

Segunda Clase

Taller IA-32

Clase pasada...

```
section .data
msg db 'hola mundo '
num db '0',10
len EQU $-msg
```

```
section .text
global _start
_start:
XOR EDI,EDI
aca:
    MOV EDX,len
    MOV ECX,msg
    MOV EBX,1
    MOV EAX,4
    INT 0x80
    INC EDI
    CMP EDI,9
JNE aca
MOV EAX,1
INT 0x80
```

Directivas de preprocesador

- `%include "<nombredeasm>"`
- `%define <nombre> <valor>`
- `%if<condición>`
...
`%elif<condición2>`
...
`%else`
...
`%endif`

Directivas de preprocesador - macros

```
%macro intro 1
    push    ebp
    mov     ebp,esp
    sub     esp,%1
%endmacro

%macro retz 0
    jnz     %%salto
    ret
    %%salto:
%endmacro
```

macros – basic_io.asm

```
%define BIO_EOL 10

%macro bio_iniciarmain 0
section .text
global _start
_start:
%endmacro

%macro bio_terminar 0
mov eax,1
int 80h
%endmacro

%macro bio_print 2 ; mensaje, largo
mov edx,%2
mov ecx,%1
mov ebx,1 ; stdout
mov eax,4
int 80h
%endmacro

%macro bio_printer 2 ; mensaje, largo
mov edx,%2
mov ecx,%1
mov ebx,2 ; stderr
mov eax,4
int 80h
%endmacro

%macro bio_leer 3
mov edx,%3
mov ecx,%2
mov ebx,%1
mov eax,3
int 80h
%endmacro

%macro bio_abrir 1
mov eax,5
mov ebx,%1
mov ecx,0
mov edx,0
int 80h
%endmacro

%macro bio_cerrar 1
mov ebx,%1
mov ecx,%2
mov edx,%3
mov eax,4
int 80h
%endmacro

%macro bio_escribir 3
mov edx,%3
mov ecx,%2
mov ebx,%1
mov eax,4
int 80h
%endmacro
```

Declarando Datos Inicializados

```
db 0x55 ; byte 0x55
db 0x55,0x56,0x57 ; tres bytes
db 'a',0x55 ; character y constante
db 'hello',13,10,'$' ; string y constantes
dw 0x1234 ; 0x34 0x12
dw 'a' ; 0x61 0x00
dw 'ab' ; 0x61 0x62
dw 'abc' ; 0x61 0x62 0x63 0x00
dd 0x12345678 ; 0x78 0x56 0x34 0x12
dd 1.234567e20 ; const en floating-point
dq 1.234567e20 ; const en double-precisión
dt 1.234567e20 ; const en extended-precisión
```

Registros

32-bit	16-bit	8-bit	8-bit
EAX	AX	AH	AL
EBX	BX	BH	BL
ECX	CX	CH	CL
EDX	DX	DH	DL
EBP	BP		
ESI	SI		
EDI	DI		
ESP	SP		

Saltos – Jcc

JCXZ	if CX register is 0.	
JECXZ	if ECX register is 0.	
JC	if carry	(CF=1)
JNC	if not carry	(CF=0)
JZ	if zero	(ZF=1)
JNZ	if not zero	(ZF=0)
JO	if overflow	(OF=1)
JNO	if not overflow	(OF=0)
JP	if parity	(PF=1)
JNP	if not parity	(PF=0)
JS	if sign	(SF=1)
JNS	if not sign	(SF=0)
JPE	if parity even	(PF=1)
JPO	if parity odd	(PF=0)

Saltos – Jcc – Aritmeticos

JE	if equal	(ZF=1)	A==B
JNE	if not equal	(ZF=0)	A!=B
Jcc para números sin signo			
JA	if above	(CF=0 and ZF=0)	A>B
JNA	if not above	(CF=1 or ZF=1)	A<=B
JAE	if above or equal	(CF=0)	A>=B
JNAE	if not above or equal	(CF=1)	A<B
JB	if below	(CF=1)	A<B
JNB	if not below	(CF=0)	A>=B
JBE	if below or equal	(CF=1 or ZF=1)	A<=B
JNBE	if not below or equal	(CF=0 and ZF=0)	A>B

