

СОДЕРЖАНИЕ

ВВЕДЕНИЕ	6
1 Аналитическая часть	7
1.1 Существующие решения	7
1.2 Трансляция	7
1.3 Использование блоков трансляции	10
1.3.1 Связывание блоков трансляции	11
1.4 Поддержка самомодифицирующегося кода	12
1.5 Оптимизации	13
1.5.1 Поддержка родных библиотек	13
1.5.2 Оптимизации кода	14
1.5.3 Распространение констант	14
1.5.4 Устранение мертвого кода	15
1.5.5 Устранение загрузок контекста	15
1.5.6 Устранение хранения	15
1.5.7 Сжатие инструкций	16
1.5.8 Устранение временных регистров	16
1.5.9 Анализ живости	16
1.5.10 Таблица методов трансляции	16
СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ	18
ПРИЛОЖЕНИЕ А	20
ПРИЛОЖЕНИЕ Б	22

ОПРЕДЕЛЕНИЯ, ОБОЗНАЧЕНИЯ И СОКРАЩЕНИЯ

Транслятор — программа или техническое средство, выполняющие трансляцию программы. [1]

Трансляция программы — преобразование программы, представленной на одном языке программирования, в программу на другом языке равносильную первой. [1]

Статическая трансляция (Ahead-of-time (AOT)) — трансляция проводящаяся до начала выполнения программы. Позволяет использовать более трудозатратные методы оптимизации.

Динамическая трансляция (Just-in-time (JIT)) — трансляция выполняемая непосредственно во время выполнения программы. Имеет строгие ограничения на скорость трансляции.

Интерпретация — построчный анализ, обработка и выполнение кода программы, в отличие от компиляции, где весь текст программы, перед запуском анализируется и транслируется в машинный или байт-код без её выполнения. [3]

Блок трансляции — непрерывная последовательность инструкций программы выделенная для трансляции.

Промежуточное представление — это специальный код используемый внутри компилятора или виртуальной машины для представления исходного кода. Предназначен для дальнейшей обработки, такой как оптимизация и трансляция в машинный код.

Статическое единственное присваивание (СЕП) — промежуточное представление в котором каждой переменной значение присваивается один раз, переменные исходной программы разбиваются на версии, обычно с помощью добавления суффикса, таким образом, что каждое присваивание осуществляется уникальной версии переменной.

Эмуляция системы — это совокупность логических и технических средств

и ресурсов, направленных на полную имитацию технического устройства выбранной пользователем системы для максимально точного воспроизведения всех процессов, происходящих внутри эмулируемой системы.

Эмуляция режима пользователя — режим эмуляции поддерживающий запуск пользовательских приложений, не эмулирует полноценную систему, а использует ядро запускающей системы для выполнения необходимых системных задач.

RISC — это вычислительная машина с упрощенной системой команд, которая обеспечивает увеличение скорости декодирования команд. [4]

Пролог — машинный код в самом начале функции (процедуры, подпрограммы), выполняющий предваряющие действия по подготовке стека потока и регистров с целью их дальнейшего использования в теле функции.

Эпилог — машинный код в самом конце функции (процедуры, подпрограммы), восстанавливающий резервирование пространства стека до начального состояния; восстанавливающий регистры до состояния, предшествовавшего вызову функции и производящий возврат управления из функции.

ВВЕДЕНИЕ

Процессоры архитектуры ARM занимают большую долю рынка, еще в 2015 году они составляли 35% от рынка процессоров, однако в основном они использовались в портативных устройствах [5]. С появлением процессоров M1 от компании Apple большое число людей начало пользоваться компьютерами на основе архитектуры ARM в домашней обстановке. Однако, программы собранные под архитектуру x86 не смогут работать на таких компьютерах, им необходим или транслятор, такой как Rosetta 2, или виртуальная машина поддерживающая необходимую архитектуру. Несмотря на хорошие результаты, Rosetta 2 не может транслировать программы не предназначенные для macOS, для запуска программ созданных для Windows или Linux в основном необходимо использовать виртуальную машину. Еще одним ограничением статической трансляции является наличие самомодифицирующегося кода и динамических библиотек, таким образом использование только статической трансляции никогда не сможет запустить любую программу. [2]

Виртуальные машины в основном используют динамическую трансляцию, поэтому они намного более чувствительны к ее скорости.

