito

Esempio:

```
int comparator(const void *x, const void *y) {
    int xt = *(int*)x, yt = *(int*)y;
    return xt-yt;
}
int main() {
    int v[] = { 7, 4, 5, 3, 2 };
    qsort(v, 5, sizeof(int), comparator);
    // stampa 2 3 4 5 7
    printf("%d %d %d %d %d\n", v[0], v[1], v[2], v[3], v[4]);
    return 0;
}
```

4.3.5 Funzioni matematiche

Per usare le funzioni matematiche è necessario aggiungere lo switch `-lm` alla riga di comando per includere la libreria matematica. Per consultare quali librerie matematiche e costanti notevoli sono disponibili si rimanda al comando `man math.h`. Riportiamo a titolo di esempio la funzione per il calcolo della radice quadrata:

```
#include <math.h>
double sqrt(double x);
```

Parametri:

- `x`: valore di input

Risultato:

- radice quadrata di `x` se `x` è non negativo, zero se `x` è zero, e la costante `NaN` altrimenti, impostando `errno` alla costante `EDOM`

Esempio:

```
printf("%f\n", sqrt(2)); // stampa 1.414214
```

4.4 Tracciamento delle system call: strace

Il comando `strace` è progettato per analizzare il flusso di chiamate al sistema operativo effettuate da un programma. Si usa invocando `strace nome-programma`.

Consideriamo il seguente programma compilato con `gcc hello.c -o hello -O1`:

```
#include <stdio.h>

int main() {
    printf("hello world\n");
    return 0;
}
```

L'analisi dell'esecuzione del programma `hello` sotto il controllo di `strace` fornisce il seguente output, di cui riportiamo solo la parte finale:

```
$ strace ./hello > /dev/null
...
arch_prctl(ARCH_SET_FS, 0x7fdf1094f540) = 0
mprotect(0x7fdf10944000, 12288, PROT_READ) = 0
mprotect(0x55bab5c48000, 4096, PROT_READ) = 0
mprotect(0x7fdf109a6000, 4096, PROT_READ) = 0
```

```

munmap(0x7fdf10950000, 178959)          = 0
fstat(1, {st_mode=S_IFCHR|0620, st_rdev=makedev(0x88, 0), ...}) = 0
brk(NULL)                                = 0x55bab6e53000
brk(0x55bab6e74000)                      = 0x55bab6e74000
write(1, "hello world\n", 12)              = 12
exit_group(0)                            = ?
+++ exited with 0 +++

$
```

Si noti che `strace` emette il proprio output sul canale `stderr` (si veda [Appendice B](#)), mentre il programma `hello` usa `stdout`. Per visualizzare solo l'output di `strace` basta redirigere `stdout` sul dispositivo virtuale `/dev/null` che funge da "pozzo senza uscita" usato per scartare dei dati prodotti da un programma, come visto nel programma di prova sopra.

La parte iniziale dell'output di `strace` include numerose chiamate a sistema (di cui ne riportiamo solo alcune) che avvengono prima dell'esecuzione del `main` per impostare l'ambiente di esecuzione. La `printf` finisce per invocare la system call `write` sul canale 1, che rappresenta il canale di standard output, normalmente indirizzato verso il terminale. Questo rappresenta un esempio di funzione `libc` che invoca a sua volta system call come illustrato in Figura 1.2. Il `return 0` porta alla terminazione del programma che si conclude con una chiamata a sistema `exit_group(0)`.

4.5 Tracciamento delle funzioni di libreria: ltrace

In questo paragrafo trattiamo il comando `ltrace`, che intercetta le chiamate alle librerie dinamiche effettuate da un programma.

Consideriamo il seguente programma compilato con `gcc mytest.c -o mytest -lm`:

```

#include <math.h>
#include <stdio.h>

double f(double x) {
    return sqrt(x);
}

int main() {
    double y = f(2.0);
    printf("%f\n", y);
    return 0;
}
```

L'analisi dell'esecuzione del programma `mytest` sotto il controllo di `ltrace` fornisce il seguente output:

```
$ ltrace ./mytest > /dev/null
sqrt(1, 0x7ffca1dee0e8, 0x7ffca1dee0f8, 0x7fa8fd1d6578)
               = 0x4000000000000000
printf("%f\n", 1.414214)           = 9
+++ exited (status 0) +++
$
```

Si osservi che ltrace intercetta le due chiamate a libreria **sqrt** e **printf**.

5 Come vengono ottimizzati i programmi?

Idealmente, l'esecuzione di un programma dovrebbe richiedere la minima quantità possibile di risorse di calcolo: in particolare, dovrebbe tenere impegnata la CPU il meno possibile usando allo stesso tempo meno memoria possibile¹⁹.

Ottimizzare un programma da un punto di vista **prestazionale** significa modificarlo in modo che:

1. rimanga **corretto**: ottimizzazioni che alterino la semantica del programma introducendo errori non sono ammissibili;
2. richieda una **ridotta quantità di risorse di calcolo**: ad esempio comporti l'esecuzione di meno istruzioni o di istruzioni più veloci.

L'ottimizzazione avviene tipicamente a due livelli:

1. **codice**: a parità di algoritmo soggiacente usato, un programma può essere reso più efficiente modificandone la struttura e le istruzioni utilizzate;
2. **algoritmo**: la scelta dell'algoritmo alla base di un programma è cruciale e può fornire miglioramenti prestazionali molto più significativi di qualsiasi ottimizzazione che interviene a livello di codice.

Un'ottimizzazione può essere effettuata dal compilatore o dal programmatore:

1. **compilatore**: i compilatori moderni applicano automaticamente un grande numero di trasformazioni del codice scritto dal programmatore volti ad ottimizzare le risorse richieste dal programma. Ad esempio, compilando un programma in `gcc` con l'opzione `-O1` si attiva un primo livello di ottimizzazioni. Il codice generato è normalmente molto più efficiente rispetto a quello che si otterebbe compilando senza l'opzione `"-O"`.
2. **programmatore**: non sempre il compilatore riesce a ottimizzare efficacemente un programma. Ad esempio, la scelta dell'algoritmo usato dal programma è delegata al programmatore. Inoltre, in alcuni casi il compilatore è costretto a fare delle assunzioni conservative per garantire che le trasformazioni applicate non rendano potenzialmente scorretto il programma. Come vedremo, queste assunzioni potrebbero essere in alcuni casi rilassate consentendo ottimizzazioni più efficaci applicate a mano dal programmatore.

Un aspetto di particolare importanza che affronteremo in questo capitolo è capire quali **ottimizzazioni sono effettuate dal compilatore**, e quali invece devono essere **effettuate dal programmatore**. Capire questa differenza è importante perché ci consente di non farci perdere tempo su cose che comunque il compilatore farebbe per noi.

¹⁹ Vi sono anche altri tipi di risorse che potrebbero essere di interesse, come l'energia consumata. In questa dispensa tratteremo tuttavia solo ottimizzazioni prestazionali volte a ridurre il tempo di esecuzione e la memoria occupata da codice e programmi.

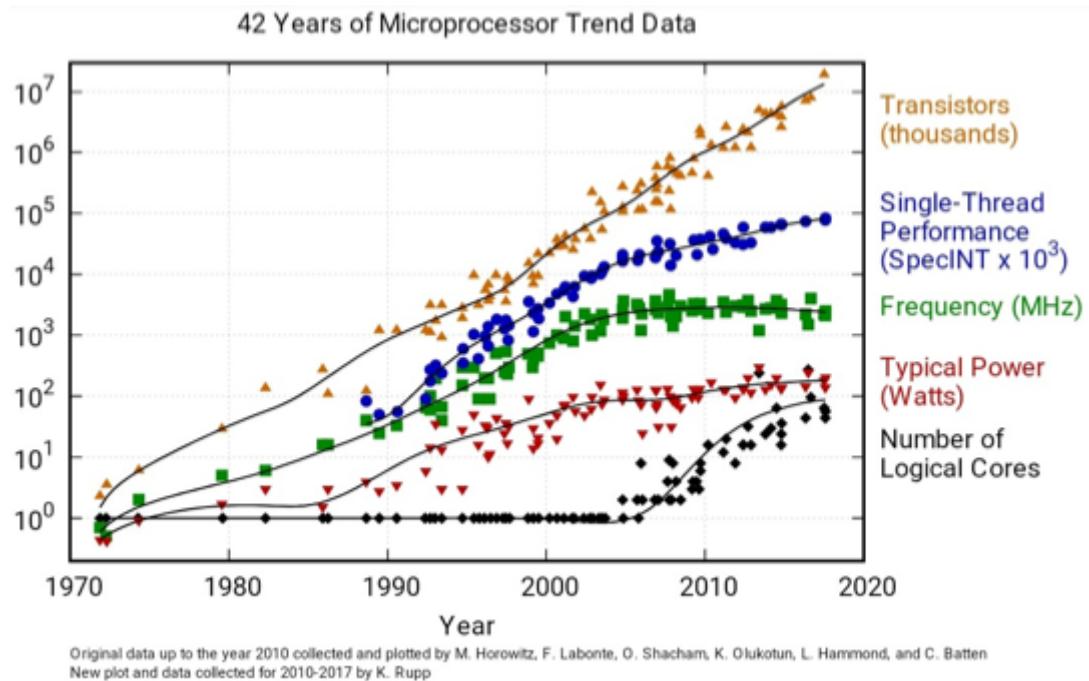


Figura 5.1: legge di Moore e andamento storico del potere computazionale dei calcolatori

5.1 Quanto è importante ottimizzare le prestazioni?

I programmatore professionisti sono abituati a considerare numerose proprietà del software ancor prima di pensare alle prestazioni. **Correttezza, affidabilità, robustezza, usabilità, verificabilità, manutenibilità, riparabilità, evolvibilità, riusabilità, portabilità, leggibilità e modularità** sono solo alcune delle qualità più rilevanti per lo sviluppo professionale del software. Rendere migliore un programma sotto molti di questi aspetti si paga spesso in termini di una riduzione delle prestazioni. Ad esempio, modularizzare un programma è fondamentale per renderne le singole parti riusabili, ma potrebbe richiedere l'esecuzione di un numero maggiore di istruzioni dovute a salti fra parti diverse di un programma rispetto a un programma "monolitico" ottimizzato interamente per le prestazioni. Un altro aspetto molto importante è la robustezza: inserire test che verifichino se determinate condizioni sono soddisfatte (ed esempio, se certe precondizioni valgono all'ingresso di una funzione) rende generalmente più robusto un programma consentendo di catturare e gestire situazioni impreviste e bug, ma richiede l'esecuzione di un numero maggiore di istruzioni.

Perché ottimizzare le prestazioni se i programmatore danno maggiore importanza ad altri aspetti? La risposta è semplice: **le prestazioni rappresentano in molti casi la "moneta" con cui è possibile "comprare" altre qualità del software**. Rendendo più efficienti alcune parti di un programma ci si può permettere di renderne altre meno efficienti guadagnando però in altri aspetti molto importanti da un punto di vista qualitativo complessivo.

Per anni, il continuo aumento della frequenza di clock dei microprocessori ha fornito ai programmatore "moneta gratis" per realizzare programmi strutturalmente sempre più complessi e articolati, altamente modularizzati e ingegnerizzati per essere robusti e manutenibili. La maggiore

“pesantezza” computazionale del software era compensato dai miglioramenti dell’hardware. Gordon Moore già negli anni ’70 aveva infatti predetto che il numero di transistor sarebbe raddoppiato ogni 18 mesi, correggendo poi la stima a un raddoppio ogni 24 mesi. La previsione è stata talmente accurata che è universalmente nota come “legge di Moore” (Figura 5.1).

Come si vede nella Figura 5.1, il 2004 ha rappresentato un anno di svolta in cui l’approccio al miglioramento prestazionale dei processori è cambiato sostanzialmente: invece di progettare processori più veloci, tecnologicamente insostenibile per limitazioni fisiche dovuti a problemi di eccessivo riscaldamento, i costruttori hanno iniziato a produrre processori multi-core. Questo d’altra parte ha riversato sui programmati la necessità di realizzare programmi “paralleli”, in grado cioè di sfruttare più unità di calcolo in parallelo. Un programma non sarebbe stato più automaticamente più veloce passando da una generazione di CPU all’altra, ma avrebbe richiesto al programmatore uno sforzo spesso sostanziale per poter usare al meglio più core. Sebbene sia al di là degli scopi di questa dispensa, osserviamo come programmare efficacemente applicazioni parallele corrette ed efficienti rappresenti una delle sfide attuali più importanti per l’ingegneria del software.

5.2 Quali parti di un programma ottimizzare e cosa ottimizzare?

Per ottimizzare efficacemente un programma è necessario innanzitutto identificare se ci sono parti critiche per le prestazioni e quali sono. Il programmatore deve:

1. Stimare il **miglioramento complessivo** nelle prestazioni del programma che si otterebbe **ottimizzando le singole parti**. Questo ci aiuta a capire il potenziale impatto di un’ottimizzazione e capire se vale la pena di applicarla.
2. Identificare le porzioni di codice che consumano la maggior parte del tempo di esecuzione o dello spazio di memoria usato da un programma. Queste porzioni di codice vengono chiamate **hot spot** o **colli di bottiglia**. A questo scopo, è possibile usare programmi di analisi delle prestazioni chiamati **performance profiler**.

5.2.1 Metriche di prestazioni

Nell’ottimizzazione delle prestazioni vi sono svariati obiettivi possibili che dipendono dalla particolare applicazione che si intende costruire. Ad esempio, potremmo essere interessati a una bassa **latenza** delle operazioni svolte dall’applicazione, vale a dire la durata dall’inizio alla fine delle singole operazioni. Oppure, potremmo volere massimizzare il **throughput**, cioè il numero di operazioni completate nell’unità di tempo, indipendentemente dalla durata di singole operazioni che potrebbero essere più lente di altre. In alcune applicazioni che lavorano con grandi moli di dati la metrica di interesse potrebbe essere lo **spazio** occupato dai dati. Potrebbero esserci anche altre metriche di interesse, come il **consumo di energia elettrica**, in particolare se il software viene eseguito su applicazioni mobili.

5.2.2 Scala degli eventi in un sistema di calcolo

Per comprendere dove è più probabile che emergano i colli di bottiglia in un sistema di calcolo, e quindi sia opportuno focalizzare le ottimizzazioni, è fondamentale avere un'intuizione del tempo relativo richiesto da varie operazioni.

Evento ²⁰	Latenza effettiva	Latenza rascalata
Ciclo di clock	0.4 nsec	1 sec
Accesso cache L1	0.9 nsec	2 sec
Accesso cache L2	2.8 nsec	7 sec
Accesso cache L3	28 nsec	1 min
Accesso RAM DDR3 DIMM	100 nsec	4 min
Accesso disco SSD	50-150 μ sec	1.5-4 giorni
Accesso disco a rotazione	1-10 msec	1-9 mesi
Invio pacchetto Internet continentale/intercontinentale	65-141 msec	5-11 anni

Riportiamo sia una stima della latenza effettiva dell'operazione che una latenza rascalata che fornisce un'intuizione delle differenze relative di latenza tra operazioni diverse.

5.2.3 Speedup e legge di Amdahl

La legge di Amdahl²¹ ci permette di stimare l'impatto prestazionale che l'ottimizzazione di una parte di un programma ha sul tempo di esecuzione del programma nel suo insieme.

Speedup. Sia T il tempo di esecuzione di un programma e sia T' il tempo di esecuzione dopo aver applicato un'ottimizzazione. Il rapporto $S = \frac{T}{T'}$ viene chiamato **speedup** e caratterizza il miglioramento prestazionale dovuto all'ottimizzazione.

Lo speedup è un numero adimensionale dato dal rapporto tra misure prestazionali. Si noti che se $S > 1$ il programma ottimizzato è più veloce di quello originario.

²⁰ <https://www.prowesscorp.com/computer-latency-at-a-human-scale/>

²¹ Sebbene sia generalmente formulata per stimare l'effetto sulle prestazioni dovuto all'uso di più processori per effettuare calcoli in parallelo, ne riportiamo qui una variante pensata per programmi sequenziali che non prevedono calcoli paralleli.

Esempio 1.

Supponiamo che un programma richieda $T = 10$ secondi su determinati dati di input. Dopo aver ottimizzato il programma, il tempo di esecuzione sugli stessi dati di input diventa $T' = 7$ secondi. Lo speedup dovuto all'ottimizzazione è $S = T/T' = 10/7 = 1.42x$. Per indicare che il programma ottimizzato è 1.42 volte più veloce di quello non ottimizzato usiamo la notazione 1.42x.

Legge di Amdahl. Supponiamo di dividere un programma in due parti A e B . Sia T il tempo totale speso dal programma, sia $T_A = \alpha T$ il tempo speso dal programma in A e sia $T_B = (1 - \alpha)T$ il tempo speso in B . Supponiamo di ottimizzare A in modo che sia k volte più veloce. Lo speedup ottenuto è: $S = \frac{1}{\frac{\alpha}{k} + 1 - \alpha}$.

Dimostrazione. Si ha: $T' = \frac{T_A}{k} + T_B = \frac{\alpha T}{k} + (1 - \alpha)T = (\frac{\alpha}{k} + 1 - \alpha)T$, da cui si ottiene:
 $S = \frac{T}{T'} = \frac{T}{(\frac{\alpha}{k} + 1 - \alpha)T} = \frac{1}{\frac{\alpha}{k} + 1 - \alpha}$.

Esempio 2.

Di quanto migliorano le prestazioni di un programma se dimezziamo il tempo di esecuzione di una sua porzione che richiede il 40% del tempo totale di esecuzione? Abbiamo $k = 2x$ e $\alpha = 0.4$.

Applicando la legge di Amdahl otteniamo: $S = \frac{1}{\frac{0.4}{2} + 1 - 0.4} = \frac{1}{0.8} = 1.25x$.

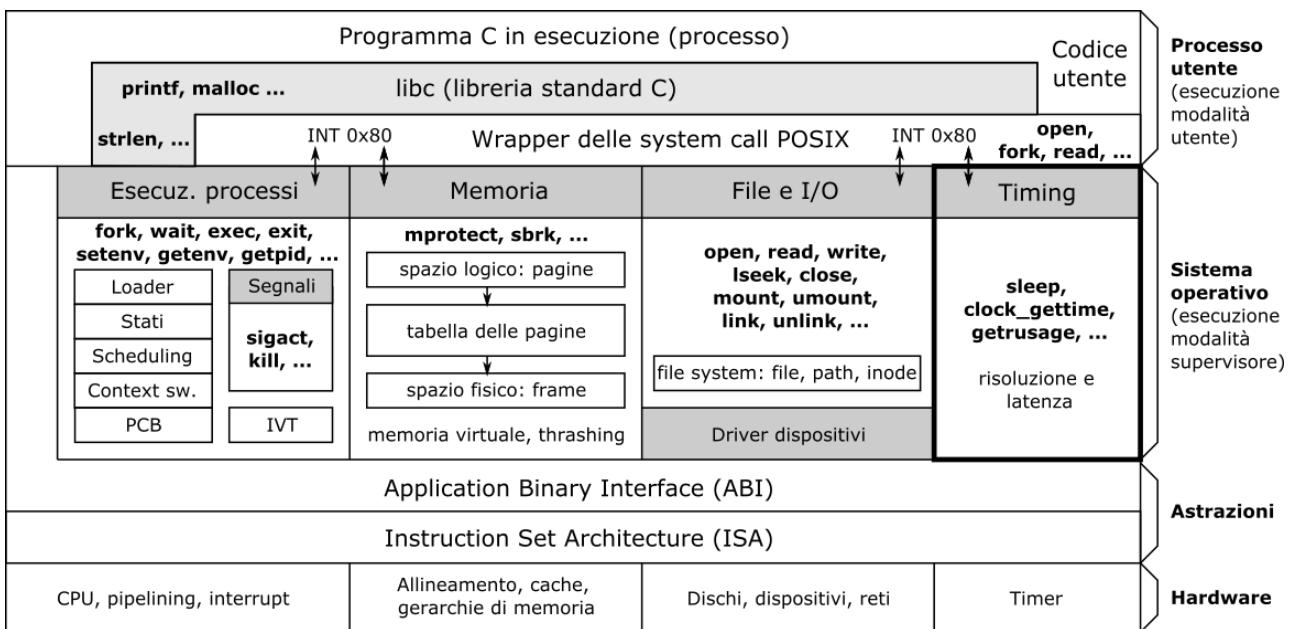


Figura 5.2.1.1: system call di misurazione del tempo in Linux

5.2.4 Profilazione delle prestazioni

La profilazione delle prestazioni consiste nell'analizzare il tempo (o qualche altra metrica) richiesto dalle singole parti di un programma durante una sua particolare esecuzione. Una prima semplice tecnica per studiare il tempo speso da una determinata porzione di codice è quella di instrumentare il codice stesso inserendo chiamate a system call di misurazione del tempo. Un'alternativa che consente di misurare automaticamente il tempo speso in varie porzioni di codice è mediante l'uso di profiler, tool in grado di analizzare l'esecuzione di programmi raccogliendo informazioni utili per studiarne le prestazioni in dettaglio.

5.2.4.1 System call di misurazione del tempo

I sistemi POSIX offrono varie chiamate a sistema per la misurazione del tempo, come illustrato in Figura 5.2.1.1. Alcune, come `clock` e `getrusage` consentono di misurare il tempo speso dal sistema nell'esecuzione sulla CPU di un particolare processo in modalità utente o sistema (ad esempio durante l'esecuzione delle chiamate a sistema). Le system call `clock` e `getrusage`, misurando il **tempo speso da un processo nell'uso della CPU**, non permettono di contabilizzare il tempo in cui un processo è rimasto in attesa di un evento senza usare la CPU. Altre, come `gettimeofday` e `clock_gettime` misurano il tempo reale, anche chiamato **wall clock time**, calcolando il tempo trascorso rispetto a un determinato istante nel tempo chiamato epoca (UNIX epoch time, o POSIX time), convenzionalmente fissato alle 0:00:00 UTC del 1 gennaio 1970, meno i secondi intercalare (leap seconds) usati come correzione per mantenerlo allineato al giorno solare medio. Altre system call sono orientate al calcolo delle date e non sono di interesse nel nostro contesto.

Un semplice schema di misurazione del tempo richiesto da una porzione di codice è il seguente, usando una primitiva che chiamiamo convenzionalmente `misura_tempo`:

```
long start = misura_tempo(); // in alternativa, usare double  
// porzione di codice da misurare  
// ...  
long elapsed = misura_tempo() - start;  
printf("Tempo richiesto: %ld\n", elapsed);
```

Vi sono due aspetti rilevanti che caratterizzano una primitiva di misurazione del tempo:

- la **risoluzione**, cioè il minimo intervallo di tempo misurabile
- la **latenza**, cioè il tempo richiesto dall'esecuzione della funzione stessa di misurazione del tempo

E' importante tenere conto di entrambe le caratteristiche nel determinare la **misurabilità di un intervallo di tempo**. In particolare, la durata da misurare dovrebbe essere almeno di un ordine di grandezza maggiore sia della risoluzione che della latenza per ridurre l'errore di misurazione sotto il 10%. Se la **porzione da misurare richiede troppo poco tempo**, si può pensare di **ripeterla** un certo numero di volte, calcolando il tempo totale e dividendolo poi per il numero di ripetizioni per

ottenere il tempo medio richiesto dalla porzione. Si tenga presente che ripetere l'esecuzione potrebbe introdurre effetti distorsivi come la presenza di dati in cache caricati dall'esecuzione precedente che potrebbero influenzare le misurazioni.

Un altro aspetto importante è se la funzione di misurazione calcola il tempo reale (come `clock_gettime`) oppure quello contabilizzato su base processo (come `getrusage`). Nel caso di misurazione di tempo reale abbiamo alta precisione, ma il valore ottenuto potrebbe soffrire dall'eventuale presenza di altri processi che consumano tempo di CPU. Nel caso di tempo utente/sistema la misura contabilizza il tempo speso da un processo, ma potrebbe soffrire di minore precisione.

Vediamo ora come utilizzare la primitiva `clock_gettime`:

```
#include <time.h>
int clock_gettime(clockid_t clk_id, struct timespec *tp)
```

Descrizione: la funzione riporta il tempo in nanosecondi intercorso dalla UNIX epoch

Parametri:

- `clockid_t clk_id`: identificatore del clock da utilizzare per il calcolo. Il valore consigliato da utilizzare per misurare intervalli di tempo in modo affidabile è `CLOCK_MONOTONIC`. Si rimanda alla [documentazione online](#) per altre opzioni.
- `struct timespec tp`: puntatore a un buffer che riceve il tempo misurato;

```
struct timespec
```

Attributi:

- `tv_sec`: secondi misurati
- `tv_nsec`: nanosecondi misurati, da sommare ai secondi

Risultato:

- In caso di successo, restituisce 0
- In caso di errore, restituisce -1 ed `errno` specifica i dettagli dell'errore

Esempio: riportiamo infine un'applicazione della funzione di misurazione, che calcola il tempo richiesto da una funzione di ordinamento. E' possibile provare con numeri diversi di elementi da ordinare per studiare la precisione della misurazione.

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <assert.h>
#include <time.h> // clock_gettime

#define NUM 5000 // provare con 5
```

```

double get_real_time_msec() {
    struct timespec ts;
    clock_gettime(CLOCK_MONOTONIC, &ts);
    return ts.tv_sec*1E03 + ts.tv_nsec*1E-06;
}

void sort(int *v, int n) {
    int i, j;
    for (i=0; i<n; ++i)
        for (j=1; j<n; ++j)
            if (v[j-1] > v[j]) {
                int tmp = v[j-1];
                v[j-1] = v[j];
                v[j] = tmp;
            }
}

int main() {
    int i, *v = malloc(NUM*sizeof(int));
    assert(v != NULL);

    for (i=0; i<NUM; ++i) v[i] = NUM-i-1;

    double start = get_real_time_msec();
    sort(v, NUM);
    double elapsed = get_real_time_msec() - start;

    printf("Tempo richiesto da sort: %f msec\n", elapsed);
    free(v);
    return EXIT_SUCCESS;
}

```

Vediamo infine come utilizzare la system call `getrusage`:

<pre>#include <sys/resource.h> int getrusage(int who, struct rusage *r_usage)</pre>

Descrizione: la funzione riporta varie informazioni sull'uso delle risorse da parte del processo chiamante. In questa scheda ci concentriamo sul tempo speso dal processo.

Parametri:

- `int who`: può essere `RUSAGE_SELF`, che effettua le misurazioni sul processo chiamante, oppure `RUSAGE_CHILDREN`, che considera invece i figli del processo chiamante;
- `struct rusage *r_usage`: puntatore a un buffer che riceve il tempo misurato e altre informazioni.

```
struct rusage
```

Attributi:

- struct timeval ru_utime: tempo totale speso dal processo in modalità utente
- struct timeval ru_stime: tempo totale speso dal processo in modalità sistema
- (si veda la [documentazione online](#) per altri attributi)

```
struct timeval
```

Attributi:

- time_t tv_sec: tempo speso in secondi
- suseconds_t tv_usec: tempo speso in microsecondi, da aggiungere a tv_sec

Risultato:

- In caso di successo, restituisce 0
- In caso di errore, restituisce -1 ed `errno` specifica i dettagli dell'errore

Esempio: si consideri lo stesso esempio visto per `clock_gettime`, sostituendo la funzione `get_real_time_msec` con `get_user_time_usec`:

```
#include <sys/resource.h> // getrusage

double get_user_time_msec() {
    struct rusage ru;
    getrusage(RUSAGE_SELF, &ru);
    return ru.ru_utime.tv_sec*1E03 + ru.ru_utime.tv_usec*1E-03;
}
```

5.2.4.2 gprof

`gprof` è uno dei tool di profilazione dei programmi più usati in ambito Linux/UNIX. Consente di **misurare il tempo speso in ciascuna funzione** di un programma in modo da identificare funzioni **hot**, cioè funzioni responsabili per la maggior parte del tempo di esecuzione.

Per utilizzare `gprof` sono richiesti i seguenti passi:

1. Il programma da profilare va **compilato con gcc e l'opzione -pg**. Verranno profilate le sole funzioni compilate con quest'opzione.
2. Il **programma viene eseguito normalmente**. Durante l'esecuzione, che potrebbe risultare leggermente rallentata, vengono raccolti **profili di esecuzione** che vengono salvati in un file binario `gmon.out`.
3. Una volta terminata l'esecuzione, è possibile **visualizzare il report** generato da `gprof` utilizzando il comando `gprof nome-eseguibile`, dove `nome-eseguibile` è il file eseguito.

Esempio.

Consideriamo il seguente semplice programma:

```
test-profile.c

#include <string.h>
#include <stdlib.h>

#define M 100000
#define N 10000

void init(int *v, int n) {
    memset(v, n*sizeof(int), 255);
}

void A(int *v, int n) {
    int i = 0;
    for (i=0; i<n; i++) v[i] = v[i] / 2;
}

void B(int *v, int n) {
    int i = 0;
    for (i=0; i<n; i++) v[i] = v[i] >> 1;
}

int main() {
    int* v = malloc(N*sizeof(int)), i;
    init(v, N);
    for (i=0; i<M; i++) {
        A(v, N);
        B(v, N);
    }
    free(v);
    return 0;
}
```

Oltre al `main`, il programma contiene tre funzioni che lavorano su un array modificandolo.

Vediamo ora come profilare il programma per studiare quanto tempo viene speso nelle varie funzioni del programma.

Linux: uso di gprof

Compiliamo il programma con l'opzione `-pg`:

```
$ gcc test-profile.c -pg -O1 -o test-profile
```

Per **profilare il programma**, basta eseguirlo:

```
$ ./test-profile
```

A questo punto, dovrebbe essere stato generato un file di report `gmon.out` che contiene le informazioni sul tempo speso in ciascuna funzione:

```
$ ls
gmon.out  test-profile  test-profile.c
```

Per **visualizzare il report** si usa il comando `gprof`:

```
$ gprof test-profile > report.txt
```

Si noti che `> report.txt` serve per redirigere in un file `report.txt` l'output del profiler, che altrimenti verrebbe scritto nella console rendendolo più difficile da consultare. Aprendo il report in editor di testo, notiamo la presenza di una prima tabella che fornisce i tempi spesi in ciascuna funzione. Vi è una seconda tabella più dettagliata che non trattiamo in questa dispensa.

Each sample counts as 0.01 seconds.						
%	cumulative	self		self	total	
time	seconds	seconds	calls	us/call	us/call	name
63.86	0.56	0.56	100000	5.56	5.56	A
37.15	0.88	0.32	100000	3.23	3.23	B
0.00	0.88	0.00	1	0.00	0.00	init

Il report contiene istruzioni su come leggere questa tabella. Ci concentriamo in particolare su:

- % time: è la percentuale del tempo totale di esecuzione usato dalla funzione;
- self seconds: il tempo in secondi speso nella funzione, escludendo il tempo speso nelle funzioni chiamate;
- calls: numero di volte che la funzione è stata chiamata;
- total us/call: tempo medio per chiamata, incluso il tempo speso nelle sottochiamate, in millisecondi;
- name: nome della funzione.

Osserviamo che nella funzione `A` viene speso il 64% del tempo totale mentre in `B` viene speso il 37%. La funzione più onerosa, su cui si concentrerebbero gli sforzi di ottimizzazione, è quindi `A`. Entrambe le funzioni risultano chiamate 100000 volte.

Si noti che `gprof` effettua delle **misurazioni approssimate**, con precisione di 0.01 secondi. Funzioni che richiedono meno di 10 millisecondi non sono pertanto rappresentate. Ne consegue che ha senso usare `gprof` solo se l'esecuzione del programma è sufficientemente lunga da consentire la raccolta di dati significativi.

5.3 Tecniche di ottimizzazione delle prestazioni di un programma

Vi sono due modi principali per rendere più veloce un programma:

1. **Ridurre il numero di istruzioni eseguite**: sebbene non abbia necessariamente un impatto diretto sulle prestazioni, ridurre il numero di istruzioni eseguite – e quindi il “lavoro” totale (anche detto “work”) eseguito dal programma su un dato input – è la principale e più importante tecnica di ottimizzazione;
2. **Ridurre il tempo richiesto per istruzione**: per motivi legati al modo in cui i sistemi di calcolo sono realizzati, non tutte le istruzioni richiedono lo stesso tempo per essere eseguite. Ad esempio, un'operazione di somma è generalmente più veloce di una divisione.

5.3.1 Livelli di ottimizzazione in `gcc`

In questo capitolo analizzeremo varie ottimizzazioni effettuate dal compilatore `gcc`, studiando in particolare il codice IA32 generato da `gcc 4.8.2` in Linux Mint²². Si noti che versioni più recenti o comunque diverse di `gcc` potrebbero dare risultati diversi. In `gcc` è possibile specificare il livello di ottimizzazione che si richiede usando l'opzione `-Ox`, dove `x` è il livello di ottimizzazione:

- `-O0`: riduce il tempo richiesto per compilare il programma e fa in modo che il debugging produca i risultati attesi. È l'opzione predefinita (default).
- `-O1` (oppure `-O`): ottimizza. L'ottimizzazione richiede più tempo e molta più memoria per funzioni di grandi dimensioni.
- `-O2`: ottimizza ulteriormente. A questo livello `gcc` esegue quasi tutte le ottimizzazioni che non aumentano la dimensione del codice generato per ridurre il tempo di esecuzione. Rispetto a `-O1`, questa opzione incrementa sia il tempo di compilazione che le prestazioni del codice generato. Tipicamente le librerie standard del linguaggio C (`libc`) sono compilate a questo livello.
- `-O3`: ottimizza ancora di più. Alcune ottimizzazioni potrebbero aumentare la dimensione del codice generato.
- `-Os`: ottimizza per ridurre la dimensione del codice; attiva tutte le ottimizzazioni di livello 2 che non aumentano la dimensione del codice, più altre.

Ciascuno dei livelli 1, 2 e 3 abilita tutte le ottimizzazioni del livello precedente e ne introduce delle altre. È possibile abilitare o disabilitare singole ottimizzazioni: ad esempio, l'opzione `-fomit-frame-pointer` vista nel Capitolo 4 consente di velocizzare le chiamate a funzione

²² `gcc (Ubuntu 4.8.2-19ubuntu1) 4.8.2 (gcc --version)`

omettendo il codice di gestione del registro `ebp`. Un elenco completo di quali trasformazioni sono abilitate sui vari livelli è disponibile sul sito [GNU²³](#). Il passaggio da `-O0` a `-O1` fornisce il miglioramento prestazionale più ampio. Passare da `-O1` a `-O2` o da `-O2` a `-O3` ha generalmente un impatto meno marcato.

5.3.2 Ridurre il numero di istruzioni eseguite

Il modo più efficace per ridurre il numero di istruzioni eseguite è quello di applicare degli algoritmi efficienti. Ad esempio, se un programma deve ordinare n elementi, un algoritmo con costo $O(n \log n)$ sarà certamente più veloce di uno $O(n^2)$ se n è abbastanza grande. La scelta dell'algoritmo giusto può portare a guadagni di prestazioni anche di diversi ordini di grandezza.

In questo paragrafo ci concentreremo su ottimizzazioni del codice e analizzeremo alcune delle tecniche comunemente usate dai compilatori per ottimizzare cicli, funzioni e logica di calcolo. Queste tecniche di ottimizzazione si basano sull'**analisi del testo del programma a tempo di compilazione**.

5.3.2.1 Constant folding

La tecnica del **constant folding** (riplegamento delle costanti) consiste nel rimpiazzare espressioni con operandi costanti con il risultato dell'espressione, riducendo il numero di istruzioni eseguite.

Esempio.

Mostriamo il codice C equivalente che si otterebbe applicando manualmente il constant folding a un semplice programma C:

C originale: <code>test-cf.c</code>	Constant folding (manualmente)
<pre>int f() { return 8+(14/2)*3; }</pre>	<pre>int f() { return 29; }</pre>

Osserviamo che `gcc` applica il constant folding automaticamente già a livello di ottimizzazione `-O1`, per cui non è necessario effettuarlo manualmente nei propri programmi:

<code>gcc -O1 -S -fomit-frame-pointer test-cf.c</code>
<pre>f: movl \$29, %eax ret</pre>

²³ <https://gcc.gnu.org/onlinedocs/gcc-4.8.2/gcc/Optimize-Options.html#Optimize-Options>

5.3.2.2 Constant propagation

Se a una variabile è assegnato un valore costante, occorrenze successive della variabile possono essere rimpiazzate con quel valore, ottenendo un codice più efficiente. Questa tecnica di ottimizzazione è nota come **constant propagation** (propagazione delle costanti) e viene applicata normalmente insieme al constant folding.

Esempio. Mostriamo il codice C equivalente che si otterrebbe applicando manualmente constant propagation e constant folding a un semplice programma C:

C originale: test-cp.c	Constant propagation (manualmente)	Constant propagation + constant folding (manualmente)
<pre>int x; int f() { x = 8; return x-2; }</pre>	<pre>int x; int f() { x = 8; return 8-2; }</pre>	<pre>int x; int f() { x = 8; return 6; }</pre>

Anche in questo caso notiamo che `gcc` applica la constant propagation automaticamente insieme al constant folding già a livello di ottimizzazione `-O1`, per cui non è in realtà necessario effettuarla manualmente nei propri programmi.

