

# Sistemi Operativi

Laurea in Ingegneria Informatica

Universita' di Roma Tor Vergata

Docente: Francesco Quaglia



## Introduzione

1. Principi di base dei sistemi operativi
2. Prospettiva storica
3. Componenti di un sistema operativo
4. Schema di massima dell'organizzazione di sistemi  
Unix/Windows
5. Standard ed ambienti d'esecuzione
6. Concetti basici sulla sicurezza del software

# Obiettivi di un sistema operativo

- **Semplicità**

Rende lo sviluppo del software più semplice, mascherando le peculiarità delle piattaforme hardware

- **Efficienza**

Ottimizza l'uso delle risorse da parte dei programmi applicativi

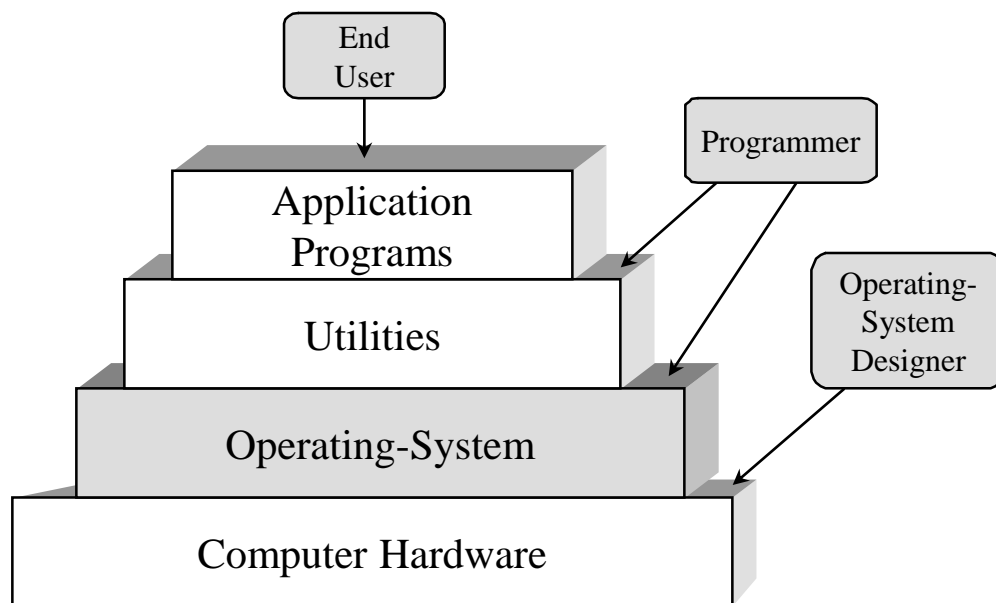
- **Flessibilità**

Garantisce la trasparenza verso le applicazioni di modifiche dell'hardware, e quindi la portabilità del software

---

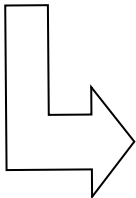
I sistemi operativi sono  
**componenti software**

Essi esistono perché  
rappresentano **una soluzione  
ragionevole al problema  
dell'utilizzabilità** di un sistema  
di calcolo



# Virtualizzazione delle risorse

- all'utente ed alle applicazioni vengono mostrate risorse virtuali più semplici da usare rispetto alle risorse reali
- la corrispondenza tra risorse virtuali e risorse reali è mantenuta dal SO in modo trasparente (mascherandone la struttura)
- le risorse reali nella maggioranza dei casi possono essere solo assegnate in uso esclusivo, limitando il parallelismo nella esecuzione delle applicazioni
- la disponibilità di una molteplicità di risorse virtuali, favorisce l'esecuzione concorrente di più applicazioni

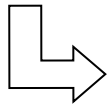


## **Possibilita' di soddisfare**

- **molteplici utenti in simultanea**
- **utenti che utilizzano molteplici applicazioni in simultanea**

# Elaborazione seriale (anni 40-50)

- sistema di calcolo riservato per l'esecuzione di un singolo programma (job) per volta
- mansioni a carico dell'utente
  1. Caricamento del compilatore e del programma sorgente nella memoria
  2. Salvataggio del programma compilato (programma oggetto)
  3. Collegamento con moduli predefiniti
  4. Caricamento ed avvio del programma eseguibile



**quantita' di tempo non minimale solo per gestire la preparazione di un job, indipendentemente da eventuali errori nell'esecuzione dei precedenti passi**

---

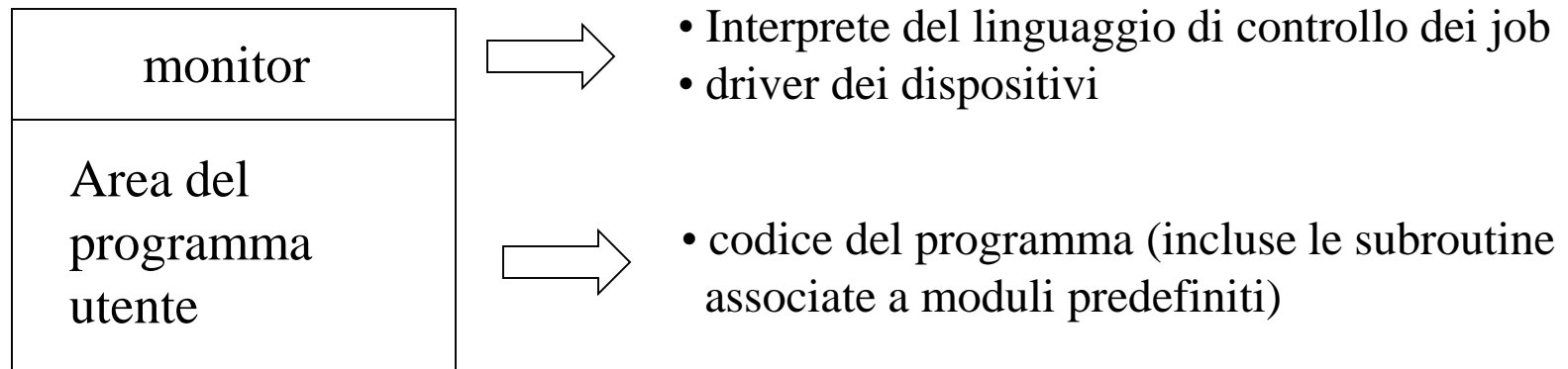
## Migliorie

- sviluppo di librerie di funzioni (e.g. per l'I/O)
- sviluppo di linker, loader, debugger

# Sistemi operativi batch (50-60)

- tesi al miglioramento dell'utilizzo delle (costose) risorse hardware
- basati sull'utilizzo di un **monitor (set di moduli software)**
  1. Il programma e' reso disponibile tramite un dispositivo di input
  2. Il monitor effettua il caricamento del programma in memoria e lo avvia
  3. Il programma restituisce il controllo al monitor in caso di terminazione o errore, ed in caso di interazione coi dispositivi
  4. Il monitor e' residente nella memoria
  5. I moduli richiesti per uno specifico programma vengono caricati dal monitor come subroutine del programma stesso

