# Práctica 3.- Programación mixta C-asm x86-64 Linux

## 1 Resumen de objetivos

Al finalizar esta práctica, se debería ser capaz de:

- Usar las herramientas gcc, as y 1d para compilar código C, ensamblar código ASM, enlazar ambos tipos de código objeto, estudiar el código ensamblador generado por gcc con y sin optimizaciones, localizar el código ASM en-línea introducido por el programador, y estudiar el correcto interfaz del mismo con el resto del programa C.
- Reconocer la estructura del código generado por god según la convención de llamada SystemV AMD64 ABI.
- Reproducir dicha estructura llamando a funciones C desde programa ASM, y recibiendo llamadas desde programa C a subrutinas ASM.
- Escribir fragmentos sencillos de ensamblador en-línea.
- Usar la instrucción CALL (con convención *SystemV AMD64*) desde programas ASM para hacer llamadas al sistema operativo (*kernel* Linux, sección 2) y a la librería C (sección 3 del manual).
- Enumerar los registros y algunas instrucciones de los repertorios MMX/SSE de la línea x86-64.
- Usar con efectividad un depurador como gdb/ddd, o tal vez incluso depurar usando Eclipse.
- Argumentar la utilidad de los depuradores para ahorrar tiempo de depuración.
- Explicar la convención de llamada SystemV ABI para procesadores x86-64 (AMD64).
- Recordar y practicar en una plataforma de 64 bits la operación *popcount* (*population count*, peso Hamming, o suma lateral de bits).

## 2 Convención de llamada SystemV AMD64 ABI

En la práctica anterior ya vimos la conveniencia de dividir el código de un programa en varias funciones, para facilitar su legibilidad y comprensión, así como su reutilización. En la Figura 1 se muestra una versión simplificada de la suma de una lista de enteros de 32 bits que ya vimos entonces, destacando estos tres aspectos que ahora nos interesan:

- El resultado se devuelve al programa principal a través del registro EAX.
- Los argumentos (posición y tamaño de la lista) se pasan a la función a través de RBX/ECX.
- La subrutina preserva el valor de RDX (y otros registros).

Puede que el autor de esta función siga la convención de devolver el resultado de sus funciones en el registro A (del tamaño apropiado: RAX/EAX/AX/AL), de esperar que le pasen los argumentos en los registros B, C, D (en ese orden), hasta un total de 4 argumentos, y de garantizar que a la vuelta de la subrutina no se habrán modificado los registros no implicados en la llamada. Seguir siempre la misma convención ayuda a sus usuarios a (memorizar las normas y a) programar las llamadas sin necesidad de consultar continuamente los manuales.

Se pueden usar varias alternativas para pasar parámetros a funciones y para retornar los resultados de la función al código que la ha llamado. Se denomina *convención de llamada* (*calling convention*) al conjunto de alternativas escogidas (para pasar parámetros, devolver resultados, preservar registros, etc.). Corresponde a la convención determinar, por ejemplo:

- Dónde se ponen los parámetros (en registros, en la pila o en ambos).
- El orden en que se pasan los parámetros a la función.
  - O Si es en registros, en cuál se pasa el parámetro 1º, 2º, etc.
  - o Si es en pila, los parámetros pueden introducirse en el orden en que aparecen en la declaración de la función (como en Pascal) o al contrario (como se hace en C).
    - La primera opción exige que el lenguaje sea fuertemente tipificado, y así una función sólo podrá tener un número fijo de argumentos de tipo conocido.
    - La segunda opción permite un nº variable de argumentos de tipos variables.
- Qué registros preserva el código de llamada (invocante) y cuáles la función (código invocado).



- Los primeros (caller-save, salva-invocante, volátiles) pueden usarse directamente en la función, y no puede confiarse en que conserven su valor después de realizar una llamada a otra función, de ahí el nombre salva-invocante (o volátiles).
- Los segundos (callee-save, salva-invocado, no volátiles) deberían salvarse a pila antes de modificarlos, para poder restaurar su valor antes de retornar al invocante, quien puede confiar en que preservarán su valor después de llamar a otra función.
- Quién libera el espacio reservado en la pila para el paso de parámetros: el código de llamada (invocante, como en C) o la función (código invocado, como en Pascal).
  - o La primera opción permite un número variable de argumentos. El invocante siempre sabe cuántos han sido esta vez (en cada invocación podría ser un número distinto).
  - o La segunda opción exige que el lenguaje sea fuertemente tipificado, pero ahorra código: la instrucción para liberar pila aparecen una única vez, en la propia función.

La convención de llamada depende de la arquitectura, del lenguaje, y del compilador concreto. Así en un procesador con pocos registros, como los x86 de 32 bits, generalmente se prefiere pasar los parámetros a una función a través de la pila, mientras que en procesadores con muchos registros se prefiere pasar los parámetros a través de registros. En los procesadores x86\_64 se usan registros y la pila.