```
gcc -O1 -S -fomit-frame-pointer -m32 test-cp.c
```

```
f: movl $8, x
    movl $6, %eax
    ret
```

Se invece compilassimo senza ottimizzazioni otterremmo:

```
gcc -S -fomit-frame-pointer -m32 test-cp.c
```

```
f: movl $8, x      # x = 8
    movl x, %eax    # calcola x-2 e lo mette in eax
    subl $2, %eax
    ret
```

in cui non vengono effettuati né constant propagation né constant folding.

5.3.2.3 Common subexpression elimination

Espressioni complesse che contengono al loro interno sottoespressioni ripetute possono essere semplificate calcolando separatamente le sottoespressioni comuni e riusandone il valore

calcolato. Questa tecnica di ottimizzazione viene chiamata **common subexpression elimination** ed è illustrata nel seguente esempio.

Esempio.

Mostriamo il codice C equivalente che si otterrebbe applicando manualmente la common subexpression elimination a un semplice programma C:

C originale: test-cse.c	Common subexpr. elimination (manualmente)
<pre>int expr(int x, int y) { return (x + y)*(x + y); }</pre>	<pre>int expr(int x, int y) { int z = x + y; return z * z; }</pre>

Si noti che `gcc` applica la common subexpression elimination automaticamente già a livello di ottimizzazione `-O1`, per cui in generale non è necessario effettuarlo manualmente nei propri programmi:

<pre>gcc -O1 -S -fomit-frame-pointer -m32 test-cse.c</pre>
<pre>f: movl 8(%esp), %eax addl 4(%esp), %eax imull %eax, %eax ret</pre>

Se invece compilassimo senza ottimizzazioni otterremmo:

<pre>gcc -S -fomit-frame-pointer -m32 test-cp.c</pre>
<pre>f: movl 8(%esp), %eax # calcola x+y e lo mette in ecx movl 4(%esp), %edx leal (%edx,%eax), %ecx movl 8(%esp), %eax # calcola di nuovo x+y e lo mette in eax movl 4(%esp), %edx addl %edx, %eax imull %ecx, %eax # calcola (x+y)*(x+y) e lo mette in eax ret</pre>

Alle volte la common subexpression elimination va fatta però a mano, ad esempio nel caso in cui coinvolga chiamate a funzione il cui codice non è noto al compilatore.

5.3.2.5 Loop-invariant code motion (hoisting)

Fra le varie possibili ottimizzazioni dei cicli, il **loop-invariant code motion** (o **hoisting**) consiste nell'identificare porzioni di codice nel corpo di un ciclo che calcolerebbero la stessa cosa ad ogni iterazione (loop-invariant) e spostarle prima del ciclo (code motion). In questo modo, le istruzioni spostate verranno eseguite una sola volta prima di entrare nel ciclo e non più ad ogni iterazione, portando in alcuni casi vantaggi prestazionali sostanziali.

Come vedremo nei seguenti esempi, non sempre il loop-invariant code motion può essere eseguito dal compilatore. In alcuni casi, deve essere il programmatore ad occuparsene.

Esempio 1.

In questo primo esempio, il loop-invariant code motion può essere applicato direttamente dal compilatore:

C originale: test1-licm.c	Loop-invariant code motion (manualmente)
<pre>int f(int x, int n) { int s = 1; for (; n>0; n--) s *= 7+x; return s; }</pre>	<pre>int f(int x, int n) { int s = 1, z = 7+x; for (; n>0; n--) s *= z; return s; }</pre>

Nel programma originale, l'espressione $7+x$ viene calcolata ad ogni iterazione del ciclo anche se il risultato è sempre lo stesso. Nella versione ottimizzata, il calcolo dell'espressione viene effettuato una sola volta prima di entrare nel ciclo e salvato in una variabile usata poi nel corpo del ciclo. Vediamo il codice IA32 generato da `gcc` per il programma originale con livello di ottimizzazione `-O1`:

gcc -S -fomit-frame-pointer -m32 test1-licm.c -O1
<pre>f: movl 8(%esp), %edx testl %edx, %edx jle .L4 movl \$1, %eax movl 4(%esp), %ecx addl \$7, %ecx # 7+x calcolato prima del ciclo .L3: imull %ecx, %eax # inizio ciclo for subl \$1, %edx jne .L3 # fine ciclo for ret .L4: movl \$1, %eax ret</pre>

In questo caso, il compilatore ha effettuato automaticamente l'ottimizzazione.

Esempio 2.

In questo secondo esempio, il loop-invariant code motion deve essere effettuato dal programmatore:

C originale: test2-licm.c	Loop-invariant code motion (manualm.)
<pre>int has_space(const char* s) { int i; for (i=0; i<strlen(s); i++) if (s[i]==' ') return 1; return 0; }</pre>	<pre>int has_space(const char* s) { int i, n = strlen(s); for (i=0; i<n; i++) if (s[i]==' ') return 1; return 0; }</pre>

Osserviamo che il programma originale richiama la funzione di libreria `strlen` (che calcola il numero di caratteri nella stringa) ad ogni iterazione del ciclo `for`, nonostante la lunghezza della stringa rimanga sempre la stessa. Si noti che il costo della funzione `has_space` è $\Theta(n^2)$, dove n è la lunghezza della stringa s passata in ingresso! Questo è a tutti gli effetti un **performance bug**²⁴ in quanto introduce un'inefficienza che non dovrebbe esserci: verificare se una stringa di n caratteri contiene spazio richiede tempo $O(n)$.

Qual è l'ostacolo per un compilatore C nell'applicare l'hoisting in situazioni come queste? Diversamente dal caso dell'Esempio 1, in cui il codice spostato è accessibile al compilatore (che ne può analizzare il comportamento e verificare se è invariante nel ciclo), nel caso di una chiamata a funzione non è in generale possibile sapere a tempo di compilazione quale codice verrà eseguito. E' infatti possibile che il codice della funzione chiamata venga stabilito a tempo di esecuzione durante il caricamento di librerie dinamiche. Se la funzione avesse effetti collaterali, ad esempio mantenesse un contatore del numero di volte che è invocata per scopi di monitoraggio del funzionamento del programma, non sarebbe invariante nel ciclo e non potrebbe essere spostata. **In mancanza di informazioni precise, un compilatore fa la scelta più conservativa: non effettuare un'ottimizzazione che potrebbe modificare la semantica del programma originario.** In questi casi sta al programmatore applicare manualmente, se possibile, l'ottimizzazione.

5.3.2.6 Loop unrolling

Il loop unrolling (srotolamento di un ciclo) è un'ottimizzazione spesso effettuata direttamente dai compilatori. Lo scopo è quello di ridurre di una frazione costante k il numero di iterazioni di un ciclo, effettuando in una sola iterazione le operazioni che verrebbero effettuate su k iterazioni

²⁴ Bug di questo tipo sono frequenti in applicazioni reali. Ad esempio, un bug del tutto analogo a quello visto nel nostro esempio appare nel programma `wf` per il calcolo delle frequenze delle parole in un testo distribuito in Linux Fedora 17–Beefy Miracle.

consecutive. Questo consente di abbassare il work riducendo il numero di salti e di test del ciclo. Illustriamo la tecnica con un esempio.

Esempio. Partiamo da una semplice implementazione della somma degli elementi di un array e riduciamo il numero di iterazioni di un fattore 3:

C originale: <code>test-lu.c</code>	Loop unrolling di fattore 3 (manualmente)
<pre>int sum(int *v, int n) { int i, s = 0; for (i=0; i<n; ++i) s += v[i]; return s; }</pre>	<pre>int sum(int *v, int n) { int i, s = 0; for (i=0; i+2<n; i+=3) { s += v[i]; s += v[i+1]; s += v[i+2]; } for (; i<n; ++i) s += v[i]; return s; }</pre>

Si noti che il secondo ciclo for nel loop unrolling è necessario se l'array ha una dimensione che non è un multiplo di 3.

5.3.2.7 Function inlining

Quando una funzione viene chiamata ripetutamente, ad esempio in un ciclo, e il suo corpo contiene poche istruzioni, può essere vantaggioso applicare il **function inlining**. Questa ottimizzazione consiste nel **rimpiazzare una chiamata a funzione con il corpo della funzione chiamata**. I **vantaggi** principali del function inlining sono:

1. si evita di dover eseguire istruzioni per il passaggio dei parametri, l'invocazione, la gestione dello stack frame e il ritorno da funzione;
2. poiché il codice del chiamato è innestato direttamente nel chiamante, è possibile applicare nel chiamante ottimizzazioni globali che normalmente rimangono confinate nei limiti della funzione a cui vengono applicate (es. constant propagation);
3. si migliora la località spaziale del codice, evitando di saltare a parti di codice che non sono in cache e riducendo i cache miss.

Lo **svantaggio** principale del function inlining è un aumento della dimensione del codice (code bloat), anche se generalmente questo non ha un impatto rilevante.

Esempio.

Consideriamo l'effetto dell'inlining di una semplice funzione:

C originale: test-inl.c	Function inlining (manualmente)
<pre>int sqr(int x) { return x*x; } void f(int* v, int n) { int i; for (i=0; i<n; i++) v[i] = sqr(i); }</pre>	<pre>void f(int* v, int n) { int i; for (i=0; i<n; i++) v[i] = i*i;</pre>

Osserviamo come rimpiazzando l'invocazione della funzione `sqr(i)` con il corpo della funzione stessa si risparmiano numerose istruzioni. Il function inlining viene applicato automaticamente da `gcc` a livello di ottimizzazione `-O3`, oppure mediante l'opzione `-finline-functions`:

```
gcc -S -fomit-frame-pointer -m32 test-inl.c -O3
```

```
f:
...
.L6: movl %eax, %edx          # inizio ciclo for
     imull %eax, %edx          # calcola i*i (non viene chiamata
sqr)
     movl %edx, (%ebx,%eax,4)
     addl $1, %eax
     cmpl %ecx, %eax
     jne .L6                   # fine ciclo for
...
```

5.3.3 Ridurre il costo delle istruzioni eseguite

Un secondo approccio per velocizzare un programma consiste nel rimpiazzare istruzioni con alternative più veloci o fare in modo di diminuirne il tempo di esecuzione modificando il contesto in cui vengono eseguite. Vediamo degli esempi nei paragrafi successivi.

5.3.3.1 Register allocation

Poiché i registri della CPU sono le memorie più veloci di un sistema di calcolo, i compilatori cercano di fare in modo che oggetti frequentemente acceduti da un programma siano tenuti in registri. Ad esempio, è ragionevole assumere che una variabile ripetutamente usata nel corpo di un ciclo sia associata a un registro. In C è possibile suggerire al compilatore che una variabile locale sia tenuta in un registro usando la parola chiave `register` nella sua dichiarazione:

```
void f() {
    register int x; // variabile da tenere se possibile in un
registro
    ...
}
```

}

I moderni compilatori tentano di tenere le variabili il più possibile nei registri indipendentemente dal fatto che vi sia o meno il qualificatore `register`. A questo scopo, vengono applicati algoritmi di allocazione dei registri (**register allocation**) che associano un registro o una locazione di memoria ad ogni variabile usata in una data porzione di codice. L'obiettivo è fare in modo che alle variabili più frequentemente usate siano associati registri. Poiché i registri sono in numero limitato, non è detto che questo sia possibile: una variabile potrebbe essere associata a un registro in una determinata porzione di codice, ma poi potrebbe essere necessario liberare il registro per altri usi, trasferendone il contenuto in memoria. Questa operazione viene chiamata **register spilling**.

Il compilatore `gcc` effettua l'allocazione automatica dei registri già a livello di ottimizzazione `-O1`.

Esempio.

Vediamo un esempio di compilazione con e senza allocazione dei registri:

C originale: <code>test-ra.c</code>	Senza alloc. registri (<code>-O0</code>)	Con alloc. registri (<code>-O1</code>)
<pre>void f(int n) { while (n--) g(); }</pre>	<pre>f: jmp L3 L4: call g L3: movl 4(%esp), %eax leal -1(%eax), %edx movl %edx, 4(%esp) testl %eax, %eax jne L4 ret</pre>	<pre>f: pushl %ebx movl 8(%esp), %ebx testl %ebx, %ebx je L3 L5: call g subl \$1, %ebx jne L5 L3: popl %ebx ret</pre>

Nel primo caso la variabile `n` è sempre associata alla cella di memoria di indirizzo `esp+4`; ad ogni iterazione nel ciclo vengono effettuati due accessi a memoria (in grassetto): uno in lettura e uno in scrittura. Nel secondo caso, la variabile `n` è caricata una volta all'inizio dall'indirizzo `esp+4` nel registro `ebx`²⁵ e nel ciclo viene tenuta in quel registro, velocizzando l'accesso.

5.3.3.2 Strength reduction

In alcuni casi, è possibile rimpiazzare un'istruzione con una meno costosa in termini di tempo di calcolo. Questa tecnica di ottimizzazione viene chiamata **strength reduction** ed è spesso applicata automaticamente dai compilatori. Ad esempio, si può sfruttare la proprietà che la moltiplicazione di un intero per una potenza di due è equivalente a uno shift a sinistra, mentre una divisione di un intero per una potenza di due è equivalente a uno shift aritmetico a destra. In alcuni

²⁵ Ci si potrebbe chiedere: perché il `gcc` usa il registro callee-save e non uno caller-save? Anche questa è un'ottimizzazione: così facendo, non deve salvare/ripristinare `ebx` prima/dopo ogni chiamata a `g` nel ciclo.

casi, è possibile usare somme e sottrazioni da sole o insieme agli shift. Le operazioni di shift, addizione e sottrazione sono sostanzialmente più veloci di moltiplicazioni e divisioni.

Esempio 1.

Operazione originaria	Operazione equivalente più efficiente
$x / 8$	$x >> 3$
$x * 64$	$x << 6$
$x * 2$	$x << 1$ oppure $x + x$
$x * 15$	$(x << 4) - x$

La strength reduction è una delle ottimizzazioni più frequentemente applicate dai compilatori. Vediamo un esempio di codice IA32 generato da gcc:

C originale: test-sr.c	gcc -S -m32 -O1 -fomit-frame-pointer test-sr.c
<pre>int f(int x) { return 17*x; }</pre>	<pre>f: movl 4(%esp), %eax # eax = x movl %eax, %edx # edx = eax sall \$4, %edx # edx = edx << 4 addl %edx, %eax # eax = eax + edx ret # return eax</pre>

Il calcolo di $17 * x$ viene ridotto a $16 * x + x$, equivalente a $(x << 4) + x$.

Esempio 2.

In quest'altro esempio, mostriamo come ricondurre moltiplicazioni dove entrambi i fattori sono non costanti ad addizioni ripetute:

C originale: test-srl.c	Strength reduction (manualmente)
<pre>void f(int* v, int n, int k) { int i; for (i=0; i<n; i++) v[i] = i*k; }</pre>	<pre>void f(int* v, int n, int k) { int i, c = 0; for (i=0; i<n; i++) { v[i] = c; c += k; } }</pre>

Questa ottimizzazione viene effettuata automaticamente da gcc già a livello -O1.

5.3.3.3 Allineamento dei dati in memoria

Una regola applicata normalmente dai compilatori e chiamata **allineamento** è che ogni oggetto di s byte immagazzinato in memoria inizi a un indirizzo x multiplo di s , cioè tale che $x \ mod \ s = 0$. Ad

esempio, ogni `short` inizierà ad un indirizzo pari, un `int` a un indirizzo multipli di 4. La motivazione è che su alcuni processori un accesso a memoria disallineato può comportare una perdita di prestazioni o addirittura un'eccezione. Per garantire l'allineamento, i compilatori riservano dello spazio di memoria fra oggetti consecutivi in memoria che funge da cuscinetto in modo che l'oggetto successivo sia allineato correttamente. Questo spazio di memoria non in uso viene chiamato **padding**. L'uso del padding è un classico modo per barattare prestazioni con spazio di memoria utilizzato (time-space tradeoff): si ottiene codice più veloce che però richiede più spazio.

L'allineamento viene effettuato ovunque vengano memorizzati oggetti nello spazio di memoria di un processo:

- **data**: variabili globali (dichiarate in C fuori dal corpo delle funzioni);
- **stack frame**: parametri passati e variabili locali delle funzioni;
- **heap**: ogni oggetto allocato avrà una base multiplo di una potenza di 2, tipicamente 16 byte;
- **codice**: l'indirizzo di una funzione è generalmente allineato a un multiplo della dimensione di una linea di cache (un valore tipico è 64 byte);
- **strutture**: campi di tipi primitivi.

Esempio.

Consideriamo una struttura C con campi di dimensioni diverse:

<pre>struct S { char a; int b; short c; char d; int e; char f; };</pre>	<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th></th><th>0</th><th>1</th><th>2</th><th>3</th><th>4</th><th>5</th><th>6</th><th>7</th><th>8</th><th>9</th><th>10</th><th>11</th><th>12</th><th>13</th><th>14</th><th>15</th><th>16</th><th>17</th><th>18</th><th>19</th></tr> </thead> <tbody> <tr> <td>a</td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td></td><td>b</td><td></td><td>c</td><td>d</td><td></td><td>e</td><td></td><td>f</td><td></td><td></td><td></td></tr> </tbody> </table>		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	a									b		c	d		e		f			
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19																						
a									b		c	d		e		f																										

Per garantire l'allineamento dei singoli campi, essi saranno disposti in memoria come illustrato a destra nella tabella precedente. Le celle in bianco rappresentano spazio di padding inserito dal compilatore per garantire l'allineamento. I numeri in alto rappresentano l'offset di ogni singolo byte all'interno della struttura. Si noti che sia l'indirizzo dell'intera struttura che la sua dimensione dovranno essere multipli della dimensione del suo campo di tipo primitivo più grande. In questo modo, in un array di strutture ogni campo sarà correttamente allineato.

5.3.3.4 Altre ottimizzazioni

Nel resto di questa dispensa discuteremo altre ottimizzazioni che il programmatore o il compilatore possono sfruttare basate sul particolare design hardware soggiacente. Come casi rilevanti, nel [Paragrafo 6.2.2](#) vedremo inoltre come cambiando l'ordine delle istruzioni macchina di un programma è possibile sfruttare l'architettura interna delle CPU (**pipelining**) per consentire

l'esecuzione simultanea di istruzioni diverse. Nel [Paragrafo 7.2.4.1](#) vedremo inoltre come cambiando l'ordine con cui si accedono agli indirizzi di memoria si potrà sfruttare la presenza di memorie molto veloci in un sistema di calcolo (**cache**).

5.3.4 Ridurre lo spazio di memoria

Vi sono vari modi di ottimizzare lo spazio di memoria richiesto da un programma. Essi incidono su:

- **Spazio occupato dal codice:** i compilatori possono effettuare numerose ottimizzazioni per ridurre lo spazio di memoria richiesto dal codice di un programma. Come abbiamo visto nel [Paragrafo 5.2.1](#), questo può essere fatto ad esempio compilando in `gcc` con l'opzione `-Os`.
- **Spazio occupato dai dati:** conoscendo il modo in cui vengono rappresentate le informazioni in un sistema di calcolo, il programmatore può selezionare la rappresentazione più adatta. Ad esempio, l'uso di array è generalmente meno dispendioso di memoria rispetto alle strutture collegate.

5.3.4.1 Ottimizzare lo spazio richiesto dalle strutture C

Come abbiamo visto nel [Paragrafo 5.2.3.3](#), i campi delle strutture includono normalmente padding per garantire l'allineamento dei campi. Per minimizzare lo spazio richiesto da una struttura è possibile semplicemente cambiare l'ordine in cui appaiono i campi nella dichiarazione della struttura in modo che i campi più grandi appaiano per primi.

Esempio.

Consideriamo nuovamente la struttura C dell'esempio del [Paragrafo 5.2.3.3](#) e mostriamo cosa si ottiene riordinano le dichiarazioni dei campi:

struct S { int b; int e; short c; char a; char d; char f; };	
---	--

Osserviamo che dopo l'ottimizzazione la dimensione complessiva della struttura è passata da 20 a 16 byte, riducendosi del 20%.

5.3.4.2 Dead code elimination

La **dead code elimination** è un'ottimizzazione che consente di identificare e ignorare porzioni di codice che non possono essere in nessun caso eseguite, generando codice più compatto.

Esempio.

Mostriamo il codice C equivalente che si otterrebbe applicando manualmente la dead code elimination a un semplice programma C:

C originale: test-dce.c	Dead code elimination (manualmente)
void f() { if (0) return 10; return 20; }	void f() { return 20; }

In questo caso, l'istruzione `return 10` non può essere mai eseguita essendo in un `if (0)` e viene quindi ignorata. Osserviamo che `gcc` applica la dead code elimination automaticamente anche se nessuna ottimizzazione è specificata, per cui non è necessario effettuarla manualmente nei propri programmi:

```
gcc -S -fomit-frame-pointer -m32 test-dce.c  
f:  movl $20, %eax  
    ret
```

5.3.5 Le ottimizzazioni dei compilatori sono le migliori possibili?

Sebbene i **compilatori** applichino algoritmi di ottimizzazione sofisticati, **non sempre riescono a ottenere un risultato ottimo**. Ad esempio, l'allocazione dei registri è in generale un problema NP-completo [Chaitin et al. 1981] e quindi vengono applicati algoritmi approssimati.

Alle volte analizzando il codice assembly generato si possono identificare opportunità di **ottimizzazioni che possono essere applicate manualmente al codice assembly**, ad esempio generando un file `.s` con `gcc -S` e poi editandolo a mano. Osserviamo che questa operazione richiede **molta cautela**:

1. spesso quello che pensiamo possa essere un'ottimizzazione ha poco impatto sulle prestazioni e potrebbe addirittura peggiorarle: ha senso intervenire solo se le istruzioni che si modificano sono effettivamente un collo di bottiglia prestazionale (vedi Paragrafo 5.3).
2. il rischio di introdurre errori nel programma è molto alto.

6 Come vengono eseguiti i programmi?

6.1 Processi

Quando un programma viene eseguito, esso dà luogo a un processo. I **processi** sono semplicemente **programmi in esecuzione**. La loro gestione è uno dei compiti principali di un sistema operativo.

Uno **stesso programma** può essere istanziato in **più processi** che possono coesistere nel sistema. Ogni processo è identificato univocamente da un **identificatore di processo** chiamato **PID** (Process ID). Il PID è un **numero progressivo** che viene incrementato di uno ogni volta che viene creato un nuovo processo.

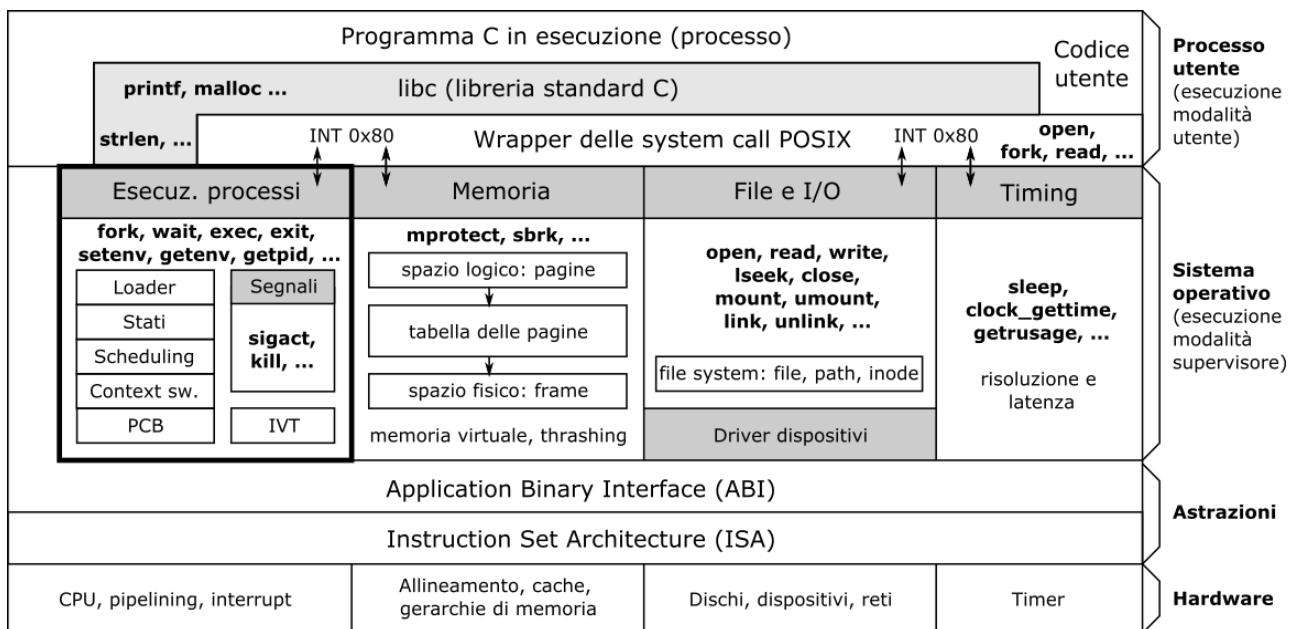


Figura 5.1: panoramica di un sistema di calcolo Linux/x86 come trattato nella dispensa.

Un processo è caratterizzato principalmente da:

- Un'**immagine di memoria** che contiene il codice del programma e i dati da esso manipolati (variabili, blocchi allocati dinamicamente, ecc.). Si veda il [Paragrafo 6.1.1](#).
- Lo **stato della CPU** (registri interni, ecc.)
- Un insieme di **risorse in uso** (file aperti, ecc.)
- Un insieme di **metadati** che tengono traccia di vari aspetti legati al processo stesso e all'esecuzione del programma (identificatore del processo, utente proprietario del processo, per quanto tempo il processo è stato in esecuzione, ecc.)

Un processo può essere caricato in memoria e attivato in vari modi:

- su **richiesta esplicita dell'utente** che richiede l'esecuzione di un programma: questo può avvenire sotto forma di comandi impartiti da **riga di comando** (si veda l'[Appendice C](#)), oppure via **interfaccia grafica** facendo clic sull'icona associata a un programma eseguibile.
- su **richiesta di altri processi**
- in **risposta ad eventi** come lo scadere di un timer usato per attività programmate nel tempo (es. aggiornamento periodico della posta elettronica).

Linux/MacOS X

Per elencare tutti i processi correntemente attivi nel sistema è possibile usare il comando `ps -e`.

```
$ ps -e
```

6.1.1 Immagine di memoria di un processo

La Figura 4.1.1 mostra la tipica organizzazione dell'**immagine di memoria di un processo** ottenuta dopo il caricamento di un file eseguibile (es. in formato ELF). Come vedremo nel [Paragrafo 7.1.3](#), ogni processo vede questo spazio di memoria come un array di byte con indirizzi che partono da 0 e arrivano a $2^b - 1$, dove b è il numero di bit di un puntatore (es. 32 o 64). I sistemi operativi **isolano** gli spazi di memoria dei processi mediante un meccanismo chiamato **memoria virtuale** affinché un processo non possa accedere allo spazio di memoria di un altro processo in modo malevolo o per via di errori nel codice (bug).

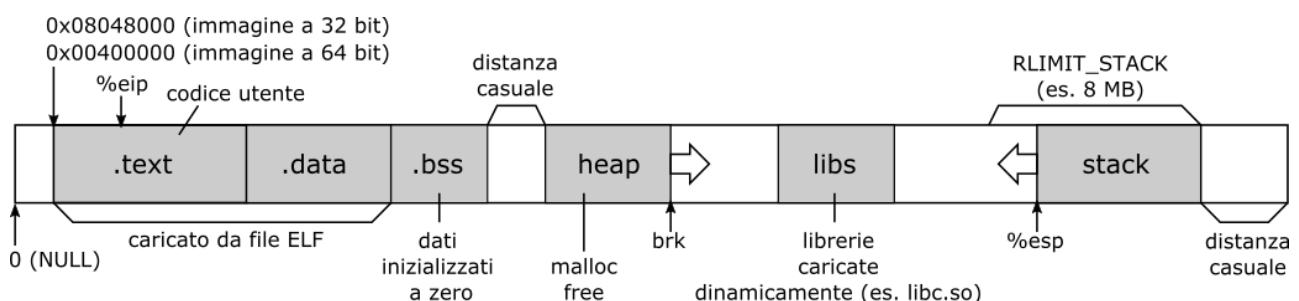


Figura 4.1.1: immagine di memoria di un processo tipica di un sistema Linux

Si noti che:

1. la regione **.text** contiene il codice macchina del programma caricato dal file eseguibile (es. in formato ELF) dal modulo di caricamento del kernel del sistema operativo (loader)
2. la regione **.data** contiene dati inizializzati come ad esempio il contenuto dei letterali stringa che appaiono nel programma (es. "hello world") e il contenuto delle variabili globali (esterne alle funzioni oppure locali alle funzioni e dichiarate static). Come la sezione **.text**, anche la sezione **.data** viene caricata dal file eseguibile. La porzione che contiene dati in sola lettura come i letterali stringa è denotata con **.rodata** (non mostrata in figura)
3. la regione **.bss** contiene spazio per variabili globali inizializzate a zero
4. a seguire, a una distanza che può variare da un'esecuzione all'altra, vi è la regione **heap** che contiene i blocchi allocati con malloc e calloc. La ragione per randomizzare l'indirizzo di partenza dell'heap è per aumentare la **sicurezza** evitando che un hacker malevolo possa contare su una posizione fissa dei blocchi in memoria. Si noti che l'heap cresce verso indirizzi più alti mano mano che vengono allocati blocchi.
5. la **stack** del programma è nella zona più alta della memoria e cresce verso il basso. Anche l'indirizzo della stack è randomizzato per le stesse ragioni dell'heap. Si noti che la stack ha tipicamente una dimensione massima predefinita (RLIMIT_STACK).
6. in una posizione intermedia tra heap e stack vi è una regione che contiene le **librerie caricate dinamicamente** dal loader quando servono. Ad esempio, la libc che fornisce le funzioni della libreria standard del linguaggio C.

Esempio. Illustriamo con un esempio concreto come le singole parti di un programma C si mappino sull'immagine di memoria del programma in esecuzione. Consideriamo il seguente programma `mem.c`:

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

int i[10000000], j = 10;
int main(int argc, char* argv[]) {
    static char *k = "hello";
    int *p = malloc(sizeof(int));
    free(p);
    printf("&i=%p | &j=%p | &main=%p | &argc=%p | ", &i, &j, &main, &argc);
    printf("&k=%p | k=%p | &p=%p | p=%p\n", &k, k, &p, p);
    pause();
    return 0;
}
```

Nell'esempio visto, le singole parti vengono collocate come segue nell'immagine di memoria:

1. $i \rightarrow .bss$ (variabile array globale inizializzato automaticamente a zero)

2. `j → .data` (variabile globale inizializzata a un valore definito)
3. `main → .text` (indirizzo iniziale del codice macchina della funzione `main`)
4. `argc, argv → stack` (parametri passati secondo l'ABI i386 a 32 bit)
5. `k → .data` (variabile locale statica inizializzata con l'indirizzo di una stringa)
6. `*k → .data` (caratteri del letterale stringa "hello")
7. `p → stack` (variabile locale allocata in stack)
8. `*p → heap` (blocco in heap puntato dall'indirizzo conteo in `p`)

In Linux, è possibile esplorare il layout di memoria del processo derivante dall'esempio sopra come segue.

Linux: /proc/[pid]/maps (immagine del processo)

In ambiente Linux è possibile esplorare le varie regioni nell'immagine di memoria di un processo accedendo al file virtuale `/proc/[pid]/maps`, dove `[pid]` è il pid del processo da analizzare.

Compiliamo (a 32 bit per mantenere indirizzi piccoli) ed eseguiamo il programma `mem.c`:

```
$ gcc mem.c -o mem -m32
$ ./mem
&i=0x804a060|&j=0x804a02c|&main=0x80484ad|&argc=0xffe56c80|&k=0x804
a030|k=0x8048606|&p=0xffe56c6c|p=0xb3c7008
```

Si noti che il processo stampa gli indirizzi delle variabili e il contenuto delle variabili puntatore. In un altro terminale, otteniamo ora il pid del processo, che è 17339:

```
$ ps -e | grep mem26
17339 pts/0    00:00:00 mem
```

e visualizziamo il contenuto dello pseudo-file²⁷ `/proc/17339/maps`:

```
$ cat /proc/17339/maps
08048000-08049000 r-xp 00000000 00:19 55      /home/biar/Documents/temp/mem
08049000-0804a000 r--p 00000000 00:19 55      /home/biar/Documents/temp/mem
0804a000-0804b000 rw-p 00001000 00:19 55      /home/biar/Documents/temp/mem
0804b000-0a670000 rw-p 00000000 00:00 0
0b3c7000-0b3e8000 rw-p 00000000 00:00 0          [heap]
f754d000-f754e000 rw-p 00000000 00:00 0
f754e000-f76f6000 r-xp 00000000 08:01 415168   /lib/i386-linux-gnu/libc-2.19.so
f76f6000-f76f7000 ---p 001a8000 08:01 415168   /lib/i386-linux-gnu/libc-2.19.so
f76f7000-f76f9000 r--p 001a8000 08:01 415168   /lib/i386-linux-gnu/libc-2.19.so
f76f9000-f76fa000 rw-p 001aa000 08:01 415168   /lib/i386-linux-gnu/libc-2.19.so
f76fa000-f76fd000 rw-p 00000000 00:00 0
```

²⁶ Il comando `grep` estrae tutte le righe dell'output del comando `ps -e` che contengono la parola `mem`.