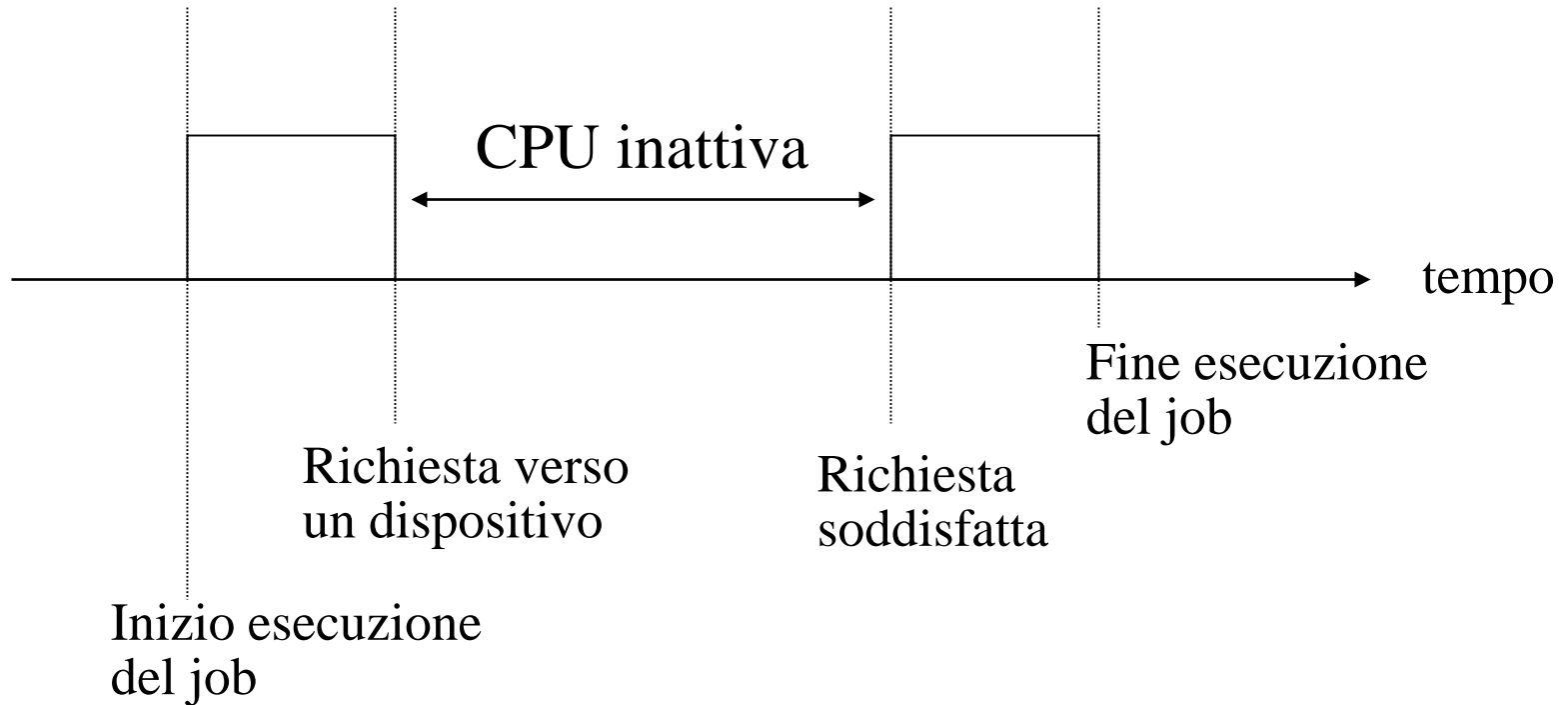
## Ripartizione della memoria



# Limiti principali dei sistemi batch

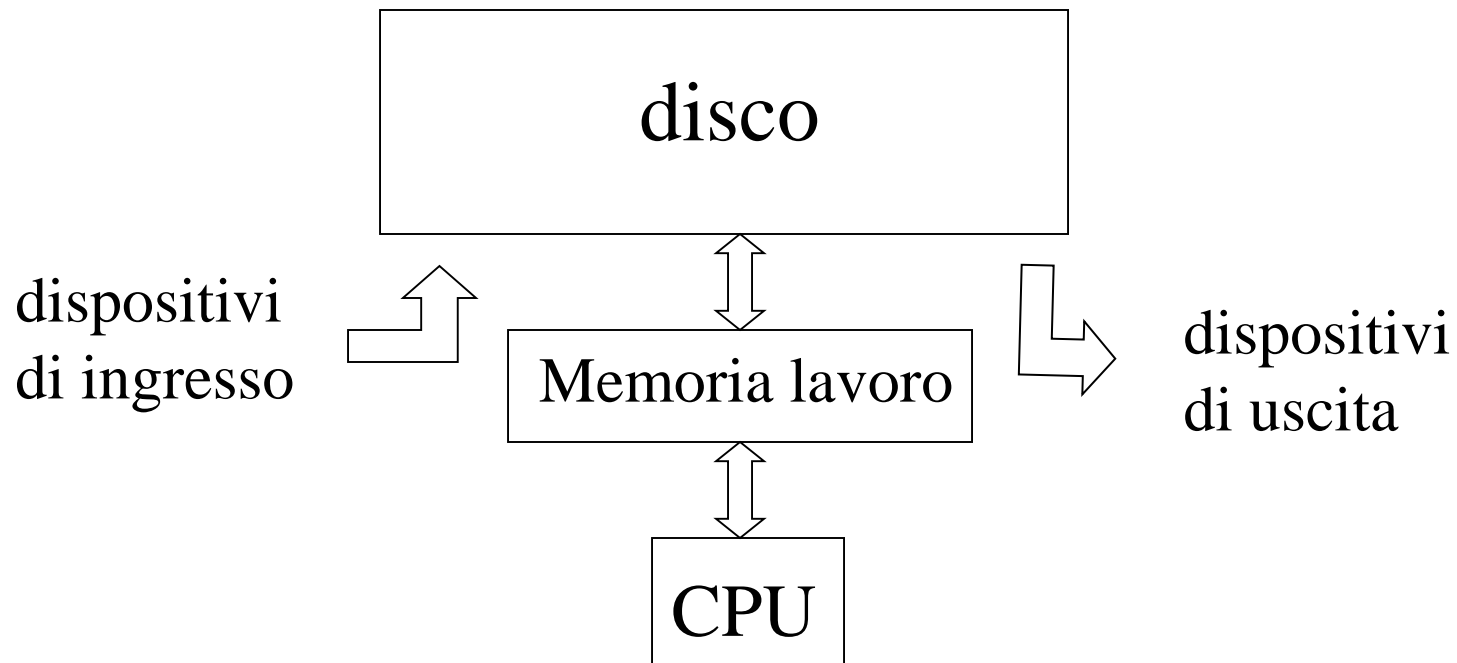
## Monoprogrammazione

- un singolo job in esecuzione per volta
- sottoutilizzo della CPU dovuto alla lentezza dei dispositivi



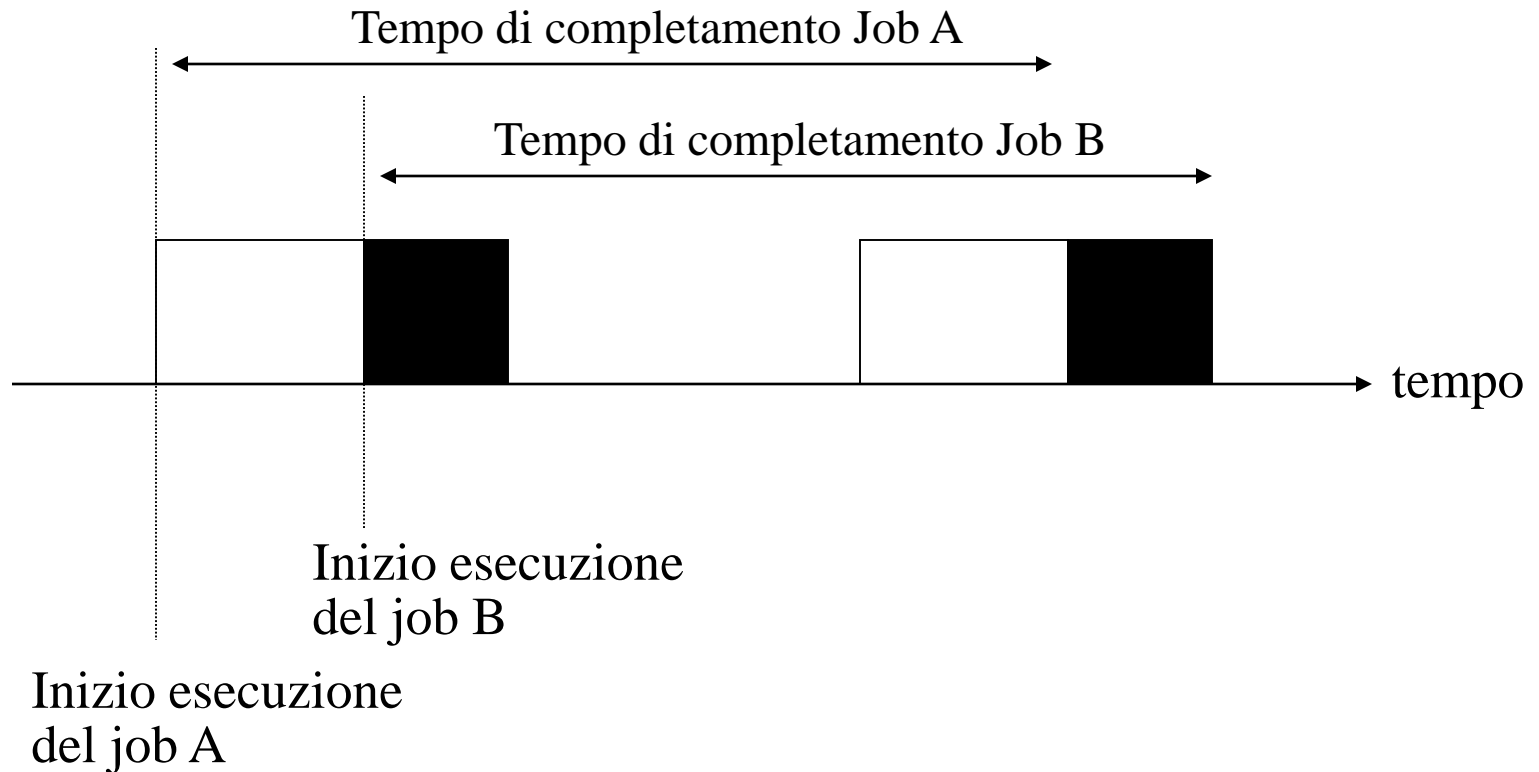
# Spooling (simultaneous peripheral operation on-line)