En este guión trabajaremos la convención *SystemV AMD64 ABI*, estándar para arquitecturas x86 de 64 bits en lenguaje C bajo Linux (compilador gcc). Para llamar al *kernel* también se usa una variante de *SystemV* (cambiando RCX por R10). Si programamos funciones ensamblador respetando la convención *SystemV*, el código objeto generado (usando as) podrá inter-operar con código objeto generado (mediante gcc) a partir de código fuente C/C++; es decir, podremos construir un programa mezclando ficheros objeto compilados desde fuentes C/C++ con ficheros objeto ensamblados desde fuentes ASM.

```
suma.s anterior, simplificada: 1 solo call, exit del kernel, no libC
# retorna: código retorno 0, comprobar suma en %eax mediante gdb/ddd
# SECCIÓN DE DATOS (.data, variables globales inicializadas)
.section .data
lista: .int
                   1,2,10, 1,2,0b10, 1,2,0x10
                 (.-lista)/4
longlista:
            .int
resultado: .int
# SECCIÓN DE CÓDIGO (.text, instrucciones máquina)
.section .text
 start: .global
                start
                               # PROGRAMA PRINCIPAL
           $lista, %rbx
      mov
      mov longlista, %ecx
      call suma
      mov %eax, resultado
                               # res = suma(&lista, longlista);
            $60, %rax
      mov
            $0, %edi
      mov
      syscall
                               # _exit(int status);
# SUBRUTINA: int suma(int* lista, int longlista);
# entrada: 1) %rbx = dirección inicio array
            2) %ecx = número de elementos a sumar
# salida:
               %eax = resultado de la suma
suma:
          %rdx # preservar %rdx (indice)
$0, %eax # acumulador
push
      mov
      mov $0, %rdx
                               # indice
bucle:
      add (%rbx,%rdx,4), %eax
      inc
                %rdx
      cmp
            %rdx,%rcx
      jne
            bucle
      pop %rdx # restaurar %rdx
      ret
```

Figura 1: suma.s: convención de llamada inventada



La convención de llamada *SystemV* incluye entre muchas otras (es una *ABI* completa) las siguientes especificaciones:

- Los seis primeros parámetros se pasan en los registros RDI, RSI, RDX, RCX, R8, R9.
- Los parámetros adicionales se pasan en pila, de derecha a izquierda; es decir, primero se pasa el último parámetro, después el penúltimo... y por fin el séptimo.
- El espacio reservado en la pila para el paso de parámetros lo libera el código que llama (el lenguaje C soporta funciones con un número variable de argumentos).
- El resultado se devuelve en RAX usualmente (ver Tabla 1). También se puede pasar un puntero como argumento a una función C/C++ para que ésta modifique el valor referenciado.
- Los registros parámetros (RDI...R9) y retorno (RAX) son *salva-invocante*: la función los puede usar, sin tener que preservarlos. Es responsabilidad del invocante (el código que llama a esta función) guardarlos en la pila si desea conservar su valor tras el retorno de esta función.
- Los registros RBX, RBP y R10-R15 son *salva-invocado*: la función debe preservarlos (guardarlos en pila) y restaurarlos antes de retornar, si necesitara modificar su contenido.
- RSP no debe manipularse: la convención *SystemV* asume que funciona como puntero de pila.
- Al llamar a función variádica debe indicarse en AL el número de argumentos en registros XMM.

Tipo de variable	Registro
enteros de 128 bits	RDX:RAX
[unsigned] long	RAX
[unsigned] int	EAX
[unsigned] short	AX
[unsigned] char	AL
punteros	RAX
float / double	XMM0 / XMM1

Tabla 1: Devolución de resultados de una función bajo SystemV AMD64

Hay otras especificaciones en la convención *SystemV* que no hemos comentado, aunque no afectan a los ejemplos que vamos a estudiar en teoría y prácticas (más información en [3]).

#### Ejercicio 1: suma\_01\_S\_cdecl

Reprogramar suma.s (Figura 1) conforme a *SystemV*. Ensamblar, enlazar, depurar, y comprobar que sigue calculando el resultado correcto. En la Figura 2 se muestran resaltados los cambios a realizar.

```
suma.s del Guión anterior
#
 1.- cambiando a convención SystemV
#
      as -g suma_01_S_SysV.s -o suma_01_S_SysV.o
#
      ld
            suma_01_S_SysV.o -o suma_01_S_SysV
                                  # PROGRAMA PRINCIPAL
_start: .global _start
              $lista, %<mark>rdi</mark>
       mov
                                   # 1er arg. RBX: dirección array lista
                                  # 2° arg. ECX: número elementos a sumar
      mov longlista, %<mark>esi</mark>
       call suma
       mov %eax, resultado
                                  # res = suma(&lista, longlista);
# SUBRUTINA: int suma(int* lista, int longlista);
suma:
       <del>push —</del>
                                   # preservar %rdx (indice)
       mov $0, %eax
                                   # acumulador
       mov $0, %rdx
                                   # indice
bucle:
            (%<mark>rdi</mark>,%rdx,4), %eax
       add
       inc
                   %rdx
             %rdx,%rsi
       cmp
       ine
              bucle
                                     <del>restaurar %rdx</del>
```

Figura 2: suma\_01\_S\_SysV.s: siguiendo convención SystemV AMD64 ABI

Si la función suma hubiera necesitado más de 6 argumentos (por ejemplo 10), en el programa principal se hubieran introducido en pila los argumentos del 10º al 7º (en orden inverso), se hubiera invocado a suma, y tras el retorno se hubiera limpiado la pila (con 4 pop o mejor con add \$32, %rsp que no modifica registros destino). Mientras se ejecuta la función suma, la dirección de retorno estaría en (%rsp) y los argumentos 7...10 se direccionarían como 8(%rsp)...32(%rsp). Si fuera necesario espacio para variables locales (porque no hubiera suficientes registros disponibles) la ABI prevé el uso de hasta 128 bytes por debajo de (%rsp), direccionables como -8(%rsp)...-128(%rsp), sin necesidad de reservar espacio decrementando RSP (la así llamada zona roja o red zone). Según el caso podría ser necesario preservar registros salva-invocado (realizando los correspondientes push nada más entrar en la función), siendo entonces necesario recuperar su valor justo antes de retornar (realizando los correspondientes pop en orden inverso). Naturalmente, si se va a realizar alguna llamada es necesario proteger las variables locales (y/o los registros salva-invocado y/o los salva-invocante en su caso) decrementando RSP (para que la dirección de retorno no se salve sobre dichas variables o registros preservados). Aunque en la SystemV AMD64 ABI el registro RBP no es especial, qcc permite (mediante – fno-omit-frame-pointer) seguir ajustando un *marco de pila* (o stack frame) a la entrada (haciendo push %rbp / mov %rsp, %rbp) y destruirlo a la salida (haciendo mov %rbp, %rsp / pop %rbp, o el equivalente leave, o incluso pop %rbp si gcc sabe que RSP ya apunta al marco a liberar).