²⁷ Si tratta di file che risiedono in memoria e possono essere acceduti come se fossero su disco.

```

f771c000-f771f000 rw-p 00000000 00:00 0
f771f000-f7720000 r-xp 00000000 00:00 0 [vdso]
f7720000-f7740000 r-xp 00000000 08:01 415161 /lib/i386-linux-gnu/ld-2.19.so
f7740000-f7741000 r--p 0001f000 08:01 415161 /lib/i386-linux-gnu/ld-2.19.so
f7741000-f7742000 rw-p 00020000 08:01 415161 /lib/i386-linux-gnu/ld-2.19.so
ffe38000-ffe59000 rw-p 00000000 00:00 0 [stack]

```

Osserviamo che alcune regioni sono associate a file (es. `/lib/...`), ovvero il loro contenuto è derivato da un file, e altre no. Ogni riga contiene, nell'ordine:

1. intervallo di indirizzi della regione di memoria [inizio incluso - fine esclusa]
2. permessi di accesso alla regione²⁸
3. offset in byte della regione all'interno del file su cui la regione è mappata
4. codice del dispositivo che contiene il file, o 0 se la regione non è mappata su file
5. codice del file che contiene la regione, o 0 se la regione non è mappata su file
6. nome del file su cui la regione è mappata, [heap] se è l'heap, [stack] se è stack, vuota se la regione è anonima, ecc.

Si noti che tutti gli estremi delle regioni sono multipli di 4096 (4 KB), che come vedremo nel capitolo 7 è la dimensione di una pagina, che rappresenta l'unità elementare da cui tutte le regioni di memoria sono composte.

Vediamo ora di localizzare gli elementi del programma nelle rispettive regioni:

```

&i      = 0804a060 in 0804a000-0a670000 (.data e .bss)
&j      = 0804a02c in 0804a000-0804b000 (.data)
&main   = 080484ad in 08048000-08049000 (.text)
&argc   = ffe56c80 in ffe38000-ffe59000 (stack)
&k      = 0804a030 in 0804a000-0804b000 (.data)
k       = 08048606 in 08049000-0804a000 (.rodata, stringa read-only)
&p      = ffe56c6c in ffe38000-ffe59000 (stack)
p       = 0927c008 in 0b3c7000-0b3e8000 (heap)

```

Si noti che la variabile `i` parte nella regione `.data`. Essendo di dimensione 400 MB, la prima parte risiede in `.data` fino a completare la dimensione di una pagina e il resto (il grosso) risiede nella regione `.bss`.

Purtroppo nel file maps non vengono nominate le regioni `.text`, `.data`, `.bss`, `.rodata`. Tuttavia, non è difficile identificarli fra quelle anonime:

- `.text` ha il permesso di esecuzione e risiede nel file eseguibile (ELF)
- `.data` ha permessi di lettura e scrittura e risiede nel file eseguibile (ELF)
- `.bss` viene prima dell'heap, ha permessi di lettura e scrittura, e non risiede su disco
- `.rodata` ha permesso di sola lettura

²⁸ `r`=lettura, `w`=scrittura, `x`=esecuzione, `p`=inaccessibile ad altri processi.

La spiegazione di altre regioni come [vdso] e le librerie dinamiche .so è al di là degli scopi del corso.

6.2 Esecuzione dei programmi

In questo paragrafo discutiamo come hardware e sistema operativo gestiscono l'esecuzione dei programmi, fornendo supporto per i processi. Partiamo dall'unità elementare di esecuzione, l'istruzione macchina. Mostriamo poi come i microprocessori riescono a velocizzare l'esecuzione eseguendo simultaneamente più istruzioni. Infine, vediamo come il sistema operativo, con il supporto dell'hardware, permette l'esecuzione simultanea di più processi.

6.2.1 Esecuzione di una singola istruzione

Sebbene dal punto di vista del programmatore un'istruzione macchina sia vista come un'unità indivisibile di esecuzione, la sua esecuzione è in realtà suddivisa dall'hardware in diverse sotto-operazioni che coinvolgono le varie parti della CPU:

- unità di controllo
- registri
- unità aritmetico-logica
- interfaccia verso la memoria e l'I/O

Le CPU sono tipicamente organizzate in stadi che sono delegati a portare a termine l'esecuzione delle sottoparti di un'istruzione. Riportiamo a titolo di esempio una sequenza di stadi, presa in prestito dai classici processori RISC²⁹, che supporta un sottoinsieme del set IA32:

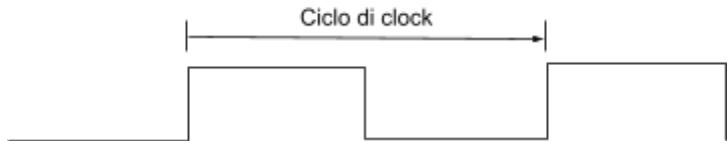
1. **Fetch**: l'istruzione corrente viene prelevata dalla memoria e viene calcolato l'indirizzo dell'istruzione che segue la corrente in memoria;
2. **Decode**: eventuali operandi immediati dell'istruzione vengono letti, così come eventuali registri di input dell'istruzione;
3. **Execute**: se richiesto dall'istruzione, l'unità aritmetico-logica esegue un'operazione;
4. **Memory**: se richiesto dall'istruzione, la memoria viene acceduta in lettura o scrittura;
5. **Write-Back**: se richiesto dall'istruzione, i registri di output vengono aggiornati.

Si noti che istruzioni diverse possono impegnare stadi diversi. Ad esempio, un'istruzione `movl $0, %eax` eseguirà fetch, decode (per prelevare l'operando immediato `$0`) e write-back (per scrivere il risultato in `%eax`), attraversando gli stadi execute e memory senza impegnarli. Un'istruzione `addl %eax, %ecx` eseguirà invece fetch, decode (per prelevare il contenuto di `%eax` e `%ecx`), execute (per effettuare la somma) e write-back (per scrivere il risultato in `%ecx`), attraversando lo stadio memory senza impegnarlo. Osserviamo che un'istruzione come `addl`

²⁹ I processori **RISC** (Reduced Instruction Set Computer) come MIPS, PowerPC, SPARC e ARM (usato nei dispositivi mobili come gli smartphone) hanno un set di istruzioni ridotto pensato per avere una bassa latenza. I processori **CISC** (Complex Instruction Set Computer) come la famiglia x86 hanno istruzioni complesse che possono avere una latenza più alta, ma richiedono meno istruzioni dei RISC per svolgere un dato compito.

\$10, (%eax) non può essere eseguita con gli stadi descritti poiché la lettura della memoria viene dopo l'esecuzione della somma. In architetture reali come i moderni processori Intel si può arrivare a 20 stadi e oltre.

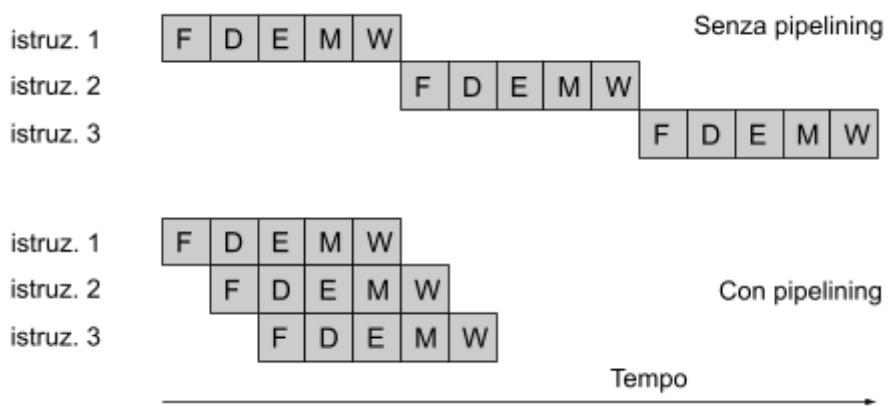
Il calcolo di ciascuno stadio richiede tipicamente qualche **centinaio di picosecondi** (10^{-12} sec). La sequenza di stadi viene ripetuta per ogni istruzione eseguita. Per scandire il tempo e consentire l'attivazione dei circuiti combinatori viene usato un orologio (**clock**) che crea un segnale elettrico come quello illustrato nella figura seguente:



In principio, con un design accurato, l'intera sequenza di stadi illustrata potrebbe essere completata in un unico ciclo di clock, con il fronte ascendente del segnale che fa da innesco allo stadio di fetch. La **frequenza di clock**, vale a dire il numero di oscillazioni al secondo (**cicli di clock**) del segnale, misura pertanto la velocità con cui vengono eseguite le istruzioni, assumendo che la frequenza sia costante nel tempo.

6.2.2 Esecuzione simultanea di più istruzioni: pipelining

L'idea del pipelining, concepita negli anni '60, nasce dall'osservazione che i diversi stadi impegnano porzioni diverse della circuiteria della CPU. In principio quindi, quando un'istruzione lascia uno stadio di fetch per entrare in quello di decode, si potrebbe immediatamente procedere a caricare una nuova istruzione, come in una catena di montaggio. Questo consente di ottenere un certo grado di parallelismo in cui più di un'istruzione è in esecuzione simultanea (**Instruction-Level Parallelism**, IPL). Nella figura seguente mettiamo a confronto l'esecuzione sequenziale vista nel paragrafo precedente con una con pipelining:



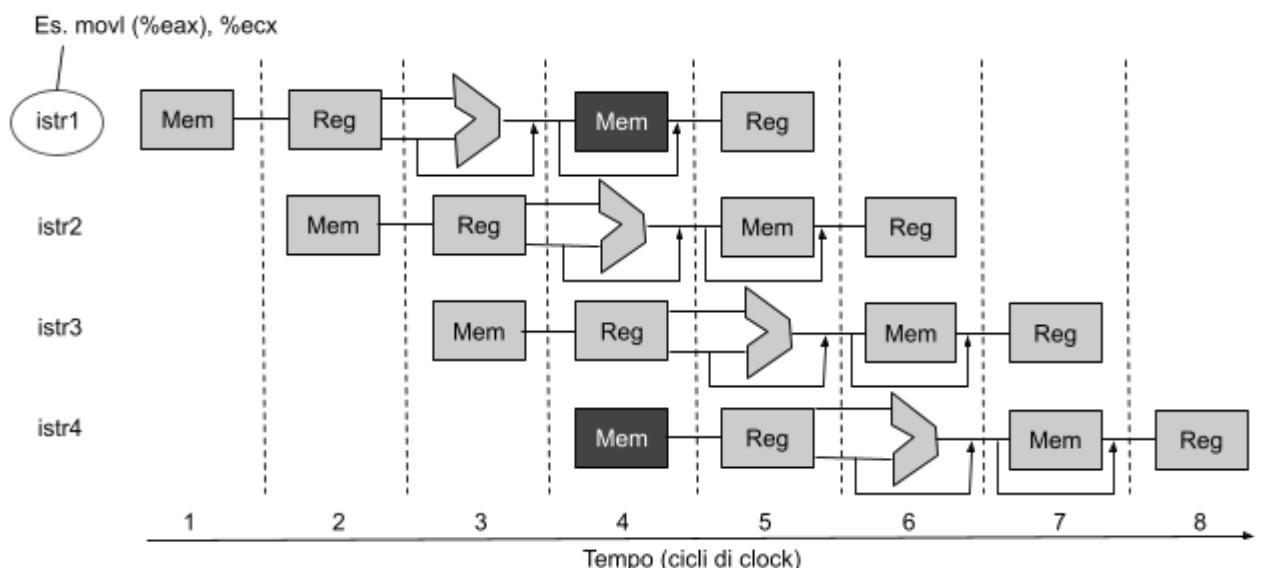
Si noti che il tempo per istruzione (**latenza**) non cambia (anzi, potrebbe leggermente crescere per via della maggiore complessità dell'hardware con pipelining). Si ha un impatto invece sul numero di istruzioni eseguite nell'unità di tempo (**throughput**), che in condizioni ideali può aumentare di un fattore pari al numero di stadi.

Diversamente dal caso sequenziale, la temporizzazione di una CPU con pipelining assume che ogni stadio richieda un ciclo di clock, con frequenze di clock più alte.

Purtroppo, vi sono varie ragioni (**hazard**) per cui non è sempre possibile avere una pipeline sempre a regime con le istruzioni in esecuzione durante il ciclo designato e ottenere quindi il throughput ideale:

1. **Hazard strutturali**: due o più istruzioni richiedono di usare simultaneamente lo stesso componente hardware come ad esempio la memoria;
2. **Hazard sui dati**: vi sono dipendenze fra i dati come ad esempio un'istruzione che ha come input l'output di quella precedente;
3. **Hazard sul controllo**: l'esecuzione di un'istruzione condizionale necessita una predizione (**branch prediction**) sul ramo che verrà preso per poter continuare a caricare istruzioni. Se la predizione è errata (**branch misprediction**) è necessario svuotare la pipeline e ripartire con la sequenza di istruzioni giusta.

Hazard strutturali. Nella figura seguente vediamo un esempio di hazard strutturale, evidenziando i componenti hardware in uso per ciascuno stadio:

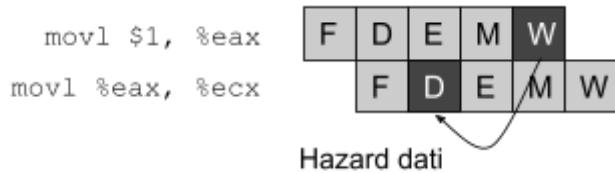


Si noti come al ciclo di clock 4 due istruzioni chiedono di accedere contemporaneamente alla memoria: istr1 per leggere un dato, istr4 per prelevare l'istruzione. Questo particolare tipo di hazard è in realtà mitigato dalla presenza di memorie tampone ([cache](#)) distinte per dati e istruzioni. Hazard strutturali possono coinvolgere anche altri componenti (registri, ALU) e possono essere in genere risolti duplicando l'hardware oppure mediante la tecnica dello stalllo illustrata di seguito.

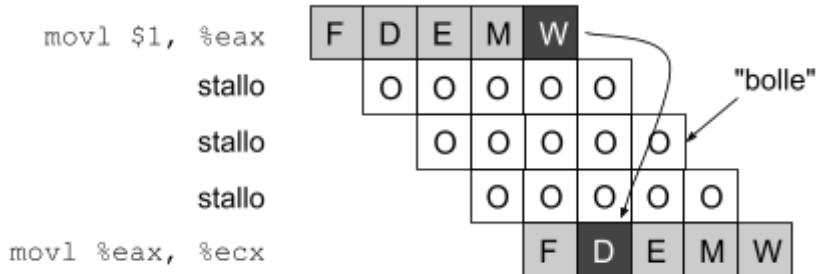
Hazard sui dati. Un esempio di hazard sui dati potrebbe essere il seguente:

```
movl $1, %eax
movl %eax, %ecx
```

Si noti che l'istruzione `movl %eax, %ecx` non può essere eseguita prima che `movl $1, %eax` abbia ultimato lo stadio di Write-Back:



Questo tipo di hazard viene normalmente risolto dall'hardware, con una penalità sul tempo di esecuzione, mettendo in **stallo** la pipeline tramite l'inserimento di "**bolle**" che prendono il posto delle istruzioni senza però impegnare nessuno stadio:



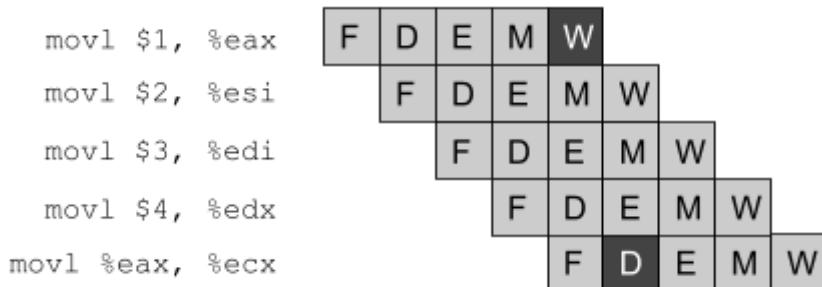
Un altro modo di mitigare gli hazard sui dati, effettuato non dall'hardware ma dal compilatore o dal programmatore che scrive direttamente in assembly, si ha modificando l'ordine delle istruzioni tramite una tecnica di ottimizzazione chiamata **instruction scheduling**. Consideriamo il seguente esempio:

```
movl $1, %eax
movl %eax, %ecx
movl $2, %esi
movl $3, %edi
movl $4, %edx
```

Come visto, le prime due istruzioni provocano uno stallo di tre cicli di clock. Riordiniamo ora le istruzioni come segue:

```
movl $1, %eax
movl $2, %esi
movl $3, %edi
movl $4, %edx
movl %eax, %ecx
```

L'effetto sulla pipeline è l'eliminazione completa degli stalli, come illustrato di seguito:



Hazard sul controllo. Vi sono varie tecniche hardware per mitigare gli hazard sul controllo, fra cui gli stalli e la predizione del ramo seguito da un salto condizionato. Dal punto di vista del compilatore/programmatore, una tecnica molto efficace è cercare di ridurre i salti condizionati rimpiazzandoli con istruzioni che non alterano il flusso del controllo (program counter): queste istruzioni, come la `CMOV`, vengono dette **branchless**. Consideriamo il seguente esempio:

```
testl %eax, %eax
je L
movl %ecx, %eax
L: ...
```

L'intera sequenza può essere rimpiazzata con una versione che non usa salti condizionati:

```
testl %eax, %eax
cmovnel %ecx, %eax ← istruzione branchless
...
```

6.2.3 Esecuzione simultanea di più processi

I sistemi operativi moderni permettono di avere più di un processo in vita allo stesso tempo. Questa caratteristica viene chiamata **multiprogrammazione**. Come vedremo nel prossimo paragrafo, ogni processo si trova in ogni istante in un determinato stato.

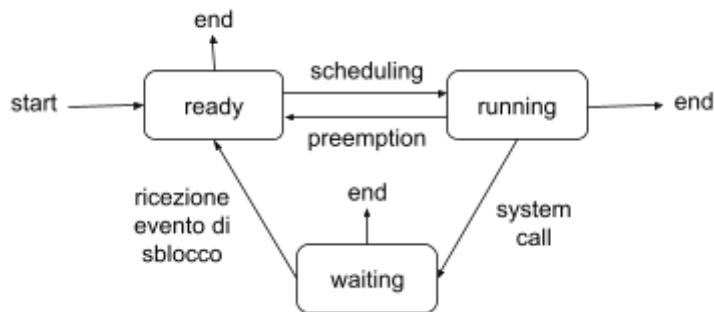
6.2.3.1 Stati di un processo, schedulazione, preemption, time-sharing

Gli **stati principali** di un processo in un sistema multiprogrammato sono in genere tre:

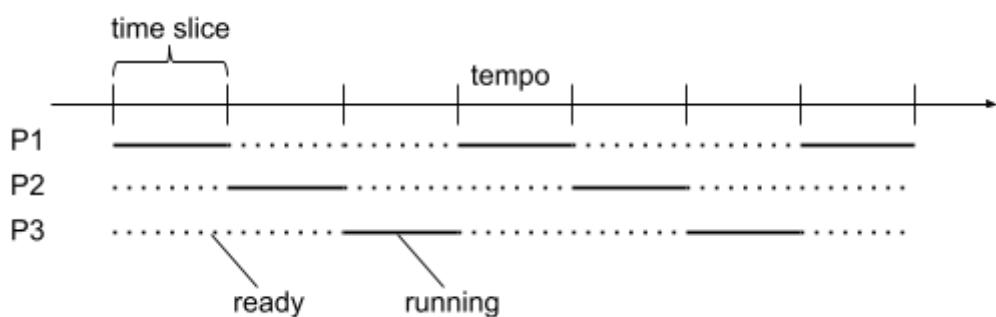
1. **ready**: il processo è pronto per l'esecuzione, ma è tenuto fermo poiché tutti i core della CPU disponibili sono impegnati nell'esecuzione di altri processi;
2. **running**: il processo è attualmente in esecuzione su un core della CPU;
3. **waiting** (o **sleeping**): il processo è in attesa di un evento, come il completamento di un'operazione di I/O. Ad esempio, un processo entra nello stato waiting quando esegue una chiamata a sistema che richiede la lettura di un blocco di dati da disco. Quando un

processo entra in stato waiting, libera il core su cui era in esecuzione in modo che diventi disponibile per un altro processo ready.

Il seguente diagramma mostra gli stati e le transizioni di stato effettuate dal sistema operativo:



Un processo entra tipicamente in uno stato di attesa (**waiting** o **sleeping**) volontariamente eseguendo una system call che può richiedere potenzialmente un'attesa prolungata come ad esempio un'operazione di accesso alla rete o al disco. Quando questa operazione si conclude, il processo si sblocca ed entra nello stato ready. L'operazione di **schedulazione** seleziona un processo ready per l'esecuzione. La **preemption** è una caratteristica dei sistemi operativi moderni che consente di sottrarre un core della CPU a un processo running per darlo a un altro processo. La preemption consente di contrastare il fenomeno della **starvation**, dove un processo rimane in attesa perenne senza progredire nella computazione perché altri processi tengono per sè tutti i core della CPU. La preemption viene applicata nei sistemi operativi **time-sharing** come Linux, MacOS X e Windows, che consentono di eseguire più processi del numero di core disponibile, dando l'illusione all'utente che i processi vengano eseguiti simultaneamente. Questo avviene assegnando a ogni processo running una **time slice**, ovvero un intervallo di tempo in cui hanno un core dedicato per l'esecuzione, alla fine della quale avviene preemption e viene schedulato per l'esecuzione un altro processo ready. Valori tipici per una time slice sono dell'ordine dei **millisecondi**. Per consentire a tutti i processi ready di progredire uniformemente nell'esecuzione, un popolare algoritmo di schedulazione è il **round-robin**, che assegna un core a rotazione a ciascun processo ready per la durata di una time slice. In pratica è spesso possibile assegnare una **priorità** a un processo in modo che venga schedulato per l'esecuzione più frequentemente degli altri. Il funzionamento dell'algoritmo di schedulazione round-robin è illustrato nel seguente diagramma a tre processi con la stessa priorità:



Come si vede, l'algoritmo round-robin non genera starvation nei processi, che hanno tutti l'opportunità di progredire nella computazione. Il sistema operativo tiene tipicamente i PCB dei processi organizzati in **liste separate per ciascuno stato**. Ad esempio, vi sarà una lista di processi ready, una lista di processi waiting, ecc. In un sistema operativo reale, il numero di stati può essere maggiore per distinguere ad esempio situazioni in cui un processo sia ready in modalità utente o in modalità kernel (se stava eseguendo una system call). Vedremo altri stati nel seguito della dispensa.

6.2.3.2 Creazione di processi: fork

I sistemi operativi che aderiscono alla famiglia di standard POSIX anche parzialmente come Linux offrono una batteria di system call per la gestione di processi. La principale system call è la `fork`:

```
#include <unistd.h>
pid_t fork();
```

La chiamata genera un **nuovo processo** figlio ottenuto come **clone** di quello genitore che esegue la `fork`. In uscita dalla chiamata a `fork`, sia il processo figlio che quello genitore proseguono l'esecuzione in modo indipendente dall'istruzione che segue la `fork`. E' possibile distinguere il genitore dal figlio tramite il valore restituito dalla `fork`.

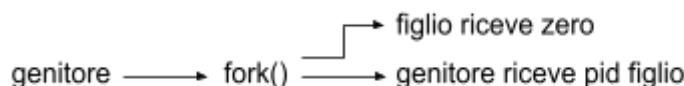
Parametri:

- nessuno

Risultato:

- pid del processo figlio, per il processo genitore
- 0 per il processo figlio
- -1 in caso di errore, descritto dalla variabile `errno`

La semantica della system call `fork` è diversa da quella di una normale chiamata a funzione, dove lo stesso processo è in esecuzione prima e dopo la chiamata.



Vediamo un semplice esempio di uso della `fork`:

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

```

int main() {
    pid_t pid = fork();
    if (pid == -1) {
        perror("fork");
        exit(EXIT_FAILURE);
    }
    if (pid == 0) {
        printf("sono nel processo figlio\n");
    }
    else {
        printf("sono nel processo genitore\n");
    }
    return EXIT_SUCCESS;
}

```

Eseguendo il programma si ottengono entrambe le stampe "sono nel processo figlio" e "sono nel processo genitore". Questo non viola la semantica di mutua esclusione del costrutto `if ... else` poiché dopo la `fork` i processi in esecuzione sono due e ciascuno esegue un ramo diverso dell'`if ... else`.

Il linguaggio C permette al programmatore di impostare delle operazioni che devono essere automaticamente effettuate alla terminazione del programma, ad esempio per rilasciare in modo ordinato le risorse in caso di errore. Si pensi a un programma che manipola file che devono essere lasciati in uno stato consistente in caso di terminazione prematura. Questo può essere fatto mediante la chiamata `atexit`, che installa un gestore che viene eseguito quando si esce dal `main` con `return` o viene chiamata `exit`. Tuttavia, il gestore non viene invocato quando il programma termina con `_exit`. Poiché il processo figlio creato da `fork` è un clone del genitore, eseguirà anch'esso eventuali gestori installati con `atexit` con il rischio di generare inconsistenze. Per evitare che questo accada, è opportuno fare in modo che il processo genitore termini con `exit` (o `return` dal `main`) e il figlio con `_exit`.

6.2.3.3 Recupero del pid dei processi: `getpid`, `getppid`

Un processo può conoscere il proprio pid e quello del proprio genitore mediante le system call `getpid` e `getppid`, rispettivamente:

```

#include <sys/types.h>
#include <unistd.h>
pid_t getpid();
pid_t getppid();

```

Parametri:

- nessuno

Risultato:

- pid del processo per `getpid`

- pid del processo genitore per `getppid`
- le chiamate non falliscono mai e quindi non restituiscono mai un codice di errore

La relazione padre-figlio induce una gerarchia sui processi, che sono organizzati nei sistemi UNIX/Linux in un **albero dei processi** che ha come radice il processo `init`, il **primo processo** a partire all'avvio del sistema operativo.

6.2.3.4 Attesa della terminazione di un figlio: `wait`

Se un processo **genitore termina prima di un suo figlio**, il processo figlio assume come nuovo genitore un altro processo di sistema antenato di quello terminato, che può essere `init` stesso o un suo discendente. Un problema che sorge ove un genitore termini prima di un suo figlio è che il genitore non è in grado di conoscere lo stato di terminazione del figlio, specificato con `return` nel `main` o con `exit`. Lo stato di terminazione potrebbe infatti segnalare una terminazione anomala del processo figlio.

Per evitare questo problema si ha la system call `wait`, che permette a un processo genitore di attendere la terminazione di un figlio e prelevarne lo stato di terminazione:

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>
pid_t wait(int* status_ptr);
```

Attende la terminazione di un processo figlio

Parametri:

- puntatore a un buffer in cui viene scritto lo stato di terminazione del processo figlio, oppure `NULL` se questa informazione non è di interesse.

Risultato:

- pid del processo figlio terminato
- -1 in caso di errore, descritto dalla variabile `errno`

Se un processo figlio termina prima che il genitore abbia avuto l'opportunità di effettuare una `wait` per prelevarne lo stato di terminazione, il figlio diventa uno **zombie**. Un processo zombie rilascia tutte le risorse che erano in uso (memoria, CPU, file, ecc.) e conserva solo lo stato di terminazione in modo che possa essere recuperato dal genitore con `wait`.

Si noti che invocando `wait(&status)`, `status` non conterrà in generale esattamente il codice di terminazione restituito dal `return` del `main`, `exit`, o `_exit`. A questo scopo, in ambiente Linux esistono delle macro che consentono di recuperare in modo affidabile il codice effettivo di terminazione, che è un valore a 8 bit:

1. `WIFEXITED(status)`: restituisce 1 se il processo è terminato con `return` dal `main`, con `exit` o `_exit`, e 0 altrimenti. Esistono altre cause di terminazione come la ricezione di un segnale, come vedremo più avanti.

2. WEXITSTATUS(status): estrae gli 8 bit meno significativi da status, che contengono il codice di terminazione del figlio.

Esempio. Vediamo ora un esempio di uso di `wait` e delle macro `WIFEXITED` e `WEXITSTATUS` per estrarre lo stato di terminazione di un processo figlio:

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>

int main() {
    pid_t pid = fork();
    if (pid == -1) {
        perror("fork");
        exit(EXIT_FAILURE);
    }
    if (pid == 0) {
        printf("Processo figlio restituisce 25...");
        _exit(25);
    }
    int status;
    pid = wait(&status);
    if (pid == -1) {
        perror("wait");
        exit(EXIT_FAILURE);
    }
    if (WIFEXITED(status))
        printf("Il figlio ha restituito %d\n", WEXITSTATUS(status));
    return EXIT_SUCCESS;
}
```

6.2.3.5 Passaggio dei parametri ai programmi: argc e argv

Come vedremo nel paragrafo 6.2.3.6, è possibile passare un array di stringhe come parametri a un programma. Questo array può essere acceduto dal programma usando gli argomenti del main `argc` e `argv` come nel seguente esempio:

```
#include <stdio.h>

int main(int argc, char* argv[]) {
    int i;
    for (i=0; i<argc; ++i) printf("%s\n", argv[i]);
    return 0;
}
```

Si noti che `argv[0]` contiene il nome del programma eseguibile stesso, mentre il primo parametro è in `argv[1]`. Ad esempio, compilando il programma precedente con il nome `param`, l'invocazione `./param uno due tre` genera il seguente output:

```
./param
uno
due
tre
```

6.2.3.6 Caricamento di programmi (loader): exec

Poiché `fork` crea un clone del processo genitore, da solo non consente di lanciare programmi eseguibili. A questo scopo è possibile utilizzare la famiglia di system call `exec`. Queste system call prendono tutte come primo parametro il pathname del file eseguibile da caricare e come altri parametri gli argomenti da passare all'eseguibile. Le system call `exec` invocano uno dei moduli più importante del sistema operativo, il **loader**. Questo modulo trasforma il processo che invoca la `exec` eliminando tutte le sue sezioni (text, data, heap, stack, ecc.) e rimpiazzandole con quelle del programma eseguibile caricato. In una `exec` si entra da un processo con una certa immagine di memoria logica e si esce in generale con un'immagine di memoria logica completamente diversa, riprendendo l'esecuzione dalla prima istruzione della funzione `_start` del programma eseguibile lanciato. Per questo motivo, se `exec` ritorna al programma chiamante lo fa sempre con un codice di errore che segnala l'impossibilità di caricare il nuovo programma. Il pid del processo che invoca una `exec` rimane lo stesso durante la trasformazione. Della famiglia `exec`, discutiamo solo la `execvp`, illustrata di seguito.

```
#include <unistd.h>
int execvp(const char *file, char *const argv[]);
```

Rimpiazza l'immagine del processo corrente con quello di un nuovo programma eseguibile

Parametri :

- `file`: nome del file eseguibile da caricare. Il nome del programma viene cercato in tutti i percorsi di ricerca specificati dalla variabile di ambiente `PATH`.
- `argv`: array di stringhe terminato con `NULL` che contiene gli argomenti da passare al `main` del programma, dove `argv[0]` deve essere il nome del programma eseguibile.

Risultato:

- -1 in caso di errore, descritto dalla variabile `errno`

Esempio. Mostriamo ora un esempio di programma che lancia il comando `ls -l` per elencare i file nella directory corrente:

```

#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <unistd.h>
#include <sys/types.h>
#include <sys/wait.h>

int main() {
    pid_t pid = fork();
    if (pid == -1) {
        perror("fork");
        exit(EXIT_FAILURE);
    }
    if (pid == 0) {
        char* argv[] = { "ls", "-l", NULL };
        execvp("ls", argv);
        perror("execvp");
        _exit(1);
    }
    pid = wait(NULL);
    if (pid == -1) {
        perror("wait");
        exit(EXIT_FAILURE);
    }
    return EXIT_SUCCESS;
}

```

6.3 Flusso del controllo eccezionale

Un programma normalmente segue un **flusso del controllo** determinato dalle **istruzioni di salto** o semplicemente dal **susseguirsi delle istruzioni** in memoria. Si parla invece di **flusso del controllo eccezionale** ogni volta che il program counter (registro EIP in IA32) di un core della CPU assume un valore che sposta l'esecuzione in una zona di codice **non conforme con il normale flusso del controllo**. Il flusso del controllo eccezionale viene spesso utilizzato per gestire situazioni anomale, ma non solo. Le **eccezioni**, nei linguaggi che le supportano (es. mediante i costrutti `throw`, `try`, `catch`), sono un **esempio di flusso di controllo eccezionale** che consente di spostare la computazione in opportune sezioni di codice di gestione di eventi, generalmente imprevisti (`catch`).

In questo paragrafo vedremo altri due classici modi di generare un flusso di controllo eccezionale per gestire in maniera pulita un ampio spettro di eventi che sorgono in un sistema di calcolo: le **interruzioni (interrupt)**, gestite con il supporto dell'hardware, e i **segnali**, forniti come servizio di comunicazione tra processi dal sistema operativo.

6.3.1 Interruzioni

Un'interruzione (**interrupt**) è una notifica inviata alla CPU via hardware o eseguendo istruzioni software per segnalare un evento che richiede immediata attenzione da parte del sistema di calcolo. Un interrupt interrompe il programma correntemente in esecuzione su uno dei suoi core per eseguire un codice di gestione dell'interruzione impostato dal sistema operativo. Le interruzioni sono utilizzate tipicamente per segnalare eventi come clic del mouse, pressione di un tasto sulla tastiera, terminazione di operazioni di scrittura o lettura da disco, eventi anomali come una divisione per zero o un accesso errato a memoria, e molto altro. A seconda del tipo di interruzione, il programma interrotto può riprendere la propria esecuzione da dove era stata interrotta o meno.

I diversi tipi di interruzioni sono identificati da numeri che vengono usati per indicizzare un array di puntatori (**interrupt vector table**³⁰) ai rispettivi codici di gestione. L'interrupt vector table non è accessibile ai programmi utente e viene impostato dal sistema operativo. Con il termine interrupt vector si intende l'indirizzo del codice di gestione di un'interruption.

Le interruzioni si dicono **recuperabili** se è possibile continuare l'esecuzione del programma interrotto, e non recuperabili altrimenti. Un'interruzione è **intenzionale** se è determinata volutamente dal programma, e non intenzionale altrimenti.