Цель данной работы – провести обзор методов применяемых в трансляции машинного кода на x86 в машинный код архитектуры ARM.

1 Аналитическая часть

Трансляция машинных кодов решает задачу запуска программ собранных под иную, по отношению к запускающей машине, архитектуру. При динамической трансляции существуют следующие проблемы:

- выделение регистров;
- поддержка самоизменяемого кода;
- корректная трансляция;
- быстрая трансляция;
- сохранение скорости выполнения кода.

Последние два пункта при динамической трансляции представляют собой смежные проблемы. Действительно, если применить все возможные оптимизации оптимизирующего компилятора LLVM к блоку трансляции этот блок будет выполняться на высокой скорости. Однако проходы оптимизации займут большое время, что в итоге приведет к замедлению выполнения кода, нахождение этого баланса и является главной проблемой динамической трансляции.

1.1 Существующие решения

В данном разделе рассматриваются методы трансляции используемые в QEMU, box64 и FEX.

QEMU поддерживает эмуляцию как пользовательского режима, так и системы. box64 и FEX являются эмуляторами пользовательского режима, то есть в отличие от QEMU box64 и FEX не могут эмулировать полную систему (то есть на них нельзя, например, запустить Windows), однако можно запускать linux-приложения собранные под x86_64.

1.2 Трансляция

Все рассматриваемые проекты поддерживают динамическую трансляцию для архитектуры ARM. Два из них — QEMU и FEX — поддерживают промежуточное представление. FEX поддерживает плохо оптимизированную трансляцию в x86 (в основном для отладки) и оптимизированную трансляцию в ARM.

box64 включает в себя эмулятор, написанный на C который можно воспринимать как интерпретатор, используемый при запуске на любой архитектуре кроме ARM.

В box64 не используется промежуточное представление, таким образом при динамической рекомпиляции поддерживаемые инструкции, при помощи макросов C, транслируются в инструкции ARM. [6]

Каждый блок транслируется в 4 прохода:

- Первый проход считает все количество транслируемых x86 инструкций. Для каждой инструкции выделяется память.
- На втором проходе обрабатываются все инструкции ветвления, проверяется где находится адрес: в этом же блоке или в каком-либо другом. В случае если адрес находится в другом блоке его необходимо связать с текущим. Также рассчитываются флаги, не нужные флаги предлагается не рассчитывать, так как инструкция может использовать/выставлять не все флаги.
- На третьем проходе считается количество необходимых ARM инструкций в блоке.
- На четвертом проходе генерируются необходимые инструкции.

После генерации блока он записывается в таблицу сгенерированных блоков, в которой также содержится отображение эмулированных адресов в физические. [7]

В QEMU в качестве промежуточного представления используются «TCG ops», по организации похожие на инструкции архитектур RISC, эти операции сначала оптимизируются, а затем выполняются на хосте, таким образом проще портировать TCG на разные платформы. Операции поддерживаются над 32 и 64 битными целыми числами, указатели определены как псевдоним над соответствующим целым числом. [8]

Пример операции TCG представлен на листинге 1:

Листинг 1: Пример операции TCG

```
1 add_i32 t0, t1, t2 (t0 <- t1 + t2)
```

В FEX реализованы инструкции x86, x86-64, x87, mmx, sse1, sse2, sse3, ssse3 и bmi.

Трансляция происходит в 4 этапа:

- Frontend: Декодирование инструкций, при декодировании также определяются границы блоков трансляции и функций.
- OpDispatcher: Перевод инструкций во внутренние (SSA IR, IR.json) инструкции.
- IR/Passes: Оптимизация внутренних инструкций.
- JIT: Трансляция внутренних инструкций.

x86 инструкции декодируются в более простые для обработки, например инструкция add имеет большое количество разных опкодов, хотя по своей сути там меняются размеры и типы операндов, а не сама операция. Тогда операции add, представленные на листинге 2, попадают в одну категорию.