En la Figura 2 se resume gráficamente la posible utilidad de las distintas partes de un marco de pila, definido como la extensión de pila entre una dirección de retorno y la siguiente. El uso de RBP como puntero de marco es opcional de gcc. Nosotros no lo usaremos, y en realidad la *SysV ABI* intenta que los marcos de pila resultantes sean vacíos y que por tanto en la pila sólo haya direcciones de retorno (mientras sea posible). Para reproducir la parte derecha de la Figura 3, en donde se muestra el marco de pila vacío de la función suma, podemos depurar nuestro programa con la línea de comandos gdb -tui --args suma\_01\_s\_sysV uno dos tres, poner un punto de ruptura br \_start, lanzar con run, y volcar entonces la pila con x/8xg \$rsp. Obtenemos la Figura a la derecha, desde la marca "%rsp inicial". Al programa \_start el cargador ELF Linux le proporciona int argc y char\*\* argv (y las variables de entorno) en la propia pila. Es fácil extraer el número de argumentos con p \*(int\*) \$rsp, y sólo ligeramente más complicado extraer los argumentos del 0 al 3 con p \*(char\*\*) (\$rsp+8...32). Si por curiosidad se prueban los desplazamientos por encima del NULL (48, 56...) se obtienen las variables de entorno "exportadas" al programa recién lanzado.

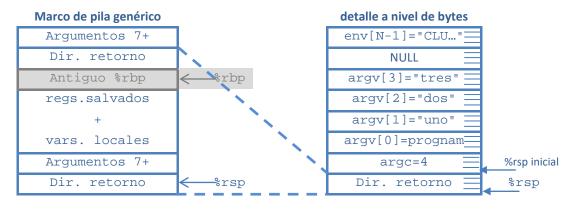


Figura 3: marco de pila genérico, y marco correspondiente a la función suma en el ejemplo

Se puede entonces avanzar hasta la función (br suma / cont) para obtener un marco idéntico al de la Figura derecha. Para repetir el comando x seguramente se deseará cambiar el foco a la consola gdb (tecleando <Ctrl>-x o) y pulsar cursor arriba. Se puede comprobar que la dirección de retorno es correcta observando el resultado de disas \*(void\*\*)\$rsp o, alternativamente, disas \_start (sirve solo porque nuestro ejemplo es muy corto) o, alternativamente, consultando layout asm/src.

### Ejercicio 2: suma\_02\_S\_libC

La ventaja de usar la convención *SystemV* es que podemos inter-operar con otras funciones conformes a *SystemV*, como son obviamente todas las funciones de la librería C. En la sección 2 del manual se documentan los *wrappers* a llamadas al sistema (p.ej.: man 2 exit), y en la sección 3 las funciones de librería (p.ej.: man 3 printf).



Modificar el programa anterior, añadiéndole una llamada a printf() para sacar por pantalla el resultado en decimal y hexadecimal (así evitaremos tener que depurar para comprobar la corrección del resultado), y sustituyendo la llamada directa al *kernel* Linux por el correspondiente *wrapper* libC (ya puestos, usamos libC para todo). Ensamblar, enlazar, depurar, y comprobar que sigue calculando el resultado correcto. En la Figura 4 se resaltan las líneas que deben modificarse, y aparece como comentario el comando utilizado para enlazar con la librería C.

```
suma.s del Guión anterior
# 1.- cambiando a convención SystemV
#
 2.- añadiéndole printf() y cambiando syscall por exit()
#
      as -g suma_02_S_libC.s -o suma_02_S_libC.o
           suma_02_S_libC.o -o suma_02_S_libC \
#
            -lc -dynamic-linker /lib64/ld-linux-x86-64.so.2
.section .data
            .int 0
resultado:
formato: .asciz "resultado = %d = 0x%x hex\n"
                                # formato para printf() libC
.section .text
_start: .global
                                # PROGRAMA PRINCIPAL
                start
      mov
             $lista, %rdi
      mov longlista, %esi
      call suma
      mov %eax, resultado
                                # res = suma(&lista, longlista);
      mov
           $formato, %rdi
           resultado, %esi
      mov
                                # podría haber sido %eax
      mov
           resultado, %edx
                  $0, %eax
      mov
                                # printf(formato, resultado, resultado);
      call printf
      mov
                  $0, %edi
      call exit
                             # exit(status);
suma:
```

Figura 4: suma\_02\_S\_libC.s: llamando a libC desde ASM

Observar que, para cada llamada a función, el *programa principal* introduce los argumentos en los registros apropiados según la posición y tamaño del argumento. Tras la llamada, si en RAX hay algún valor de retorno se salva o utiliza como se desee. Si es una llamada a función *variádica* (como *printf*), se indica en AL el número de argumentos en registros XMM.

Como se usan dos funciones de la librería C, es necesario enlazar con dicha librería (switch -lc). Si no se hace, las funciones printf()/exit() no se pueden resolver, es decir, el enlazador no sabe a qué dirección de subrutina saltar. Además, una instalación normal de gcc espera que las aplicaciones se compilen para usar la librería C dinámica (libc.so, por shared object), por lo cual necesitaremos especificar el enlazador dinámico a usar (el de 64 bits, en nuestro caso).