Possiamo classificare le interruzioni in due grandi categorie:

- **Interruzioni asincrone**: sono generate dall'hardware inviando un segnale elettrico (IRQ, Interrupt Request) alla CPU mediante uno dei piedini metallici che la connettono alla scheda madre. Ricadono in questa categoria le interruzioni generate dai dispositivi esterni. Esempi: pressione di CTRL+C o CTRL+ALT+DEL (soft reset) sulla tastiera, arrivo di un pacchetto dati sulla scheda di rete, completamento di un'operazione su disco, pressione del bottone di reset del PC (hard reset), clic del mouse, e molto altro.
- **Interruzioni sincrone**, che si dividono a loro volta in tre sottocategorie³¹:
 - a. **trap** (interruzioni software): sono generate intenzionalmente da un programma eseguendo un'apposita istruzione prevista dal set della CPU. In IA32, una trap si realizza ad esempio mediante l'istruzione `INT k`, dove `k` è il numero dell'interruzione. In particolare, l'istruzione `INT $0x80` viene utilizzata per passare il controllo al sistema operativo richiedendo l'esecuzione di una funzione di servizio (system call, o chiamata a sistema). Nel caso di trap, l'esecuzione riprende dall'istruzione successiva alla trap.
 - b. **fault**: sono interruzioni non intenzionali generate dalla CPU, sono generalmente recuperabili e dopo la loro gestione da parte del kernel il programma riprende ripetendo l'esecuzione dell'istruzione in cui si è generato il fault. Ad esempio il

³⁰ Interrupt Descriptor Table (IDT) nei sistemi x86.

³¹ La terminologia relativa alle interruzioni può variare a seconda dell'architettura di macchina considerata. ad esempio, in alcuni casi il termine trap viene usato per indicare alcuni tipi di fault.

tentativo di lettura o scrittura a una zona di memoria a cui il programma non è consentito accedere genera un fault (page fault).

- c. **abort**: sono interruzioni non intenzionali generate dalla CPU e sono sempre non recuperabili. In alcuni casi, bloccano la CPU e richiedono il riavvio della macchina. Ad esempio, un errore nella diagnostica interna della CPU che evidenzia un malfunzionamento può generare un abort.

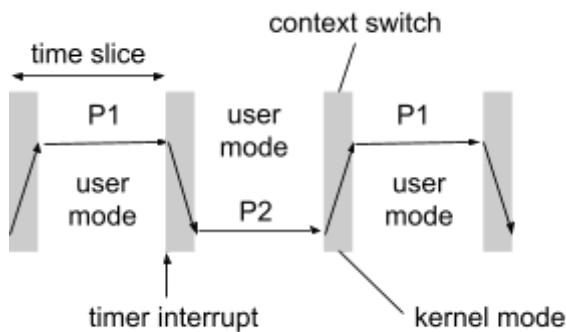
Vediamo ora alcuni esempi di operazioni rilevanti in un sistema di calcolo gestite mediante interruzioni.

6.3.1.1 Preemption e context switch tra processi

I sistemi multitasking con time sharing si basano su interrupt generati da un timer per realizzare la preemption: allo scadere di una time slice, tipicamente della durata dell'ordine di grandezza dei millisecondi, il timer interrompe l'esecuzione di un processo correntemente in esecuzione passando il controllo al kernel con il tramite dell'interrupt vector table. Il kernel seleziona un processo ready in base a un determinato algoritmo di scheduling (es. round-robin) e avviene una commutazione di contesto (**context switch**) che consiste dei seguenti passi:

1. lo stato del processo interrotto (contenuto corrente dei registri, ecc.) viene salvato in un'opportuna sezione del PCB del processo in modo da consentire in futuro il ripristino dell'esecuzione dall'esatto punto dove il processo è stato interrotto;
2. il PCB del processo interrotto viene inserito dal kernel nella coda dei PCB dei processi ready;
3. lo stato del processo ready da portare in esecuzione viene impostato prendendolo dal PCB. Lo stato potrebbe essere quello iniziale per i nuovi processi, oppure uno stato precedentemente salvato durante un context switch passato.

La seguente immagine illustra uno scenario in cui due processi P1 e P2 si alternano in time sharing nell'uso di un core della CPU. I context switch avvengono allo scadere della time slice e sono innescati dall'interrupt di un timer. Si noti che l'esecuzione procede in modalità utente durante la time slice (a meno di chiamate a sistema o altre interruzioni) e in modalità kernel durante i context switch:



Le operazioni svolte durante un context switch sono **puro overhead** per il sistema, poiché non contribuiscono a svolgere compiti utili alla risoluzione dei problemi di calcolo affrontati dai processi. Tuttavia, consentendo il time sharing, migliora l'esperienza dell'utente nell'interazione con il sistema dando l'illusione di poter avere più processi simultaneamente in esecuzione del numero di core disponibili nella CPU. Per minimizzare il tempo sprecato nei context switch i progettisti dei sistemi operativi impostano la durata della time slice in modo da non essere troppo piccola, il che renderebbe troppo frequenti i context switch (che hanno un tempo di gestione fisso), ma neanche troppo grande per rendere percepibile all'utente che i processi vengono intervallati e non sono realmente eseguiti simultaneamente.

6.3.1.2 System call e loro invocazione con int \$0x80

Un'altra classica applicazione delle interruzioni sono le chiamate a sistema. A questo scopo, si fa spesso uso di interrupt sincroni basati su trap. Il vantaggio è la possibilità di cambiare modalità di esecuzione passando da utente a supervisore, consentendo di eseguire porzioni di codice del kernel in modo sicuro e controllato come se fossero chiamate a funzione, ma con tutti i privilegi richiesti per portare a termine l'operazione.

Nei sistemi Linux IA32³², una chiamata a sistema si realizza mediante l'istruzione INT \$128 (o INT \$0x80), dopo aver predisposto un certo numero di registri:

eax	numero identificativo della system call ³³
ebx	1° argomento
ecx	2° argomento
edx	3° argomento
esi	4° argomento
edi	5° argomento
ebp	6° argomento

L'eventuale valore restituito dalla system call è memorizzato in eax. Per fornire al programmatore un'interfaccia C che consenta di invocare una system call come se fosse una normale funzione, si fa uso di funzioni wrapper scritte in assembly che hanno l'unico scopo di impostare i parametri della system call e invocarla.

³² Nei sistemi a 64 bit si usa un'istruzione assembly diversa e più efficiente (`syscall`) che non richiede l'accesso all'interrupt vector table.

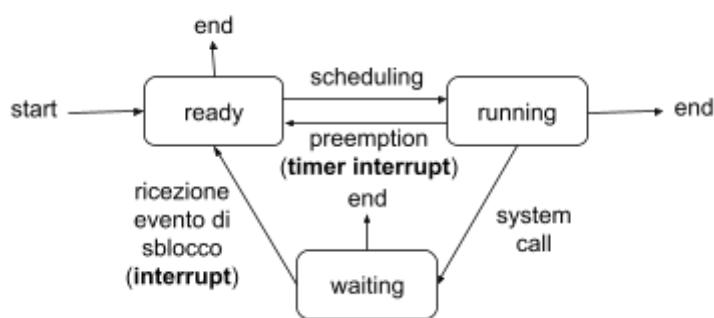
³³ In Linux, i numeri delle system call sono generalmente reperibili nella header: /usr/src/linux-headers-xxx-generic/arch/x86/include/generated/uapi/asm/unistd_32.h, dove xxx è un numero di versione, ad esempio 3.13.0-95.

Esempio. Vediamo come scrivere un wrapper per la system call `int exit(int)`:

```
.globl exit
exit:                      # funzione int exit(int)
    pushl %ebx
    movl $1, %eax      # imposta il numero della system call
    movl 8(%esp), %ebx # passa parametro alla exit
    int $0x80          # invoca la exit
    popl %ebx
    ret
```

6.3.1.3 Passaggio di stato di un processo da waiting a ready: interrupt vs. polling

Quando un processo P entra in attesa di un evento, liberando la CPU in modo che sia disponibile per l'esecuzione di altri processi ready, si pone il problema di come intercettare quell'evento in modo da rimettere il processo P in stato ready. La tecnica più efficace è basata sulle **interruzioni** asincrone. Questo avviene ad esempio nell'interfacciamento con dispositivi esterni come i dischi: se il processo P entra in stato waiting poiché ha chiesto mediante una system call di leggere o scrivere dei dati, un'interruzione generata dal dispositivo stesso segnalerà il completamento dell'operazione e consentirà al kernel di rimettere il PCB di P nella lista dei processi ready. Un altro esempio è l'attesa realizzata mediante la system call `sleep`, che ferma il processo per un determinato intervallo di tempo allo scadere del quale si ha un'interruzione generata da un timer che risveglia il processo. La seguente figura rivisita il diagramma degli stati dei processi evidenziando il ruolo delle interruzioni nelle transizioni di stato.



Un'alternativa all'uso di interrupt è il meccanismo del **polling**, dove il processo non viene notificato dall'esterno, ma piuttosto verifica attivamente che l'evento atteso si sia verificato, ad esempio controllando un apposito bit impostato dal dispositivo. Una forma estrema di polling è il **busy waiting**, dove il processo rimane in un ciclo di esecuzione che fa polling dell'evento ad ogni iterazione. Se il tempo di attesa dell'evento è significativo, questo meccanismo è estremamente dispendioso in termini di risorse consumando prezioso tempo di CPU e non è generalmente

adottato dai sistemi operativi moderni per innescare la transizione tra stato waiting e ready.

6.3.2 Segnali

Un segnale è una **notifica** inviata, generalmente in modo asincrono, a un processo. La differenza principale tra un segnale e un'interruzione è che un segnale è completamente gestito via software e ha come destinatario un processo e non la CPU. Un segnale può essere inviato dal kernel a un processo, da un processo a un altro processo, o da un processo a se stesso. Un segnale potrebbe essere ad esempio una richiesta di terminazione di un processo da parte di un altro processo, la notifica di un accesso a memoria errato, o la richiesta diretta dell'utente di terminare il processo figlio del terminale correntemente attivo (anche detto in **foreground**) tramite la pressione dei tasti CTRL+C sul terminale, ecc. Quest'ultimo esempio mostra come un segnale possa essere prodotto in risposta a un'interruzione.

6.3.2.1 Definizione segnali

Un segnale è definito:

1. da un **numero** che lo identifica univocamente nel sistema usato
2. dal **pid** del processo a cui deve essere notificato³⁴.

Nonostante le molte similarità, si faccia attenzione a non confondere i segnali con le eccezioni, che sono notifiche dall'hardware verso il sistema operativo e hanno una gestione differente. Si noti tra l'altro che le numerazioni degli interrupt e dei segnali sono del tutto diverse.

Salvo intervento del programmatore per ottenere un risultato diverso, ogni segnale è, una volta notificato al processo a cui è rivolto, risulta in uno dei seguenti **comportamenti**³⁵ predefiniti:

Term	Il processo ricevente termina
Core	Il processo ricevente termina e genera un file chiamato <code>core dump</code> che consiste in un'istantanea dello stato della memoria dei processi e dei registri per scopi di debugging al momento in cui il segnale viene ricevuto. L'analisi del core dump può essere utile per comprendere il motivo di un'eventuale situazione anomala che ha innescato l'invio del segnale.
Ign	Il segnale viene ignorato e non ha alcun effetto sul processo ricevente

La seguente tabella, non esaustiva, elenca i principali segnali trattati nella dispensa:

³⁴ E' possibile inviare segnali a gruppi di segnali, ma la trattazione va oltre gli scopi della dispensa.

³⁵ <http://man7.org/linux/man-pages/man7/signal.7.html>

Categoria	Segnale	N ³⁶	Descrizione	Ignorabile	Gestibile	Default
Terminazione	SIGTERM	15	Terminazione "morbida" in cui il processo ha la facoltà di liberare le proprie risorse. Inviato dal comando <code>kill</code> di default (si veda sotto).	Sì	Sì	Term
	SIGINT	2	Come SIGTERM, ma attivato anche tramite la combinazione di tasti CTRL+C	Sì	Sì	Term
	SIGQUIT	3	Come SIGTERM, ma attivato anche tramite la combinazione di tasti CTRL+\	Sì	Sì	Core
	SIGKILL	9	Terminazione forzata a cui il processo non può opporsi e liberare le risorse acquisite.	No	No	Term
	SIGCHLD	17	Evento terminazione di un figlio del processo ricevente	Sì	Sì	Ign
Mem.	SIGSEGV	11	Accesso errato a memoria da parte del processo stesso	Sì	Sì	Term
Expr.	SIGFPE	8	Errore aritmetico (es. divisione per zero)	Sì	Sì	Core
Timing	SIGALRM	14	Segnale che indica un evento temporale	Sì	Sì	Term
Msg.	SIGUSR1	10	Segnale liberamente utilizzabile dall'utente come messaggio	Sì	Sì	Term
	SIGUSR2	12	Segnale liberamente utilizzabile dall'utente come messaggio	Sì	Sì	Term

Come vedremo più avanti, "ignorabile" nella tabella significa che un processo può programmare quel segnale in modo che non abbia alcun effetto quando ricevuto. Per "gestibile" si intende la possibilità per il processo di installare un handler (gestore), ovvero una funzione che viene invocata ogni volta che viene ricevuto un segnale di quel tipo. Per mantenere la trattazione compatta, non trattiamo la possibilità per un processo di "bloccare" segnali di un certo tipo e la gestione di segnali multipli inviati simultaneamente a un processo, né altri argomenti più complessi.

6.3.1.2 Invio segnali

Fra le varie **system call** progettate per inviare programmaticamente un segnale a un processo riportiamo:

³⁶ Numerazione vigente su sistemi x86, ARM e altri.

```
#include <signal.h>
int kill(pid_t pid, int sig);
```

Parametri:

- `pid_t pid`³⁷: pid del processo a cui il segnale deve essere inviato. Il mittente è il processo che esegue la `kill`.
- `int sig`: numero del segnale da inviare, fra quelli listati in `<signal.h>`. Per chiarezza, si raccomanda l'utilizzo della costante alfanumerica, ad esempio `SIGKILL` invece di 9. Nel caso speciale `sig=0`, `kill` non invia alcun segnale e verifica semplicemente la validità del `pid` destinatario.

Risultato:

- 0 in caso di successo
- -1 in caso di errore, descritto dalla variabile `errno`

Alla system call `kill` corrisponde l'omonimo comando da terminale `kill`:

> <code>kill -segnale pid</code>	> <code>kill -s segnale pid</code>
----------------------------------	------------------------------------

Il comando invia un segnale al pid specificato. Il comando consente di inviare solo alcuni segnali come definito dal [manuale opengroup](#). Le seguenti forme sono tutte equivalenti nel seguente esempio:

- `kill -s SIGTERM 8756`
- `kill -s 15 8756`
- `kill -SIGTERM 8756`
- `kill -15 8756`

Come anticipato, `kill pid` equivale a `kill -SIGTERM pid`.

Si noti che alcuni segnali, come `SIGSEGV`, vengono generati in risposta a un accesso errato a memoria e sono inviati dal kernel e non da altri processi.

6.3.1.4 Gestione segnali: `sigaction`

Salvo poche eccezioni (es. `SIGKILL`) è possibile ridefinire cosa accade al momento della ricezione di un segnale da parte di un processo. Ad esempio, si può fare in modo che un processo, prima di terminare per via di una `SIGTERM`, lasci i file in uso al processo in uno stato consistente. Storicamente, il linguaggio C fornisce a questo scopo la funzione [`signal`](#), di facile impiego per installare gestori per i segnali. La chiamata è tuttavia **deprecata** a favore della più articolata `sigaction`:

³⁷ Omettiamo per brevità una serie di altre possibilità per `pid` ≤ 0 come anche la gestione dei permessi che consentono a un processo di inviare un segnale a un altro.

```
#include <signal.h>

int sigaction(int sig, const struct sigaction *act,
              struct sigaction *oact);
```

Descrizione: la funzione consente di esaminare e/o specificare le azioni associate a uno specifico segnale

Parametri:

- int `sig`: numero del segnale da gestire, fra quelli listati in <[signal.h](#)>
- struct `sigaction act`: se `act` è diverso da `NULL`, viene impostata una nuova struttura che definisce il comportamento del segnale (si veda sotto), altrimenti il comportamento rimane invariato;
- struct `sigaction oact`: se il puntatore `oact` (si noti che `oact` fa riferimento a "old"-`act`) è diverso da `NULL`, l'attuale struttura che definisce il comportamento del segnale viene copiata in `oact`.

struct `sigaction`

Attributi:

- `void(*sa_handler)(int signum)`: gestore del segnale che può essere una delle seguenti varianti:
 - `SIG_IGN`: il segnale va ignorato
 - `SIG_DFL`: viene ripristinato il gestore di default del segnale
 - codice utente della forma `void handler(int signum)` che prende come parametro il numero del segnale ricevuto
- `int sa_flags`: impostazioni che influenzano il comportamento del segnale. Riportiamo un sottoinsieme di flag che, inseriti in OR tra loro, sono rilevanti per la dispensa:
 - `SA_RESTART`: se impostata, fa in modo che la system call o la funzione interrotta venga rieseguita da capo una volta gestito il segnale;
 - `SA_SIGINFO`: se **non** impostata, fa in modo che la gestione del segnale faccia capo all'attributo `sa_handler`. Vi è infatti una variante di gestore più potente `sa_sigaction` vista sopra che reputiamo al di là degli scopi di questa dispensa.³⁸ Le due varianti non possono però coesistere nella stessa `struct sigaction`.

Risultato:

- In caso di successo, restituisce 0 e non modifica le impostazioni per il segnale
- In caso di errore, restituisce -1 ed `errno` specifica i dettagli dell'errore

³⁸ Per maggiori informazioni sulla `sigaction` si rimanda al sito [opengroup](#).

Esempio: il seguente programma mostra come ignorare il segnale SIGINT (CTRL+C) in modo che non provochi la terminazione del programma:

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

int main() {

    struct sigaction act = { 0 };           // preparazione struttura
    act.sa_handler = SIG_IGN;               // segnale ignorato
    int ret = sigaction(SIGINT, &act, NULL); // gestore installato
    if (ret == -1) {
        perror("sigaction");
        exit(EXIT_FAILURE);
    }

    unsigned i = 0; // ciclo di esecuzione attiva
    while (i++ >= 0) {
        if (i % 100000000 == 0)
            printf("0xDEADBEEF...\n");
    }

    return EXIT_SUCCESS;                  // struct act ancora visibile
}
```

Nota importante: l'oggetto struct sigaction il cui puntatore viene passato alla chiamata sigaction deve rimanere in vita per tutta la durata della gestione del segnale. Il seguente esempio mostra un'applicazione errata dei segnali.

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

void setup_signal() {
    struct sigaction act = { 0 };           // preparazione struttura
    act.sa_handler = SIG_IGN;               // segnale ignorato
    int ret = sigaction(SIGINT, &act, NULL); // gestore installato
    if (ret == -1) {
        perror("sigaction");
        exit(EXIT_FAILURE);
    }                                     // errore: act va out of scope
                                         // segnale non più catturato
}

int main() {
    setup_signal();                      // modularizzazione

    unsigned i = 0; // ciclo di esecuzione attiva
    while (i++ >= 0) {
        if (i % 100000000 == 0)
```

```

        printf("0xDEADBEEF...\n");
    }

return EXIT_SUCCESS;
}

```

6.3.1.3 Attesa segnali: pause

Un altro modo di causare una risposta in un processo alla ricezione di un segnale è quello di bloccare il processo ricevente fino all'arrivo di un segnale. Questo può essere fatto in vari modi. Per semplicità discutiamo qui la system call pause:

```
#include <unistd.h>
int pause();
```

Parametri: nessuno. La chiamata sospende indefinitamente il processo fino all'eventuale arrivo di un segnale.

Risultato: poiché pause sospende il processo indefinitamente, non può mai terminare con successo. L'unico possibile valore di ritorno è pertanto -1, con errno impostato a EINTR.

La pause illustra un meccanismo generale la cui utilità pratica è tuttavia al di fuori del campo di trattazione della dispensa.

6.3.1.4 Timer

Uno strumento flessibile per la temporizzazione degli eventi in un programma consiste nel programmare segnali SIGALRM futuri, da inviarsi allo scadere di un certo quanto di tempo. Fra le innumerevoli possibilità, riportiamo le seguenti due opzioni:

```
#include <unistd.h>
unsigned alarm(unsigned seconds);39
```

Parametri: seconds. La chiamata programma un segnale dopo seconds secondi (tempo reale) e il programma continua normalmente. Scaduto il quanto di tempo, il processo invia a se stesso un segnale SIGALRM, che ha come default la terminazione del processo. Se una seconda chiamata ad alarm viene effettuata prima che la prima abbia inviato il segnale SIGALRM, la seconda chiamata prende il sopravvento sulla prima, che viene annullata. Se una seconda chiamata con seconds=0 viene emessa, questa annulla la precedente.

Risultato:

- se vi è una sola chiamata alarm alla volta, restituisce zero;
- se vi è una precedente chiamata ancora non conclusa con la consegna del segnale, restituisce il tempo mancante per l'emissione di quel segnale;

³⁹ <http://pubs.opengroup.org/onlinepubs/007904875/functions/alarm.html>

- non vi sono situazioni possibili di errore.

```
#include <unistd.h>
useconds_t ualarm(useconds_t useconds, useconds_t interval);40
```

Parametri:

- `useconds`. La chiamata programma un primo segnale `SIGALRM` dopo `useconds` microsecondi (tempo reale) e il programma continua normalmente. Scaduto il quanto di tempo, il processo invia a se stesso un segnale `SIGALRM`, che ha come default la terminazione del processo.
- `interval`: se diverso da zero, programma una successiva sequenza di segnali `SIGALRM` emessa ogni `interval` microsecondi.

Risultato:

- il numero di microsecondi dalla precedente chiamata a `ualarm`, o zero altrimenti
- non vi sono situazioni possibili di errore

Si rimanda alla documentazione [opengroup](#) per la discussione della granularità dei timer.

⁴⁰ <http://pubs.opengroup.org/onlinepubs/007904875/functions/ualarm.html>

7 Come vengono gestiti i dati in memoria centrale?

7.1 Come viene allocata la memoria?

La memoria è vista generalmente da un processo come uno **spazio di indirizzi contigui** contenente codice, variabili, blocchi allocati dinamicamente, stringhe letterali, ecc. Il problema di gestire uno spazio di indirizzi di memoria tenendo traccia di quali zone sono **libere** e quali invece sono **in uso** ai processi è chiamato **allocazione della memoria**, ed è uno dei problemi più antichi e fondamentali dell'informatica.

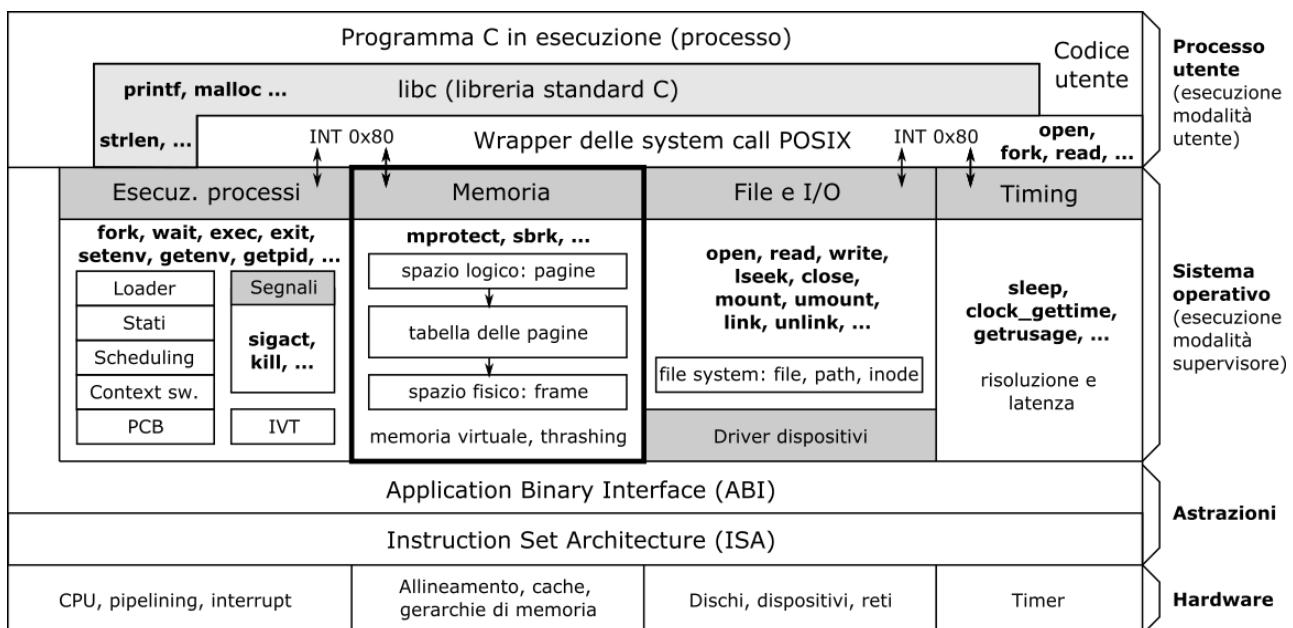


Figura 6.1: panoramica di un sistema di calcolo Linux/x86 come trattato nella dispensa.

7.1.2 Unità di misura della quantità di memoria

A seconda dello scenario, la memoria si misura in bit o byte. Ad esempio, la dimensione di un registro o di un bus si misura in bit, mentre la dimensione della memoria si misura in byte o suoi multipli:

Potenze di due (es. RAM, cache) - binario ⁴¹			Potenze di dieci (es. dischi) - decimale		
KiB	kibibyte	2^{10} byte	KB	kilobyte	10^3 byte
MiB	mibibyte	2^{20} byte	MB	megabyte	10^6 byte

⁴¹ Standard ISO/IEC 80000

GiB	gibibyte	2^{30} byte	GB	gigabyte	10^9 byte
TiB	tebibyte	2^{40} byte	TB	terabyte	10^{12} byte
PiB	pebibyte	2^{50} byte	PB	petabyte	10^{15} byte
EiB	exbibyte	2^{60} byte	EB	exabyte	10^{18} byte
ZiB	zebibyte	2^{70} byte	ZB	zettabyte	10^{21} byte
YiB	yobibyte	2^{80} byte	YB	yottabyte	10^{24} byte

In genere, i costruttori di dischi usano la notazione KB, MB, ecc. per riferirsi a potenze di 10. Tuttavia, questa stessa notazione viene storicamente usata per riferirsi a potenze di due quando ci si riferisce alle memorie RAM o cache ([Paragrafo 7.2.1](#)). Per evitare ambiguità, si suggerisce di usare la notazione KiB, MiB, ecc. per riferirsi a potenze di due.

7.1.3 Allocazione dinamica della memoria

Un **allocatore di memoria** è una **struttura di dati** per la gestione della memoria. Un allocatore supporta generalmente tre primitive che possono essere usate dai programmi per richiedere blocchi di memoria da utilizzare e rilasciarli quando non servono più:

- `p=alloca(n)`: restituisce l'indirizzo iniziale di un blocco di almeno n byte contigui che possono essere usati per memorizzare dati e programmi;
- `p=ridimensiona(p, n)`: ridimensiona il blocco p^{42} alla nuova dimensione n e restituisce il nuovo indirizzo del blocco (che potrebbe essere cambiato);
- `dealloca(p)`: rilascia il blocco p .

Esempio. Quando un programma ha bisogno di spazio di memoria di appoggio per memorizzare i propri dati, chiama `malloc()` (`alloca`). Se necessario, il programma può chiedere di ridimensionare un blocco con `realloc()` (`ridimensiona`). Quando quello spazio non serve più, chiama `free()` (`dealloca`).

Un classico errore di programmazione consiste nel non deallocate un blocco quando non è più in uso. Questo errore provoca **memory leak**, cioè l'accumularsi di blocchi considerati come in uso dall'allocatore - e quindi non utilizzabili per altri scopi, ma non effettivamente utilizzati dai programmi. Un memory leak è un bug molto serio che può portare all'**esaurimento progressivo della memoria disponibile**.

⁴² Per semplicità, ci riferiamo al "blocco p " come al blocco il cui indirizzo iniziale è p .

7.1.3.1 Frammentazione interna ed esterna

La **frammentazione** della memoria è un fenomeno per cui esiste spazio libero, ma non è utilizzabile per soddisfare le richieste dei programmi. Si hanno due tipi principali di frammentazione della memoria:

- **Frammentazione interna:** quando vi è spazio inutilizzato all'interno di un blocco precedentemente allocato. Ad esempio, il padding inserito dal compilatore per garantire allineamento è una fonte di frammentazione interna. Come altro motivo di frammentazione interna, gli allocatori alle volte riservano più memoria di quella richiesta. Questo avviene ad esempio se si richiede di allocare un blocco di dimensione inferiore a una certa soglia minima (es. 16 byte), dato che l'allocatore restituisce blocchi di dimensione non inferiore alla soglia.
- **Frammentazione esterna:** si manifesta se una **richiesta di allocazione** non può essere soddisfatta con lo **spazio libero disponibile** non perché **non sia sufficiente**, ma perché **non è contiguo**. La frammentazione esterna può avversi solo nel caso in cui viene richiesta l'allocazione di **blocchi di dimensioni diverse**. Se infatti i blocchi allocati sono tutti della stessa dimensione, quando vengono rilasciati lasciano spazio libero contiguo sempre utile per essere riutilizzato per soddisfare richieste future di allocazione.

7.1.3.2 Qualità di un allocatore: tempo e spazio

La bontà di un allocatore di memoria si misura in vari modi. Due delle qualità principali (ma ce ne sono molte altre) sono:

1. **tempo:** capacità di supportare il più velocemente possibile le operazioni di allocazione, ridimensionamento e deallocazione;
2. **spazio:** capacità di riusare il più possibile lo spazio precedentemente deallocated per soddisfare richieste di blocchi.

In genere, è facile scrivere un allocatore veloce, ma è molto difficile usare lo spazio in modo efficace. Il **problema** principale di un allocatore è la **mancanza di informazioni sulle allocazioni/deallocazioni future**. Se un allocatore potesse attendere di aver accumulato sufficienti informazioni su quanti blocchi e di che dimensioni sono necessari a un programma, potrebbe usare lo spazio in modo molto più efficace. Questo non è però possibile, visto che un'operazione di allocazione deve restituire un blocco allocato **immediatamente** quando viene richiesto (gestione on-line).

7.1.3.3 Allocazione in cascata della memoria

In un sistema di calcolo, un blocco di memoria reso disponibile da un allocatore può essere a sua volta suddiviso in blocchi più piccoli da un altro allocatore appositamente adibito alla sua gestione. Possono pertanto avversi diversi allocatori in cascata, ognuno dei quali gestisce un blocco restituito dall'altro.

In un sistema multi-programmato, in cui cioè più processi possono coesistere, la memoria fisica deve essere allocata ai processi in modo che ciascuno abbia spazio per la propria immagine (codice, dati, heap, stack). Un **primo tipo di allocatore**, parte del sistema operativo, alloca spazio di memorizzazione fisico ai processi.

A sua volta, i processi devono poter gestire i rispettivi spazi heap, fornendo ai programmi spazio per blocchi allocati dinamicamente durante l'esecuzione. Un **secondo tipo di allocatore**, di cui ne esiste un'istanza diversa nello spazio utente di ciascun processo, gestisce lo spazio heap mediante le primitive `malloc` e `free`. I blocchi restituiti da `malloc` contengono generalmente oggetti di tipi primitivi o composti (`struct`, `array`).

Alcune applicazioni usando un **terzo tipo di allocatore** (allocatore custom) che partiziona alcuni dei blocchi restituiti da `malloc` in blocchi più piccoli per consentire un uso ottimizzato dello spazio e migliori prestazioni.

7.1.4 Memoria fisica e memoria virtuale

Nei sistemi di calcolo più semplici, come alcuni sistemi embedded (es. modem/router, macchine fotografiche digitali, hardware di controllo degli elettrodomestici, ecc.), i processi indirizzano direttamente la memoria fisica. Ogni puntatore di un programma contiene un indirizzo di memoria fisica e tutti i processi condividono lo stesso spazio di indirizzi. Questo semplice schema soffre di vari problemi:

- **Mancanza di protezione.** Poiché tutti i processi "vedono" tutta la memoria fisica, un processo potrebbe erroneamente o maliziosamente⁴³ accedere alla parte di memoria in uso a un altro processo, compromettendone il funzionamento.
- **Frammentazione esterna.** Poiché lo spazio di memoria fisica va suddiviso fra processi che vengono continuamente creati ed eliminati, e ciascun processo ha bisogno di uno spazio **contiguo** di memoria, potrebbe crearsi frammentazione esterna con ampio spazio disponibile, ma sminuzzato in tante piccole zone libere insufficienti a soddisfare le necessità di memoria dei processi.

Per risolvere questi problemi, nei sistemi più complessi viene utilizzata una tecnica più raffinata chiamata **memoria virtuale**, in cui ogni processo ha un suo **spazio virtuale di indirizzi** (anche chiamato **spazio logico di indirizzi**) distinto da quello fisico.

7.1.5 Allocazione nella memoria fisica: memoria virtuale

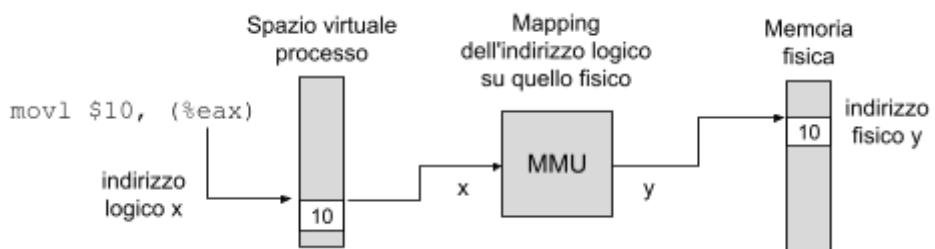
In questo paragrafo descriviamo il funzionamento di un sistema di memoria virtuale e il modo in cui alloca memoria ai processi.

⁴³ Si pensi ad esempio a malware o virus.

7.1.5.1 Mapping tra indirizzi virtuali e indirizzi fisici: MMU

La memoria virtuale si basa sulla presenza di un **memory management unit** (MMU), cioè un modulo hardware che **mappa** (ovvero traduce) indirizzi nello spazio virtuale (o logico) di un processo su indirizzi della memoria fisica. Gli **indirizzi noti a un programma** (es. puntatori) saranno sempre indirizzi **virtuali** (o logici) e verranno tradotti in indirizzi fisici dal MMU al momento dell'accesso a memoria in maniera del tutto trasparente al programma.

Esempio. La seguente figura si riferisce a un sistema con **memoria virtuale** e mostra la traduzione da parte del MMU dell'indirizzo logico x contenuto nel registro `eax` in un indirizzo fisico y al momento dell'esecuzione di un'istruzione `movl $10, (%eax)`:



Si noti che il programma che esegue la `mov` non ha alcuna visibilità dell'indirizzo fisico y corrispondente a quello virtuale x.