Листинг 2: Пример декодирования инструкций в FEX

```
1 00 C0: add al, al
2 04 01: add al, 0x1
```

Затем в качестве промежуточного представления используются СЕП инструкции напоминающие ARM. Использование СЕП облегчает оптимизацию кода, например, при устранении бессмысленных присвоений, которые показаны в листинге 3:

Листинг 3: Пример лишнего присваивания

```
1  y := 1
2  y := 2
3  x := y
```

Не сложно понять, что первое присвоение переменной не нужно, однако для транслятора это далеко не так очевидно. Пример использования СЕП на листинге 4:

Листинг 4: Использование СЕП для определения бессмысленных присвоений

```
1  y1 := 1
2  y2 := 2
3  x1 := y2
```

СЕП решает следующие задачи:

- свёртка констант;
- удаление мёртвого кода;
- частичное устранение избыточности;
- снижение стоимости операций;
- распределение регистров.

После трансляции в IR количество инструкций больше изначального в 10-30 раз. 32-х битные инструкции расширяются до 64 бит.

1.3 Использование блоков трансляции

Блоки трансляции используются в каждом из рассматриваемых трансляторов.

В QEMU как блок трансляции выделяется часть кода до момента изменения состояния процессора которое нельзя выяснить на этапе трансляции (например, некоторое ветвление). [9]

В `box64`, так же как и в `QEMU`, код разбивается на блоки трансляции, блок заканчивается когда после нее нет других инструкций (например `jump`, `call` или `ret`) и когда на последнюю инструкцию не ссылается какое-либо ветвление из этого блока. Исключением являются многобайтовые `NOP` инструкции, которые обрабатываются отдельно, а прочтение неизвестной инструкции останавливает процесс выполнения блока. [6]

В `FEX Frontend.cpp` разбивает код на блоки трансляции. Блок так же заканчивается при потере управления, однако рассматривается ситуация когда блоки трансляции находятся в одном месте. Некоторые трансляторы заканчивают трансляцию при любой потере управления, хотя в скомпилированном коде часто встречаются конструкции похожие на листинг 5:

Листинг 5: Пример кода, сгенерированного компилятором

```
1  test eax, eax
2  jne .Continue
3  ret          <--- Можно продолжать трансляцию после
4                безусловной потери управления
5  .Continue:
```

Если можно определить адрес условного перехода, то есть возможность продолжить трансляцию. [11]

1.3.1 Связывание блоков трансляции

Одной из важных оптимизаций является связывание различных блоков трансляции. Если не связывать блоки необходимо выходить из цикла выполнения кода, проходит эпилог процедуры и затем искать следующий, необходимый блок.

Например, после выполнения одного блока трансляции `QEMU` ищет следующий блок, для этого используется `PC` (эмулируемый `program counter`) и другая информация о статусе процессора (например регистр `CS`). Сначала блок

ищется в кэше трансляции, если он там не найден он достается из хэш-таблицы и добавляется в кэш. Для поиска нужно выйти из цикла выполнения блока, пройти через эпилог процедуры, найти следующий блок, запустить его, пройдя через пролог процедуры. В качестве оптимизации предлагается связывать несколько блоков трансляции напрямую.