Saltos – Jcc – Aritmeticos

JE	if equal	(ZF=1)	A==B
JNE	if not equal	(ZF=0)	A!=B
Jcc para números con signo			
JG	if greater	(ZF=0 and SF=OF)	A>B
JNG	if not greater	(ZF=1 or SF<>OF)	A<=B
JGE	if greater or equal	(SF=OF)	A>=B
JNGE	if not greater or equal	(SF<>OF)	A<B
JL	if less	(SF<>OF)	A<B
JNL	if not less	(SF=OF)	A>=B
JLE	if less or equal	(ZF=1 or SF<>OF)	A<=B
JNLE	if not less or equal	(ZF=0 and SF=OF)	A>B

Direcccionamiento

```

modo a registro
mov eax, ecx

modo inmediato
mov eax, 26

modo directo por registro
mov eax, [esp]

modo directo
mov eax, var_name

modo base y desplazamiento
mov eax, [esp + 4]

modo base, índice y desplazamiento
mov eax, [edi + ebx * 8 + 67]

```

Direcccionamiento – modo base, índice y desplazamiento

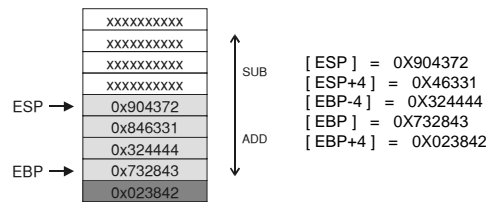
$$\begin{matrix} \text{base} & \text{índice} & \text{escala} & \text{desplazamiento} \\ \begin{pmatrix} \text{EAX} \\ \text{EBX} \\ \text{ECX} \\ \text{EDX} \\ \text{ESP} \\ \text{EBP} \\ \text{ESI} \\ \text{EDI} \\ - \end{pmatrix} & + & \left[\begin{pmatrix} \text{EAX} \\ \text{EBX} \\ \text{ECX} \\ \text{EDX} \\ \text{EBP} \\ \text{ESI} \\ \text{EDI} \\ - \end{pmatrix} * \begin{pmatrix} 1 \\ 2 \\ 4 \\ 8 \end{pmatrix} \right] & + & \begin{pmatrix} 8 \text{ bits} \\ 16 \text{ bits} \\ 32 \text{ bits} \\ - \end{pmatrix}
 \end{matrix}$$

offset = base + (índice · escala) + desplazamiento

Direccionamiento — lo que no se puede hacer

- **NO! MEMORIA A MEMORIA**
MOV [EAX], [ECX]
- **NO! DOBLE INDIRECCION**
MOV EAX,[[[ECX]]]
- **NO! CUALQUIER ESCALA**
MOV EAX, [ECX+EDX*5]
- **NO! SUMA DE TRES REGISTROS**
MOV EAX, [ESI+EDI+ECX]
- **NO! DOBLE INDIRECCION CAMUFLADA**
MOV EAX, [VAR] donde VAR es [dato]
- **NO! MULTIPLICAR DENTRO DE UNA DIRECCION**
MOV EAX, [EBX * ECX]
- **NO! RESTAR DENTRO DE UNA DIRECCION**
MOV EAX, [EBX - ECX]

Pila - General



Pila – Funciones en Asm

(0)	funcion:	Nombre de la función, indica donde el punto de entrada
(1)	push ebp	Salva la base de la pila anterior
(2)	mov ebp, esp	Reposiciona la nueva base en el tope de la pila
(3)	sub esp, 8	Reserva 8 bytes en la pila, para uso local
(4)	...	Rutina...dirección
(5)	...	
(6)	...	
(7)	add esp, 8	Regresa el espacio pedido
(8)	pop ebp	Recupera la base anterior
(9)	ret	Retorno, recupera la siguiente instrucción terminando la rutina

Pila – Ejemplo

(0)	funcion:	XXXXXXXXXX
(1)	push ebp	XXXXXXXXXX
(2)	mov ebp, esp	XXXXXXXXXX
(3)	sub esp, 8	XXXXXXXXXX
(4)	...	XXXXXXXXXX
(5)	...	0x374255
(6)	...	0x904372
(7)	add esp, 8	0x846331
(8)	pop ebp	0x324444
(9)	ret	