7.1.5.2 Paginazione

Una delle tecniche più usate per realizzare un mapping tra indirizzi logici e indirizzi fisici in un sistema di memoria virtuale è la **paginazione**, che si basa sui seguenti concetti.

- Lo **spazio logico** di memoria di ciascun processo viene suddiviso implicitamente in blocchi della stessa dimensione chiamati **pagine**, tipicamente di 4 KB oppure 8 KB. Ogni pagina è identificata da un **indice di pagina** che parte da zero per ciascun processo.
- Lo **spazio fisico** di memoria del sistema viene suddiviso implicitamente in blocchi chiamati **frame**, della stessa dimensione di una pagina. Ogni frame è identificato da un **indice di frame** che parte da zero.
- Un array accessibile al MMU chiamato **tavella delle pagine** stabilisce per ogni indice di pagina qual è l'indice del frame che contiene i dati memorizzati nella pagina. Ogni processo ha la **propria** tavella delle pagine.

Nei sistemi POSIX è possibile ottenere la dimensione in byte di una pagina usando la chiamata a sistema `sysconf` come segue:

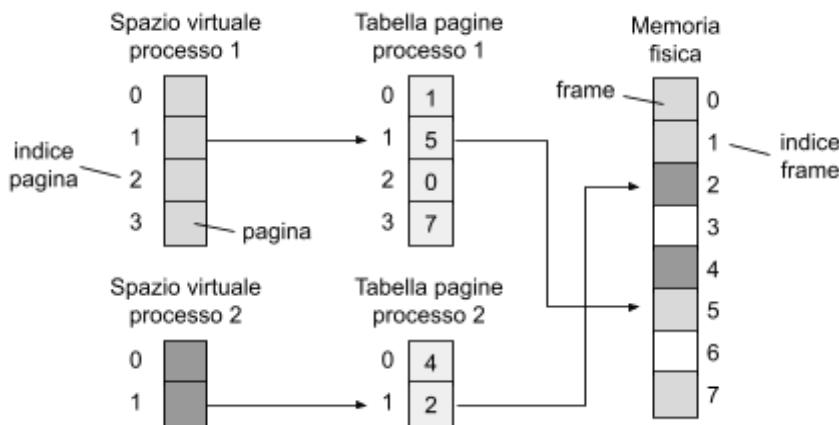
```
#include <stdio.h>
#include <unistd.h> // sysconf
```

```

int main(void) {
    printf("Dimensione pagina: %ld byte.\n", sysconf(_SC_PAGESIZE));
    return 0;
}

```

Esempio. La figura seguente illustra come una memoria fisica di 8 frame viene allocata a due processi con spazi virtuali composti da 4 e 2 pagine, rispettivamente:



I frame in bianco sono frame liberi oppure frame usati dal sistema operativo per le proprie strutture dati come le tabelle delle pagine stesse.

Si noti come lo spazio assegnato ai processi, che è virtualmente contiguo, in realtà potrebbe non esserlo fisicamente. Questo consente di allocare ai processi spazi di dimensioni diverse **senza generare frammentazione esterna**. Tuttavia, poiché la pagina è la minima unità di blocco allocabile, la paginazione potrebbe generare **frammentazione interna**.

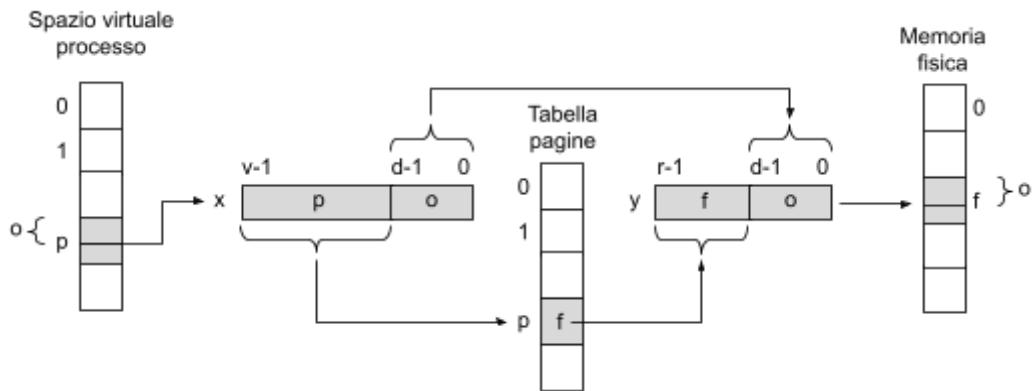
7.1.5.3 Come avviene il mapping degli indirizzi logici su quelli fisici?

Supponiamo di avere uno spazio virtuale di 2^v byte (ad esempio con $v=32$ o $v=64$), pagine di 2^d byte (ad esempio con $d=12$, cioè pagine da 4 KB) e spazio fisico di 2^r byte (ad esempio $r=33$, cioè 8 GB di RAM). Come possiamo tradurre un indirizzo virtuale x a v bit in un indirizzo fisico y a r bit?

Una tecnica comunemente usata è quella di suddividere sia x che y ciascuno in due parti:

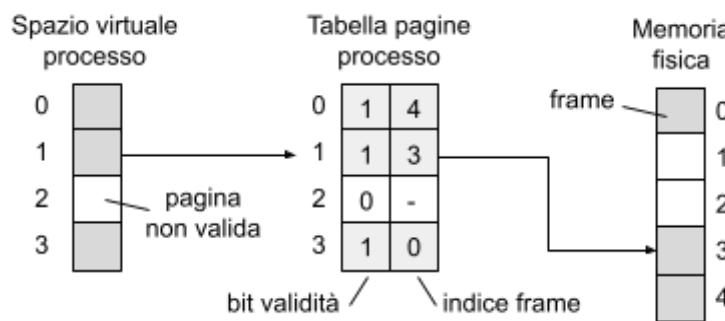
- **$v-d$ bit più significativi di x :** indice p della pagina che contiene x ;
- **d bit meno significativi di x :** numero di byte o (**offset**) che separano l'indirizzo x dalla base della pagina p .
- **$r-d$ bit più significativi di y :** indice f del frame che contiene y ;
- **d bit meno significativi di y :** numero di byte o (**offset**) che separano l'indirizzo y dalla base del frame f .

Per costruire y a partire da x , usiamo gli stessi d bit meno significativi (offset) e rimpiazziamo i rimanenti $v-d$ bit con gli $r-d$ bit ottenuti consultando la entry di indice p della tabella delle pagine come illustrato nella seguente figura:



7.1.5.4 Paginazione con bit di validità

Nell'esempio visto sopra, l'intero spazio virtuale è allocato nella memoria fisica, il che potrebbe essere troppo oneroso. Nella pratica invece, lo **spazio logico di un processo coincide generalmente con quello indirizzabile** da un puntatore. Ad esempio, su una macchina con indirizzi a 32 bit, lo spazio logico indirizzabile da un processo è di 2^{32} byte (4 GB ~ 4 miliardi di byte), mentre su una piattaforma a 64 bit è di 2^{64} (16 EB = 16 exabyte ~ 16 trilioni di byte). Chiaramente, in uno schema del genere la somma delle dimensioni degli spazi di indirizzamento dei processi potrebbe ovviamente eccedere la disponibilità di memoria fisica. Per risolvere questo problema, una parte delle pagine viene tenuta su disco in un'area chiamata area di **swap** e si usa una tabella delle pagine con **bit di validità**, che vale 1 se alla pagina corrisponde un frame fisico, e 0 altrimenti, come mostrato nella seguente figura:



Se il bit di validità vale zero, si possono avere due possibilità:

1. la pagina non è allocata al processo, il che porta all'invio di un **segnalazione fault** al processo stesso, che di default ne provoca la terminazione
2. la pagina è allocata al processo, ma risiede su disco nell'area di swap. In questo caso viene generato un **page fault** che innesca una catena di eventi:

- a. il kernel seleziona un **frame vittima**, tipicamente quello che non è stato acceduto da più tempo (politica least-recently used, o LRU), il cui contenuto viene salvato nell'area di swap (**swap-out**)
- b. la pagina richiesta viene caricata dall'area di swap nel frame vittima (**swap-in**)
- c. la tabella delle pagine viene modificata facendo puntare la pagina richiesta al frame vittima e settando il bit di validità a 1
- d. la computazione riprende rieseguendo l'istruzione che ha provocato il page fault

Si noti che un page fault ha un costo notevole, richiedendo due accessi a disco per salvare il frame vittima e caricare la pagina richiesta. Come tale, deve essere un evento raro. Affinché questo avvenga, è necessario che vi siano sufficienti frame liberi allocati al processo quanto è la grandezza del **working set**, ovvero l'insieme delle pagine correntemente in uso attivo al processo. Se questo non avviene, si rischia il fenomeno del **thrashing**, ovvero una situazione in cui il sistema spende più tempo nello swapping su disco che per effettuare progresso nella computazione. Il thrashing si combatte allocando più frame fisici al processo (sottraendoli eventualmente ad altri processi), oppure terminando il processo stesso. In generale si entra in thrashing se tutti i processi correntemente nel sistema hanno una working set maggiore dell'insieme dei frame ad essi allocati.

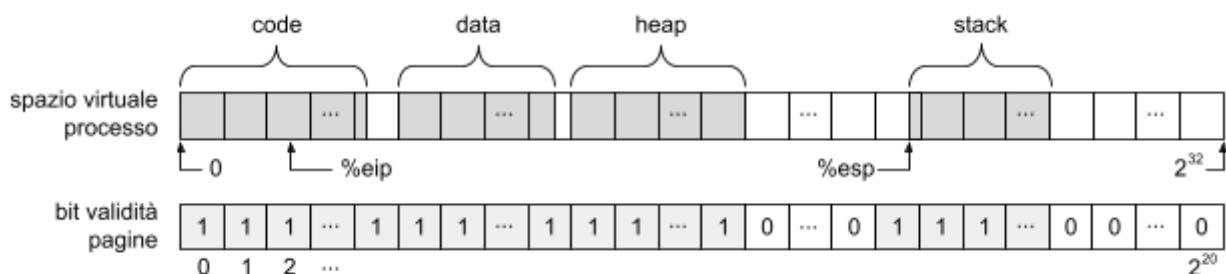
La paginazione con bit di validità ha vari **vantaggi**:

1. **Tutti i processi hanno uno spazio virtuale della stessa dimensione** che coincide con l'intero spazio indirizzabile da un puntatore del programma, semplificando la gestione della memoria.
2. E' possibile **mappare selettivamente sulla memoria fisica le zone effettivamente in uso da un processo** (code, data, heap, stack), senza che lo spazio inutilizzato fra di esse occupi spazio fisico.

Sebbene sia la scelta di elezione nella maggior parte dei sistemi, ha anche degli **svantaggi**, fra cui:

1. si presta al fenomeno del thrashing
2. il sistema di gestione di memoria diventa più complesso
3. sistemi embedded con risorse limitate potrebbero non avere un sistema di memoria che consente la paginazione con bit di validità

Esempio. La seguente figura mostra lo spazio logico tipico di un processo a 32 bit con pagine da 4 KB e i corrispondenti bit di validità delle pagine. Le pagine hanno indici compresi tra 0 e $2^{20}-1$.



Si noti la presenza di frammentazione interna nelle pagine allocate alla fine delle varie sezioni dovute al fatto che non sono sfruttate per intero. Si osservi inoltre come le pagine tra heap e stack e dopo la stack non siano valide, e quindi non occupino spazio di memoria fisica.

7.1.5.5 Paginazione su richiesta

La paginazione su richiesta (**on-demand paging**) è uno schema pigro (**lazy**) in cui inizialmente tutte le pagine sono su disco e vengono portate nei frame disponibili al processo solo la prima volta che vengono accedute. Questo sistema è ampiamente diffuso e ha il vantaggio che non è necessario fare swap-in all'avvio del processo di pagine che non verranno mai usate dal processo.

7.1.6 Allocazione nella memoria logica: `malloc` e `free`

Il livello di allocazione a diretto contatto con le applicazioni lavora interamente in spazio utente e si basa in C sulle primitive `malloc` e `free`⁴⁴. Queste primitive partizionano lo spazio heap, controllato principalmente mediante la system call `sbrk`⁴⁵, in:

1. spazio allocato con `malloc` e in uso all'applicazione;
2. spazio libero, potenzialmente allocabile;
3. spazio che contiene informazioni utili all'allocatore per il suo funzionamento.

Vi sono molti modi di gestire un allocatore di memoria e in questo paragrafo vedremo uno dei più semplici. Il concetto su cui ruota è quello di una regione contigua dell'heap chiamata **blocco**, che può essere **in uso** se include spazio allocato all'applicazione o **libero** altrimenti. In questa visione, l'heap è partizionato in blocchi liberi o in uso. Questo significa che:

1. l'intero heap è suddiviso in blocchi e non c'è alcuna regione dell'heap che non ricada in qualche blocco;
2. non c'è alcuna intersezione tra blocchi, vale a dire ogni byte dell'heap ricade a un solo blocco.

Ogni blocco ha una **header** che contiene informazioni utili all'allocatore:

1. *Header di un blocco in uso*: contiene la dimensione del blocco (block size);
2. *Header di un blocco libero*: contiene la dimensione del blocco (block size), seguita da un puntatore al blocco libero successivo.

L'immagine seguente illustra il caso di size a 32 bit e puntatori a 64 bit:

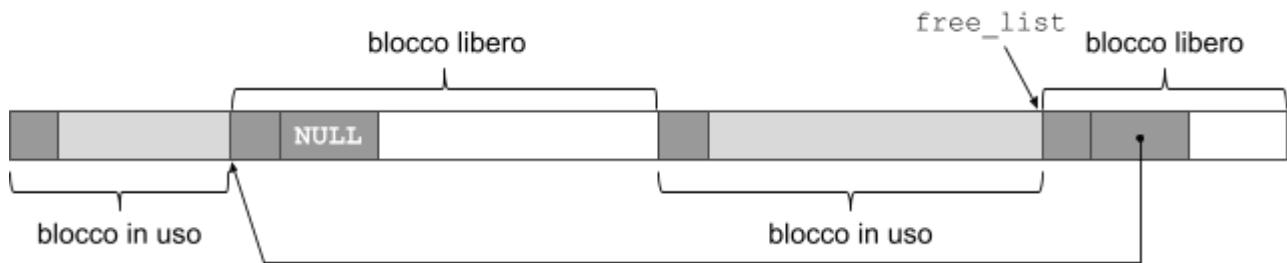
⁴⁴ Ignoriamo per semplicità `calloc` e `realloc`.

⁴⁵ In alcuni ambienti la system call è deprecata a favore di `mmap`.

blocco in uso	size	byte in uso al programma (payload)	
blocco libero	size	next	byte liberi

La zona di spazio allocato a un programma è detta payload. I **blocchi liberi** sono pertanto organizzati in una **lista semplice**, dove i nodi della lista sono i blocchi liberi stessi e il campo next, che punta al successivo blocco libero, è ricavato dallo spazio che sarebbe in uso al programma per un blocco allocato. Si noti che la minima dimensione di un blocco è di 4 (campo size) + 8 (campo next) = 12 byte, il che implica che il payload minimo è di 8 byte. Allocando quindi meno di 8 byte otterremmo comunque l'allocazione di 8 byte di payload, più il campo size.

Una variabile globale `free_list` punta al primo blocco libero della lista, e vale `NULL` se non vi sono blocchi liberi. La figura seguente illustra una possibile configurazione dell'heap:



Le operazioni di `malloc` e `free` possono essere schematizzate come segue:

- `p=malloc(n)`: cerca nella lista `free_list` un blocco libero di dimensioni sufficienti a contenere il payload `n` richiesto e lo toglie dalla lista dei blocchi liberi. La scelta può essere fatta in vari modi, fra cui:
 - first-fit*: viene scelto il primo blocco libero incontrato;
 - best-fit*: viene scelto il più piccolo blocco libero sufficiente a contenere il payload richiesto.

Se non vi sono blocchi liberi sufficientemente grandi, espande l'heap di `n+4` byte usando la system call `sbrk(n+4)` e crea un nuovo blocco in uso nello spazio così creato. Infine, restituisce l'indirizzo `p` del primo byte del payload del blocco messo in uso.

- `free(p)`: aggiunge il blocco che inizia all'indirizzo `p-4` in testa alla lista puntata da `free_list`.

Miglioramenti: vi sono numerosi possibili miglioramenti allo schema base proposto, fra cui:

- *Fusione di blocchi liberi*: quando ci sono blocchi adiacenti liberi, possono essere fusi in un blocco unico. Questo richiede alcune modifiche allo schema base come mantenere un bit che marca i blocchi liberi da quelli in uso.
- *Partizione di blocchi liberi*: se un blocco libero viene allocato solo in parte, la rimanenza, se sufficientemente grande, viene convertita in un blocco libero.

- *Liste di blocchi liberi di dimensioni diverse*: invece di avere una sola lista di blocchi liberi, si mantengono liste multiple che permettono di identificare più rapidamente un blocco libero di dimensioni adeguate per un'allocazione.
- *Allineamento*: poiché gli accessi a memoria allineati a indirizzi multipli della dimensione dell'oggetto acceduto garantiscono migliori prestazioni, le `malloc` degli allocatori solitamente restituiscono indirizzi multipli di 4, 8, o addirittura 16 byte.

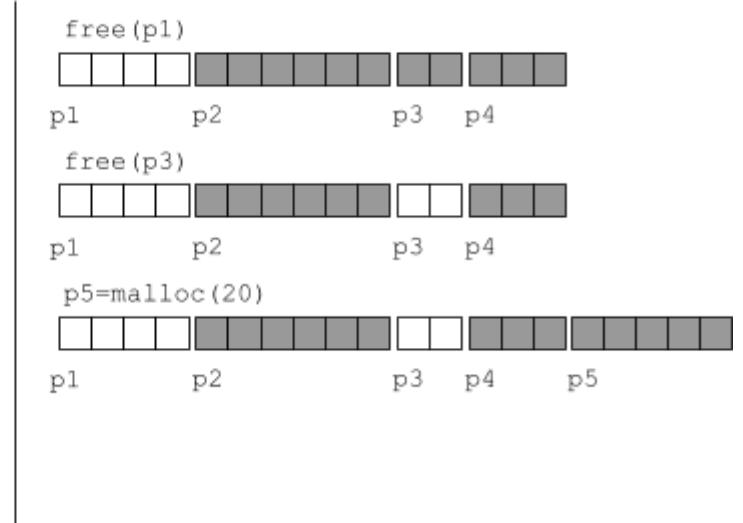
Esempio: per comprendere come può variare la configurazione dell'heap a fronte di una sequenza di `malloc` e `free`, consideriamo un esempio in cui volutamente ignoriamo la presenza delle header e ci concentriamo sulla struttura generale. Nel nostro esempio, consideriamo con un quadratino una regione di 4 byte, usando il grigio per indicare spazio in uso all'applicazione (allocato) e il bianco per indicare spazio libero. Per semplicità, allochiamo i byte a multipli di 4 byte.

```
p1=malloc(16)
[■■■■]
p1

p2=malloc(24)
[■■■■■■■■■■■■■■■■]
p1      p2

p3=malloc(8)
[■■■■■■■■]
p1      p2      p3

p4=malloc(12)
[■■■■■■■■■■■■]
p1      p2      p3      p4
```



Si noti la presenza di frammentazione esterna: l'ultima operazione espande l'heap di 20 byte anche se la somma dei byte liberi, presi non consecutivamente, è maggiore. Alla fine della sequenza di operazioni, la dimensione totale dell'heap è di 80 byte, di cui 24 non in uso. Una caratteristica degli allocatori di memoria come `malloc/free` è che non è possibile compattare lo spazio spostando blocchi in memoria: l'applicazione infatti non troverebbe gli stessi dati agli indirizzi restituiti da `malloc`.

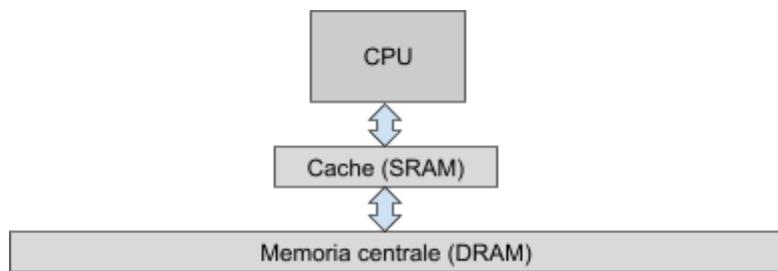
7.2 Come ottenere le migliori prestazioni usando la memoria?

Finora abbiamo considerato la memoria centrale come un grosso array con una visione piatta dove un accesso a memoria ha le stesse prestazioni indipendentemente dall'indirizzo acceduto. Se fosse così, accedere a un indirizzo in RAM costerebbe quasi due ordini di grandezza in più che accedere a un registro. Leggere o scrivere un registro richiede infatti tempo dell'ordine di frazioni di nanosecondo, mentre leggere o scrivere in una comune DRAM, la tecnologia più usata per le

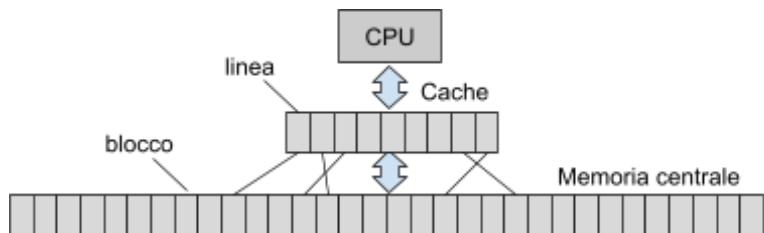
memorie centrali, richiede circa 100 nanosecondi⁴⁶. In altre parole, un'apparentemente innocua istruzione `movl $1, (%eax)` costerebbe in termini di tempo 100 volte più che `movl $1, %eax`.

7.2.1 Memorie cache

Per ovviare al problema esposto sopra, i costruttori di hardware hanno pensato fin dagli anni '80 di interporre tra la CPU e la memoria DRAM un'altra memoria, più piccola, costosa e veloce, chiamata **memoria cache**. Una memoria cache è pensata per tenere una copia dei dati più frequentemente acceduti dalla CPU senza dover ogni volta accedere alla DRAM. La memoria cache è costruita tipicamente con tecnologia SRAM (static RAM), più costosa ma anche sostanzialmente più veloce nei tempi di accesso di una DRAM (dynamic RAM).



Una cache è costituita da un certo numero di **linee di dimensione fissa** (es. 64 byte) che possono contenere copie di dati della memoria DRAM. Si assume che la DRAM sia partizionata in blocchi della stessa dimensione della linea di cache, allineati a indirizzi multipli della dimensione della linea di cache.



Ad ogni istante, solo un numero limitato di blocchi può risiedere nelle linee di cache. Indicizzando i blocchi a partire da zero, dato un qualsiasi indirizzo x , il blocco a cui appartiene si ottiene semplicemente come x/L (divisione intera), dove L è la dimensione in byte della linea di cache. Quando la CPU chiede al sistema di memoria di accedere a un indirizzo x , si verifica se l'indirizzo ricade in un blocco attualmente in cache. Se questo avviene, si ha un **cache hit** e la CPU

⁴⁶ https://people.eecs.berkeley.edu/~rcs/research/interactive_latency.html

legge/scrive direttamente nella linea di cache senza dover accedere alla DRAM. Questo è lo scenario più favorevole. In caso contrario, si ha un **cache miss**. In caso di cache miss, è necessario caricare dalla DRAM il blocco che contiene l'indirizzo x e portarlo in cache usando una linea ancora non in uso. Se la cache è piena, è necessario identificare una linea **vittima** e **rimpiazzarla** con il blocco caricato. Se la linea vittima è stata scritta mentre era in cache è anche necessario copiarla all'indietro nella memoria per mantenere consistenza tra cache e memoria e non perdere dati. Come si vede, i cache miss sono eventi non desiderabili con un considerevole dispendio di tempo per essere completati. Si noti che i trasferimenti di dati tra cache e memoria avvengono a unità della dimensione della linea.

7.2.2 Politiche di rimpiazzo delle linee

Vi sono diverse politiche possibili per scegliere la linea vittima. La scelta **ottima** sarebbe quella di sacrificare la linea che **non verrà più acceduta per più tempo**, ma non è possibile conoscere quali accessi a memoria verranno fatti in futuro dalla CPU. Una delle politiche di rimpiazzo più popolari è la **LRU** (Least Recently Used) che sceglie come vittima la linea che **non è stata acceduta da più tempo**. L'assunzione è che se non è stata usata da molto tempo è probabile che non verrà più usata a breve. LRU è quindi un'approssimazione della politica ottima usando il passato per stimare il futuro.

7.2.3 Località spaziale e temporale

Non è difficile convincersi che, se la CPU emettesse richieste di accesso a memoria a indirizzi casuali, la probabilità di accedere a un blocco in cache sarebbe molto bassa, generando continui cache miss. Fortunatamente, i programmi reali non generano accessi casuali, ma tendono a esibire due proprietà dette località spaziale e località temporale:

- **Località temporale**: se un programma accede a un indirizzo, è probabile che accederà nuovamente a quell'indirizzo nel vicino futuro. Si pensi ad esempio a una variabile usata da una funzione.
- **Località spaziale**: se un programma accede a un indirizzo, è probabile che accederà a indirizzi contigui in memoria. Si pensi ad esempio alla scansione sequenziale di un array.

Come detto, questi due principi tendono ad emergere in modo spontaneo nei programmi e sono la motivazione per l'uso delle cache. Queste conterranno infatti i blocchi di memoria correntemente in uso al programma eseguito (località temporale) e garantiranno che, se un indirizzo è in cache, anche quelli vicini ricadranno con buona probabilità nella stessa linea (località spaziale). Purtroppo però non sempre i programmi esibiscono località in modo ottimale ed è il **comitato del programmatore** riformularli per migliorare l'uso della cache.

7.2.4 Esempi

Come osservato precedentemente, una stessa istruzione con operandi in memoria può richiedere tempi di esecuzione molto diversi a seconda che l'indirizzo acceduto ricada in cache o meno.

Vediamo nel [Paragrafo 7.2.4.1](#) un esempio in cui l'intervento accorto del programmatore consente il miglioramento delle prestazioni. Vediamo poi come analizzare i cache miss generati da una sequenza di accessi a memoria.

7.2.4.1 Somma di matrice

Per convincerci dell'effetto che può avere un uso non ottimale della cache, consideriamo il semplice compito di sommare gli elementi di una matrice:

Somma per righe	Somma per colonne
<pre>int sum(int** m, int n) { int i, j, s = 0; for (i=0; i<n; i++) for (j=0; j<n; j++) s = s + m[i][j]; return s; }</pre>	<pre>int sum(int** m, int n) { int i, j, s = 0; for (i=0; i<n; i++) for (j=0; j<n; j++) s = s + m[j][i]; return s; }</pre>
Tempo richiesto: 0.273 secondi	Tempo richiesto: 1.406 secondi

Un semplice esperimento su un moderno calcolatore (processore Intel i7 a 2.8 GHz con linee di cache da 64 byte) per matrici sufficientemente grandi rivela prestazioni nettamente peggiori nella versione che scorre la matrice per colonna. Il motivo è che nella scansione per colonna si ha un cache miss ad ogni iterazione del ciclo for interno. Viceversa, la versione che scorre la matrice per righe esibisce località spaziale e genera un cache miss ogni $64/\text{sizeof(int)} = 64/4 = 16$ iterazioni. Infatti, dopo un cache miss iniziale, i successivi 15 interi saranno in cache. Come risultato, scorrere la matrice in modo "cache-friendly" porta nel nostro esperimento a uno speedup di $1.406/0.273 = 5.150x$.

Analisi scansione per riga. Consideriamo la sequenza di indirizzi acceduti su una riga generica che assumiamo per semplicità partire dall'indirizzo 0:

00 04 08 12 16 20 24 28 32 36 40 44 48 52 56 60 | 64 68 72 ...

La corrispondente sequenza di blocchi, assunti da 64 byte ciascuno è:

0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 | 1 1 1 ...

Assumendo di avere anche una sola linea di cache, avremo un cache miss al primo accesso (in grassetto), che caricherà in cache tutti gli interi con indirizzi da 00 a 60. I successivi 15 accessi (indirizzi da 04 a 60) ricadranno nella stessa linea (località spaziale) e pertanto genereranno cache hit. Il successivo cache miss si avrà accedendo all'indirizzo 64 (blocco 1), per cui possiamo ripetere il ragionamento.

Analisi scansione per colonna. Supponiamo che la matrice abbia anche solo 16 colonne. Assumendo sempre di partire dall'indirizzo 0, la sequenza di indirizzi acceduti sulla prima colonna sarà:

00 16 32 64 80 96 ...

che corrisponde ad accedere alla sequenza di blocchi:

00 01 02 03 04 05 ...

Poiché ogni accesso ricadrà in un blocco diverso, avremo un cache miss ad ogni accesso. Si noti che ogni miss carica un intero blocco in cache, di cui si accede solo al primo elemento, mentre gli altri 15 sono stati caricati inutilmente.

7.2.4.2 Analisi di una sequenza di accessi

Per illustrare il funzionamento di una cache a fronte di una sequenza di accessi a memoria, consideriamo il seguente esempio che usa una piccola cache con 4 linee da 64 byte ciascuna.

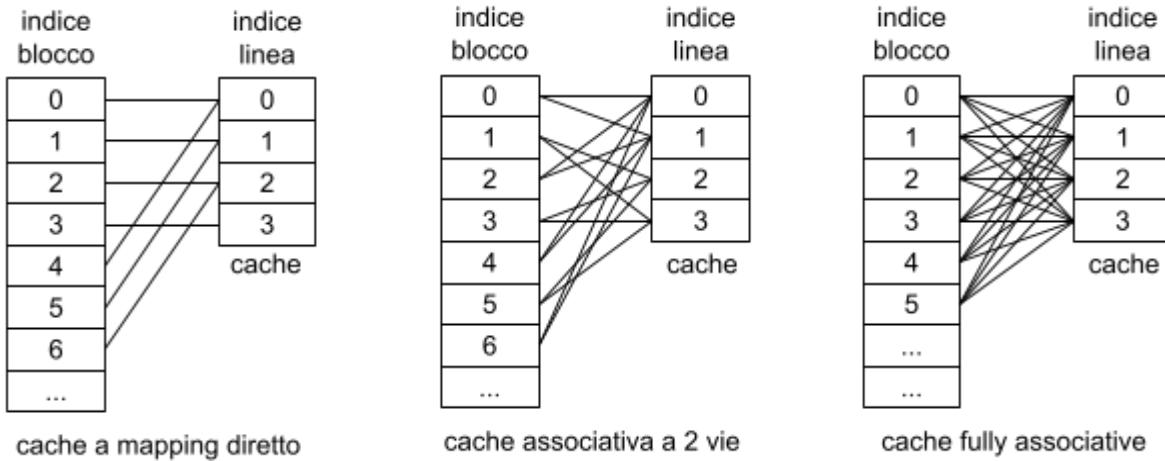
x	20	464	128	36	608	360	204	112	264	268	48	592
L	0	7	2	0	9	5	3	1	4	4	0	9
0	0	0	2	0	0	1	0	2	0	0	1	1
1	0	7	1	7	2	7	3	7	0	5	1	5
2	0	2	0	2	2	2	3	2	0	3	1	3
3	0	9	1	2	2	9	1	9	2	9	3	9

La figura mostra una sequenza di indirizzi (x), gli indici dei blocchi che li contengono (L), e il contenuto della cache dopo ciascun accesso, evidenziano in grassetto la linea appena rimpiazzata. A fianco della cache riportiamo i tempi di permanenza dei blocchi in cache. Come si può vedere, viene sempre rimpiazzata la linea con il contenuto più vecchio come prescritto dalla politica di rimpiazzo LRU. Come si vede, su 12 accessi 10 generano cache miss e si hanno solo 2 cache hit.

7.2.5 Associatività

Negli esempi visti sopra abbiamo assunto che qualsiasi blocco di memoria possa essere caricato in qualsiasi linea di cache. Questo tipo di cache viene detto **completamente associativo** (fully associative). In realtà le cache reali hanno dei vincoli architetturali che limitano il numero di diverse linee in cui un blocco può essere caricato. Le cache più semplici hanno un **mapping diretto**, per cui ogni blocco ha un'unica linea in cui può risiedere. Una cache tipica ha invece un numero fisso k di linee in cui un blocco può essere caricato e viene detta **associativa a k vie**. Valori tipici di k variano tra 2 e 64 anche a seconda della dimensione della cache. La figura

seguente illustra le possibili linee di cache in cui può essere caricato un blocco di memoria per i vari tipi di cache discussi sopra.



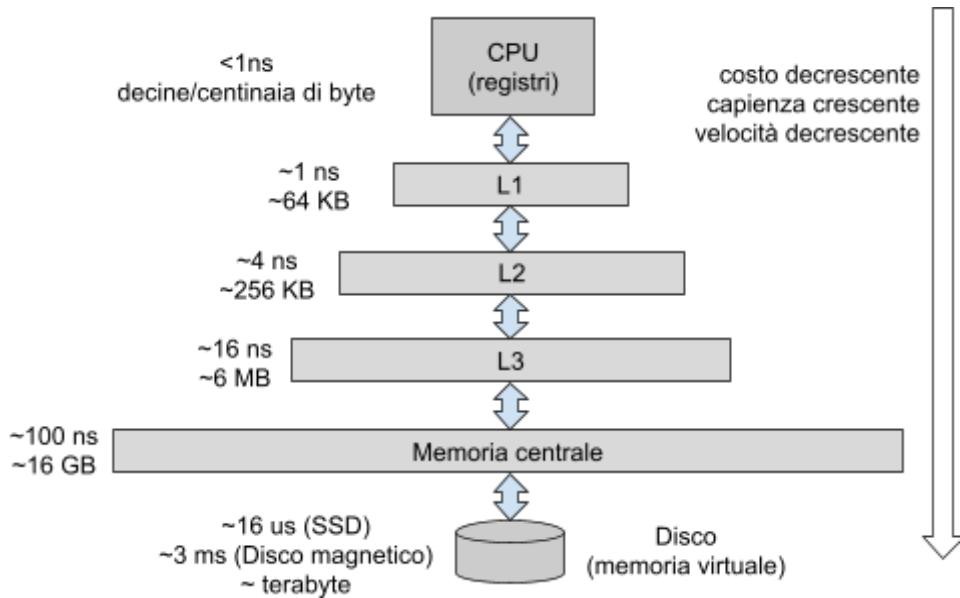
7.2.6 Tipi di cache miss

I cache miss possono essere classificati in tre categorie:

1. **cold** (o **compulsory**): si ha quando un blocco di memoria viene caricato per la prima volta in una linea di cache vuota;
2. **capacity**: si ha quando tutte le linee di cache sono occupate ed è necessario un rimpiazzo di blocco;
3. **conflict**: si ha quando due blocchi di memoria sono mappati sulla stessa linea per vincoli di associatività e non è possibile tenerli entrambi in cache.