- introduzione di una memoria disco (piu' veloce dei dispositivi) come buffer tampone per i dispositivi
- l'input viene anticipato su disco, l'output ritardato da disco
- riduzione della percentuale di attesa della CPU
- contemporaneita' di input ed output di job distinti



# Sistemi batch multiprogrammati (multitasking)

- gestione simultanea di molteplici job
- un job per volta impegna la CPU
- piu' job possono impegnare contemporaneamente i dispositivi



**Ipotesi**  $\Rightarrow$  job A e job B inoltrano richieste a dispositivi diversi



# Monoprogrammazione vs multiprogrammazione

|                    | <b>job1</b> | <b>job2</b> | <b>job3</b> |
|--------------------|-------------|-------------|-------------|
| Tipo               | calcolo     | calcolo+I/O | calcolo+I/O |
| Durata             | 5 min       | 15 min      | 10 min      |
| Utilizzo disco     | no          | no          | si          |
| Utilizzo terminale | no          | si          | no          |
| Utilizzo stampante | no          | no          | si          |

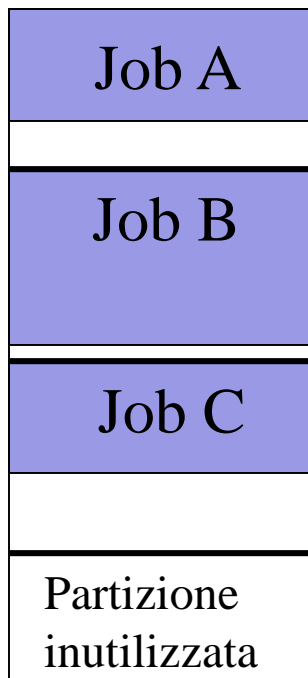
|                         | <b>monoprogrammazione</b> | <b>multiprogrammazione</b> |
|-------------------------|---------------------------|----------------------------|
| Utilizzo pocessore      | 17%                       | 33%                        |
| Utilizzo del disco      | 33%                       | 67%                        |
| Utilizzo stampante      | 33%                       | 67%                        |
| Tempo totale            | 30 min                    | 15 min                     |
| Throughput              | 6 job/ora                 | 12 job/ora                 |
| Tempo di risposta medio | 18 min                    | 10 min                     |

# Multiprogrammazione e memorizzazione dei job

La memoria di lavoro viene utilizzata per memorizzare i job secondo uno schema di

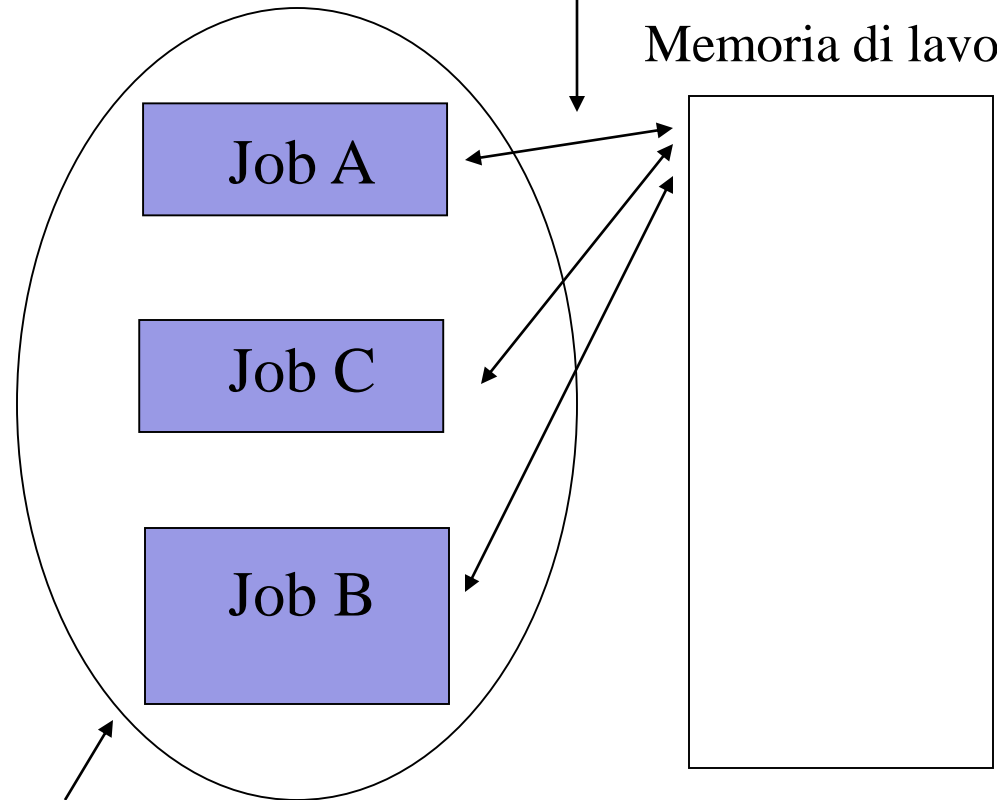
1. Partizioni multiple
2. Partizione singola

Memoria di lavoro



caricamento/scaricamento

Memoria di lavoro



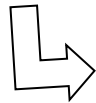
Dispositivo di memorizzazione  
ausiliario (disco)

# Limiti principali dei sistemi batch multiprogrammati

Il controllo viene restituito al monitor solo in caso di richiesta verso dispositivo, terminazione o errore



- rischio di sottoutilizzo delle risorse
- l'esecuzione di job con frequenti richieste di dispositivo puo' essere penalizzata



impossibilita' di supporto ad applicazioni interattive

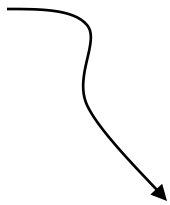
---

## Sistemi operativi time-sharing (1962)

- il tempo di CPU viene assegnato ai vari job secondo un determinato algoritmo di scheduling stabilito dal monitor (e.g. round-robin)
- e' possibile che l'esecuzione di un job **venga interrotta** indipendentemente dal fatto che il job effettui una richiesta verso un dispositivo (**preemption**)