#### Ejercicio 3: suma\_03\_SC

La ventaja de usar la convención *SystemV* es que podemos inter-operar con otras funciones conformes a *SystemV*. Hemos probado con funciones de la librería C, y ahora experimentaremos con nuestra propia función suma (), pasándola a lenguaje C.

Modificar el programa anterior, eliminando el código ensamblador de suma() y creando un nuevo módulo equivalente en lenguaje C. Ensamblar, enlazar, depurar, y comprobar que sigue calculando el resultado correcto.

En la Figura 6 se muestran las líneas que deben modificarse, y los comandos utilizados para compilar, ensamblar y enlazar los dos módulos.

```
# MODULO suma_03_SC_s.s: suma.s del Guión anterior
# 1.- cambiando a convención SystemV
```



```
2.- añadiendo printf() y cambiando syscall por exit()
# 3.- extrayendo suma a módulo C para linkar
#
      gcc -Og -g -c suma_03_SC_c.c
              -g suma_03_SC_s.s -o suma_03_SC_s.o suma_03_SC_c.o suma_03_SC_s.o -o suma_03_SC \
#
       as
              -lc -dynamic-linker /lib64/ld-linux-x86-64.so.2
.section .data
.section .text
                    $0, %edi
       mov
      call exit
                                    # exit(status);
# <del>suma:</del> pasada a módulo C
//MODULO suma_03_SC_c.c
int suma(int* array, int len)
    int i, res=0;
    for (i=0; i<len; i++)</pre>
       res += array[i];
    return res;
```

Figura 5: Aplicación suma\_03\_SC: llamando a módulo C desde módulo ASM

En este ejercicio se ha usado sufijo \_SC\_ para indicar que se llama desde ASM a C, y los módulos repiten en su nombre la extensión (\_s.s, \_c.c) para que no coincidan los nombres de los ficheros objeto. Recordar que gcc \_c reutiliza el nombre del fuente, y que con as hay que indicar el nombre del objeto.

Ejecutar desde línea de comandos el programa resultante, comprobando que imprime el mismo resultado por pantalla. Depurarlo también paso a paso con gdb -tui, comprobando que al pasar a lenguaje C los argumentos formales adquieren el valor de los parámetros actuales pasados por registro.

#### Ejercicio 4: suma\_04\_SC

Antes de llevárnoslo todo a lenguaje C, vamos a probar a dejar únicamente los datos y el punto de entrada en ensamblador. Nuestra única instrucción va a ser un salto (no llamada) a la subrutina suma, y ésta accederá a los datos globalmente, imprimirá el resultado y terminará el programa. No retornaremos de suma, ni usaremos instrucciones ensamblador para pasarle parámetros. Los cambios necesarios se ilustran en la Figura 7. No hay cambios en las instrucciones para compilar, ensamblar y enlazar los dos módulos. Hacerlo, y comprobar que se sigue calculando el resultado correcto.

```
# MODULO suma_04_SC_s.s: suma.s del Guión anterior
# 4.- dejando sólo los datos, que el resto lo haga suma() en módulo C
.global lista, longlista, resultado, formato
.section .text
_start: .global _start
      jmp suma
//MODULO suma_04_SC_c.c
#include <stdio.h> // para printf()
#include <stdlib.h> // para exit()
extern int lista[];
extern int longlista, resultado;
extern char formato[];
void suma() {
   int i, res=0;
    for (i=0; i<longlista; i++)</pre>
      res += lista[i];
   resultado = res;
   printf(formato,res,res);
    exit(0);
```

Figura 6: Aplicación suma\_04\_SC: dejando sólo datos y punto de entrada en módulo ASM



Notar que en el módulo C se añaden los includes necesarios, cambia la signatura de la función suma (ni toma argumentos ni produce resultado), y se usan los nombres de las variables globales, no de los parámetros. También se imprime el resultado y se finaliza el programa.

En el módulo ASM se declaran globales los símbolos exportados. En el módulo C se declaran externos. A gcc le basta con saber el tipo de esas variables, para generar las instrucciones que acceden a ellas (salvo la dirección, que se deja a cero, sin rellenar). En tiempo de enlace se resuelven estos símbolos: por el nombre se localiza la definición en las tablas de símbolos y se descubre la dirección que ocupan.

Ejecutar desde línea de comandos el programa resultante, comprobando que imprime el mismo resultado por pantalla. Depurarlo también paso a paso con gdb -tui, comprobando que el salto a lenguaje C no toca la pila, y que una vez en C las variables globales son exactamente las definidas en ASM. Comprobar usando objdump sobre el objeto C y el ejecutable lo afirmado sobre direcciones a O.

#### Ejercicio 5: suma\_05\_C

Pasar todo el código a lenguaje C. Comprobar que se sigue calculando el resultado correcto.

```
// 5.- gcc -0g -g suma_05_C.c -o suma_05_C
#include <stdio.h>
                          // para printf()
#include <stdlib.h>
                          // para exit()
int lista[]={1,2,10, 1,2,0b10, 1,2,0x10};
int longlista= sizeof(lista)/sizeof(int);
int resultado= 0;
int suma(int* array, int len)
    int i,
             res=0;
   for (i=0; i<len; i++)</pre>
      res += array[i];
   return res;
}
int main()
   resultado = suma(lista, longlista);
   printf("resultado = %d = %0x hex\n",
          resultado, resultado);
    exit(0);
```

Figura 7: suma\_05\_C: código C puro

Notar que se deshace el cambio de signatura de la función suma, las variables globales se definen en C, y el programa principal llama a nuestra función y a las de librería. El punto de entrada es ahora main. Notar la sintaxis para declarar e inicializar *arrays*, si se desconocía. El operador sizeof resulta útil para reproducir los cálculos que hacíamos en el fuente ASM.