ESP → 0x374255
EBP → 0x324444

antes del llamado

Pila – Ejemplo

(0)	funcion:	XXXXXXXXXX
(1)	push ebp	XXXXXXXXXX
(2)	mov ebp, esp	XXXXXXXXXX
(3)	sub esp, 8	XXXXXXXXXX
(4)	...	dirección de ret.
(5)	...	0x374255
(6)	...	0x904372
(7)	add esp, 8	0x846331
(8)	pop ebp	0x324444
(9)	ret	

ESP → dirección de ret.
EBP → 0x324444

paso (0)

Pila – Ejemplo

(0)	funcion:	XXXXXXXXXX
(1)	push ebp	XXXXXXXXXX
(2)	mov ebp, esp	XXXXXXXXXX
(3)	sub esp, 8	ebp (anterior)
(4)	...	dirección de ret.
(5)	...	0x374255
(6)	...	0x904372
(7)	add esp, 8	0x846331
(8)	pop ebp	0x324444
(9)	ret	

ESP → dirección de ret.
EBP → 0x324444

paso (1)

Pila – Ejemplo

(0)	funcion:	XXXXXXXXXX
(1)	push ebp	XXXXXXXXXX
(2)	mov ebp, esp	XXXXXXXXXX
(3)	sub esp, 8	ebp (anterior)
(4)	...	dirección de ret.
(5)	...	0x374255
(6)	...	0x904372
(7)	add esp, 8	0x846331
(8)	pop ebp	0x324444
(9)	ret	

ESP
EBP →

paso (2)

Pila – Ejemplo

(0)	funcion:	XXXXXXXXXX
(1)	push ebp	dato local 2
(2)	mov ebp, esp	dato local 1
(3)	sub esp, 8	ebp (anterior)
(4)	...	dirección de ret.
(5)	...	0x374255
(6)	...	0x904372
(7)	add esp, 8	0x846331
(8)	pop ebp	0x324444
(9)	ret	

ESP →

EBP →

paso (3)

Pila – Ejemplo

(0)	funcion:	XXXXXXXXXX
(1)	push ebp	dato local 2
(2)	mov ebp, esp	dato local 1
(3)	sub esp, 8	ebp (anterior)
(4)	...	dirección de ret.
(5)	...	0x374255
(6)	...	0x904372
(7)	add esp, 8	0x846331
(8)	pop ebp	0x324444
(9)	ret	

ESP →

EBP →

paso (4/5/6)

Pila – Ejemplo

(0)	funcion:	XXXXXXXXXX
(1)	push ebp	XXXXXXXXXX
(2)	mov ebp, esp	XXXXXXXXXX
(3)	sub esp, 8	ebp (anterior)
(4)	...	dirección de ret.
(5)	...	0x374255
(6)	...	0x904372
(7)	add esp, 8	0x846331
(8)	pop ebp	0x324444
(9)	ret	

ESP
EBP →

paso (7)

Pila – Ejemplo

(0)	funcion:	XXXXXXXXXX
(1)	push ebp	(ex) dato local 2
(2)	mov ebp, esp	(ex) dato local 1
(3)	sub esp, 8	(ex) ebp (anterior)
(4)	...	dirección de ret.
(5)	...	0x374255
(6)	...	0x904372
(7)	add esp, 8	0x846331
(8)	pop ebp	0x324444
(9)	ret	

ESP →

EBP →

paso (8)

Pila – Ejemplo

(0)	funcion:	XXXXXXXXXX
(1)	push ebp	(ex) dato local 2
(2)	mov ebp, esp	(ex) dato local 1
(3)	sub esp, 8	(ex) ebp (anterior)
(4)	...	(ex) dir. de ret.
(5)	...	0x374255
(6)	...	0x904372
(7)	add esp, 8	0x846331
(8)	pop ebp	0x324444
(9)	ret	

ESP →

EBP →

paso (9)

Interacción C-Assembler

```
programa.c
#include <sodio.h>
extern int funcionLoca( int a, int b, int c);
main() {
...
...
a = funcionLoca(3,4,5);
...
...
}
```

```
nasm -f elf funcion.asm -o funcion.o
gcc -o programa programa.c funcion.o
```

funcion.asm

```
global funcionLoca
section .text
funcionLoca:
...
...
ret
```

Interacción C-Assembler

```
programa.asm
extern printf
global main ; usamos "main" porque vamos a enlazar con C.
section .text
main:
...
call printf
...
...
```

```
nasm -f elf programa.asm
gcc programa.o -o programa
```

preguntas...?