# Esempio di round-robin

JOBs

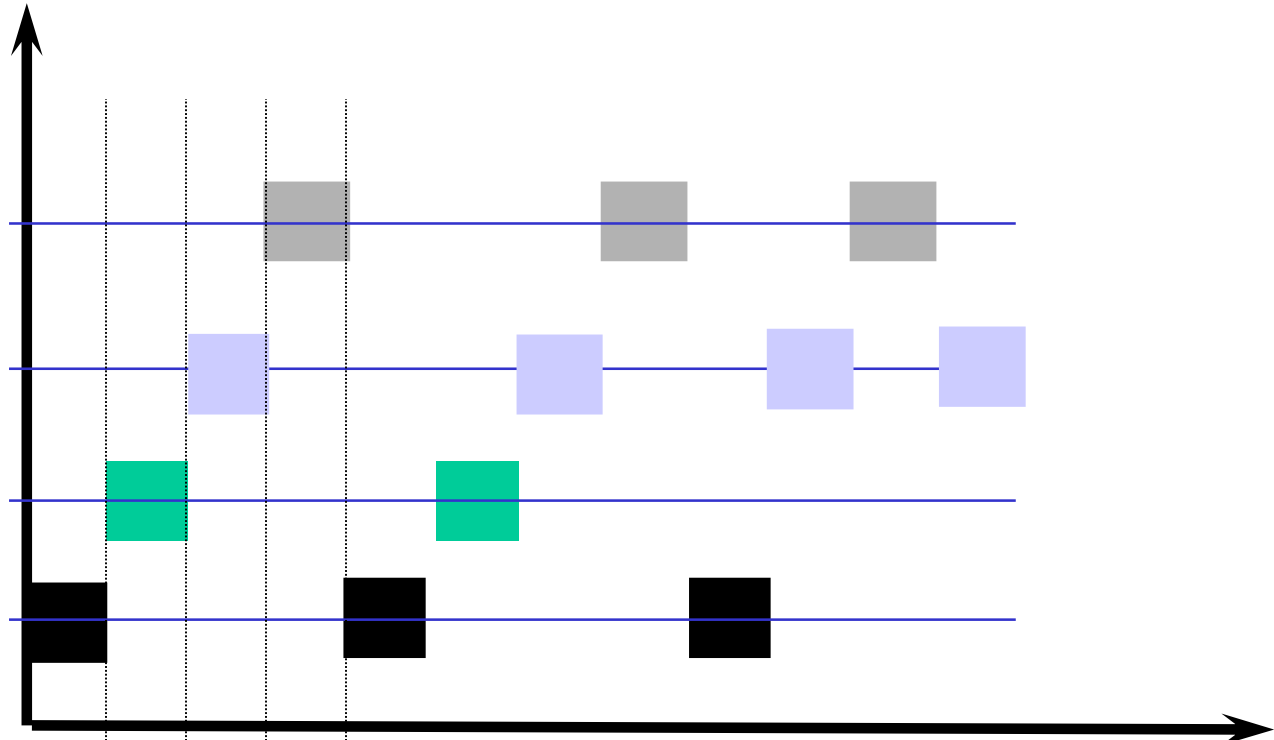


D

C

B

A

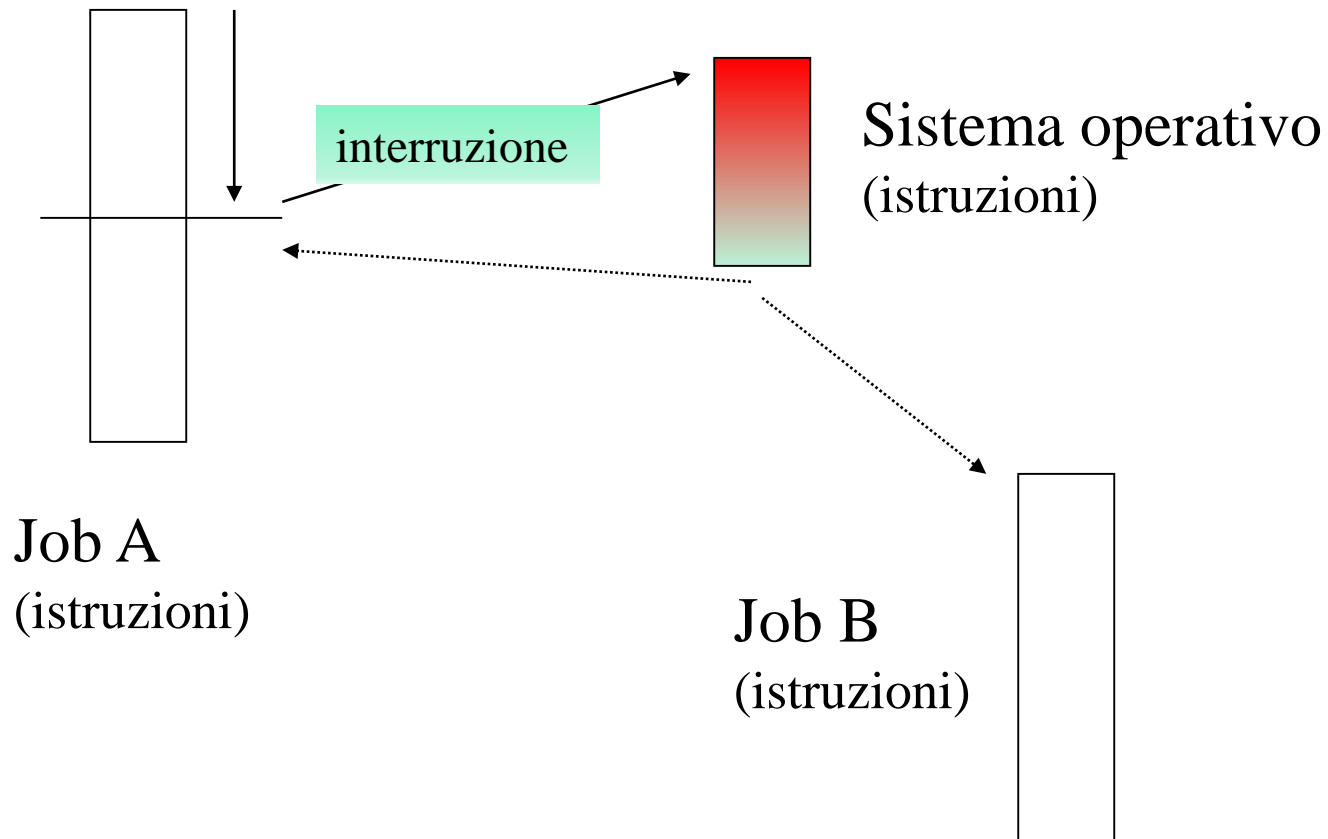


Tempo di CPU

# Supporti al time-sharing

## Interruzioni

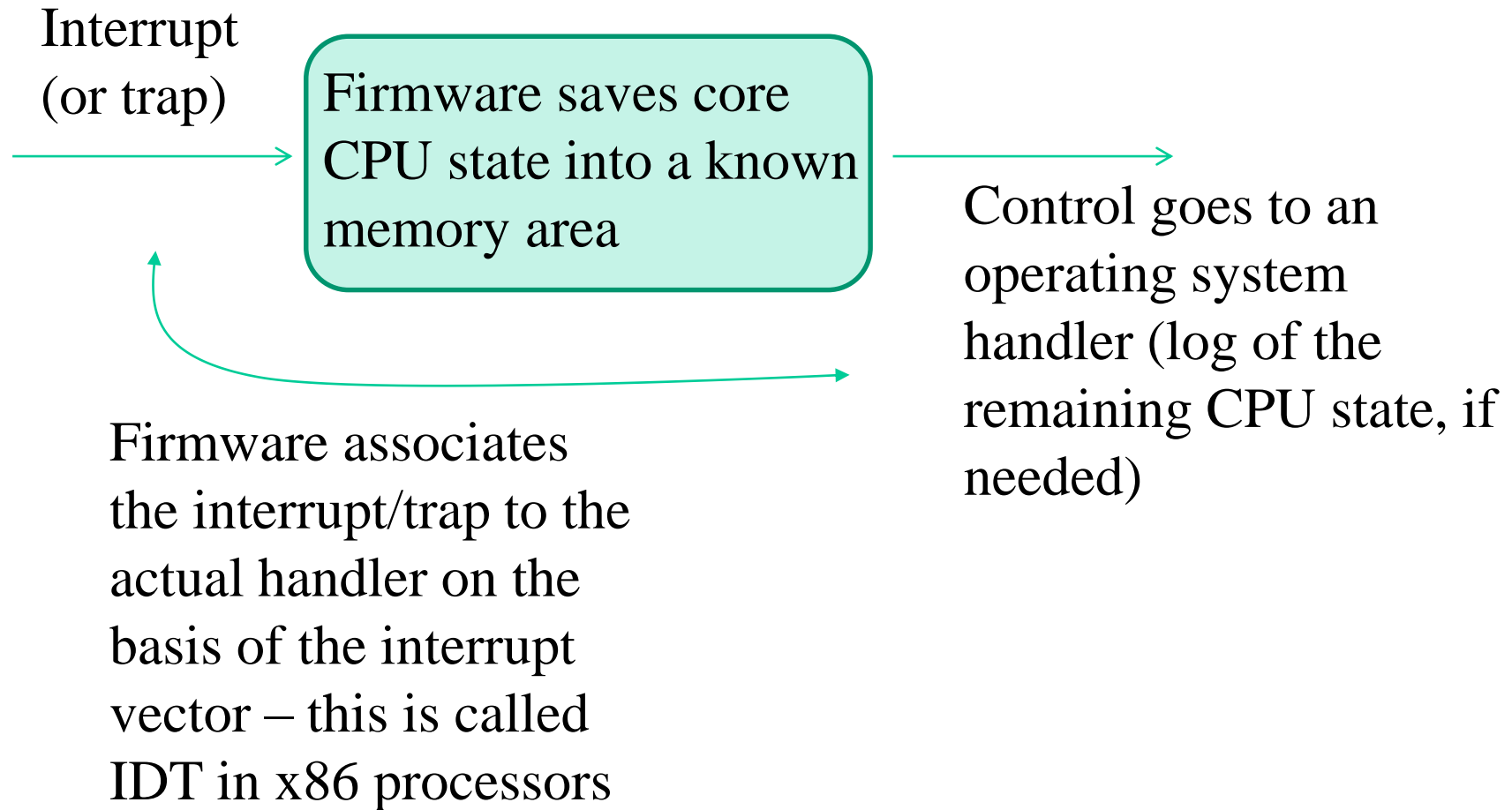
- permettono il ritorno del controllo al monitor (ora chiamato sistema operativo)



# Funzionalità delle interruzioni

- un'interruzione trasferisce il controllo ad una “routine di interrupt”
- tipicamente questo avviene attraverso un **interrupt vector**, che contiene gli indirizzi delle rispettive routine nel codice del sistema operativo
- un'architettura che gestisca gli interrupt deve fornire supporti per il salvataggio dell'indirizzo della prossima istruzione del programma interrotto (PC) e del valore dei registri di CPU
- ogni sistema operativo moderno è **interrupt driven**