Ejecutar desde línea de comandos el programa resultante, comprobando que imprime el mismo resultado por pantalla. Depurarlo con gdb -tui.

#### Ejercicio 6: suma 06 CS

Volver a pasar la función suma a un módulo ensamblador separado. En la Figura 9 se ilustra cómo quedaría el módulo C, y se recuerdan las instrucciones para compilar, ensamblar y enlazar (varias alternativas posibles). Comprobar que se sigue calculando el resultado correcto.

Las distintas alternativas para obtener el ejecutable son un recordatorio de lo estudiado en la Práctica anterior sobre compilación, ensamblado y enlazado. Como tenemos un módulo C y otro ASM, podemos:

- 1. compilarlo todo desde gcc (es la opción preferible), ó
- 2. compilar (gcc) y ensamblar (as) los fuentes a objetos, y enlazarlos con gcc, ó
- 3. enlazar esos mismos objetos con 1d.



```
//MODULO suma 06 CS c.c
                                      // para printf()
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
                                      // para exit()
extern int suma(int* array, int len); // extern opcional
int lista[]={1,2,10, 1,2,0b10, 1,2,0x10};
int longlista= sizeof(lista)/sizeof(int);
int resultado= -1;
int main()
   resultado = suma(lista, longlista);
   printf("resultado = %d = %0x hex\n",
          resultado, resultado);
   exit(0);
 MODULO suma_06_SC_s.s
#
# 5.- entero en C
 6.- volviendo a sacar la suma a ensamblador
      qcc -0q -q suma 06 CS c.c suma 06 CS s.s -o suma 06 CS
#
#
      gcc -0g -g -c suma_06_CS_c.c
           -g suma_06_CS_s.s -o suma_06_CS_s.o
#
                  suma_06_CS_c.o suma_06_CS_s.o -o suma_06_CS
#
#
      1d
                   suma_06_CS_c.o suma_06_CS_s.o -o suma_06_CS \
                                      /usr/lib/x86*/crt?.o -lc
#
                                      -dynamic-linker /lib64/ld-linux*
.section .text
suma: .global suma
                              # acumulador
      mov $0, %eax
     mov $0, %rdx
                               # índice
bucle:
```

Figura 8: suma 06 CS: programa C llamando a función asm cdecl

Notar que se indica que suma es extern, como antes lo fueron lista y longlista. Es tan frecuente que las funciones estén en otro módulo, que no hace falta indicar extern al compilador, basta con mostrarle el prototipo. Incluso si no se indicara prototipo, el compilador asumiría que la función es int func() (que devolverá int), produciéndose un aviso si resultara tener argumentos o devolver otra cosa. Los prototipos de una librería suelen recolectarse en un fichero librería>.h, para su inclusión en programas que utilicen la librería.

Notar que es preferible compilar, ensamblar y enlazar la aplicación con gcc, ya que el punto de entrada es main (y vamos a usar la librería C). Anteriormente hemos preferido usar as porque el punto de entrada era \_start, teniendo que enlazar explícitamente con la librería C y el enlazador dinámico cuando hemos usado funciones libC. El compilador gcc añade esas opciones (y otras para soporte en tiempo de ejecución), admite ficheros fuente C y ASM (y objeto) en una sola línea de comandos, y puede compilar, ensamblar y enlazar en un solo comando, por lo cual es preferible en el caso actual. Se ofrecen las instrucciones alternativas sólo para demostrar que pueden seguir usándose as y ld. Notar que en ese caso, hace falta también indicar explícitamente el soporte en tiempo de ejecución (*C runtime*).

Ejecutar desde línea de comandos el programa resultante, comprobando que imprime el mismo resultado por pantalla. Depurarlo con gdb -tui.

# 3 Ensamblador en-línea (inline assembly) con asm()

Hay ocasiones especiales en que resultaría conveniente introducir unas pocas instrucciones de lenguaje ensamblador entre (*en-línea con*) el código C, por motivos muy concretos:



- Utilizar alguna instrucción de lenguaje máquina que el compilador no conozca, o no utilice nunca, o no use en el caso concreto que nos interesa (rdtsc, xchg, etc)
- Aprovechar alguna característica (registro, etc) de la arquitectura que el compilador no utilice (timestamp counter, performance counters, etc).
- Conseguir alguna optimización que no sea posible mediante switches u otras características del compilador (builtins, etc), del lenguaje (keywords como register, etc), o mediante librerías optimizadas.

En general es difícil, a menudo muy difícil, y siempre muy tedioso, intentar ganar a gcc o cualquier compilador optimizador en lo que se refiere a movimientos de datos, bucles y estructuras de control, que usualmente es un gran porcentaje del texto de cualquier programa. Resulta más productivo estudiar el manual del compilador y usar los *switches* correspondientes (p.ej.: -mtune=core2, -msse4.2) para que éste genere instrucciones específicas de la arquitectura (si decide que son ventajosas), y reordene y alinee instrucciones y datos teniendo en cuenta detalles de la microarquitectura ignorados u obviados por la mayoría de los programadores (y aún prestándoles atención, se necesitarían manuales y simuladores para aprovecharlos en igual grado que gcc).