Для этого в конце блока вызывается `tcg_gen_lookup_and_goto_ptr()`, он в свою очередь вызывает `helper_lookup_tb_ptr` который ищет нужный блок и генерирует инструкцию `goto_ptr`, которая либо продолжит управление в нужном блоке, либо вернется в основной цикл трансляции. Похожая оптимизация используется при ветвлении, если ветвление происходит напрямую, в пределах одной страницы QEMU выполняет поиск блока трансляции на который будет произведено ветвление, а затем сохраняет его адрес в транслированном коде. Таким образом при следующем выполнении этого блока нет необходимости в поиске следующего блока. [9]

В `box64` и `FEX` применяется похожая идея, таким образом сильно снижается время поиска следующего блока при безусловном ветвлении, например в `FEX` при выполнении 500 миллионов ветвлений поиск блока выполнялся 100 миллионов раз. [12]

1.4 Поддержка самомодифицирующегося кода

Самомодифицирующийся код на `x86` представляет особую проблему, так как нет механизма оповещения об изменении кода, в отличие, например, от `ARM`.

При запуске в режиме пользователя QEMU помечает все страницы с транслированным кодом как защищенные от записи, при попытке записи в них поднимается сигнал `SEGV`, допускается запись, транслированная страница и связанные с ней блоки помечаются как не валидные. При запуске эмуляции системы программный MMU выполняет защиту от записи и инвалидацию страниц. [9]

В `box64` используется похожий механизм, все транслированные страницы

помечаются защищенными на запись, при попытке записи страница в которую произведена запись и все последующие помечаются как "грязные". Однако, они не обязательно являются невалидными, при попытке выполнения кода с такой страницы считается CRC32, полученный результат сравнивается с контрольной суммой посчитанной при создании блока, если суммы совпадают блок объявляется валидным и опять защищается от записи, иначе генерируется новый блок. [6]

В FEX не реализована полноценная поддержка самомодифицирующегося кода, один из авторов считает что подход QEMU и box64 является единственным приемлемым по скорости и хочет использовать его. [13]

1.5 Оптимизации

1.5.1 Поддержка родных библиотек

Одним из важных механизмов, позволяющим добиться хорошей производительности, является использование родных для архитектуры библиотек. Такой подход используется в box64 и FEX. Например, в box64 в графически требовательных приложениях производительность близка к 100%, однако в приложениях не использующие сторонние библиотеки (то есть полностью транслируемые) производительность около 50%.

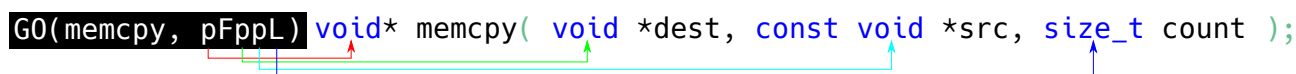
При эмуляции Quake 3 в box64 (графического приложения с большим количеством повторно используемых функций) производительность была около 85%.

Необходимые для работы приложения библиотеки либо транслируются, либо используется родная библиотека (в таком случае производительность выше). Вызовы функций перехватываются для вызова родных функций.

В ELF содержатся специальные символы называемые перемещениями, они используются при линковке для установки адреса необходимой функции. При вызове родной функции в качестве адреса выставляется адрес заранее подготовленного кода, он состоит из последовательности байт 0x53 0x43 и следующими за ней двух указателей. Первый указатель рассматривается как указа-

тель на оберточную функции, а второй как указатель на обертываемую (родную) функцию. Оберточной функции передается структура с состоянием процессора и указатель на вызываемую функцию, эта структура распаковывается и вызывается переданная функция. По завершению работы оберточная функции завершается через `ret` или `retl`.

Поиск необходимой функции осуществляется при помощи файлов находящихся в `src/wrapped`, их необходимо определять в ручную, так как названия функций не сохраняются после компиляции программы. Сигнатура функции состоит из символов, определяющих тип возвращаемого значения и типов аргументов, разделенных буквой `F`. Пример сигнатуры показан на рисунке 1.



```
G0(memcpy, pFppL) void* memcpy( void *dest, const void *src, size_t count );
```

Рисунок 1 – Пример сигнатуры функции `memcpy`

После определения функция заносится в таблицу функций библиотеки, а затем находится при помощи разных методов. [14]

В FEX так же существует поддержка родных библиотек, но, например, используется другая команда — `0F 36`, реализация сильно похожа на реализацию в `box64`.