# Uno schema



# Sistemi real-time

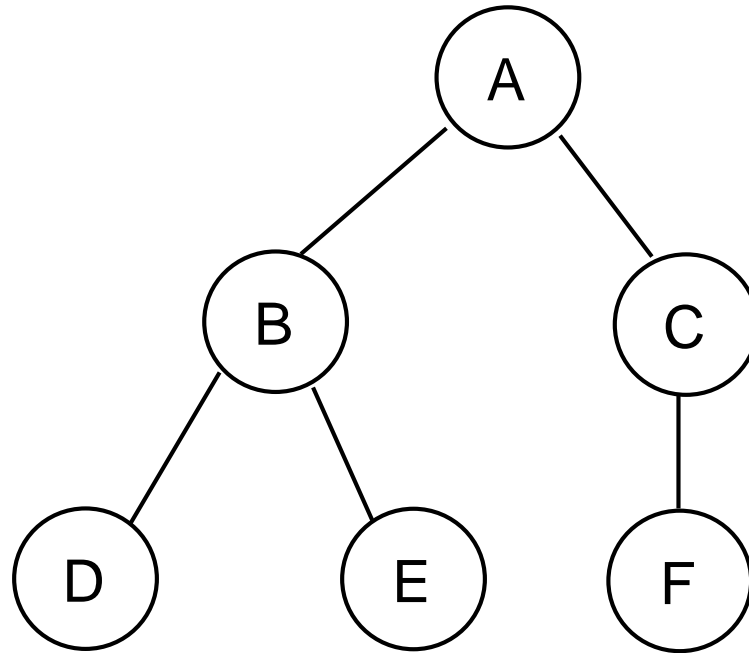
- il sistema operativo deve far sì che un programma esegua specifici task entro dei limiti temporali prestabiliti (deadlines)
- **Hard real-time:** le deadlines devono essere assolutamente rispettate
  - utile per esempio per controllo di processi industriali
  - dati e istruzioni vengono tipicamente memorizzate in componenti ad accesso veloce o memorie a sola lettura (ROM)
  - non supportato dai sistemi operativi time-sharing
- **Soft real-time:** le dealines dovrebbero essere rispettate
  - utile in applicazioni che richiedono funzionalita' di sistema avanzate (ad esempio applicazioni multimediali)



# Processi

- introdotti per monitorare e controllare in modo sistematico l'esecuzione dei programmi
- un processo è un **programma in esecuzione** con associati:
  1. i dati su cui opera
  2. un contesto di esecuzione: cioè le informazioni necessaria al sistema operativo per schedularlo
- il sistema operativo utilizza particolari strutture dati per mantenere tutta l'informazione relativa a ciascun processo, ed il suo stato corrente
- quando un processo va in esecuzione sulla CPU può **interagire** sia con il sistema operativo che con altri processi
- anche il sistema operativo può essere costituito da un insieme di processi

# Gerarchie di processi



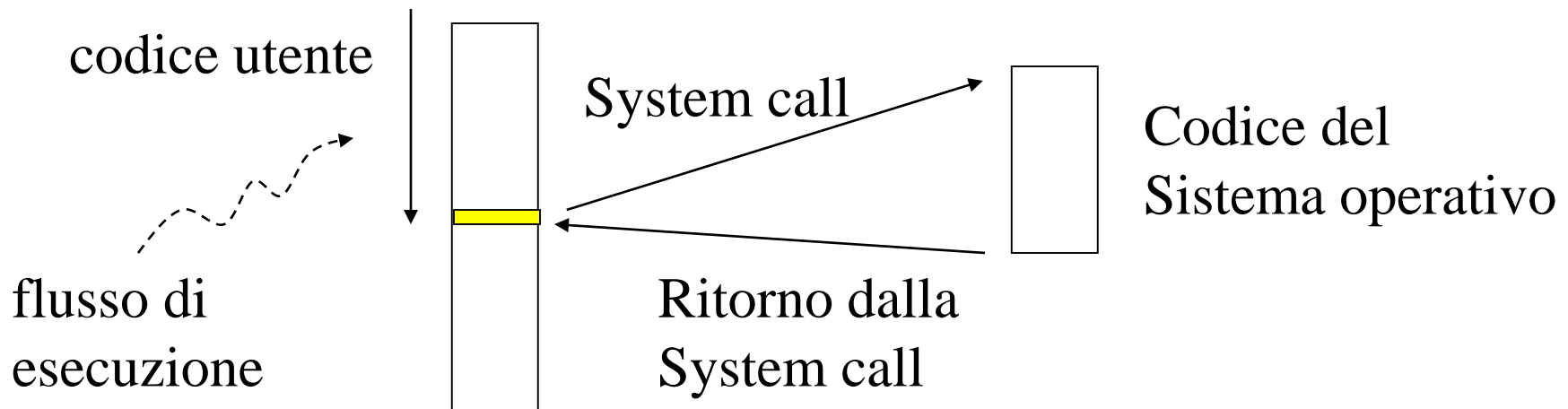
- un processo può creare altri processi (**child**)
- in base ai rapporti di parentela esistono gerarchie di processi

# **Componenti classici di un sistema operativo**

- Gestione dei processi
- Gestione della memoria primaria e secondaria
- Gestione dei File
- Gestione dell'I/O (inclusi device di rete)
- Protezione delle risorse

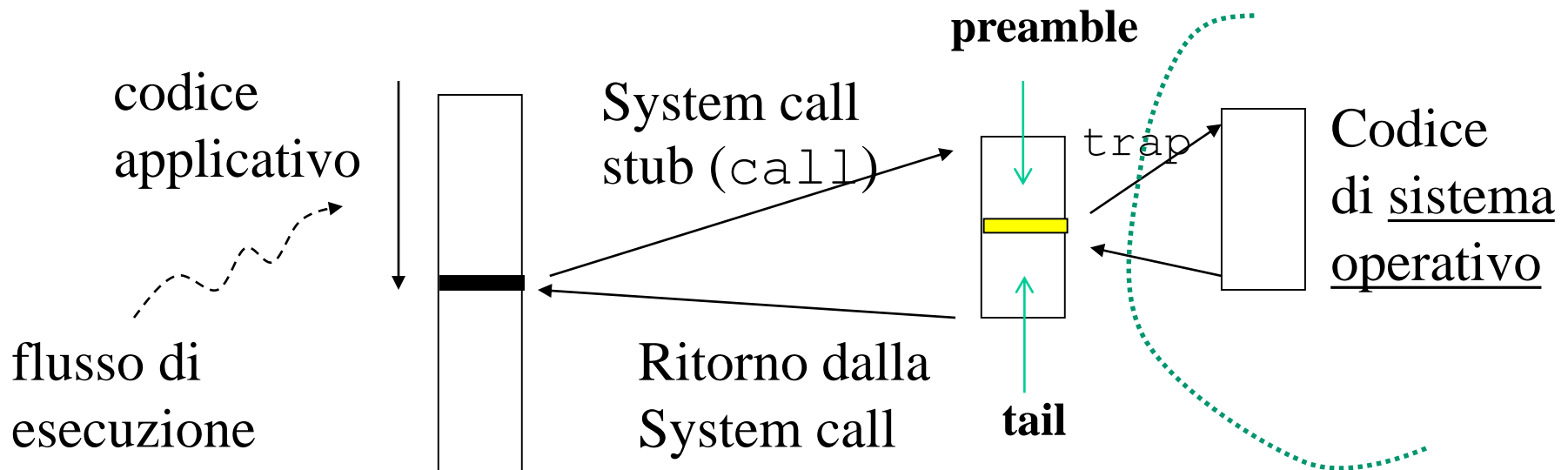
# Accesso ai servizi di sistema: meccanismo delle “system call”

- il meccanismo delle “system call” fornisce un’interfaccia per l’accesso al software del sistema operativo
- originariamente tale interfaccia era accessibile solo per programmazione in linguaggio assembly
- alcuni linguaggi di alto livello (ad esempio C e C++) permettono l’invocazione diretta di una system call



# Supporti per le system call

- il reale supporto per le system call sono le istruzioni di trap
- di conseguenza invocare a livello applicativo una system call implica la presenza nel codice applicativo di istruzioni di trap
- in tecnologia convenzionale (e.g. linguaggio C) questo avviene invocando “stub” offerti da librerie di programmazione



# Anatomia di una system call

- viene mostrata al codice applicativo come una semplice funzione di libreria
- la sua reale implementazione e' tipicamente "machine dependent"
- richiede quindi esplicita programmazione ASM per poter far uso di
  - ✓ istruzioni di trap
  - ✓ istruzioni di manipolazione dei registri