7.2.7 Gerarchie di memoria

I sistemi di memoria moderni usano più livelli di cache, dove ogni cache si comporta come descritto nel paragrafo precedente, interfacciandosi verso una memoria più lenta. Queste cache sono chiamate L1, L2, L3, ecc., dove L1 è la cache più piccola e veloce, direttamente acceduta dalla CPU, e L3 quella più grande e lenta.



Nella figura includiamo anche il disco, che viene comunemente utilizzato per tenere i frame di memoria non in uso in un sistema di memoria virtuale (swapped out). Si noti come i livelli più bassi della gerarchia hanno il costo minore per byte, hanno le dimensioni maggiori, ma sono i più lenti. I tempi di accesso riportati sono approssimativi, puramente indicativi, e potrebbero variare a seconda delle impostazioni del sistema. Le dimensioni delle memorie sono anch'esse indicative di un PC convenzionale. Il messaggio principale è che le differenze prestazionali si estendono fino a 6 ordini di grandezza: si passa da meno di un nanosecondo per accedere a un registro a 16 microsecondi per un disco SSD o addirittura 3 millisecondi per un disco magnetico convenzionale. In altre parole, un'istruzione `mov` che accede a un dato parcheggiato su disco dalla memoria virtuale può costare un milione di volte in più rispetto all'accesso a un registro. Durante questo tempo la CPU è in **stallo**, in attesa del completamento dell'accesso alla gerarchia di memoria. Nel tempo di attesa potrebbe eseguire milioni di istruzioni. Per questo motivo è essenziale che i programmi esibiscano località e questo richiede attenzione da parte del programmatore.

In un sistema reale come un moderno Intel Core i7, che ha più core indipendenti, le cache L1 ed L2 sono replicate su ciascun core, mentre la cache L3 è condivisa tra i core.

8 Come vengono gestiti i file?

Il **file system** è uno dei componenti principali di un sistema operativo. Esso gestisce la memoria esterna, uno dei blocchi più in basso nella [gerarchia di memoria](#) caratterizzati da grandi dimensioni e tempi di accesso alti.

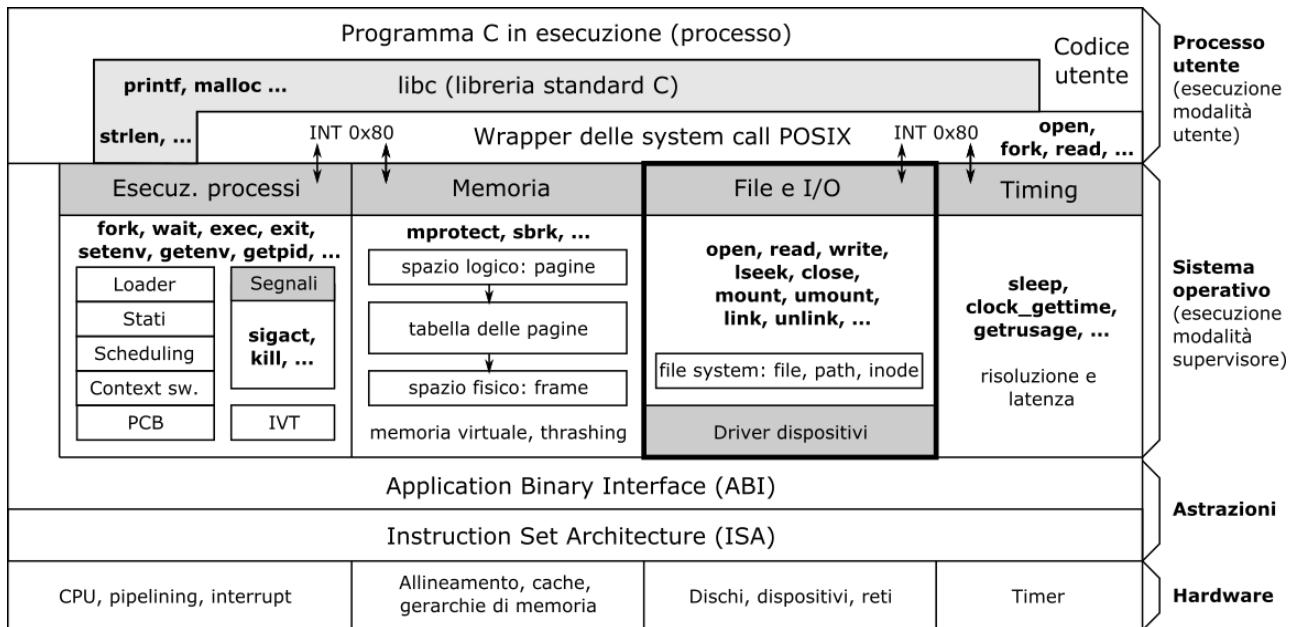


Figura 7.1: panoramica di un sistema di calcolo Linux/x86 come trattato nella dispensa.

Il **file system** denota l'insieme di funzionalità e schemi organizzativi con cui un sistema di calcolo si interfaccia con i dispositivi di archiviazione, consentendone la gestione dei dati.

8.1 File e directory

Un **file** (archivio) è una sorgente (o un deposito) di informazioni accessibili in lettura e/o in scrittura a un programma. Normalmente è costituito da una sequenza di byte memorizzati in forma permanente su disco.

Un file system è tipicamente organizzato come un **albero** in cui i nodi interni sono directory e le foglie sono directory o file. I file sono collezioni di dati caratterizzate principalmente da un nome, da una dimensione e da permessi di accesso che stabiliscono chi ha accesso al file e se può leggere, scrivere, o eseguire il file (nel caso sia un file che contiene codice). Una **directory** è un contenitore di altre directory e file. Come i file, hanno un nome e permessi di accesso.

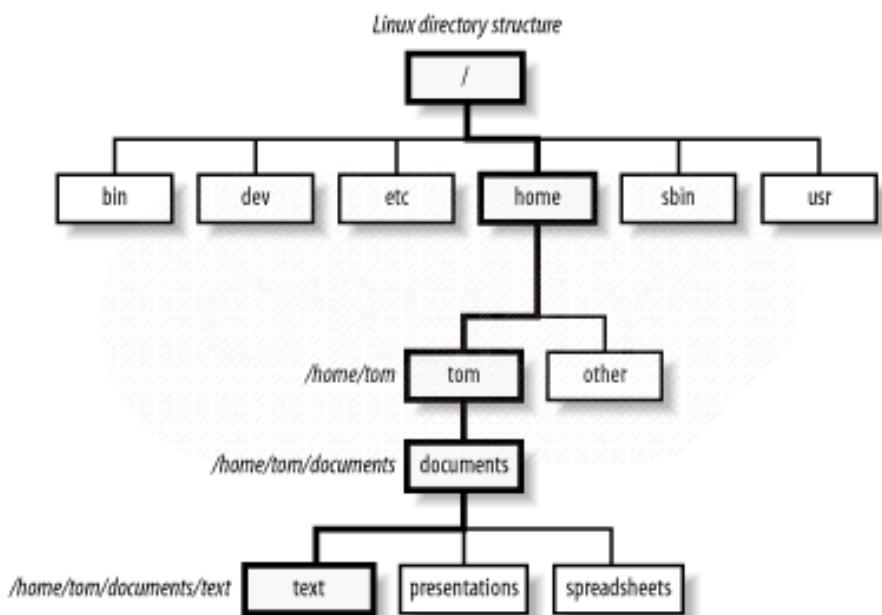
I nomi dei file hanno spesso delle **estensioni** della forma `.estensione`, che descrivono la natura del loro contenuto. Ad esempio, l'estensione `.c` denota file di testo scritti in C (es. `hello.c`), l'estensione `.jpg` indica file binari che contengono immagini (es. [foto-montagna.jpg](#)), ecc.

8.1.1 L'albero delle directory

Tutti i file accessibili in un sistema UNIX-like (*nix) come Linux e MacOS X sono organizzati in un **singolo albero complessivo** di file e directory. La **directory radice**, denotata da /, contiene tutti i dati memorizzati in forma permanente nel sistema sotto forma di file e sottodirectory. La struttura ad albero è il risultato di un collage di vari **file system**, che sono strutture dati dove sono memorizzati file, directory, ecc. e che, come vedremo nel [Paragrafo 8.2.3](#), vengono **montati** sulla struttura ad albero, determinandone la forma complessiva.

In questa dispensa useremo come caso di studio i sistemi [UNIX](#) e [UNIX-like](#) (Linux, MacOS X, ecc.), denotati con l'abbreviazione *nix.

L'organizzazione tipica delle directory di un sistema *nix, chiamata [Filesystem Hierarchy Standard](#) (FHS), è la seguente (semplificata):



Ogni directory, tranne la directory radice ha una **directory genitore**. Se una directory è contenuta in un'altra, allora è una **directory figlia**. Nell'esempio sopra, tom e other sono figlie di home, mentre home è genitore di tom e other. Si noti che i file system *nix sono tipicamente case-sensitive, pertanto, ad esempio, /home/tom/documents/text è diverso da /home/tom/documents/Text.

8.1.2 Percorso assoluto e percorso relativo

Ogni file o directory è identificato da un **percorso** (path), che ne identifica la posizione nella struttura delle directory. Un percorso può essere assoluto o relativo.

Percorso assoluto

Elenca tutte le directory che bisogna attraversare per arrivare al punto desiderato a partire dalla directory radice /.

Esempio: /home/anna/Scrivania/foto-montagna.jpg è il percorso assoluto di un file chiamato foto-montagna.jpg posizionato nella directory Scrivania localizzata nella home directory dell'utente anna.

Percorso relativo

Describe la posizione relativa di una directory rispetto ad un'altra presa come riferimento.

Esempio: il percorso relativo del file /home/anna/Scrivania/foto-montagna.jpg rispetto alla directory /home è: anna/Scrivania/foto-montagna.jpg.

Ci sono due percorsi relativi particolari:

- .. (**doppio punto**): è un percorso relativo che denota la **directory genitore**. Ad esempio, il percorso relativo ../Documenti può essere letto come: sali alla directory genitore e poi entra nella directory figlia Documenti. Relativamente a /home/anna/Scrivania, ../Documenti denota /home/anna/Documenti.
- . (**punto**): è un percorso relativo che denota la **directory stessa**. Ad esempio, il percorso ./hello denota il file chiamato hello nella directory di riferimento.

8.2 Organizzazione di un file system

8.2.1 Inode e blocchi

Nei sistemi Linux e in generale in quelli derivati da UNIX, ogni file, directory e dispositivo collegato al sistema ha associata una struttura chiamata **inode** che viene caricata da disco e tenuta in memoria in un array. Questa gestione elegante consente di trattare in modo uniforme file, directory e dispositivi. L'inode contiene meta-dati e non i dati effettivi, che nel caso dei file risiedono in **blocchi** tutti della stessa dimensione allocati su disco. Un inode contiene tipicamente:

- **Numero dell'inode:** indice nella tabella degli inode
- **Tipo di file:** regolare, directory, ecc.
- **Permessi del file:** lettura, scrittura, esecuzione
- **Numero di hard link al file:** vedi [Paragrafo 8.5.2](#)
- **User ID:** utente proprietario del file
- **Group ID:** gruppo proprietario del file
- **Dimensione del file**
- **Tempo di ultimo accesso al file**
- **Tempo di ultima modifica al file**

- **Tempo di ultima modifica all'inode**
- **Riferimenti diretti a blocchi:** indici dei primi blocchi del file
- **Riferimento indiretto singolo a blocchi:** indice di blocco che contiene indici a blocchi dati
- **Riferimento indiretto doppio a blocchi:** indice di blocco che contiene indici a blocchi che contengono a loro volta indici a blocchi dati

Si noti che **un inode non contiene il nome del file**, che risiede invece nei blocchi dati delle **directory**, viste come **file speciali** che contengono coppie (nome, numero inode). In Figura 8.2.1 mostriamo l'organizzazione di un inode che punta ai blocchi dati di un file di grandi dimensioni. Si noti che, poiché i dati sono allocati a multipli di dimensione dei blocchi, il file più piccolo occuperà un blocco. File piccoli usano solo riferimenti diretti. File di dimensioni più grandi usano riferimenti indiretti.

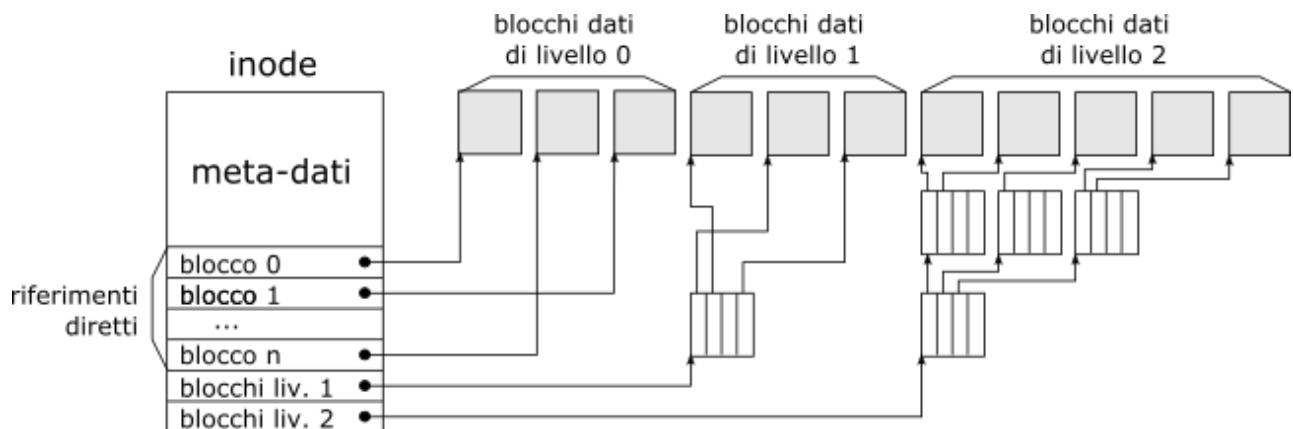


Figura 8.2.1: organizzazione inode e collegamenti ai blocchi dati

Assumiamo come caso realistico blocchi di 4096 byte. I blocchi sono di due tipi: **blocchi dati**, che contengono i dati del file, e **blocchi di indici**, che contengono indici di altri blocchi. Ogni indice di blocco richiede tipicamente 32 bit, ovvero 4 byte. Assumiamo come scenario plausibile di avere nell'inode:

- 12 riferimenti diretti a blocchi dati
- un indice di un blocco di indici che puntano a blocchi dati (**indirezione singola**)
- un indice di un blocco di indici che puntano ad altri blocchi di indici che puntano a loro volta a blocchi dati (**indirezione doppia**).

Ogni blocco di indici contiene tipicamente fino a $4096/4=1024$ riferimenti a blocchi. In totale, con questo schema si possono avere file grandi fino a $(12+1024+1024*1024)*4096=4299210752$ byte, quindi leggermente oltre i 4 GiB (4294967296 byte). Con uno schema di inode multilivello che prevede **indirezione tripla** si raggiungono dimensioni di file di oltre 16 TiB ciascuno.

Esempi. Si ha che:

- un **file di 256 byte** occupa 1 blocco per un totale di 4096 byte
- un **file di 16000 byte** occupa 4 blocchi per un totale di 16384 byte

- un **file di 4 MiB** richiede 4194304 byte per un totale di 1024 blocchi dati suddivisi in 12 blocchi di livello 0, 1012 blocchi di livello 1 e 1 blocco di indici. Il totale occupato su disco è di 1025 blocchi, vale a dire $1025 \times 4096 = 4198400$ byte
- un **file di 813 MiB** richiede 852492288 byte per un totale di 208128 blocchi dati suddivisi in 12 blocchi di livello 0, 1024 blocchi di livello 1 e 207092 blocchi di livello 2. Il totale occupato dai blocchi di indici è $1+1+203 = 205$. Il totale occupato su disco è pertanto di $208228+205=208433$ blocchi, vale a dire $208433 \times 4096 = 853741568$ byte

Si noti che la minima allocazione possibile è a livello di blocco ed è sfavorevole in termini di uso ottimale dello spazio su disco nel caso in cui il file system contenga molti file di piccole dimensioni, inferiori alla dimensione di un blocco dati.

E' possibile visualizzare il numero dell'inode di un file con il comando `ls -i`:

```
$ ls /usr -ila
total 324
786433 drwxr-xr-x 11 root root 4096 Dec 20 14:18 .
2 drwxr-xr-x 17 root root 4096 Dec 20 18:26 ..
932223 drwxr-xr-x 4 root root 4096 Dec 19 21:15 avr
787352 drwxr-xr-x 5 root root 98304 Dec 20 14:17 bin
786434 drwxr-xr-x 411 root root 36864 Dec 20 14:17 include
787356 drwxr-xr-x 208 root root 135168 Dec 20 14:17 lib
807469 drwxr-xr-x 14 root root 20480 Dec 19 20:59 lib32
789017 lrwxrwxrwx 1 root root 3 Nov 19 23:24 lib64 -> lib
789028 drwxr-xr-x 11 root root 4096 Sep 30 09:46 local
789039 lrwxrwxrwx 1 root root 3 Nov 19 23:24 sbin -> bin
787358 drwxr-xr-x 230 root root 4096 Dec 19 22:23 share
789067 drwxr-xr-x 2 root root 4096 Aug 28 21:58 src
931438 drwxr-xr-x 3 root root 4096 Dec 19 21:15 x86_64-pc-linux-gnu
$
```

La prima colonna rappresenta il numero di inode dei file, directory, ecc. E' possibile esplorare alcuni dei campi più rilevanti di un inode con il comando `stat`.

Esempio. Mostriamo un esempio di uso del comando `stat` su piattaforma Linux Arch 64 bit.

```
$ stat /bin/ls
  File: /bin/ls
  Size: 137776          Blocks: 272          IO Block: 4096   regular file
Device: 802h/2050d      Inode: 799795        Links: 1
Access: (0755/-rwxr-xr-x)  Uid: (0/root)    Gid: (0/root)
Access: 2019-12-19 20:57:23.000000000 +0100
Modify: 2019-11-12 12:00:56.000000000 +0100
Change: 2019-12-19 20:57:23.510021617 +0100
 Birth: 2019-12-19 20:57:23.510021617 +0100
```

L'output di stat ci dice che il file è regolare (non directory, dispositivo, o altro) ha dimensione 137776 byte, occupa 272 blocchi di 4096 ciascuno, ha numero di inode 799795 un solo link. Seguono altre informazioni dell'inode.

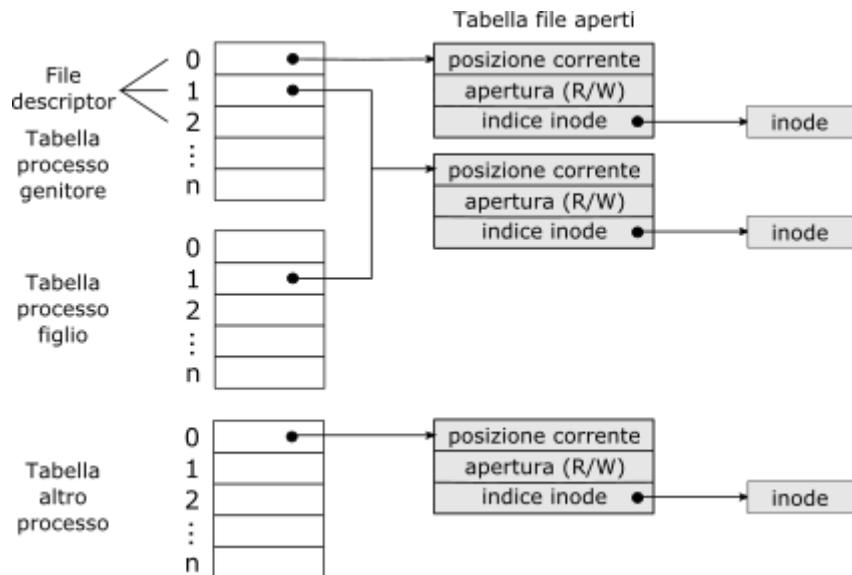


Figura 8.2.2. Tabella dei descrittori di file e tabella file aperti

8.2.2 Tabella dei descrittori di file di un processo

Ogni processo ha una propria tabella, chiamata **tabella dei descrittori di file**, le cui entry sono puntatori a un'altra **tabella di file aperti** che contengono varie informazioni (Figura 8.2.2⁴⁷), fra cui:

- la posizione corrente nel file
- la modalità di apertura (in lettura, scrittura, ecc.)
- l'indice dell'inode del file

Gli indici delle entry della tabella dei descrittori di file sono chiamati **file descriptor** e sono usati dalle system call per riferirsi a un particolare canale di dati collegato con un file, una directory, un dispositivo, ecc. Le prime tre entry sono automaticamente aperte all'avvio del processo e corrispondono ai canali di standard input (0), output (1), ed error (2).

E' possibile esplorare le entry della tabella dei file aperti di un processo con pid x corrispondenti a file aperti esplorando la pseudo-directory `/proc/x/fd` come illustrato nel seguente esempio.

⁴⁷ Si noti come un processo figlio creato da un genitore con una `fork()` possano condividere una stessa entry della tabella dei file aperti

Esempio.

```
$ ls -l /proc/21569/fd
lrwx----- 1 studente studente 64 Dec 21 04:50 0 -> /dev/pts/0
lrwx----- 1 studente studente 64 Dec 21 04:50 1 -> /dev/pts/0
lrwx----- 1 studente studente 64 Dec 21 04:50 2 -> /dev/pts/0
l-wx----- 1 studente studente 64 Dec 21 04:50 3 ->
/home/studente/Desktop/miofile.txt
$
```

Si noti che i primi tre descrittori di file (fd) sono relativi allo standard input (0), standard output (1) e standard error (2) e tutti e tre fanno capo al dispositivo /dev/pts/0 che rappresenta il terminale in cui gira la shell che ha aperto il processo. C'è un ulteriore descrittore di file in uso, il 3, che si riferisce a un file regolare correntemente aperto dal processo.

8.3 Mount e umount di file system sull'albero delle directory

I file system sono visti come dispositivi e sono tipicamente rappresentati come file speciali nella directory /dev, ad esempio /dev/sda1:

```
$ file /dev/sda1
/dev/sda1: block special (8/1)
$
```

Per poter rendere fruibile un file system a programmi e utenti è necessario che questo sia **montato** sull'albero delle directory. Per vedere l'elenco dei file system montati e su quale directory (**mount point**), si può usare il comando df:

```
$ df
Filesystem      Size  Used Avail Use% Mounted on
dev            2.0G    0   2.0G  0% /dev
run            2.0G  820K  2.0G  1% /run
/dev/sda2        29G   12G   16G  42% /
tmpfs           2.0G   8.0K  2.0G  1% /dev/shm
tmpfs           2.0G    0   2.0G  0% /sys/fs/cgroup
tmpfs           2.0G   46M   1.9G  3% /tmp
/dev/sda1       488M   55M   398M 13% /boot
tmpfs           394M   24K   394M  1% /run/user/1000
$
```

Ad esempio, il file system /dev/sda2 è montato sulla radice dell'albero delle directory /.

Per **montare** un file system si può usare il **comando** `mount` dispositivo `mount_point` come nel seguente esempio, il cui mount point è `/home/studente/Desktop/temp`:

```
$ mkdir /home/studente/Desktop/temp
$ touch /home/studente/Desktop/temp/prova
$ sudo mount /dev/sda2 /home/studente/Desktop/temp
$ ls /home/studente/Desktop/temp
bin  dev  home  lib64      mnt  proc  run  srv  tmp  var
boot etc  lib   lost+found  opt  root  sbin  sys  usr
$
```

Si noti che per eseguire `mount` servono privilegi da amministratore (`sudo`). Quando un file system è montato su una directory, il **mount point si riferisce alla radice del file system**, anch'esso organizzato ad albero. Si noti che **solo un file system alla volta** può essere montato su una directory. Il montaggio non è permanente e viene annullato nel momento del riavvio o spegnimento della macchina. Eventuali file/directory preesistenti nel mount point non appariranno più fino al momento in cui il file system del dispositivo non verrà smontato. Ad esempio, il file `prova` creato non è più visibile.

Per **smontare** un file system si può usare il **comando** `umount` `mount_point`, che ristabilisce la situazione precedente al montaggio del file system sul `mount_point`. Con riferimento all'esempio precedente:

```
$ sudo umount /home/studente/Desktop/temp
$ ls /home/studente/Desktop/temp
prova
$
```

Si noti che per eseguire `umount` servono, come per `mount`, privilegi da amministratore (`sudo`)

8.4 Operazioni su file e directory

Nel [Paragrafo 4.2.3](#) abbiamo trattato funzioni per la manipolazione di file contenute nella libreria standard C (`libc`). Nel resto di questo capitolo ci occuperemo delle **chiamate a sistema** su cui si basano le funzioni di accesso al file system della `libc`. Queste chiamate a sistema offrono funzionalità più di base, ad esempio permettono solo la scrittura/lettura byte a byte, ma anche maggiore ricchezza nell'accesso al file system. Ad esempio, permettono di esplorare gli attributi di un file, iterare su una directory, impostare i privilegi di accesso ecc., operazioni non incluse nella `libc`.

8.4.1 Apertura e chiusura: open e close

La prima operazione per poter accedere a un file è la sua apertura con `open`:

```
#include <fcntl.h>
int open(const char *pathname, int flags);
int open(const char *pathname, int flags, mode_t mode);
```

Parametri:

- `pathname`: percorso e nome del file da aprire
- `flags`: modalità di apertura del file (si veda `man 2 open`)
- `mode` (opzionale): privilegi di accesso file (si veda `man 2 open`)

Risultato:

- in caso di successo, descrittore intero che rappresenta il canale aperto verso il file
- in caso di errore, -1

Esempio:

 creazione di un file nella directory corrente

```
#include <fcntl.h>      // per open
#include <unistd.h>      // per write e close
#include <assert.h>        // per assert
#include <string.h>        // per strlen

int main() {
    // apre file in sola scrittura dopo averlo svuotato;
    // crea file se non esiste
    int fd = open("miofile.txt", O_CREAT | O_WRONLY | O_TRUNC, 0640);
    assert(fd != -1);
    char *str = "hello world";
    write(fd, str, strlen(str));
    close(fd);
    return 0;
}
```

Il descrittore di file restituito da `open` è **sempre quello più piccolo** corrispondente alla prima entry non in uso della tabella dei file del processo.

In modo analogo a `fclose`, la chiusura di un file si effettua con `close`:

```
#include <unistd.h>
int close(int fd);
```

Parametri:

- `fd`: descrittore del canale da chiudere

Risultato:

- 0 in caso di successo

- -1 in caso di errore; viene inoltre settato errno al codice di errore generato

Esempio: si veda quello mostrato per open

8.4.2 Scrittura e lettura: write e read

La forma più semplice di accesso file è quella sequenziale in cui i byte vengono acceduti nell'ordine in cui appaiono nel file. In modo analogo a fwrite, la scrittura di file si effettua con write:

```
#include <unistd.h>
ssize_t write(int fd, const void *buf, size_t count);
```

Descrizione: la chiamata a sistema scrive il contenuto di un buffer su un canale aperto e sposta in avanti la posizione corrente nel file del numero di byte scritti

Parametri:

- fd: descrittore del canale aperto su cui scrivere
- buf: puntatore al buffer da scrivere sul canale
- count: numero di byte da scrivere

Risultato:

- numero di byte scritti, in caso di successo
- -1 in caso di errore; viene inoltre settato errno al codice di errore generato

Esempio: si veda quello mostrato per open

In modo analogo a fread, la lettura di file si effettua con read:

```
#include <unistd.h>
ssize_t read(int fd, void *buf, size_t count);
```

Descrizione: la chiamata a sistema legge da un canale aperto dei byte e li scrive in un buffer, spostando in avanti la posizione corrente nel file del numero di byte letti

Parametri:

- fd: descrittore del canale aperto da cui leggere
- buf: puntatore al buffer in cui scrivere i byte letti dal canale
- count: numero di byte da scrivere

Risultato:

- numero di byte letti, in caso di successo
- -1 in caso di errore; viene inoltre settato errno al codice di errore generato

Esempio: lettura di un file dalla directory corrente (usare prima l'esempio di open)

```

#include <fcntl.h>    // per open
#include <unistd.h>   // per read e close
#include <assert.h>    // per assert
#include <stdio.h>     // per printf e fwrite

int main() {
    // apre file in sola lettura
    int fd = open("miofile.txt", O_RDONLY);
    assert(fd != -1);
    char str[512];
    ssize_t r = read(fd, str, sizeof(str));
    close(fd);
    printf("letti %lu byte: ", r);
    fwrite(str, sizeof(char), r, stdout);
    printf("\n");
    return 0;
}

```

8.4.3 Accesso casuale: lseek

Per accedere in modo non sequenziale a un canale (cosa non possibile ad esempio per i canali di I/O collegati con il terminale), è possibile utilizzare la system call `lseek`, che sposta la posizione corrente nel punto dove si intende scrivere o leggere. La corrispondente funzione libc è `fseek` (non trattata in questa dispensa: si veda man `fseek`).

```
#include <unistd.h>
off_t lseek(int fd, off_t offset, int whence);
```

Parametri:

- `fd`: descrittore del canale aperto su cui lavorare
- `offset`: spiazzamento rispetto al punto di riferimento specificato da `whence`
- `whence`: punto di riferimento, che può essere inizio file, posizione corrente, o fine del file (si veda man 2 `lseek`)

Risultato:

- nuova posizione misurata come numero di byte rispetto all'inizio del file in caso di successo
- -1 in caso di errore; viene inoltre settato `errno` al codice di errore generato

Esempio: lettura degli ultimi 5 byte da un file dalla directory corrente (usare prima l'esempio di `open`)

```
#include <fcntl.h>    // per open
#include <unistd.h>   // per read e close
#include <assert.h>    // per assert
```

```
#include <stdio.h> // per printf e fwrite

int main() {
    // apre file in sola lettura
    int fd = open("miofile.txt", O_RDONLY);
    assert(fd != -1);
    char str[512];
    off_t pos = lseek(fd, -5, SEEK_END);
    ssize_t r = read(fd, str, sizeof(str));
    close(fd);
    printf("letti %lu byte dalla posizione %lu: ", r, pos);
    fwrite(str, sizeof(char), r, stdout);
    printf("\n");
    return 0;
}
```

E' anche possibile leggere la posizione corrente in un file con `lseek` usando come offset 0 e come whence `SEEK_CURR`. La corrispondente funzione libc per questa funzionalità è `ftell` (non trattata in questa dispensa: si veda man `ftell`).

8.4.4 Lavorare con le directory

Per aprire una directory è possibile usare la funzione `opendir`:

<pre>#include <dirent.h> DIR *opendir(const char *dirname);</pre>

Parametri:

- `dirname` descrittore del canale aperto su cui lavorare

Risultato:

- puntatore a struttura che rappresenta la directory aperta
- NULL in caso di errore; viene inoltre settato `errno` al codice di errore generato

Esempio: mostriamo come iterare su una directory per cercare un nome di file

```
#include <dirent.h> // DIR, struct dirent, opendir, readdir
#include <stdio.h> // printf
#include <string.h> // strcmp

int main(int argc, char *argv[]) {
    int found = 0;
    DIR *dirp;
    struct dirent* dp;
    if (argc < 3) return (printf("usage: findname dirname name\n"), -1);
    dirp = opendir(argv[1]);
    if (dirp == NULL) return -1;
```

```

        while ((dp = readdir(dirp)) != NULL) {
            if (strcmp(dp->d_name, argv[2]) == 0) {
                found = 1;
                break;
            }
        }
        printf("%s\n", found ? "trovato" : "non trovato");
        closedir(dirp);
        return 0;
}

```

Per chiudere una directory si usa la chiamata closedir:

```
#include <dirent.h>
int closedir(DIR *dirp);
```

Risultato:

- dirp descrittore della directory da chiudere

Risultato:

- 0 in caso di successo
- -1 in caso di errore; viene inoltre settato errno al codice di errore generato

Esempio: si veda quello di opendir

Per leggere il contenuto di una directory, si può usare la chiamata readdir:

```
#include <dirent.h>
struct dirent *readdir(DIR *dirp);
```

Risultato:

- dirp descrittore della directory da leggere

Risultato:

- puntatore alla successiva struttura che contiene informazioni sulla entry letta in caso di successo.

Attributi:

- ino_t d_ino: numero dell'inode
- char d_name[]: nome del file o directory contenuto in dirp

- NULL in caso di errore; viene inoltre settato errno al codice di errore generato

Esempio: si veda quello di opendir

8.5 Link

E' possibile creare degli **alias** per un file chiamati link. Un link è utile per far apparire un file in directory diverse senza dovere duplicare i dati. Le modifiche al file fatte usando il link sono visibili sia accedendo al file originale che tramite il link.

Vi sono due tipi di link: simbolici (o soft) e hard.

8.5.1 Symbolic link

E' un file che contiene il percorso del file originale. Esso può risiedere anche su un file system diverso. Se il file originale linkato viene spostato in un'altra directory, il symbolic link diviene indefinito. Cancellare un symbolic link non cancella il file originale. Un symbolic link ha un inode diverso da quello del file linkato.

Esempio. Il comando `ln -s target link_name` crea un symbolic link con pathname `link_name` al file originale già esistente con pathname `target`.

```
$ touch /home/studente/miofile.txt
$ ls -i /home/studente/miofile.txt
1193992 /home/studente/miofile.txt
$ ln -s /home/studente/miofile.txt /home/studente/Desktop/miofile.txt
$ ls -li /home/studente/Desktop/miofile.txt
1328271 lrwxrwxrwx 1 studente studente 26 Dec 21 03:40
Desktop/miofile.txt -> /home/studente/miofile.txt
$
```

Si osservi che i symbolic link vengono visualizzati dal comando `ls -l` mediante la dicitura `link_name -> target` come appare nell'esempio precedente.

8.5.2 Hard link

E' a tutti gli effetti un mirror del file originale, indistinguibile da esso. Diversamente da un symbolic link, deve risiedere nello stesso file system dell'originale. Il file viene cancellato quando tutti i hard link a quel file sono stati eliminati. Tutti i hard link, compreso l'originale, hanno lo **stesso inode**, pertanto rappresentano a tutti gli effetti nomi diversi del medesimo file.

8.5.2.1 Creazione di link: `ln`

Il comando `ln target link_name` crea un hard link con pathname `link_name` del file esistente con pathname `target`.

```
$ touch /home/studente/miofile.txt
$ ls -i /home/studente/miofile.txt
```

```

1193992 /home/studente/miofile.txt
$ ln /home/studente/miofile.txt /home/studente/Desktop/miofile.txt
$ ls -i /home/studente/Desktop/miofile.txt
1193992 /home/studente/Desktop/miofile.txt
$
```

dove `ln` è un comando per creare link che prende come primo argomento il file da linkare e come secondo argomento il link da creare. Si noti che i pathname `/home/studente/miofile.txt` e `/home/studente/Desktop/miofile.txt` hanno il medesimo inode number, quindi sono alias indistinguibili del file `miofile.txt`. **Nell'inode c'è un contatore del numero di hard link al file:** quando questo contatore raggiunge 0 il file viene eliminato insieme al suo inode.

```

$ rm /home/studente/miofile.txt
$ ls -i /home/studente/Desktop/miofile.txt
1193992 /home/studente/Desktop/miofile.txt
$
```

Si noti che il link creato precedentemente rimane come link al file. Eliminato anche questo, il file stesso viene eliminato.