1.5.2 Оптимизации кода

В FEX и QEMU реализованы некоторые оптимизации, свойственные оптимизирующим компиляторам, критерием выбора оптимизаций является скорость работы (так как трансляция динамическая) и эффективность.

`box64` является меньшим проектом сконцентрированным на поддержке родных библиотек, поэтому в нем намного меньше оптимизаций кода.

1.5.3 Распространение констант

При этом проходе заменяется выражение, которое при выполнении всегда возвращает одну и ту же константу, самой этой константой. Это значение прописывается в инструкцию.

1.5.4 Устранение мертвого кода

Устраняется бессмысленный, не вызываемый код. Например, на листинге 6 представлена бессмысленная операция:

Листинг 6: Пример бессмысленной инструкции

```
1 and_i32 t0, t0, $0xffffffff
```

При выполнении побитовой операции И, в которой один из аргументов равен максимально возможному для регистра числу, второй аргумент не изменит значение.

В FEX так же устраняются бессмысленные и ненужные операции.

1.5.5 Устранение загрузок контекста

В FEX устраняются бесполезные загрузки контекста, например, если идет сохранение контекста, а затем сразу же его загрузка, такая загрузка выполняться не будет.

1.5.6 Устранение хранения

В QEMU подавляются неиспользуемые перемещения данных, например, в листинге 7 представлен пример не оптимизированного хранения:

Листинг 7: Пример не оптимизированных TCG инструкций

```
1 add_i32 t0, t1, t2
2 add_i32 t0, t0, $1
3 mov_i32 t0, $1
```

После оптимизации выполнится только последняя инструкция.

В FEX устраняются бесполезные хранения, не высчитываются неиспользуемые флаги (например, те что будут перезаписаны следующей инструкцией: при операции умножения или деления используют несколько регистров и

один из этих регистров будет перезаписан следующей инструкцией), если после ветвления в любом случае перезаписывается какое-либо значение — его можно не хранить.

1.5.7 Сжатие инструкций

Многие x86 инструкции читают или записывают регистры подряд, можно объединять их в пары (и использовать `ld2` или `st1` и подобные).

Некоторые MMX операции (то есть с операндами в 64 бита) можно объединить в операции с операндами в 128 бит.

1.5.8 Устранение временных регистров

В FEX, если транслируется блок, который включает в себя весь код функции, и известен используемый двоичный интерфейс, есть возможность исключить временные регистры при сохранении контекста. Также при трансляции целой функции можно убрать загрузки и сохранения в контекст посреди функции и выполнять одно сохранение в конце функции и загрузку в начале.

1.5.9 Анализ живости

В QEMU каждый регистр проверяется на используемость в определенном блоке трансляции. Если регистр не используется в блоке трансляции связанные с ним операции оптимизируются, так как значения этих регистров (и связанное с ними состояние процессора) за блок не могут измениться. Если состояние виртуального процессора меняется, такой блок не будет выполняться пока состояние процессора не будет соответствовать необходимому для блока (например, другой уровень привилегий).

Например, если на x86 регистры `SS`, `DS` и `ES` содержат в себе 0, транслятор не будет генерировать для них смещение.

1.5.10 Таблица методов трансляции

В таблице ?? перечислены выделенные методы трансляции.

Таблица 1 – Таблица методов трансляции.

Методы	QEMU	box64	FEX
Промежуточное представление	+	-	+
Блоки трансляции	+	+	+
Связывание блоков трансляции	+	+	+
Поддержка родных библиотек	-	+	+
Распространение констант	+	-	+
Устранение мертвого кода	+	-	+
Устранение загрузок контекста	-	-	+
Устранение хранения	+	-	+
Сжатие инструкций	+	-	+
Устранение временных регистров	-	-	+
Анализ живости	+	-	+

СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

1. ГОСТ 19781-83. Вычислительная техника. Терминология: Справочное пособие. Выпуск 1 / Рецензент канд. техн. наук Ю. П. Селиванов. Москва: Издательство стандартов, 1989. – 168 с.
2. Probst, Mark. Fast Machine-Adaptable Dynamic Binary Translation. 2001.
3. Першиков В. И. Толковый словарь по информатике / В. И. Першиков, В. М. Савинков – Москва: Финансы и статистика, 1991. – 543 с.
4. Толковый словарь по вычислительным системам / Под ред. В. Иллингворта и др.: Пер. с англ. А. К. Белоцкого и др.; Под ред. Е. К. Масловского. – Москва: Машиностроение, 1990. – 560 с.
5. Annual Report 2015: Strategic Report [Электронный ресурс]. – Режим доступа: https://media.corporate-ir.net/media_files/IROL/19/197211/2016CustomWork/ARM_Strategic_Report.pdf, свободный – (24.11.2021)
6. Переписка с разработчиком box64. См. приложение №1.
7. box64: Inner workings [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://box86.org/2021/07/inner-workings-a-high%e2%80%91level-view-of-box86-and-a-low%e2%80%91level-view-of-the-dynarec/>, свободный – (11.12.2021)
8. tcg/README [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://gitlab.com/qemu-project/qemu/-/blob/master/tcg/README>, свободный – (26.12.2021)
9. QEMU: Translator Internals [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://qemu.readthedocs.io/en/latest/devel/tcg.html>, свободный – (11.12.2021)

10. Bellard F. QEMU, a Fast and Portable Dynamic Translator [Текст] / Bellard F. // FREENIX Track: 2005 USENIX Annual Technical Conference. – 2005. – 210 с.
11. FEXCore Frontend [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://github.com/FEX-Emu/FEX/blob/main/External/FEXCore/docs/Frontend.md>, свободный – (26.12.2021)
12. FEX-Emu: Internals in High Level @ ungleich.ch [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://www.youtube.com/watch?v=BYIIwaHfl3E>, свободный – (26.12.2021)
13. Переписка с разработчиком FEX. См. приложение №2.
14. box64: A deep dive into library wrapping [Электронный ресурс]. – Режим доступа: <https://box86.org/2021/08/a-deep-dive-into-library-wrapping/>, свободный – (11.12.2021)

ПРИЛОЖЕНИЕ А

Hi. Thanks for your interest in Box! I have answered your question below, to make things easier to read.

As a general design principle for Box, I try to get the Dynarec not too complex, but still trying to have decent translated code. Also, I try to be able to get back to an x86 instruction from an ARM generated code to be able to handle Signal properly.

Sebastien.

Le mer. 8 d=C3=A9c. 2021 =C3=A0 13:34, Mikhail Nitenko <mnitenko@gmail.com>=
a =C3=A9crit :

> Hello!

>

> I=E2=80=99m a final-year student interested in dynamic binary translation=
,

> specifically in x86 to ARM. I am writing a bachelor thesis about it

> and wanted to explore the current optimizations related to

> translation and wanted to write to you since your project seems to be

> quite advanced.

>

> I read the =C2=ABInner workings=C2=BB and =C2=ABA deep dive into library =
wrapping=C2=BB

> articles and wondered about some things, specifically:

> * How do you determine where the translation block ends? You said

> =C2=ABthere are a lot of possibilities here=C2=BB, from reading QEMU docs=
I

> would imagine that one of them would be a CPU state change that is

> impossible to determine ahead of time.

>

A block is a contiguous array of x86 instructions. A block ends when the last instruction has no "next" instruction (like a jump, call or ret) , and when that instruction is not referenced by a jump from the current block. There are a few exception: multi-bytes NOP are handled, and an unknown instruction stop the block unconditionally

* How much memory is allocated for each x86 instruction during pass 0?

> Is there some kind of table that determines that?

>

The memory is dynamically allocated in pass 0. So it will use as much memory as needed.

* JITs (mono) and self-modifying code. I know that emulating
> self-modifying code in x86 is difficult, QEMU for example detects
> writes to pages and invalidates translated code at that page and all
> pages that follow, are you doing the same? Is there some document that
> I can read to learn about problems related to JIT (mono, which I
> assume is open-source .NET)?