# Un esempio Unix

```
#include <unistd.h>
....
int main( ... ) {
    ....
    syscall_name(...)
    .....
}
```

← header including the system call specification

→

```
syscall_name(...){
    ...//preamble (partially asm)
    asm ( machine code block )
    ...//tail (partially asm)
}
```

# Codice C verso codice macchina

compile with “gcc -c -fomit-frame-pointer”  
inspect with “objdump”

```
int f(int x){
```

```
    if (x == 1) return 1;  
    return 0;  
}
```

```
00000000000000000000 <f>:
```

```
 0:  89 7c 24 fc  
 4:  83 7c 24 fc 01  
 9:  75 07  
b:  b8 01 00 00 00  
10: eb 05  
12: b8 00 00 00 00  
17:  c3
```

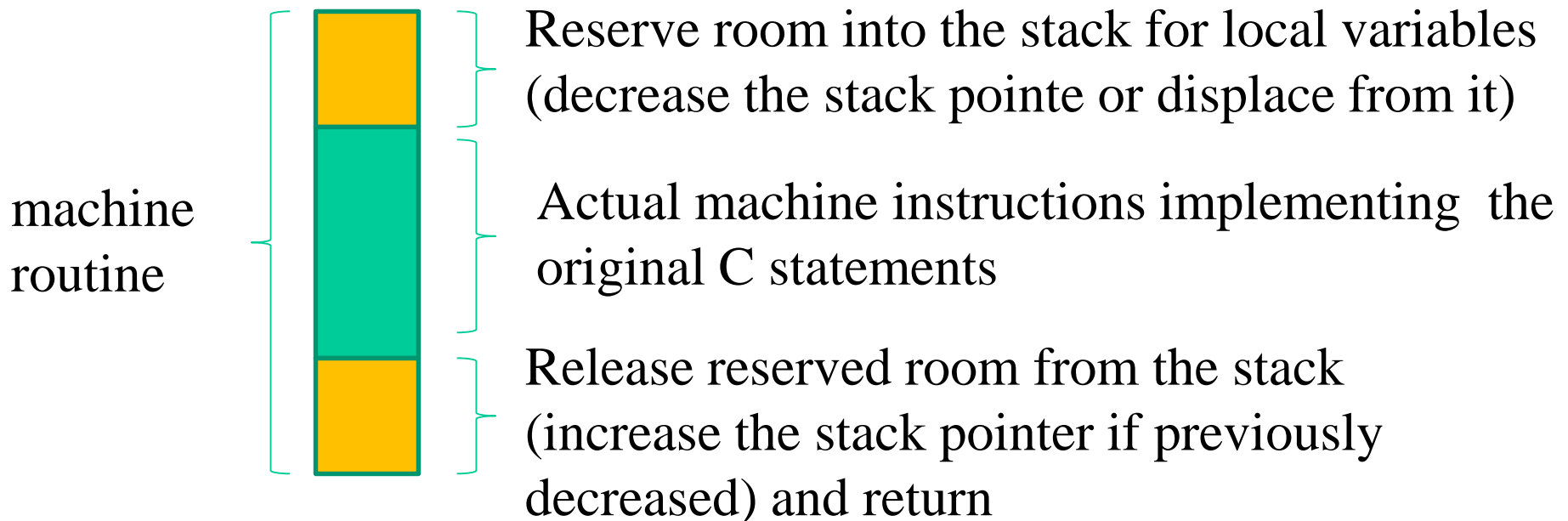
```
mov    %edi,-0x4(%rsp)  
cmpl   $0x1,-0x4(%rsp)  
jne    12 <f+0x12>  
mov    $0x1,%eax  
jmp    17 <f+0x17>  
mov    $0x0,%eax  
retq
```

**AT&T syntax**

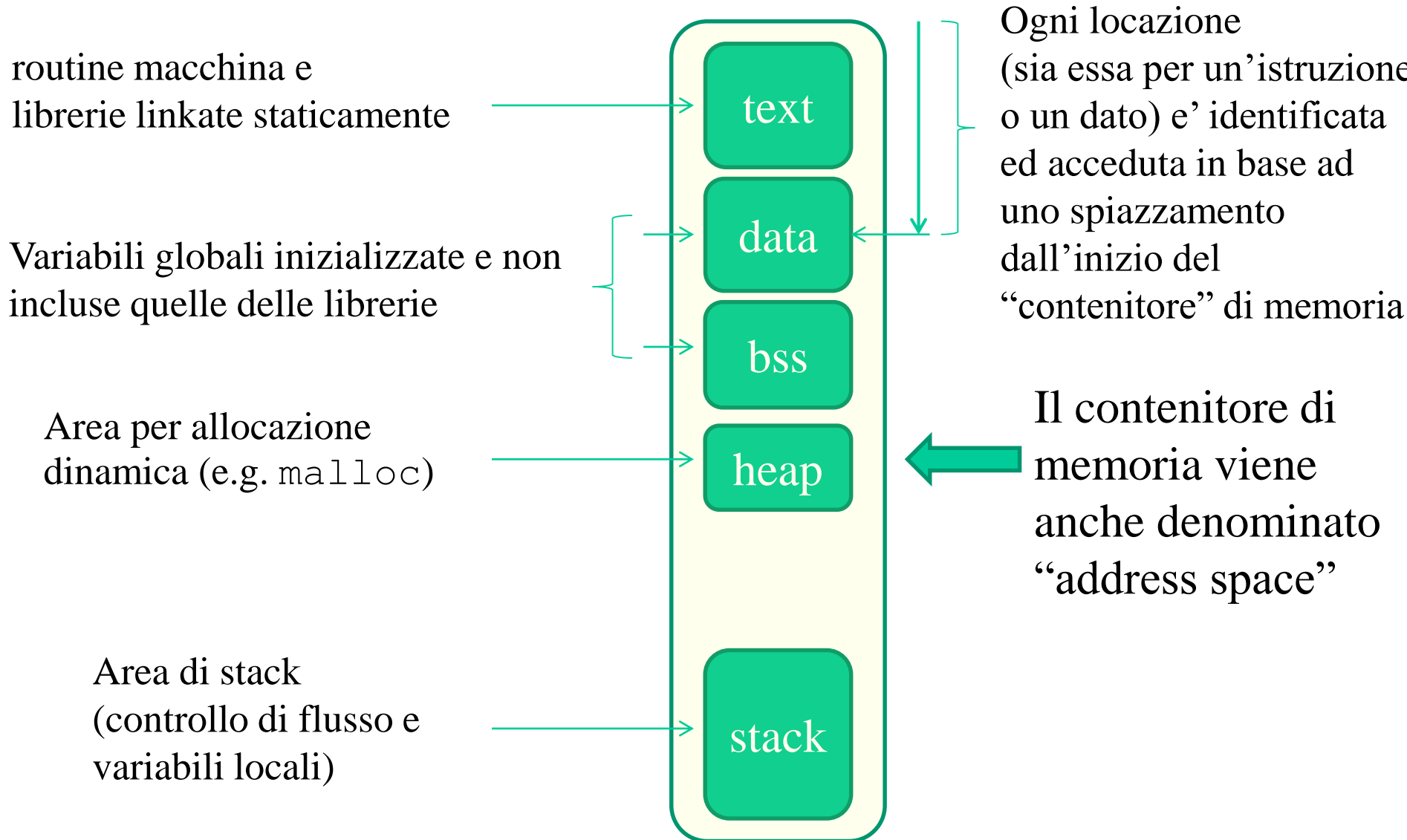


# Alcune notazioni x86 e tipica strutturazione del codice macchina

- `rsp` – stack pointer
- `edi` – registro di CPU general purpose
- `retq` – control return to caller (PC saved into the stack)
- `mov` – data movement instruction
- ..... many others