Por otro lado, puede suceder que sólo deseemos utilizar unas pocas instrucciones *entre medias* de nuestro código C para intentar mejorar sus prestaciones (por alguno de los motivos citados anteriormente). Para posibilitar esa inserción de unas pocas instrucciones ensamblador *en-línea* con el código C, gcc también dispone (igual que otros compiladores) de una sentencia asm(), con la siguiente sintaxis:

```
    Básica: asm("<sentencia ensamblador>")
    Extendida: asm("<sentencia asm>":<salidas>:<entradas>:<sobrescritos>)
```

Aunque en principio el mecanismo está pensado para una única instrucción ensamblador, se puede aprovechar la concatenación de strings (dos strings seguidos en un fuente C se concatenan automáticamente) y los caracteres "\n\t" como terminación, para insertar varias líneas que el ensamblador interprete posteriormente como instrucciones distintas de código fuente ASM.

Si el código *inline* es totalmente independiente del código C, en el sentido de no necesitar coordinación con objetos controlados por el compilador (variables, registros de la CPU, etc), puede usar la sintaxis básica (sin *restricciones*). Pero habitualmente, desearemos que el código *inline* se coordine con el código C, porque queramos modificar el valor de alguna variable (*restricciones* de <salida>), o consultarlo (*restricciones* de <entrada>), o simplemente para no interferir con las optimizaciones en curso (*restricciones* <sobrescritos>). En ese caso, usaremos la sintaxis extendida (con restricciones).

#### Ejercicio 7: suma\_07\_Casm

Una ventaja de usar ensamblador inline es que podemos incorporar lo que de otra forma se hubiera convertido en un pequeño módulo ASM en el propio código C, facilitando el estudio de la aplicación y evitando la necesidad de ensamblar y enlazar separadamente, o al menos reduciendo el número de ficheros fuente implicados.

Modificar el ejemplo anterior, volviendo a incorporar el código ensamblador de suma como ensamblador en-línea. Notar que nuestro código ensamblador asume una serie de hechos (¿cuáles?) que le hace inferior en calidad al generado por gcc.

Compilar, ejecutar, y comprobar que sigue calculando el resultado correcto. En la Figura 10 se muestra el fuente resultante.



```
int suma(int* array, int len)
{
   int i,
             res=0;
                                // gcc7.3 -Og al compilar este código C
   for (i=0; i<len; i++)
                                   usaba jump-in-the-middle, add $1,
                                //
                               11
    res += array[i];
                                    índice 32b con signo, y repz retq
11
                                   comprobarlo con https://godbolt.org
   return res;
                                //
 asm("mov $0, %eax
                         \n"
                                // EAX - gcc salva-invocante
     mov $0, %rdx
                         \n"
                                // RDX - gcc salva-invocante
"bucle:
                         n"
      add
          (%rdi,%rdx,4), %eax\n"
          %rdx
                         \n"
п
           %rdx,%rsi
                         n"
      cmp
           bucle
      ine
// La sintaxis extendida incluiría:
//
                         // output
11
    :
                         // input
    : "cc",
                         // clobber
11
       "rax","rdx"
//
                         // en este caso, la hemos comentado
                         // y nos ahorramos muchos %% arriba
}
int main()
   resultado = suma(lista, longlista);
   printf("resultado = %d = %0x hex\n",
         resultado, resultado);
    exit(0);
```

Figura 9: suma 07 Casm: incorporando módulo ASM como inline-asm

Se ha escogido el nombre \_Casm\_ para indicar que se usa asm *inline*. Notar que, como conocemos la convención *SystemV*, podemos obtener los valores de los argumentos array y len sin necesidad de coordinarnos con god mediante *restricciones* de entrada, y producir el valor de retorno (en EAX) sin indicar *restricciones* de salida. Ni siquiera necesitamos avisar a god de los registros que alteramos (restricciones de sobreescritos, o *clobber constraints*). El registro "co" son los flags de estado (*condition codes*). A veces puede ser necesario indicar a god que nuestro código *inline* modifica los flags.

Consultar el código ensamblador generado por gcc -S [-fno-asynchronous-unwind-tables] para este ejemplo. Localizar la función suma y observar cómo marca gcc las instrucciones ensamblador insertadas. Realmente habría que decir "la instrucción" insertada. Observar que en nuestro fuente C la primera línea ASM no lleva tabulación a la izquierda y la última no lleva retorno de carro a la derecha, y sin embargo el listado ensamblador generado por gcc está perfectamente indentado. Eliminar algunas tabulaciones y/o añadir retorno de carro a la última línea, observar el código ensamblador generado, y argumentar que asm() está pensada en principio para una sola línea de ensamblador.

### Restricciones de salida, de entrada, y sobrescritos

Como ya se comentó, es difícil ganar a gcc en movimiento de datos o control de flujo, y tedioso el simple hecho de intentarlo. El ensamblador en-línea es más efectivo para las situaciones en que conocemos alguna funcionalidad o mejora que gcc ha pasado por alto. Usualmente se trataría de insertar una única instrucción ensamblador (o pocas), pero que necesitamos coordinar con gcc porque:

- Modifican alguna variable (restricciones de salida)
- Necesitan el valor de alguna variable, constante, dirección... (restricciones de entrada)
- Modifican estado de la CPU que pueda estar usando gcc (restricciones sobrescritos)

Esa coordinación se expresa mediante las denominadas restricciones (constraints), con esta sintaxis:

```
    Salidas: [<nombre ASM >] "=<restricción>" (<nombre C >)
    Entradas: [<nombre ASM >] "<restricción>" (<expresión C >)
```

Sobrescritos: "<reg>" | "cc" | "memory"



La idea general de funcionamiento de las restricciones es como sigue: antes de entrar a ejecutar la sentencia asm(), gcc satisface las condiciones de entrada, copiando cada <expresión C> a un recurso ensamblador (registro, inmediato, memoria, ver Tabla 2) que cumpla la restricción indicada (por eso se llaman *restricciones* de entrada). Durante la ejecución de la sentencia asm(), nos podremos referir al recurso mediante el <nombre ASM> escogido. Después de ejecutar la sentencia asm(), gcc satisface las condiciones de salida, copiando los recursos <nombre ASM> que lleven "=<restricción>" de salida a la variable <nombre C > que se indique.