La system call `link` serve per creare nuovi nomi (hard link) per file, directory, dispositivi, ecc., esistenti:

```
#include <unistd.h>
int link(const char *oldpath, const char *newpath);
```

Parametri:

- `oldpath`: percorso e nome del file da linkare
- `newpath`: percorso e nome del link da creare

Risultato:

- 0, in caso di successo
- -1 in caso di errore; viene inoltre settato `errno` al codice di errore generato

Esempio: implementazione di un comando `ln` semplificato.

```
#include <unistd.h> // per link
#include <stdio.h> // per printf e perror

int main(int argc, char* argv[]) {
    if (argc < 3) return printf("missing arguments\n"), -1;
    int res = link(argv[1], argv[2]);
    if (res == -1) perror("error in creating link: ");
    return res;
}
```

8.5.2.2 Eliminazione di link: unlink

Per eliminare un hard link, si può usare il comando unlink, che rappresenta una versione semplificata del comando rm ([Appendice B.2.8](#)). La sintassi è `unlink pathname` che elimina l'hard link `pathname`.

Per eliminare programmaticamente un nome (hard link) da un file system, si usa la system call `unlink`.

Esempio. mostriamo come implementare il comando `unlink`:

```
#include <unistd.h>
int unlink(const char *pathname);
```

Parametri:

- `pathname`: percorso e nome del file da eliminare

Risultato:

- 0, in caso di successo
- -1 in caso di errore; viene inoltre settato `errno` al codice di errore generato

Esempio: implementazione di un comando `unlink` semplificato.

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

int main(int argc, char* argv[]) {
    if (argc < 2) return printf("pathname mancante\n"), -1;
    int res = unlink(argv[1]);
    if (res == -1) perror("error in deleting name: ");
    return res;
}
```

Bibliografia

[Chaitin et al. 1981] Gregory J. Chaitin, Marc A. Auslander, Ashok K. Chandra, John Cocke, Martin E. Hopkins, and Peter W. Markstein. Register allocation via coloring. *Computer Languages*, 6:47–57, January 1981.

[Balch 2003] Mark Balch. *Complete Digital Design: A Comprehensive Guide To Digital Electronics And Computer System Architecture*. McGraw-Hill Professional. p. 430. ISBN 978-0-07-140927-8, 2003.

[Dijkstra 1968] Edsger W. Dijkstra. Go To Statement Considered Harmful. *Communications of the ACM*, Vol. 11, No. 3, March 1968, pp. 147-148 [[URL](#)]

Appendice A: tabella dei caratteri ASCII a 7 bit

Le seguenti tabelle contengono i 127 caratteri della codifica [ASCII](#) base (7 bit), divisi in caratteri di controllo (da 0 a 31) e caratteri stampabili (da 32 a 126). Nella tabella riportiamo i codici numerici associati ai caratteri in varie basi (DEC=10, OCT=8, HEX=16).

A.1 Caratteri ASCII di controllo

I primi 32 caratteri sono caratteri non stampabili utilizzati storicamente per controllare periferiche come stampanti. Fra di essi, ci sono i codici che rappresentano i ritorni a capo (caratteri 10 e 13) e il carattere di tabulazione (carattere 9). Nella colonna C riportiamo i codici di escape usati nel linguaggio C per rappresentare alcuni dei caratteri di controllo nelle stringhe e nei letterali `char`.

DEC	OCT	HEX	Simbolo	C	Descrizione
0	000	00	NUL	\0	Null char
1	001	01	SOH		Start of Heading
2	002	02	STX		Start of Text
3	003	03	ETX		End of Text
4	004	04	EOT		End of Transmission
5	005	05	ENQ		Enquiry
6	006	06	ACK		Acknowledgment
7	007	07	BEL	\a	Bell
8	010	08	BS	\b	Back Space
9	011	09	HT	\t	Horizontal Tab
10	012	0A	LF	\n	Line Feed
11	013	0B	VT	\v	Vertical Tab
12	014	0C	FF	\f	Form Feed
13	015	0D	CR	\r	Carriage Return
14	016	0E	SO		Shift Out / X-On
15	017	0F	SI		Shift In / X-Off

16	020	10	DLE		Data Line Escape
17	021	11	DC1		Device Control 1 (oft. XON)
18	022	12	DC2		Device Control 2
19	023	13	DC3		Device Control 3 (oft. XOFF)
20	024	14	DC4		Device Control 4
21	025	15	NAK		Negative Acknowledgement
22	026	16	SYN		Synchronous Idle
23	027	17	ETB		End of Transmit Block
24	030	18	CAN		Cancel
25	031	19	EM		End of Medium
26	032	1A	SUB		Substitute
27	033	1B	ESC	\e	Escape
28	034	1C	FS		File Separator
29	035	1D	GS		Group Separator
30	036	1E	RS		Record Separator
31	037	1F	US		Unit Separator

A.2 Caratteri ASCII stampabili

Vi sono 95 caratteri stampabili, con codici compresi tra 32 e 126:

DEC	OCT	HEX	Simbolo
32	040	20	spazio
33	041	21	!
34	042	22	"
35	043	23	#

DEC	OCT	HEX	Simbolo
80	120	50	P
81	121	51	Q
82	122	52	R
83	123	53	S

36	044	24	\$
37	045	25	%
38	046	26	&
39	047	27	'
40	050	28	(
41	051	29)
42	052	2A	*
43	053	2B	+
44	054	2C	,
45	055	2D	-
46	056	2E	.
47	057	2F	/
48	060	30	0
49	061	31	1
50	062	32	2
51	063	33	3
52	064	34	4
53	065	35	5
54	066	36	6
55	067	37	7
56	070	38	8
57	071	39	9
58	072	3A	:
59	073	3B	;
60	074	3C	<

84	124	54	T
85	125	55	U
86	126	56	V
87	127	57	W
88	130	58	X
89	131	59	Y
90	132	5A	Z
91	133	5B	[
92	134	5C	\
93	135	5D]
94	136	5E	^
95	137	5F	—
96	140	60	`
97	141	61	a
98	142	62	b
99	143	63	c
100	144	64	d
101	145	65	e
102	146	66	f
103	147	67	g
104	150	68	h
105	151	69	i
106	152	6A	j
107	153	6B	k
108	154	6C	l

61	075	3D	=
62	076	3E	>
63	077	3F	?
64	100	40	@
65	101	41	A
66	102	42	B
67	103	43	C
68	104	44	D
69	105	45	E
70	106	46	F
71	107	47	G
72	110	48	H
73	111	49	I
74	112	4A	J
75	113	4B	K
76	114	4C	L
77	115	4D	M
78	116	4E	N
79	117	4F	O

109	155	6D	m
110	156	6E	n
111	157	6F	o
112	160	70	p
113	161	71	q
114	162	72	r
115	163	73	s
116	164	74	t
117	165	75	u
118	166	76	v
119	167	77	w
120	170	78	x
121	171	79	y
122	172	7A	z
123	173	7B	{
124	174	7C	
125	175	7D	}
126	176	7E	~

Appendice B: la shell dei comandi

Una **shell** è un programma che consente l'immissione in forma testuale di comandi che devono essere eseguiti dal sistema di calcolo, realizzando quella che viene chiamata **interfaccia a riga di comando** (in inglese: command-line interface, o CLI). In questa dispensa usiamo come shell il programma [bash](#), usato come shell di default in MacOS X e nelle maggiori distribuzioni Linux.

Aprendo una finestra di terminale, si attiva una shell che mostra la **riga di comando**: nella shell bash la riga di comando è normalmente indicata dal simbolo \$ seguito dal cursore █. Lo scopo del simbolo \$ è quello di avvisare l'utente che la shell è **pronta a ricevere comandi**. Il simbolo \$ è normalmente preceduto da informazioni sull'utente che sta lavorando, sul nome del computer e sulla directory corrente.

Esempio:

```
studente@c1565:~$ █
```

studente è il nome dell'utente autenticato, c1565 è il nome del computer e ~ è la directory corrente (home dell'utente).

Come osservato, in ogni istante la shell è posizionata in una **directory corrente**. All'avvio del terminale, la directory corrente è normalmente la directory home dell'utente con cui ci si è autenticati, indicata dal simbolo ~. La home directory raccoglie tutti i file, le directory e le impostazioni dell'utente.

Ogni **comando** ha la forma: nome-comando [parametri].

Per far **eseguire un comando** alla shell, lo si digita nel terminale e poi si preme il tasto Invio (Return) ↵. I parametri sono opzionali.

Vi sono due tipi di comandi:

- **Comandi esterni**: nome-comando è il nome di un file eseguibile. L'esecuzione del comando lancia un nuovo processo basato sull'eseguibile indicato;
- **Comandi interni (built-in)**: nome-comando è un comando eseguito direttamente dalla shell e non provoca l'esecuzione di nuovi processi.

I **percorsi relativi** sono sempre riferiti alla **directory corrente** della shell.

Segue un elenco dei comandi interni ed esterni più comunemente usati.

Comando	Tipo	Descrizione
pwd	interno	visualizza il percorso assoluto della directory corrente
cd	interno	cambia directory corrente
ls	esterno	elenca il contenuto di una directory
touch	esterno	crea un file vuoto o ne aggiorna la data di modifica
mv	esterno	rinomina o sposta un file o una directory
mkdir	esterno	crea una nuova directory vuota
rmdir	esterno	elimina una directory, purché sia vuota
rm	esterno	elimina un file o una directory
cp	esterno	copia un file o una directory

B.1 Invocazione di un comando

Come visto, esistono due tipologie di comandi: comandi interni (built-in) e comandi esterni. All'inserimento da parte dell'utente di un comando, la shell verifica se tale comando risulta essere un percorso relativo o un percorso assoluto ad un binario memorizzato nel file system. In tal caso, tale binario (comando esterno) viene eseguito. Altrimenti, se il comando non riporta un percorso assoluto o relativo ad uno specifico binario, allora la shell esegue una serie di operazioni per identificare quale funzione built-in o binario occorra eseguire. Tali operazioni sono:

1. La shell verifica se il comando corrisponde con il nome di un *alias* definito dal sistema o dall'utente. Un alias è scorciatoia che permette di eseguire dei comandi, anche molto complessi e con diversi parametri, in modo più diretto e conciso. Ad esempio, l'alias “foo=cmd --opzione” permette di eseguire “cmd --opzione” semplicemente digitando “foo”. Se un match con un alias viene rilevato, il comando associato all'alias viene eseguito ed i successivi step non vengono eseguiti. Si noti che se il comando specificato dall'alias non contiene un percorso assoluto e relativo, la shell ripete questa procedura ricorsivamente per identificare il binario o built-in associato al comando nell'alias.
2. La shell verifica se il comando matcha il nome di una delle funzioni built-in implementate internamente dalla shell. Se un match con un built-in viene rilevato, esso viene eseguito ed il successivo step non viene eseguito.
3. La shell cerca un binario nel filesystem il cui nome sia equivalente al comando digitato. Questa ricerca viene effettuata solo in alcune specifiche directory del file system. Queste directory sono elencate nella variabile d'ambiente *PATH*. Si noti che una variabile di ambiente può essere vista come una variabile di un programma C e può essere tipicamente manipolata dall'utente, cambiando ad esempio la configurazione della shell. Tipicamente, in un sistema Linux, la variabile *PATH* viene inizializzata con la seguente

stringa:

```
/usr/local/sbin:/usr/local/bin:/usr/sbin:/usr/bin:/sbin:/bin:/usr  
/games:/usr/local/games
```

Tale stringa definisce un insieme di directory, concatenando i loro percorsi utilizzando il delimitatore ":". Si noti che se il comando ha un nome che fa matching con diversi binari (memorizzati all'interno di directory distinte), allora viene selezionata la prima directory su cui si rileva un match. Le directory vengono analizzate nello stesso ordine con cui sono specificate in PATH.

Risulta particolarmente utile il comando built-in `type`, in quanto permette all'utente di verificare quale alias, funzione built-in, o comando esterno si andrà ad eseguire dato un certo comando.

type

Indica quale alias, comando built-in, o binario esterno si andrà ad eseguire dato un determinato comando.

Esempio 1:

```
$ type type  
type is a shell builtin
```

Il comando `type` è un comando built-in offerto dalla shell.

Esempio 2:

```
$ type ls  
ls is aliased to `ls --color=auto'
```

Il comando `ls` è un alias che comporta l'esecuzione del comando `ls --color=auto`. Tale comando verrà analizzato dalla shell, senza considerare il precedente alias (al fine di evitare ricorsioni infinite). In particolare, verrà localizzato il comando `ls` e sarà invocato con l'opzione `--color=auto`.

Esempio 3:

```
$ type cp  
cp is /bin/cp
```

Il comando `cp` è un comando esterno che comporta l'esecuzione del binario `/bin/cp`.

Si noti che in ogni momento si può forzare l'esecuzione di uno specifico binario, anche nel caso in cui il binario abbia un nome compatibile con un alias o un comando built-in, semplicemente utilizzando il suo percorso assoluto o un suo percorso relativo valido.

B.2 Manipolazione ed esplorazione del file system

B.2.1 pwd: visualizza il percorso assoluto della directory corrente

```
pwd
```

Visualizza il percorso assoluto della directory corrente.

Esempio:

```
$ pwd  
/home/studente/Scrivania
```

B.2.2 cd: cambia directory corrente

```
cd nome-directory
```

Usa come directory corrente quella specificata dal percorso (assoluto o relativo) nome-directory.

Esempio 1:

```
$ cd /home/studente  
posiziona la shell nella directory /home/studente.
```

Esempio 2:

```
$ cd ..  
posiziona la shell nella directory genitore di quella corrente.
```

Esempio 3:

```
$ cd ../Scrivania  
posiziona la shell nella directory Scrivania contenuta nella genitore di quella corrente.
```

```
cd
```

Posiziona la shell nella home directory dell'utente corrente.

B.2.3 ls: elenca il contenuto di una directory

```
ls [nome-directory]
```

Elenca il contenuto directory specificata dal percorso (assoluto o relativo) nome-directory. Se nome-directory è assente, elenca il contenuto della directory corrente.

```
ls -l [nome-directory]
```

Elenca il contenuto directory specificata dal percorso (assoluto o relativo) nome-directory, fornendo maggiori informazioni (se è un file o directory, la dimensione del file, la data di modifica e altro). Se nome-directory è assente, elenca il contenuto della directory corrente.

Esempio output 1:

```
-rw-r--r--    9 anna    staff      306 Oct  8 18:10 hello.c
```

indica (fra altre cose) che hello.c è un file e non una directory (la riga inizia per -), può essere letto e scritto dall'utente anna (rw) occupa 306 byte, ed è stato modificato l'8 ottobre alle 18:10. Vedere la sezione sui permessi UNIX per una maggiore discussione di quest'ultimi.

Esempio output 2:

```
drwxr-xr-x    8 studente   staff      272 Sep 27 13:16 foto
```

indica (fra altre cose) che foto è una directory (la riga inizia per d) può essere letta, scritta e listata dall'utente studente (rwx), e il suo contenuto è stato modificato il 27 settembre alle 13:16.

B.2.4 touch: crea un file vuoto o ne aggiorna la data di modifica

```
touch nome-file
```

Crea un file vuoto nome-file o ne aggiorna la data di modifica se esiste già.

Esempio 1:

```
$ touch hello.c
```

crea il file vuoto hello.c nella directory corrente o ne aggiorna la data di modifica se esiste già.

Esempio 2:

```
$ touch /home/studente/Scrivania/hello.c
```

crea il file vuoto hello.c sulla scrivania dell'utente studente, o ne aggiorna la data di modifica se esiste già.

B.2.5 mv: rinomina o sposta un file o una directory

```
mv sorgente destinazione
```

Rinomina il file o la directory sorgente con il nuovo nome destinazione, **purché non esista già una directory con il nome destinazione.**

Esempio 1:

```
$ mv hello.c hello2.c
```

rinomina il file hello.c nella directory corrente con il nuovo nome hello2.c.

Esempio 2:

```
$ mv pippo pluto
```

rinomina la directory pippo con il nuovo nome pluto, assumendo che non esista già nella directory corrente una directory chiamata pluto.

```
mv sorgente directory
```

Sposta il file o la directory sorgente nella directory directory.

Esempio 1:

```
$ mv hello.c pippo
```

sposta il file hello.c nella directory pippo (assumendo che hello.c e pippo siano nella directory corrente).

Esempio 2:

```
$ mv pluto pippo
```

sposta la directory pluto nella directory pippo (assumendo che pluto e pippo siano nella directory corrente).

B.2.6 [mkdir](#): crea una nuova directory vuota

```
mkdir directory
```

Crea una nuova directory vuota `directory`.

Esempio 1:

```
$ mkdir pippo
```

crea la directory `pippo` nella directory corrente.

Esempio 2:

```
$ mkdir /home/studente/Scrivania/pippo
```

crea la directory `pippo` nella directory `/home/studente/Scrivania`.

B.2.7 [rmdir](#): elimina una directory, purché sia vuota

```
rmdir directory
```

Elimina la directory `directory`, purché sia vuota.

Esempio 1:

```
rmdir pippo
```

elimina la directory `pippo` dalla directory corrente.

Esempio 2:

```
rmdir /home/studente/Scrivania/pippo
```

elimina la directory `pippo` dalla directory `/home/studente/Scrivania`.

Nota: per eliminare directory non vuote, si veda il comando `rm`.

B.2.8 [rm](#): elimina un file o una directory

```
rm file
```

Elimina il file `file`.

Esempio 1:

```
$ rm hello.c
```

elimina il file hello.c dalla directory corrente.

Esempio 2:

```
$ rm /home/studente/Scrivania/hello.c
```

elimina il file hello.c dalla directory /home/studente/Scrivania.

```
rm -rf directory
```

Elimina la directory directory e tutto il suo contenuto di file e sottodirectory.

Esempio 1:

```
$ rm -rf pippo
```

elimina la directory pippo e tutto il suo contenuto dalla directory corrente.

Esempio 2:

```
$ rm -rf /home/studente/Scrivania/pippo
```

elimina la directory pippo e tutto il suo contenuto dalla directory /home/studente/Scrivania.

B.2.9 [cp](#): copia un file o una directory

```
cp file nuovo-file
```

Copia il file file creandone uno nuovo chiamato nuovo-file.

Esempio 1:

```
$ cp hello.c hello-copia.c
```

copia il file hello.c creandone uno nuovo chiamato hello-copia.c.

Esempio 2:

```
$ cp /home/studente/Scrivania/hello.c ../hello-copia.c
```

copia il file hello.c dalla directory /home/studente/Scrivania nella directory genitore di quella corrente con il nome hello-copia.c.

```
cp -R directory nuova-directory
```

Copia la directory directory e tutto il suo contenuto di file e sottocartelle creandone una nuova dal nome nuova-directory.

Esempio 1:

```
$ cp -R pippo pluto
```

copia la directory pippo e tutto il suo contenuto di file e sottocartelle creandone una nuova chiamata pluto.

Esempio 2:

```
$ cp -R /home/studente/Scrivania/pippo /home/studente/Scrivania/pluto
```

copia la directory pippo e tutto il suo contenuto creandone una nuova chiamata pluto nella directory /home/studente/Scrivania.

```
cp file directory-esistente
```

Copia il file file nella directory directory-esistente.

Esempio 1:

```
$ cp hello.c pippo
```

copia il file hello.c creandone una copia nella directory (esistente) pippo.

Esempio 2:

```
$ cp /home/studente/Scrivania/hello.c .
```

copia il file hello.c dalla directory /home/studente/Scrivania nella directory corrente.

```
cp -R directory directory-esistente
```

Copia la directory directory e tutto il suo contenuto di file e sottodirectory nella directory esistente directory-esistente.

Esempio 1:

```
$ cp -R pippo pluto
```

copia la directory pippo e tutto il suo contenuto di file e sottodirectory nella directory esistente pluto.

Esempio 2:

```
$ cp -R /home/studente/Scrivania/pippo .
```

copia la directory pippo e tutto il suo contenuto dalla directory /home/studente/Scrivania nella directory corrente.

```
cp -R directory/ directory-esistente
```

Copia il **contenuto** della directory directory inclusi file e sottodirectory nella directory esistente directory-esistente.

Esempio 1:

```
$ cp -R pippo/ pluto
```

copia il contenuto della directory pippo inclusi file e sottodirectory nella directory esistente pluto.

Esempio 2:

```
$ cp -R /home/studente/Scrivania/pippo/ .
```

copia il contenuto della directory /home/studente/Scrivania/pippo inclusi file e sottodirectory nella directory corrente.

B.3 Altri comandi utili

geany	Lancia l'editor di testo geany. geany &: apre l'editor di testo geany. geany file &: apre il file di testo file nell'editor di testo geany. <i>Esempio:</i> geany hello.c & apre il file hello.c usando l'editor di testo geany.
cat	Invia il contenuto di un file sul canale di output standard (di default è il terminale). cat file: invia il contenuto del file file sul canale di output standard (di default è il terminale).
less	Visualizza nel terminale il contenuto di un file, consentendone di scorrere il contenuto con le frecce. less file: visualizza il contenuto del file file nel terminale (premere q per uscire).
man	Visualizza nel terminale la documentazione di un comando esterno, di una libreria, di una system call, e di altri componenti del sistema. man [section-id] comando: visualizza nel terminale la documentazione relativa al comando. section-id è un parametro opzionale che indica la categoria di documentazione che si vuole visualizzare. Valori tipicamente utili: 1 (Executable programs or shell commands), 2 (System calls (functions provided by the kernel)), 3 (Library calls (functions within program libraries)). Se section-id viene omesso, man visualizza la documentazione trovata nella prima sezione (in ordine crescente) su cui avviene un match.

	<p><i>Esempio 1:</i> <code>man cp</code> visualizza nel terminale la documentazione del comando cp.</p> <p><i>Esempio 2:</i> <code>man man</code> visualizza nel terminale la documentazione del comando man.</p> <p><i>Esempio 3:</i> <code>man 3 malloc</code> visualizza nel terminale la documentazione relativa alla funzione <code>malloc</code> della libreria C.</p>
<u>env</u>	<p>Comando built-in che visualizza le variabili d'ambiente definite nella shell corrente.</p> <p><i>Esempio:</i> <code>\$ env</code> <code>SHELL=/bin/bash</code> <code>USER=biar</code> <code>PATH=/usr/local/sbin:/usr/local/bin:/usr/sbin:/usr/bin:/sbin:</code> <code>/bin:/usr/games:/usr/local/games:/snap/bin</code> <code>[...]</code></p>
<u>head</u>	<p>Mostra le prime <code>n</code> righe di un file. Default <code>n=10</code>.</p> <p><i>Esempio 1:</i> <code>head file.txt</code> visualizza nel terminale le prime dieci righe di <code>file.txt</code>.</p> <p><i>Esempio 2:</i> <code>head -n 5 file.txt</code> visualizza nel terminale le prime 5 righe di <code>file.txt</code>.</p>
<u>tail</u>	<p>Mostra le ultime <code>n</code> righe di un file. Default <code>n=10</code>.</p> <p><i>Esempio 1:</i> <code>tail file.txt</code> visualizza nel terminale le ultime dieci righe di <code>file.txt</code>.</p> <p><i>Esempio 2:</i> <code>tail -n 5 file.txt</code> visualizza nel terminale le ultime 5 righe di <code>file.txt</code>.</p>
<u>which</u>	<p>Localizza il binario che corrisponde a un comando esterno. Non gestisce correttamente comandi built-in o alias.</p>

	<p>Esempio 1: which cp Viene restituito il percorso /bin/cp.</p>
<u>whereis</u>	Localizza il binario che corrisponde a un comando esterno. Viene inoltre localizzato qualsiasi altro file utile (come la documentazione) relativo al comando esterno indicato. Non gestisce correttamente comandi built-in o alias. <p>Esempio 1: whereis cp Viene restituito il percorso /bin/cp al binario ed il percorso /usr/share/man/man1/cp.1.gz alla sua documentazione.</p>
<u>grep</u>	Comando avanzato che permette di filtrare il contenuto di un file secondo certe condizioni. Solo le righe del file che matchano le condizioni indicate vengono emesse in output. <p>Esempio 1: grep parola file.txt Solo le righe di testo in file.txt che contengono la stringa parola vengono emesse in output.</p> <p>Esempio 2: grep -v parola file.txt Solo le righe di testo in file.txt che <i>non</i> contengono la stringa parola vengono emesse in output.</p> <p>Esempio 3: grep -n parola file.txt Solo le righe di testo in file.txt che contengono la stringa parola vengono emesse in output. Per ogni riga emessa in output, viene riportato il numero di linea nel file originale.</p>
<u>ln</u>	Questo comando permette di creare dei link nel file system. Come trattato nel <u>Paragrafo 8.3</u> , esistono due tipologie di link: <i>hard link</i> e <i>soft link</i> . Un soft link (anche detti link simbolico) offre una scorciatoia verso un determinato elemento del file system. Il comando ln permette di creare link simbolici quando usato con l'opzione -s . <p>Esempio 1: ln -s /home/tom/Desktop/files/code /home/tom/files-with-code Viene creato un link simbolico al percorso assoluto /home/tom/files-with-code che punta al percorso assoluto</p>

/home/tom/Desktop/files/code.

Esempio 2:

`ln -s /home/tom/Desktop/files/text.txt text.txt`

Viene creato un link simbolico con nome `text.txt` nella directory corrente che punta al percorso `/home/tom/Desktop/files/text.txt`. Analogamente si potrebbe anche far riferimento al percorso di destinazione del link con un percorso relativo.

B.4 Permessi Posix e il comando chmod

Come visto negli esempi precedenti, il comando `ls`, se invocato con l'opzione `-l`, mostra diverse informazioni riguardo un elemento del file system. Ad esempio, un possibile output è il seguente:

```
$ ls -l
lrwxrwxrwx 1 biar stud 15 ott 12 17:09 last.log -> output/file.log
drwxrwxr-x 2 biar stud 4096 ott 12 17:09 output
-rwxrwxr-x 1 biar stud 0 ott 4 15:43 test
-rw-rw-r-- 1 biar stud 8696 set 30 12:07 test.c
```

Per ogni elemento figlio della directory corrente vengono mostrate le seguenti informazioni:

1. tipo file (primo carattere della prima colonna):
 - a. “-”: file normale
 - b. “l”: link simbolico (vedere comando `ln`)
 - c. “d”: directory
2. Permessi (ultimi 9 caratteri della prima colonna)
3. Numero di hard link verso il file (seconda colonna)
4. Utente proprietario del file (terza colonna)
5. Gruppo proprietario del file (quarta colonna)
6. Dimensione del file (quinta colonna): si noti che per le directory non viene calcolata ricorsivamente la dimensione dei file contenuti nella directory e tipicamente viene mostrato il valore costante 4096.
7. Data ultima modifica al file (sesta e settima colonna)
8. Ora ultima modifica al file (ottava)
9. Nome del file (nona colonna): se il file è un link simbolico viene mostrato anche il percorso di destinazione del link

Per una discussione dettagliata e completa dell'output di `ls -l` vedere la sua [documentazione](#), sezione “The Long Format”.

Come visto, i permessi di un file sono mostrati come una stringa di 9 caratteri (ad esempio `rwxrwxr-x`), che specifica i permessi per tre entità (`user` = utente proprietario, `group` = gruppo

proprietario, `other` = altri utenti). Il primo gruppo (**blu**) di tre caratteri indica i permessi per l'utente proprietario del file. Il secondo gruppo (**rosso**) di tre caratteri indica i permessi del gruppo proprietario del file. Il terzo gruppo (**verde**) di tre caratteri indica i permessi per tutti gli utenti che non sono l'utente proprietario e non fanno parte del gruppo proprietario.

Per ogni entità, sono possibili i seguenti permessi:

1. `r`: lettura del contenuto di un file. Se directory, permesso di elencare gli elementi contenuti nella directory (ad esempio con il comando `ls`)
2. `w`: scrittura del contenuto di un file. Se directory, nel caso in cui sia presente anche il permesso di esecuzione, è ammesso rinominare, eliminare o rimuovere elementi contenuti nella directory.
3. `x`: esecuzione del file. Se directory, è possibile accedere alla directory (ad esempio con il comando `cd`)

I permessi sono sempre visualizzati nell'ordine `rwx` ed un simbolo `-` indica l'assenza del permesso che occupa quella specifica posizione. La rappresentazione esplicita dei tre permessi `rwx` per le tre entità `ugo` (`user`, `group`, `other`) viene comunemente detta notazione simbolica.

Al contrario, è comune indicare i permessi cumulativi per una entità utilizzando una notazione ottale. Il principale vantaggio di tale rappresentazione è che riesce ad esprimere in modo conciso una combinazione di permessi per un'entità. I permessi `rwx` possono infatti essere mantenuti utilizzando tre bit $b_2b_1b_0$, dove:

- b_2 se settato ad 1 indica il permesso di lettura (`r`)
- b_1 se settato ad 1 indica il permesso di scrittura (`w`)
- b_0 se settato ad 1 indica il permesso di esecuzione (`x`)

Pertanto, si può esprimere la combinazione dei permessi assegnati a un'entità, calcolando in numero ottale, il valore ottenuto settando gli opportuni bit b_i . Alcuni esempi (dove $2 \rightarrow 8$ indica il cambio di base da binario ad ottale) sono:

- $000_{2 \rightarrow 8} 0$: nessun permesso
- $001_{2 \rightarrow 8} 1$: permesso di esecuzione
- $010_{2 \rightarrow 8} 2$: permesso di scrittura
- $100_{2 \rightarrow 8} 4$: permesso di lettura
- $101_{2 \rightarrow 8} 5$: permesso di lettura ed esecuzione
- $110_{2 \rightarrow 8} 6$: permesso di lettura e scrittura
- $111_{2 \rightarrow 8} 7$: permesso di lettura, scrittura, ed esecuzione

Si noti come nel caso in cui tutti i permessi siano concessi su di un file per un'entità, la cifra massima che si ottiene è 7. Al contrario, se nessun permesso viene concesso, si ottiene la cifra ottale 0. Questa osservazione motiva l'uso della base ottale (per l'appunto, in questa base le cifre assumono valori compresi tra 0 a 7). Naturalmente, per esprimere i permessi di tutte e tre le entità è necessario utilizzare tre distinte cifre ottali, sempre rispettando l'ordine `ugo`. Ad esempio,

indicherà i permessi di lettura ed esecuzione per l'utente proprietario, il permesso di esecuzione per il gruppo proprietario, ed il permesso di lettura per i restanti utenti del sistema.

I permessi su di un file possono essere alterati attraverso il comando `chmod`. Tale comando ammette sia la notazione simbolica, che, la più diffusa, notazione ottale. Vediamo alcuni esempi dell'uso del comando:

```
chmod entities=symbolic-permissions[, entities-2=symb-perms] file
```

Assegna i permessi symbolic-permissions alle entità entities per il file file. Opzionalmente, ulteriori entità e relativi permessi possono essere indicati.

Esempio 1:

```
$ chmod ugo=rwx file
```

I permessi di lettura, scrittura ed esecuzione sono concessi per tutte e tre le entità.

Esempio 2:

```
$ chmod u=rwx, go=r file
```

I permessi di lettura, scrittura ed esecuzione sono concessi all'utente proprietario. Il permesso di lettura è concesso al gruppo proprietario ed ai restanti utenti del sistema.

Ulteriori varianti nell'uso del comando `chmod` con la notazione simbolica sono spiegati all'interno della [documentazione ufficiale](#).

```
chmod octal-permissions file
```

Assegna i permessi octal-permissions per il file file. Il numero ottale deve contenere 3 cifre, una per ogni entità.

Esempio 1:

```
$ chmod 750 file
```

I permessi di lettura, scrittura ed esecuzione sono concessi all'utente proprietario. I permessi di lettura ed esecuzione sono concessi al gruppo proprietario. Infine, nessun permesso è concesso ai restanti utenti del sistema.

Esempio 2:

```
$ chmod 741 file
```

I permessi di lettura, scrittura ed esecuzione sono concessi all'utente proprietario. Il permesso di lettura è concesso al gruppo proprietario. Infine, permesso di esecuzione è concesso ai restanti utenti del sistema.

Ulteriori varianti nell'uso del comando `chmod` con la notazione ottale sono spiegati all'interno

della [documentazione ufficiale](#).

B.5 Redirezione dello stdin, stdout, e stderr di un processo

La shell permette di redirigere i canali stdin, stdout e stderr per cambiare la loro destinazione. Vediamo alcuni esempi di redirezione dello stdout e stderr.

```
cmd id > file
```

Il canale di output identificato dal file descriptor `id` viene rediretto sul file `file`. Se viene omesso il valore di `id`, viene utilizzato il valore 1. Il contenuto iniziale del file di destinazione viene cancellato.

Esempio 1:

```
$ ls -l 1> file.log  
$ ls -l > file.log
```

In entrambi i casi, l'output (stdout) del comando `ls` viene rediretto su `file.log`. Il contenuto originale del file di destinazione viene perso.

Esempio 2:

```
$ ls -l 1> out.log 2> error.log
```

L'output (stdout) del comando viene rediretto su `out.log`, mentre lo stderr viene rediretto su `error.log`. Il contenuto originale dei due file di destinazione viene perso.

```
cmd id >> file
```

Il canale di output identificato dal file descriptor `id` viene rediretto sul file `file`. Se viene omesso il valore di `id`, viene utilizzato il valore 1 (stdout). Il contenuto iniziale del file di destinazione *non* viene cancellato e l'output emesso dal programma viene **appeso in coda** al contenuto originale.

Esempio 1:

```
$ ls -l >> file.log
```

L'output (stdout) del comando `ls` viene rediretto su `file.log`. Il contenuto originale del file di destinazione non viene perso e l'output emesso dal programma vi viene appeso.

Esempio 2:

```
$ ls -l 1>> out.log 2>> error.log
```

L'output (stdout) del comando viene rediretto su `out.log`, mentre lo stderr viene rediretto su `error.log`. Il contenuto originale dei due file di destinazione non viene perso e l'output emesso dal programma vi viene appeso.

```
cmd &> file
```

Entrambi i canali di `stdout` e `stderr` identificato vengono rediretti sul file `file`. Il contenuto iniziale del file di destinazione viene cancellato. Utilizzare `>>` per appendere al file.

Esempio:

```
$ ls -l &> file.log
```

Stdout e stderr del comando `ls` vengono rediretti su `file.log`. Il contenuto originale del file di destinazione viene perso.

La UNIX pipe “|” è un meccanismo della shell che permette di redirigere lo `stdout` di un processo nello `stdin` di un altro processo. Tale catena (pipeline) di processamento è tipica della filosofia UNIX, dove ogni utility effettua, o almeno dovrebbe effettuare, esclusivamente un'unica funzionalità di base. Obiettivi complessi dovrebbero poter essere raggiunti utilizzando appunto una pipeline composta da diverse utility.