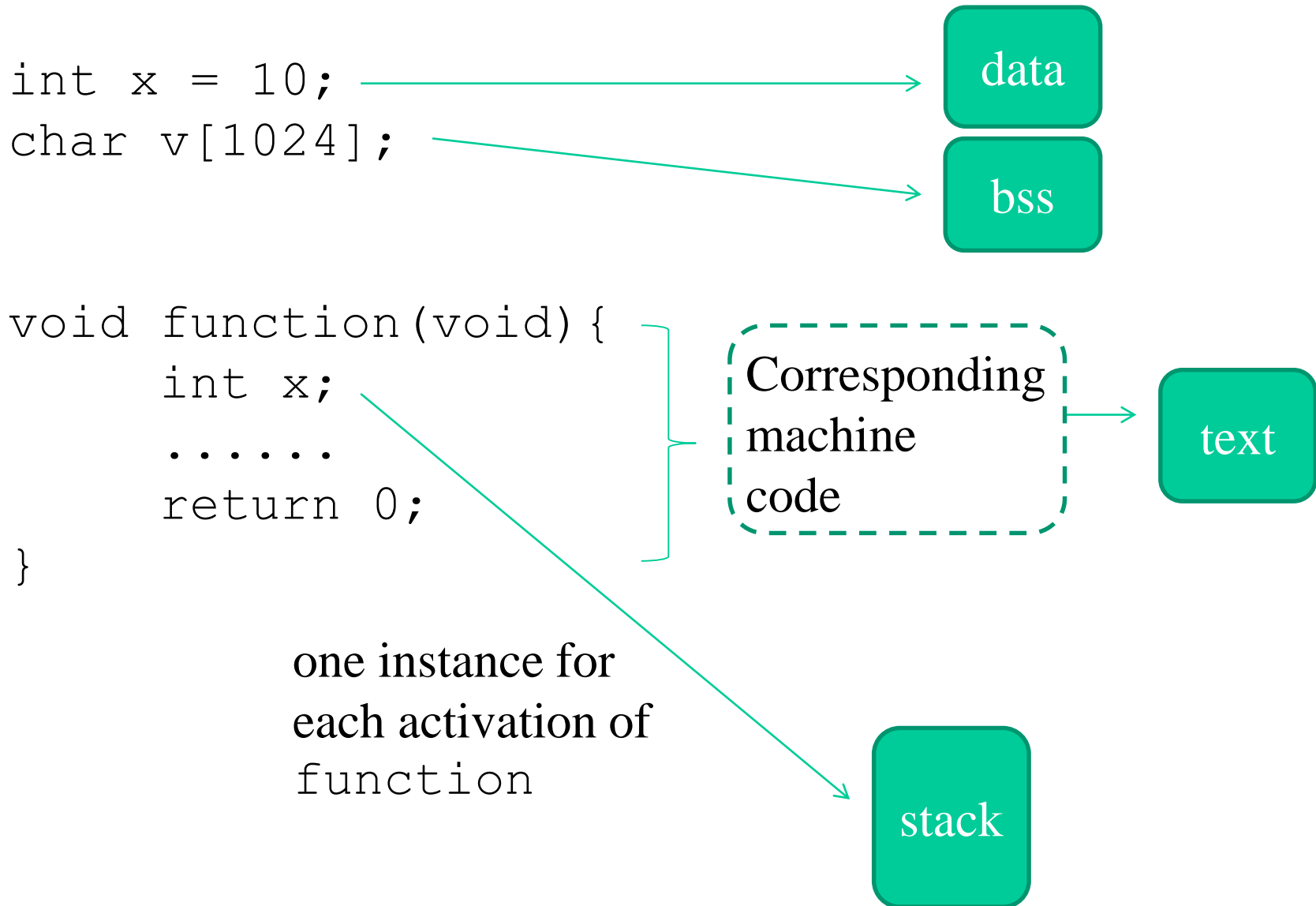
# Visione globale della memoria accessibile ai programmi applicativi (Unix style)



# Corrispondenze sorgente-eseguibile

- ad ogni funzione C compilata e linkata staticamente corrisponderà un'unica routine di istruzioni macchina collocata nella sezione “testo”
- ad ogni variabile globale dichiarata dal programmatore o all'interno di librerie linkate staticamente corrisponderà una locazione (di taglia appropriata) nella sezione “dati”
- la sezione “heap” permette uso di ulteriore memoria, ad esempio tramite la libreria `malloc`
- in tal caso è la stessa libreria `malloc` che tiene traccia di quali aree (buffer) dell'heap sono stati consegnati in uso all'applicazione o rilasciati dall'applicazione
- la sezione “heap” è espandibile fino alla saturazione dell'intero contenitore di memoria dell'applicazione

# Un semplice esempio



# Variabili puntatore

- sono collocate nello spazio di indirizzamento esattamente con le stesse regole di variabili non puntatore (ad esempio interi, floating point ....)
- possono registrare il valore di un indirizzo di memoria
- tale indirizzo identifica un punto qualsiasi dello spazio di indirizzamento e rappresenta quindi un semplice spiazzamento all'interno del contenitore di memoria dell'applicazione

```
int *x;  
float *y;  
double *z;
```

```
void function(void) {  
    x = y = z;  
}
```

abilitato di default in gcc  
(si inibisce con, e.g.  
-Werror)

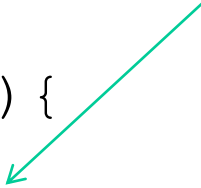
# Aritmetica dei puntatori

- i puntatori possono essere coinvolti in espressioni in cui si definisce un indirizzo di memoria come spiazzamento a partire da essi
- l'aritmetica dei puntatori definisce la modalita' di calcolo del riferimento a memoria in un'espressione "indirizzo" in base alla tipologia di puntatore
- il valore dello spiazzamento sara' funzionale alla tipologia di puntatore

```
int *x;  
double *z;
```

Predicato mai verificato

```
void function(void) {  
    x = y;  
    if ( x+1 == y+1 ) return 1;  
    return 0;  
}
```



# Classico utilizzo dei puntatori

- per notificare ad una funzione dove “consegnare” o “leggere” in memoria le informazioni
  - ✓ ad esempio, `scanf ( )` consegna informazioni in memoria usando puntatori come parametri di input
- per scandire la memoria e accedere/aggiornare i valori
- per accedere ad informazioni nell'heap
- data un'espressione “indirizzo” gli operatori principali per accedere all'effettivo contenuto di memoria sono 2:
  - \* indirezione (prefisso all'espressione)
  - [] spiazzamento ed indirezione (suffisso all'espressione)

# Array e puntatori

- il nome di un array di fatto corrisponde ad una espressione indirizzo, al pari di una variabile puntatore
- questa espressione ha un valore che corrisponde all'indirizzo di memoria dove l'array e' collocato
- **NOTA:** un array puo essere collocato in parti differenti dello spazio di indirizzamento (data, stack ..) dipendono da come esso e' dichiarato
- i nomi di array a differenza dei puntatori sono **RVALUES**
- ovvero, essi (i nomi!!!) non hanno nessuna locazione di memoria associata (non sono delle variabili)
- i nomi di array non possono quindi comparire in espressioni di assegnazione come destinazioni



# Alcuni esempi

```
int *x;  
int y[128];
```

```
x = y;  
x = y+10;  
*x = *(y+10);  
*(y+10) = *x;
```

} assegnazioni lecite

```
y = x;
```

} assegnazioni non lecite (y e' un rvalue!!!)

# Richiami su `scanf`

- vuole una stringa di formato che identifica un numero generico di informazioni da consegnare al chiamante e la relativa tipologia
- per ogni informazione da consegnare specificata come parametro dalla stringa di formato, `scanf()` vuole il relativo indirizzo di memoria dove effettuare la consegna
- la specifica dell'informazione da consegnare determina il numero di byte che verranno consegnati al rispettivo indirizzo, il quale puo' anche non essere noto (come per le stringhe)

```
int x;
```

```
void get_input_value(void) {  
    scanf("%d", &x);  
}
```