Por poner un ejemplo para fijar conceptos, se podría escribir [arr] "r" (array) en restricciones de entrada para indicar a gee que lo que en C llamamos array (su dirección de inicio) se debe almacenar en un registro cualquiera (restricción "r", ver Tabla 2) antes de entrar en la sentencia asm(), y como no sabemos en cuál registro decidirá almacenarlo, vamos a llamarlo %[arr] en el código ensamblador. Mediante estas copias, gee asocia (coordina) el nombre o expresión C con algún recurso ensamblador (registro de la CPU, registro del coprocesador, operando inmediato, operando de memoria) que cumpla la restricción indicada. En la Tabla 2 se resumen las restricciones más comúnmente usadas.

El nombre ensamblador es opcional. Si se indica en la restricción, podremos hacer referencia a dicho recurso en nuestro código *inline* como %[<nombre ASM>]. Si no, el recurso se referenciará como %0, %1, %2... en el orden en que aparezca en la lista de restricciones, empezando con las restricciones de salida y terminando con las de entrada. Notar que las restricciones de salida deben llevar el modificador "=" (o también "+" para entrada y salida, ver Tabla 2). Como son de salida, no se puede indicar una <expresión C> cualquiera, tiene que ser un <nombre C> de una variable (*L-value*) que pueda almacenar el valor del recurso al acabar la sentencia asm().

En el apartado de sobrescritos se deben indicar los recursos que modifica nuestro código *inline*, a fin de que gcc no optimice erróneamente el acceso a los mismos, ignorando que han sido alterados en nuestra sentencia asm. En general, es buena idea comprobar el código ensamblador generado alrededor de nuestra sentencia asm, para anticipar (si lo vemos antes) o corregir (si no lo hemos visto antes) un posible error de coordinación con gcc, debido a haber especificado unas restricciones incorrectas. Conviene recordar que el mecanismo asm fue pensado inicialmente para una única instrucción máquina, y así veremos que a veces una restricción "=r" (salida registro) reutiliza el mismo registro que una entrada "r". A menudo, usando la restricción "+r" (o "=&r") desaparece el problema (¿por qué?).

El manual de gcc [7] y su *Inline assembly HOWTO* [8] son los documentos de referencia para las distintas restricciones disponibles, tanto en general para todos los procesadores soportados, como en particular para los procesadores de las familias x86 y x86-64. Existen también numerosos tutoriales y documentos web (ver por ejemplo la *Linux Assembly HOWTO* [9] y los tutoriales *SourceForge* [10]) sobre esta temática. Para nuestros objetivos, seguramente nos baste conocer las restricciones más básicas:

Restricción	Registro	Restricción	Operando	
а	RAX	m	operando de memoria	
b	RBX	q	registros con parte "L"	
С	RCX	r	registros uso general	
d	RDX	g	registro (r) o memoria (m)	
S	RSI	J	valor inmediato 063 (despl-rotación)	
D	RDI	i	valor inmediato entero	
Α	RDX:RAX	G	valor inmediato punto flotante	
f	ST(i) – registro p.flotante	<n></n>	en restricción de entrada, un número indica que el operando también es de	
t	ST(0) – tope de pila x87			
u	ST(1) – siguiente al tope		salida, la salida número % <n></n>	
Modificadores				
=	Salida (write-only)	=&	Early-clobber (salida sobrescrita antes de leer todas las entradas)	
+	Entrada-Salida			

Tabla 2: Restricciones (constraints) y modificadores más utilizados

La mayoría de los fragmentos *inline* pueden resolverse con las restricciones que hemos retintado.

#### Ejercicio 8: suma\_08\_Casm

Modificar el ejemplo anterior, reduciendo el código ensamblador en-línea al cuerpo del bucle for. Compilar, ejecutar, y comprobar que sigue calculando el resultado correcto. En la Figura 11 se muestra el fragmento relevante.

```
int suma(int* array, int len)
{
   int i,
             res=0;
   for (i=0; i<len; i++)</pre>
       res += array[i];
                                 // traducir sólo esta línea a ASM
   asm("add (%[a], %[i], 4), %[r]"
    : [r] "+r"
                                 // output-input
                  (res)
     :[i] "r" ((long)i),
                                 // input
      [a] "r" (array)
     : "cc"
                                 // clobber
   );
   return res;
```

Figura 10: suma 08 Casm: inline-asm con restricciones

Notar que para redactar este código *inline* no es necesario conocer la convención *SystemV*, y podemos obtener referencias a array, i y res coordinándonos con gcc mediante restricciones de salida y entrada. El efecto de "res+=array[i];" se puede conseguir con una única sentencia ASM del estilo "add (%rbx,%rdx,4),%eax" con tal de que en RBX esté la dirección del array, en EDX el índice i (ambos de entrada) y EAX se corresponda con la variable res (entrada-salida, ya que acumulamos sobre dicha variable). De hecho, nos daría igual que fueran esos u otros registros. Por eso ponemos restricción "r" en lugar de algo más concreto que tal vez podría interferir en las optimizaciones que esté realizando gcc alrededor de este código.

El typecast del entero i a (long) es necesario para que la restricción entienda que lo necesitamos en un registro de 64 bits apropiado para direccionar a memoria. Se puede comprobar el error obtenido si se elimina el typecast.