```
cmd-1 | cmd-2
```

Lo `stdout` del comando `cmd-1` viene rediretto nello `stdin` del comando `cmd-2`.

Esempio:

```
$ ls -l | grep str
```

L'output del comando `ls` viene rediretto nello `stdin` del comando `grep`. Tale pipeline, permette di emettere in output (su terminale) solo le righe di testo emesse da `ls` che contengono la stringa `str`.

B.6 Esecuzione in background e terminazione di un processo

L'esecuzione di un comando nella shell è tipicamente un'operazione bloccante: in altre parole, fintantoché il processo avviato non termina la sua esecuzione, la shell non accetterà più comandi da parte dell'utente. Questo perché il processo viene avviato di default nella modalità foreground ed ogni input inserito dall'utente viene ricevuto nello `stdin` del processo. Come conseguenza, la shell è obbligata ad attendere la conclusione del processo. Per evitare che ciò accada, e che quindi sia possibile continuare ad interagire con la shell, sono possibili due soluzioni:

1. Il processo può essere inizialmente lanciato in foreground dall'utente. Ad esempio:

```
$ cmd arg1 arg2
```

Tuttavia, successivamente l'utente ha la possibilità di bloccare temporaneamente

l'esecuzione del processo lanciato utilizzando la shortcut da tastiera **CTRL+z**. Possibile output del terminale:

```
^Z  
[id]+ Stopped cmd arg1 arg2
```

Dove **id** è un intero positivo. Dopo questa operazione, l'utente può nuovamente inserire comandi nella shell. Per far continuare l'esecuzione del processo bloccato, l'utente ha nuovamente due possibilità:

- a. riportare in foreground l'esecuzione del processo utilizzando il comando **fg**. Ad esempio, per riportare in foreground il processo con **id** pari ad 1:

```
$ fg 1
```

In tale caso, non sarà nuovamente più possibile interagire con la shell.

- b. Oppure, far continuare l'esecuzione del processo in background. In tale modalità, lo **stdin** del programma non sarà più associato all'input ricevuto da tastiera. Per tale motivo, il processo potrà proseguire la sua esecuzione senza interferire con la shell. Tuttavia, in caso di un'eventuale lettura dallo **stdin** da parte del processo, esso rimarrà in attesa fintantoché l'utente non provvederà a promuovere in foreground nuovamente il processo o fornirà dei dati nello **stdin** del processo in modo alternativo. Un processo bloccato può essere mandato in background attraverso il comando **bg**. Ad esempio, per mandare in background il processo con **id** pari ad 1 si può utilizzare il comando:

```
$ bg 1
```

Si noti che in ogni momento si può risalire all'**id** locale dei processi lanciati dalla shell corrente attraverso il comando **jobs**. Ad esempio:

```
$ jobs  
[1]+ Stopped cmd-1 arg1  
[2]- Running cmd-2 &
```

Tale comando mostra che la shell corrente ha attualmente due processi attivi: il primo nello stato bloccato con **id** pari ad 1, mentre il secondo nello stato in esecuzione con un **id** pari a 2.

2. Altrimenti, l'utente può avviare il processo fin da subito in modalità background. Tale operazione può essere effettuata utilizzando l'operatore “**&**”. Ad esempio, per avviare in background il comando **cmd** occorre inserire il comando:

```
$ cmd &
```

```
[id] PID
```

Dove `id` è l'identificativo numerico (locale) del processo nella shell corrente. Mentre `PID` è l'identificativo numerico (globale) del processo nell'intero sistema. Per maggiori informazioni sul `PID`, vedere la sezione sui processi della dispensa. Si noti che ad ogni momento si può risalire al `PID` dei processi attivi avviati nella shell corrente utilizzando il comando `ps`. Ad esempio:

```
$ ps
  PID TTY      TIME CMD
19519 pts/21    00:00:00 bash
25818 pts/21    00:00:02 cmd
28936 pts/21    00:00:00 ps
```

Tale output mostra che nella shell corrente (`pts/21`) sono attivi tre processi: la shell stessa, il comando `ps`, ed il comando `cmd`. Per ogni processo, viene visualizzato il suo `PID` ed il tempo CPU utilizzato.

Per terminare un processo, si hanno almeno due possibilità:

1. *Terminazione di un processo in foreground lanciato dalla shell corrente.* E' possibile provare a terminare un processo utilizzando la shortcut da tastiera `CTRL+c`. Tale operazione genera una *richiesta* (segnale) di terminazione. Al processo viene data la possibilità di effettuare delle operazioni di terminazione (che potrebbero richiedere del tempo considerevole). Il processo ha la possibilità di ignorare tale richiesta.
2. *Terminazione di un processo (in qualsiasi stato e lanciato da qualsiasi shell).* Un processo può essere terminato utilizzando il comando `kill`. Ad esempio, per lanciare una richiesta (segnale) di terminazione, analogamente come fatto con la shortcut `CTRL+c`, si può eseguire il seguente comando:

```
$ kill PID
```

Dove `PID` è l'id globale nel sistema associato al processo. Come nel precedente caso, il processo ha la possibilità di ignorare tale richiesta e non cooperare per la terminazione del processo. In tale caso, se il processo deve essere realmente terminato, si può forzare la chiusura del processo, utilizzando il comando:

```
$ kill -9 PID
```

Questo comando manda una richiesta (segnale) che non può essere ignorata o gestita dal processo che la riceve. Il processo verrà forzatamente terminato dal sistema operativo.

Appendice C: debugging di un programma C

Esistono numerosi strumenti che possono aiutare un programmatore C ad analizzare l'esecuzione di un programma. Tali strumenti sono tipicamente utilizzati per far emergere le cause di errori e di comportamenti inaspettati. L'attività svolta dal programmatore per analizzare il programma è comunemente detta *debugging* (o *debug*) e gli strumenti utilizzati vengono detti *debugging tools*.

C.1 Compilazione di un programma C con informazioni di debugging

Uno dei requisiti necessari per utilizzare la maggior parte degli strumenti di debugging è l'inclusione delle informazioni di debugging durante la fase di compilazione. Per compilare un programma C con le informazioni di debug, si può utilizzare il compilatore `gcc` con l'opzione `-g`. Ad esempio:

```
$ gcc -g programma.c -o programma
```

In modo analogo, possiamo aggiungere i simboli di debug anche per un programma che deve includere del codice assembly da noi scritto. Ad esempio, nel caso di codice assembly IA32 dentro al file `file.s`:

```
$ gcc -g -m32 programma.c file.s -o programma
```

Il binario ottenuto potrà essere utilizzato normalmente senza alcuna differenza rispetto al binario generato senza informazioni di debug. Tuttavia, il binario risulterà leggermente più grande in termini di dimensione su disco.

C.2 Il debugger `gdb`

C.2.1 Preliminari

In questo corso consigliamo di definire in `gdb` un comando custom chiamato `go`. Per definirlo occorre editare il file `.gdbinit` all'interno della home dell'utente. Ad esempio sulla VM BIAR, possiamo editarlo con:

```
$ geany /home/studente/.gdbinit
```

Inserire nel file il seguente contenuto:

```
define go
  start
  layout src
```

```
layout regs
focus cmd
end
```

Il comando `go` ci permette di visualizzare diverse informazioni durante l'uso di GDB.

C.2.2 Avviare il debugger

Per avviare la fase di debugging su un eseguibile e:

```
$ gdb ./e
```

C.2.3 Comandi

C.2.3.1 Avvio e terminazione

```
(gdb) go // esegue uno script che lancia il debugging del programma
        // e si ferma sulla prima istruzione del main
(gdb) run [<arg1> ...] // per (ri)lanciare l'esecuzione con
        // eventuali argomenti
(gdb) quit // per uscire da gdb (o ctrl-d)
```

C.2.3.2 Controllo esecuzione

```
(gdb) cont    // per riprendere l'esecuzione normalmente
        // dopo un breakpoint
(gdb) step    // prosegue l'esecuzione di una singola istruzione
(gdb) next    // esegue istruzione in modo atomico: se è una chiamata
        // a funzione, viene eseguita fino al suo return
(gdb) finish   // esegue fino al termine della funzione corrente
        // NOTA: il comando finish non funziona correttamente
        // su codice assembly scritto manualmente in quanto
        // richiede al programmatore di inserire opportune
        // direttive di debugging per marcare l'inizio e fine di
        // di una funzione. Durante il corso vengono presentate
        // queste direttive. Si noti che il compilatore
        // automaticamente aggiunge queste direttive quando
        // traduce del codice C in codice assembly.
```

C.2.3.3 Gestione breakpoint

```
(gdb) break e.c:20    // inserisce un breakpoint alla linea 20 di e.c
(gdb) break e.s:20    // inserisce un breakpoint alla linea 20 di e.s
(gdb) info break     // mostra breakpoint attivi
(gdb) clear e.s:20   // per eliminare breakpoint su una locazione
                     // di riferimento
(gdb) delete 1       // per eliminare il breakpoint contrassegnato
                     // come 1 da 'info break'
```

C.2.3.4 Ispezione dello stato

```
(gdb) print $eax // stampa il contenuto di un registro
(gdb) print x // stampa il contenuto della variabile x nello
             // stack frame corrente
(gdb) x addr // stampa il contenuto della memoria all'indirizzo addr
(gdb) x $eax + 4 // stampa il contenuto della memoria all'indirizzo
                  // dato dall'espressione (eax + 4)
(gdb) x/nfu addr // stampa il contenuto della memoria all'indirizzo
                  // addr secondo il formato dal Paragrafo C.2.3.5
```

C.2.3.5 Formato nfu

n = quante volte si ripete un dato (repeat count), default=1, utile per stampare array

f = tipo del dato, tra cui:

- 'x' per rappresentazione esadecimale
- 'd' per rappresentazione valore intero con segno
- 'u' per rappresentazione valore intero senza segno
- 'o' per rappresentazione valore ottale
- 't' per rappresentazione binaria
- 'a' per rappresentazione di un indirizzo
- 'c' per rappresentazione singolo carattere ASCII
- 'f' per rappresentazione valore in virgola mobile
- 's' per rappresentazione stringa con terminatore

u = dimensione del dato, tra cui:

- 'b': 1 byte
- 'h': 2 byte
- 'w': 4 byte
- 'g': 8 byte

E' permesso omettere alcune proprietà (n, f, u) del formato: in tale caso GDB mostrerà la rappresentazione del dato secondo alcune scelte di default. Ad esempio, se si omette n, GDB considererà il dato come un unico elemento (n = 1).

Alcuni esempi:

```
(gdb) x/2uh addr // stampa due (n=2) dati interi senza segno (f=u),  
                  // ognuno di dimensione 2 byte (u=h), analizzando la  
                  // memoria a partire dall'indirizzo addr  
(gdb) x/s addr   // stampa una stringa C, analizzando la  
                  // memoria a partire dall'indirizzo addr
```

Per maggiori dettagli si veda la [documentazione](#) di GDB.

C.2.3.6 Abbreviazioni dei comandi:

- print → p
- next → n
- cont → c
- step → s

C.2.3.7 Altri comandi

```
(gdb) start // si posiziona all'inizio del main;  
                  // non necessario quando si usa go  
(gdb) file <nome_eseguibile> // per caricare un eseguibile  
(gdb) break e.c:20 if x == 0 // breakpoint condizionale: si ferma  
                  // solo se quando la riga 20 è  
                  // eseguita x è uguale a zero  
(gdb) frame n // selezione frame (utile per ispezionare lo stato)  
(gdb) where // mostra la posizione corrente nell'esecuzione  
(gdb) list // mostra il contenuto del file sorgente che contiene  
                  // la funzione corrente  
(gdb) backtrace // elenco frame attivi  
(gdb) refresh // esegue refresh dell'output del debugger
```

C.2.3.8 Possibili usi del debugger

Usare GDB ci permette di analizzare lo stato del programma in diversi momenti della sua esecuzione. Alcuni possibili scenari di utilizzo:

- In caso di *segmentation fault* (accesso invalido alla memoria), analizzare funzioni attive (stacktrace) al momento del crash:
 - comando `run` per eseguire il programma fino al crash;
 - comando `backtrace` per analizzare la stacktrace al momento del crash;
 - comando `p` per ispezionare valore delle variabili e registro;
 - comando `x` per ispezionare il contenuto della memoria;
 - comando `frame` per ispezionare variabili delle funzioni attive diverse dalla funzione in cui è effettivamente avvenuto il crash, ad esempio per analizzare il valore di una variabile del chiamante.
- Analizzare step by step l'esecuzione di una funzione
 - comando `break` per definire il punto in cui interrompere il programma, ad esempio all'inizio della funzione di interesse o la prima istruzione del corpo di un loop;
 - comando `run` per lanciare l'esecuzione;
 - comando `step` o `next` per avanzare l'esecuzione
 - comando `p` o `x` per ispezionare lo stato del programma.

C.3 Valgrind: debugging dell'uso della memoria

Valgrind è uno strumento molto potente per sistemi UNIX che permette di identificare molti errori comuni dei programmi C, tra cui:

- accessi invalidi alla memoria (causa di *segmentation fault*)
- uso di variabili non inizializzate (causa di errori logici)
- mancata deallocazione di blocchi allocati dinamicamente (causa di *memory leak*)

Per eseguire un binario sotto Valgrind, è necessario invocare il binario `valgrind` seguito dal comando che si vuole far analizzare da Valgrind. Ad esempio, possiamo eseguire il binario `programma` sotto Valgrind nel seguente modo:

```
$ valgrind --tool=memcheck ./programma arg1 arg2
```

L'opzione `--tool=memcheck` indica a Valgrind quale dei tool inclusi in questo framework deve essere utilizzato per analizzare il binario. Se l'opzione `tool` viene omessa, il tool `memcheck` viene automaticamente utilizzato. In questa dispensa faremo sempre e solo riferimento all'uso di Valgrind con il tool `memcheck`.

L'output di Valgrind sarà tipicamente strutturato nel seguente modo:

```
==22103== Memcheck, a memory error detector
==22103== Copyright (C) 2002-2015, and GNU GPL'd
==22103== Using Valgrind-3.11.0 and LibVEX;
==22103== Command: ./programma arg1 arg2
// Output del programma
```

```

==22103== // Eventuali errori segnalati da Valgrind
// Ulteriore Output del programma

==22103==
==22103== HEAP SUMMARY:
==22103==     in use at exit: 19,628 bytes in 12 blocks
==22103==   total heap usage: 229 allocs, 217 frees, 98,068 bytes
allocated
==22103==
==22103== LEAK SUMMARY:
==22103==   definitely lost: 0 bytes in 0 blocks
==22103==   indirectly lost: 0 bytes in 0 blocks
==22103==   possibly lost: 0 bytes in 0 blocks
==22103==   still reachable: 19,628 bytes in 12 blocks
==22103==           suppressed: 0 bytes in 0 blocks
==22103== Rerun with --leak-check=full to see details of leaked
memory
==22103==
==22103== For counts of detected and suppressed errors, rerun with:
-v
==22103== ERROR SUMMARY: 0 errs from 0 contexts (suppressed: 0 from
0)

```

Possiamo identificare le seguenti informazioni:

- Informazioni su Valgrind (**verde**): viene mostrato il tool di Valgrind che è in esecuzione (`memcheck`), la licenza del tool, e la versione di Valgrind installata.
- Il comando eseguito sotto Valgrind (**blu**).
- L'output del programma (nero) e gli errori rilevati da Valgrind (**rosso**). L'output del programma viene stampato sul terminale come durante un'esecuzione non tracciata. Eventuali errori rilevati da Valgrind sono segnalati nel terminale. Dato che ogni errore è segnalato non appena esso viene rilevato, i messaggi relativi agli errori emessi da Valgrind potrebbero trovarsi all'interno (primo, dopo, o nel mezzo) dell'output del programma.
- Report sull'uso della memoria heap (**marrone**): Valgrind traccia le invocazioni di `malloc()`, `calloc()`, `realloc()`, e di `free()`. Eventuale memoria allocata ma mai deallocated viene segnalata da memcheck nel report finale (HEAP SUMMARY e LEAK SUMMARY).

Si noti che, al fine di poter discriminare l'output del programma dall'output di Valgrind, ogni linea di testo emessa da Valgrind (e non dal programma originale) viene sempre preceduta dalla stringa `==PID==` (nel nostro esempio: `==22103==`).

Valgrind viene tipicamente utilizzato per rilevare le seguenti categorie di errori:

- *Lettura di un'area di memoria non inizializzata.* Ogni cella di memoria che viene letta da un programma deve essere stata precedentemente inizializzata direttamente o indirettamente dal programma stesso. In caso contrario, il contenuto della cella non è definito: un qualsiasi valore (non noto a priori) potrebbe essere restituito dalla memoria.

Esempio:

uninitialized-var.c

```

1 #include <stdio.h>
2
3 int main() {
4     int a;
5     printf("%d\n", a);
6     return 0;
7 }
```

Linux: uso di valgrind

Compiliamo il programma con l'opzione -g:

```
$ gcc uninitialized-var.c -g -o uninitialized-var
```

Eseguiamo il programma:

```
$ ./uninitialized-var
0x8048461
```

L'output non sembra far emergere alcun problema nel programma. Nonostante ciò, se analizziamo l'esecuzione del programma sotto Valgrind:

```

$ valgrind ./uninitialized-var
==11028== Memcheck, a memory error detector
==11028== Copyright (C) 2002-2015, and GNU GPL'd
==11028== Using Valgrind-3.11.0 and LibVEX;
==11028== Command: ./uninitialized-var
==11028==
==11028== Use of uninitialised value of size 4
==11028==    at 0x40A621B: _itoa_word (_itoa.c:179)
==11028==    by 0x40AA1F1: vfprintf (vfprintf.c:1631)
==11028==    by 0x40B05B5: printf (printf.c:33)
```

```

==11028==    by 0x804842B: main (uninitialized-ptr.c:5)
==11028==
==11028== Conditional jump or move depends on uninitialised
value(s)
==11028==     at 0x40A6223: _itoa_word (_itoa.c:179)
==11028==     by 0x40AA1F1: vfprintf (vfprintf.c:1631)
==11028==     by 0x40B05B5: printf (printf.c:33)
==11028==     by 0x804842B: main (uninitialized-ptr.c:5)
==11028==
==11028== Conditional jump or move depends on uninitialised
value(s)
==11028==     at 0x40A9774: vfprintf (vfprintf.c:1631)
==11028==     by 0x40B05B5: printf (printf.c:33)
==11028==     by 0x804842B: main (uninitialized-ptr.c:5)
==11028==
==11028== Conditional jump or move depends on uninitialised
value(s)
==11028==     at 0x40A9C8D: vfprintf (vfprintf.c:1631)
==11028==     by 0x40B05B5: printf (printf.c:33)
==11028==     by 0x804842B: main (uninitialized-ptr.c:5)
==11028==
==11028== Conditional jump or move depends on uninitialised
value(s)
==11028==     at 0x40A9AD4: vfprintf (vfprintf.c:1631)
==11028==     by 0x40B05B5: printf (printf.c:33)
==11028==     by 0x804842B: main (uninitialized-ptr.c:5)
==11028==
==11028== Conditional jump or move depends on uninitialised
value(s)
==11028==     at 0x40A9B1D: vfprintf (vfprintf.c:1631)
==11028==     by 0x40B05B5: printf (printf.c:33)
==11028==     by 0x804842B: main (uninitialized-ptr.c:5)
==11028==
134513761
==11028==
==11028== HEAP SUMMARY:
==11028==     in use at exit: 0 bytes in 0 blocks
==11028==     total heap usage: 1 allocs, 1 frees, 1,024 bytes
allocated
==11028==
==11028== All heap blocks were freed -- no leaks are possible
==11028==
==11028== Use --track-origins=yes to see where uninitialised
values come from
==11028== ERROR SUMMARY: 22 errors from 6 contexts

```

Possiamo vedere come Valgrind segnali diversi errori (**testo in rosso**). L'approccio che occorre seguire è quello di analizzare il primo errore, identificarne la causa, correggerlo

e ripetere l'esecuzione sotto Valgrind. Infatti, è abbastanza comune che un unico errore nel codice programma possa riflettersi in diversi errori a tempo di esecuzione. Per tale motivo, è consigliabile risolvere un errore alla volta e rivalutare l'output di Valgrind dopo ogni cambiamento del codice sorgente. Il primo errore segnalato riguardo un uso (accesso in lettura), alla riga 5 del codice sorgente, di una variabile di dimensione 4 byte non inizializzata. Valgrind suggerisce ([testo in blu](#)) all'utente di ripetere l'esecuzione utilizzando l'opzione `--track-origins=yes` per ottenere maggiori informazioni sulla causa degli errori:

```
$ valgrind --track-origins=yes ./uninitialized-var
[...]
==11105== Use of uninitialized value of size 4
==11105==     at 0x40A621B: _itoa_word (_itoa.c:179)
==11105==     by 0x40AA1F1: vfprintf (vfprintf.c:1631)
==11105==     by 0x40B05B5: printf (printf.c:33)
==11105==     by 0x804842B: main (uninitialized-ptr.c:5)
==11105== Uninitialised value was created by a
          stack allocation
==11105==     at 0x804841C: main (uninitialized-ptr.c:5)
[...]
```

Con questa opzione, Valgrind è in grado di risalire all'origine del problema: una variabile locale (stack allocation), creata alla linea 5 (in realtà alla riga 4, purtroppo Valgrind non sempre riesce ad essere preciso), non è mai stata inizializzata ma viene letta dal programma, generando un accesso in lettura non valido. Una possibile modifica risolutiva del problema consiste nel modificare la riga 4 nel seguente modo:

```
4     int a = 1;
```

Eseguendo il programma modificato sotto Valgrind, nessun errore viene più segnalato. Si noti che il valore stampato in output dal programma prima della modifica al sorgente risulta essere un valore spazzatura (garbage), ossia un valore memorizzato nella memoria che non può essere predeterminato a priori perché dipende dallo specifico contesto di esecuzione (che varia da macchina a macchina, da piattaforma a piattaforma, da sistema operativo a sistema operativo).

- Salto condizionato (*if, test condizione while, test condizione for*) su dati non inizializzati.

uninitialized-conditional-jump.c

```
1 #include <stdio.h>
2
3 void foo(int *a) {
4     if (a == NULL)
```

```

5         return;
6     printf("a is %d\n", *a);
7 }
8
9 int main() {
10    int *a;
11    foo(a);
12    return 0;
13 }
```

Linux: uso di valgrind

Eseguiamo il programma:

```
$ ./uninitialized-conditional-jump
a is -16219251
```

L'output non sembra far emergere alcun problema nel programma. Nonostante ciò, se analizziamo l'esecuzione del programma sotto Valgrind:

```

$ valgrind ./uninit-var
==24424== Memcheck, a memory error detector
==24424== Copyright (C) 2002-2013, and GNU GPL'd, by Julian
Seward et al.
==24424== Using Valgrind-3.10.0.SVN and LibVEX; rerun with -h
for copyright info
==24424== Command: ./uninit-var
==24424==
==24424== Conditional jump or move depends on uninitialised
value(s)
==24424==      at 0x40053E: foo (uninit-var.c:5)
==24424==      by 0x40056E: main (uninit-var.c:12)
==24424==
==24424== HEAP SUMMARY:
==24424==     in use at exit: 0 bytes in 0 blocks
==24424==     total heap usage: 0 allocs, 0 frees, 0 bytes
allocated
==24424==
==24424== All heap blocks were freed -- no leaks are possible
==24424==
==24424== For counts of detected and suppressed errors, rerun
with: -v
==24424== Use --track-origins=yes to see where uninitialised
values come from
```

```
==24424== ERROR SUMMARY: 1 errors from 1 contexts (suppressed:  
0 from 0)
```

Altri tipi di errori identificabili da Valgrind includono:

- Accesso (scrittura, lettura, ed esecuzione) di un'area di memoria non valida.
- Memory leak (memoria non deallocated).
- Invalid free (deallocatione di puntatori non validi).

Appendice D: prerequisiti di elettronica

In questa appendice richiamiamo alcune nozioni di base di elettronica necessarie per comprendere i circuiti descritti nel [Paragrafo 1.1.2](#) e per illustrare possibili implementazioni di porte logiche.

D.1 Resistenze e prima legge di Ohm

Uno dei circuiti più semplici che possono essere realizzati prevede quattro componenti: una **batteria**, un **interruttore**, una **resistenza** e un **diodo led** (o diodo a emissione luminosa) come mostrato in Figura D.1.1.

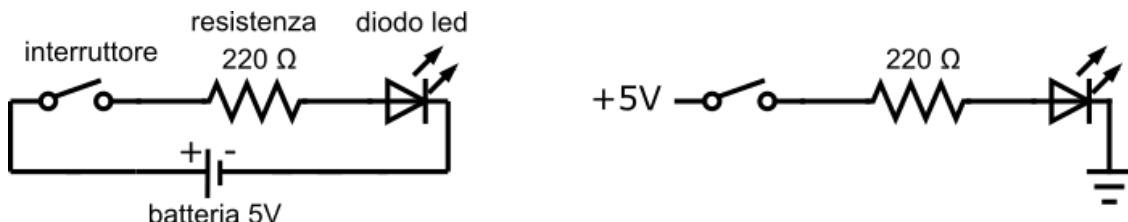


Figura D.1.1: semplice circuito per l'accensione di un diodo led.

L'obiettivo è semplicemente consentire all'interruttore di controllare l'accensione del led. Si noti che il circuito viene riportato con due convenzioni diverse: nella prima, la batteria appare esplicitamente. Nella seconda, il polo positivo viene riportato con il voltaggio e il polo negativo con il simbolo della massa (piramide rovesciata a trattini).

Un diodo led è un componente che agisce come dispositivo luminoso. Come tutti i diodi, ha due terminali: l'**anodo**, più lungo e connesso al polo positivo della batteria, e il **catodo**, più corto e connesso a quello negativo. Per limitare la corrente che attraversa il led in modo che non si danneggi, usiamo una resistenza che opera secondo la prima legge di Ohm:

$$V = R \cdot i$$

La corrente i si misura in Ampere, il voltaggio V della batteria in Volt, e la resistenza R in Ohm (anche indicata con la lettera greca Ω). La corrente di lavoro tipica di un led è compresa tra i 10 e i 30 Milliampere. Usando un'alimentazione a 5 Volt, in base alla legge di Ohm possiamo usare una resistenza compresa tra $5/0.030=166$ e $5/0.010=500$ Ohm.

Poiché sarebbe poco pratico per i produttori di componenti elettronici costruire resistenze per ogni possibile valore in Ohm, queste vengono prodotte in sottoinsiemi discreti di Ohm descritti da un codice espresso da bande colorate sulla resistenza come illustrato nella seguente tabella:

Colore	1° cifra	2° cifra	3° cifra	Moltiplicatore	Tolleranza
Nero	0	0	0	10^0	
Marrone	1	1	1	10^1	1%
Rosso	2	2	2	10^2	2%
Arancio	3	3	3	10^3	-
Giallo	4	4	4	10^4	-
Verde	5	5	5	10^5	0.5%
Blu	6	6	6	10^6	0.25%
Viola	7	7	7	10^7	0.10%
Grigio	8	8	8	10^8	0.05%
Bianco	9	9	9	10^9	-
Oro	-	-	-	10^{-1}	5%
Argento	-	-	-	10^{-2}	10%

Esempio 1. La seguente resistenza a 4 bande colorate ha un valore di 0.2 Ohm con tolleranza 5%. Infatti, ha come bande: rosso=2 (1° cifra), nero=0 (2° cifra), argento=10⁻² (moltiplicatore) e oro=5% (tolleranza)



Si ha quindi $R = 20 \cdot 10^{-2} = 0.2$ Ohm.

Esempio 2. La seguente resistenza a 5 bande colorate ha un valore di 220 Ohm, e quindi può essere usata nel circuito illustrato precedentemente:



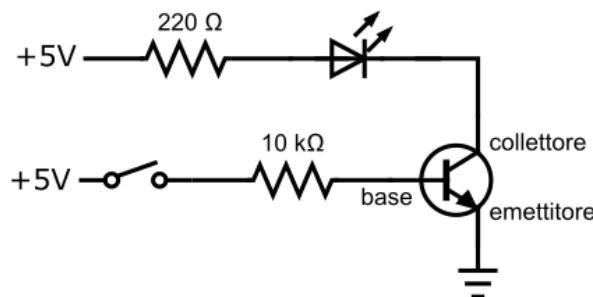
Infatti, ha come bande: rosso=2 (1° cifra), rosso=2 (2° cifra), nero=0 (3° cifra), nero=10⁰ (moltiplicatore), marrone=1% (tolleranza). Si ha quindi $R = 220 \cdot 10^0 = 220$ Ohm con tolleranza 1%.

D.2 Transistor

I transistor sono dei componenti che hanno una duplice funzione: 1) possono agire come interruttori controllati non dalla pressione di un interruttore meccanico, ma dalla presenza di corrente su uno dei suoi terminali, e 2) possono amplificare un segnale elettrico. Nel nostro caso siamo interessati alla funzionalità 1), cruciale per la realizzazione di porte logiche.

In questa dispensa utilizzeremo transistor di tipo NPN che hanno tre connettori: **collettore**, **base** ed **emettitore**. Semplificando le cose, se il collettore è collegato al polo positivo e l'emettitore a massa, una piccola corrente applicata alla base fa fluire corrente tra il collettore e l'emettitore e il transistor si comporta come un interruttore chiuso. Se invece non vi è corrente applicata alla base, il transistor si comporta come un interruttore aperto e non vi è flusso di corrente tra emettitore e collettore.

Il seguente esempio illustra il comportamento sopra descritto, usando una resistenza da 10 K Ohm, vale a dire $5/10000 = 0.5$ Milliampera sulla base del transistor:



Si noti che in questo semplice esempio la chiusura dell'interruttore provoca la chiusura del transistor e l'illuminazione del led.

D.3 Breadboard

Una breadboard è una base universale che consente di realizzare circuiti anche complessi senza la necessità di saldare a stagno i componenti. Per questo motivo, è particolarmente indicata per la prototipazione di circuiti. In Figura D.3.1 mostriamo una breadboard classica che è caratterizzata da due file orizzontali su ciascun lato lungo. Una delle file porta il polo positivo (rosso) e l'altra il negativo (blu). Vi sono inoltre numerose file parallele al lato corto. I rettangoli neri evidenziano le file collegate tra loro elettricamente. Ogni fila ha dei piccoli fori in cui è possibile inserire le estremità di cavi elettrici (jumper) e i terminali dei componenti elettronici. La figura mostra anche una scheda Arduino, un semplice sistema di calcolo che nei nostri esempi verrà utilizzato per alimentare elettricamente a 5 Volt la breadboard prendendo corrente da una porta USB. In Figura D.3.2 mostriamo la realizzazione del circuito di Figura D.1.1.

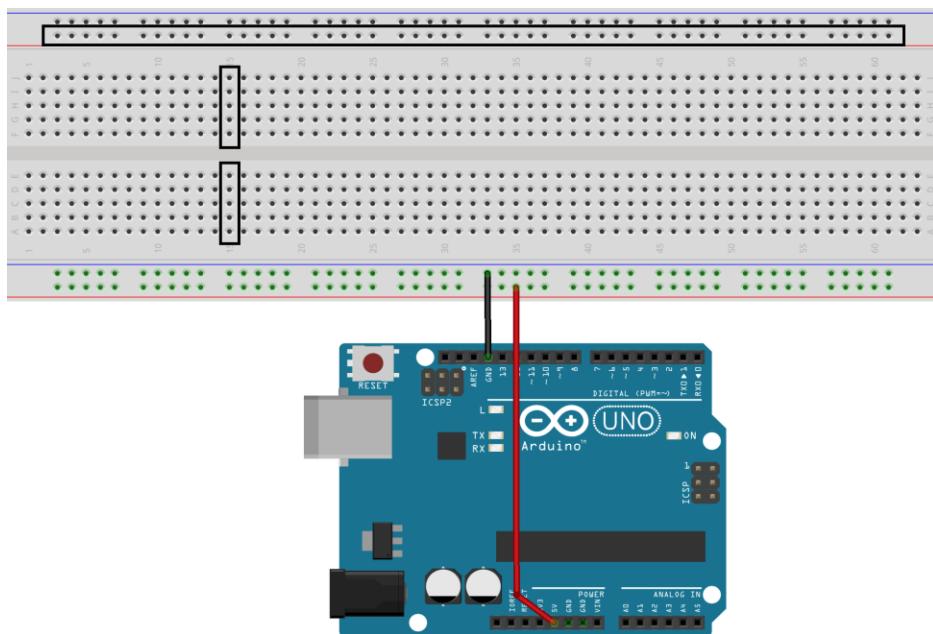


Figura D.3.1. Breadboard alimentata elettricamente da una scheda Arduino.

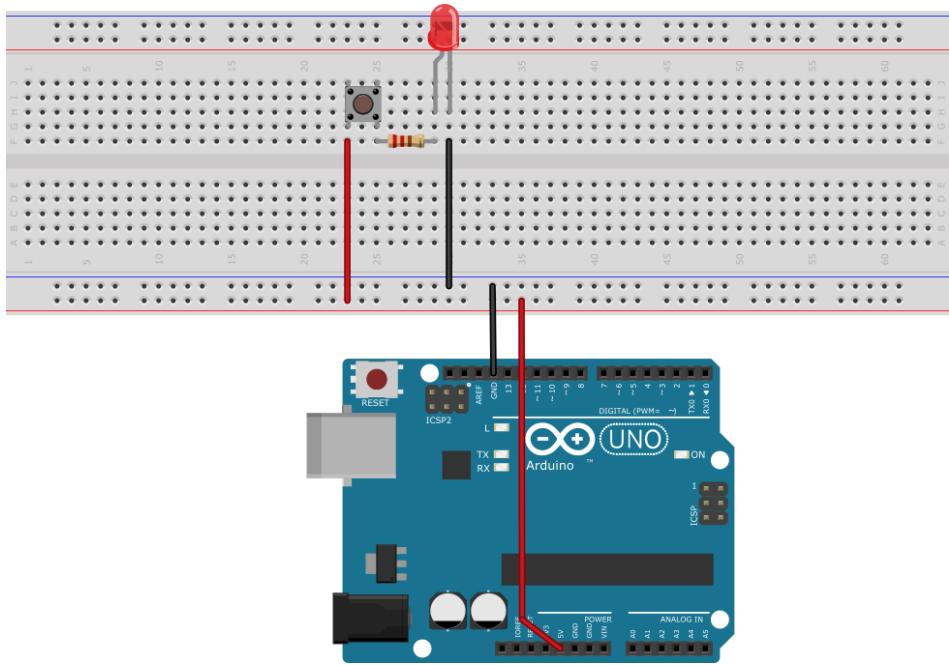


Figura D.3.1. Circuito di Figura D.1.1 realizzata mediante breadboard.