>

I'm doing something similar, yes. All pages from which x86 code has been translated are write protected. Once a write occurs, all blocks generated from this page are marked dirty, and the jump table from those blocks are invalidated (to avoid automatic jump from block to block to this one). Once x86 code wants to run a "dirty" block, a crc32 of the memory is runned and compared to the crc computed when creating the block. depending if it's the same or non, the block is marked as clean (and the page protected again) or deleted and a new one is generated (and the page also protected again)

* Am I correct in understanding that dynarec is used to translate x86
> instructions into ARM instructions and x86 emulation is code in C that
> emulates an instruction?

>

Box86 and Box64 include an Interpreter, coded in C, that can interpret x86 code on any architecture, and a Dynarec, actually only available for ARM. The Dynarec is coded in C also, with very little assembly file (just the prolog / epilog of a function call basically). The Dynarec will use "Emitter", (ab)using C macro, to generate actual arm opcodes.

>

>

> Also, maybe you would be able to point me to some other resource
> where I learn more about translation optimizations? Any help would be
> greatly appreciated!

>

You should have a look at FEX project. This project has a huge emphasis on the dynarec and code translation optimisation

ПРИЛОЖЕНИЕ Б

Oh, hey there.

For your specific questions. The pass manager is purely a construct that manages some pass classes and ensures optimization passes are run over the IR in correct order.

This can be found here:

<https://github.com/FEX-Emu/FEX/blob/main/External/FEXCore/Source/Interface/IR/PassManager.cpp>

The same equivalent can be found in other compiler projects like LLVM.

Self-modifying code is currently semi-nonworking under FEX.

We have three modes of operation:

No SMC - Assumes zero code invalidation, highly dangerous.

mmap based invalidation - On mmap and munmap, ensure any overlapping executable regions get code invalidated. Fixes issues where libraries are loaded and need invalidation

per-instruction validation - This is the worst case situation, we emit an instruction check at every.single. emulated instruction. Very /very/ slow, only for debugging purposes.

We have plans to implement write protecting based invalidation but haven't had the time to get around to it. It's pretty much the only good way of detecting SMC.

The full list of passes can be seen in the PassManager link with ``AddDefaultPasses``, ``AddDefaultValidationPasses``, and ``InsertRegisterAllocationPass``.

With implementations living at:

<https://github.com/FEX-Emu/FEX/tree/main/External/FEXCore/Source/Interface/IR/Passes>

Unlike a compiler, we've got some heavy deadline constraints for how long we can take optimizing the code, and luckily the code will have run through a compiler that does most of that anyway.

Some of the more "hidden" optimizations come from around the IR optimization. Our IR is designed to look like AArch64 to some extent, which means we don't really need something like a high level IR then a machine level IR to get close to "optimal".

Additionally some of the memory allocations and container functions around the IR optimize around code size limits, forward only temporary allocator for smart CPU cache behaviour, linked lists that the elements are packed tightly in most cases so forward data fetching that the CPU does will be optimal.
Probably some other various bits.

I should also say that I'm not fully happy about FEX's codegen yet either. There's a /lot/ of room for improvement since we miss a bunch of optimization opportunities.

One of the big things that can help is our AOT compilation. We have some minor work towards both x86->IR AOT and I'm in the process of writing IR->Code AOT.

With AOT we can throw heavier optimizations at the IR that we can't do in JIT time. Which will improve long term performance of the application.

Currently our code generates a /bunch/ of redundant register moves for example. ARM CPUs that have really good renaming support will be inordinately faster than expected.

Some of the things to learn more about translation optimizations mostly looks like reading compiler optimization techniques and picking optimizations that don't take quadratic time complexity like that. So anything compiler theory can help out JITs. There are of course domain specific optimizations, which are what would help JITs the most.

For applications using x87, you can optimize that to not use a softfloat emulation for example.