Consultar el código ensamblador generado por gcc -S [-fno-asynchronous-unwind-tables] para este ejemplo. Localizar la función suma y observar cómo satisface gcc la restricción de [i] mediante una instrucción movslq. Cambiando el typecast a (long)(unsigned)puede evitarse que gcc use movslq (aunque usa mov), y elevar la optimización a -O basta para eliminar también el mov.

#### Ejercicio 9: suma\_09\_Casm

El ensamblador generado por gcc -O es parecido a lo que hubiera redactado un humano, aunque con ciertas sofisticaciones (como la copia del test o el prefijo rep ret), en las que no se nos ocurrió pensar. En principio se podría dudar si esas sofisticaciones son costosas en tiempo de ejecución, o son inocuas.

Para comprobarlo, crear un programa que incorpore las tres alternativas de suma, y que ejecute cada una cronometrando su tiempo de ejecución, usando la función de librería C gettimeofday. Compilar, ejecutar, comprobar que las tres versiones producen el mismo resultado, y calcular el tiempo de ejecución promedio (de cada versión) sobre 10 ejecuciones consecutivas. En la Figura 12 se muestra el programa sugerido.

```
#include <stdio.h>
                              // para printf()
#include <stdlib.h>
                              // para exit()
#include <sys/time.h>
                              // para gettimeofday(), struct timeval
#define SIZE (1<<16)
                              // tamaño suficiente para tiempo apreciable
int lista[SIZE];
int resultado=0;
int sumal(int* array, int len)
    int i,
             res=0;
    for (i=0; i<len; i++)</pre>
        res += array[i];
    return res;
```



```
int suma2(int* array, int len)
{
    int i,
             res=0;
    for (i=0; i<len; i++)</pre>
                                      // traducir sólo esta línea a ASM
        res += array[i];
    asm("add (%[a],%[i],4),%[r]"
     : [r] "+r"
                     (res)
                                      // output-input
     : [i] "r" ((long)i),
                                       // input
       [a] "r"
                 (array)
     : "cc"
                                       // clobber
    );
    return res;
int suma3(int* array, int len)
{
                                    // EAX - gcc salva-invocante
 asm("mov $0, %%eax
                               \n"
       mov $0, %%rdx
                               \n"
                                      // RDX - gcc salva-invocante
"bucle:
                               \n"
       add (%%rdi,%%rdx,4), %%eax\n"
       inc
             %%rdx
                               \n"
            %%rdx,%%rsi
       cmp
                               \n"
             bucle
       jne
                                      // output
                                      // input
     : "cc",
                                      // clobber - como usamos sintaxis extendida
       "rax","rdx"
                                      // hay que referirse a los registros con %%
void crono(int (*func)(), char* msg){
   struct timeval tv1,tv2;
                                               // gettimeofday() secs-usecs
                   tv_usecs;
                                              // y sus cuentas
    gettimeofday(&tv1,NULL);
    resultado = func(lista, SIZE);
    gettimeofday(&tv2,NULL);
    tv_usecs=(tv2.tv_sec -tv1.tv_sec )*1E6+
             (tv2.tv_usec-tv1.tv_usec);
    printf("resultado = %d\t", resultado);
   printf("%s:%9ld us\n", msg, tv_usecs);
int main()
    int i;
                                               // inicializar array
    for (i=0; i<SIZE; i++)</pre>
                                               // se queda en cache
        lista[i]=i;
   crono(suma1, "suma1 (en lenguaje C )");
crono(suma2, "suma2 (1 instrucción asm)");
crono(suma3, "suma3 (bloque asm entero)");
   printf("N*(N+1)/2 = %d\n", (SIZE-1)*(SIZE/2)); /*OF*/
    exit(0);
```

Figura 11: suma\_09\_Casm: esqueleto de programa para comparar tiempos de ejecución

Notar que se ha introducido una ligera variante en la versión 3, y que cuando se usa la sintaxis extendida, los registros se referencian como %%<reg>. Cuando se usa la sintaxis básica, basta con %<reg>. En este caso era además innecesario: se puede eliminar la especificación de *clobbers* y toda la sintaxis extendida (pudiendo volver a escribir %eax) y el ensamblador generado es idéntico.

Notar que el motivo para no poner un mayor tamaño de *array* ha sido la incomodidad para calcular el resultado correcto mediante la fórmula correspondiente. En cualquier caso, incluso para tamaños mucho menores se venía cumpliendo que el tiempo de ejecución crecía linealmente con el tamaño del *array* (tamaño doble→tiempo doble), lo cual indica, para un algoritmo de complejidad lineal como éste, que el tiempo cronometrado no está dominado por otros factores ajenos, sino por el propio proceso realizado (sumar los N elementos, en este caso). Seguramente será conveniente compilar con optimización –o en lugar de para depuración –og –g, para obtener tiempos más reproducibles.

Notar que el tamaño del *array* no supone perjuicio para el cronometraje de ninguna versión. En nuestro caso es lo suficientemente pequeño como para caber en cache L2 y estar disponible para las tres ejecuciones, una vez inicializado el *array*. Si fuera demasiado grande tampoco importaría, porque al no caber, igual no cabe al inicializar, que no cabe al cronometrar la versión 1, que no cabe al cronometrar ninguna otra. En este caso, el orden de ejecución de las versiones no afecta a su cronometraje. Tampoco afecta cuál sea la primera que se ejecute, tras inicializar el *array*. En general, ese no es el caso, y se debe meditar cuidadosamente cómo realizar la medición de forma justa y equitativa para todas las versiones.

Este mismo programa nos puede servir de esqueleto para el trabajo de optimización y medición de tiempos (cronometraje) propuesto en esta práctica.