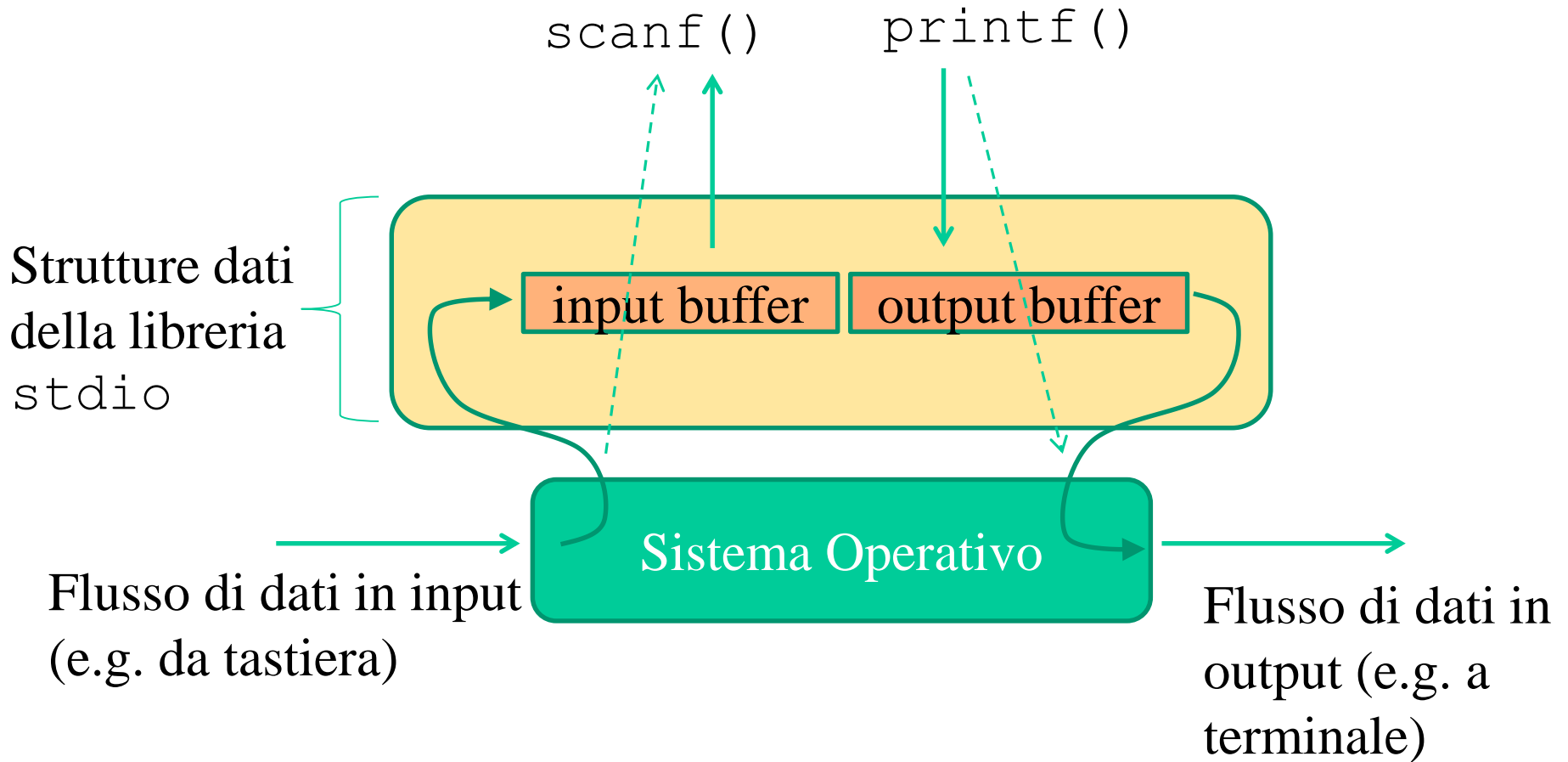
# Richiami su `scanf`

- **NOTA:** il valore di ritorno di `scanf ( )` indica il numero delle informazioni realmente consegnate, in base all'ordine di consegna definito dalla stringa di formato!!!
- la funzione `scanf ( )` lavora secondo uno schema bufferizzato
- ovvero i dati che consegna sono preventivamente prelevati dalla sorgente tramite specifiche system call offerte dal sistema operativo, e bufferizzati in aree di memoria gestite dalla stessa libreria di I/O
- dati bufferizzati e non ancora consegnati rimangono validi per prossime consegne
- c'e' possibilita' di iterazione degli errori di formato!!!

# Richiami su `printf`

- utilizza una stringa di formato per definire la struttura del messaggio da produrre – anche in questo caso secondo uno schema bufferizzato!!!
- la stringa di formato puo' contenere argomenti
- per ogni argomento, un ulteriore parametro e' richiesto in input da parte di `printf()`
- questo parametro definisce l'espressione il cui valore dovra' comparire al posto del corrispettivo argomento nel messaggio da produrre
- **NOTA:** il valore di ritorno di `printf()` corrisponde al numero di byte effettivamente costituenti il messaggio prodotto
- C standard codifica il tipo `char` in ASCII (American Standard Code for Information Interchange) – 1 byte per carattere

# Lo schema di bufferizzazione



# “Svuotare” il buffer di input/output

- in linea di principio potrebbe essere utilizzato il servizio `fflush()` offerto dalla libreria `stdio`
- pero' in C questo servizio ha un comportamento definito solo per quel che riguarda lo svuotamento del buffer di output (denominato `stdout`)
- per il buffer di input (denominato `stdin`) conviene ridefinire il comportamento di tale servizio in modo esplicito e funzionale al proprio scopo
- a tal fine si puo' utilizzare la direttiva di precompilazione `#define`
- Un esempio per l'eliminazione un'intera linea di input dal buffer:

```
#define fflush(stdin) while(getchar() != '\n')
```

# Strutture (**struct**)

- sono un costrutto del C che permette di accorpare in un'area di memoria informazioni di natura eterogenea
- un impiego classico e' quella di creare una tabella di informazioni eterogenee in termini di tipologia e quantita' di memoria richiesta per la loro rappresentazione
- nel caso di accesso ai campi della `struct` tramite puntatore si puoi utilizzare l'operatore '`->`' suffisso all'espressione indirizzo
- nel caso si conosca il nome della variabile si tipo `struct` si puo' accedere ai campi con l'operatore '`.`' suffisso al nome della variabile

# Un esempio

```
#include <stdio.h>

typedef struct _table_entry{
    int x;
    float y;
} table_entry;

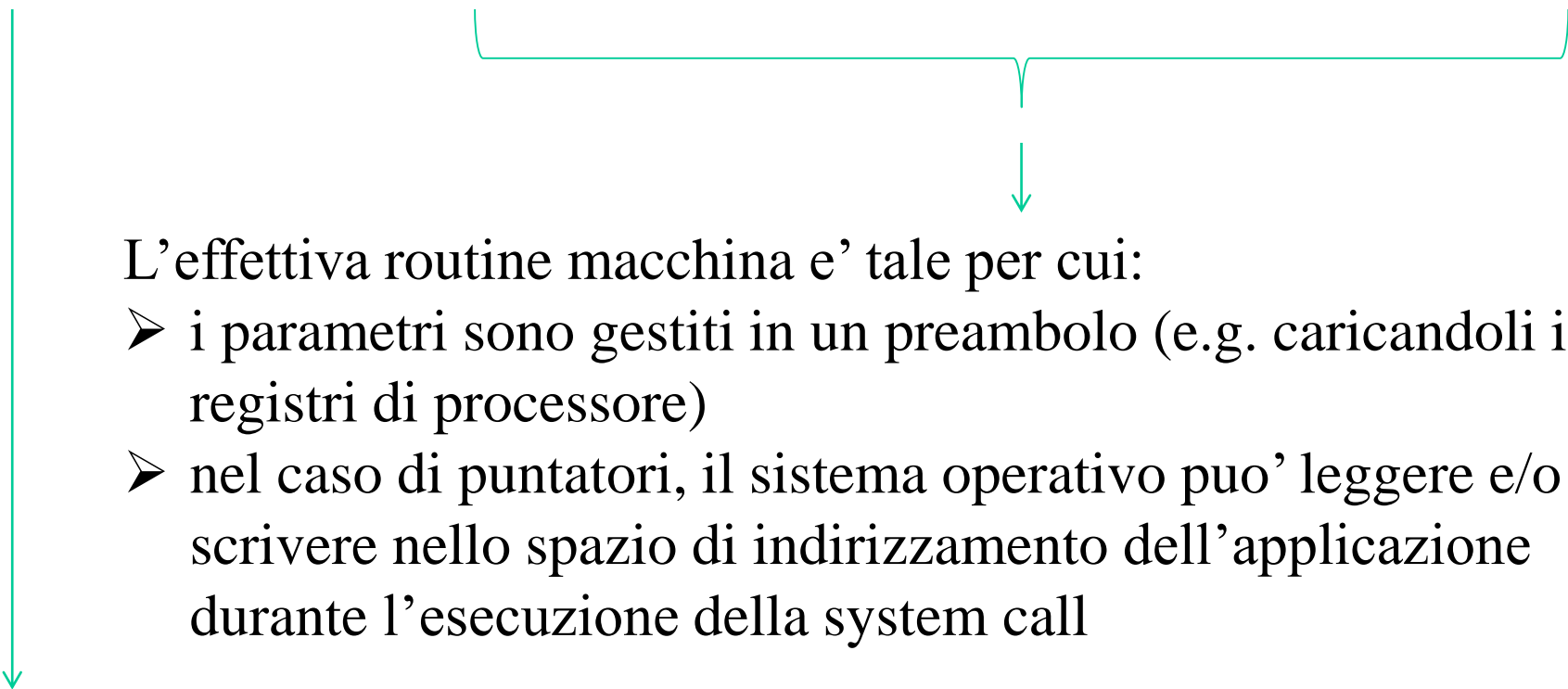
table_entry t;
table_entry *p = &t;

void main(void) {
    printf("please provide me with an INT and a FLOAT\n");
    scanf("%x %f",&(t.x),&(t.y));
//    scanf("%x %f",&(p->x),&(p->y)); //equivalent to previous line
//    scanf("%x %f",&((&t)->x),&((&t)->y)); //again equivalent
    printf("x is %d - y is %f\n",t.x,t.y);
}
```



# Tornando allo stub delle system call

```
int syscall_name(int , void *, struct struct_name * ...)
```

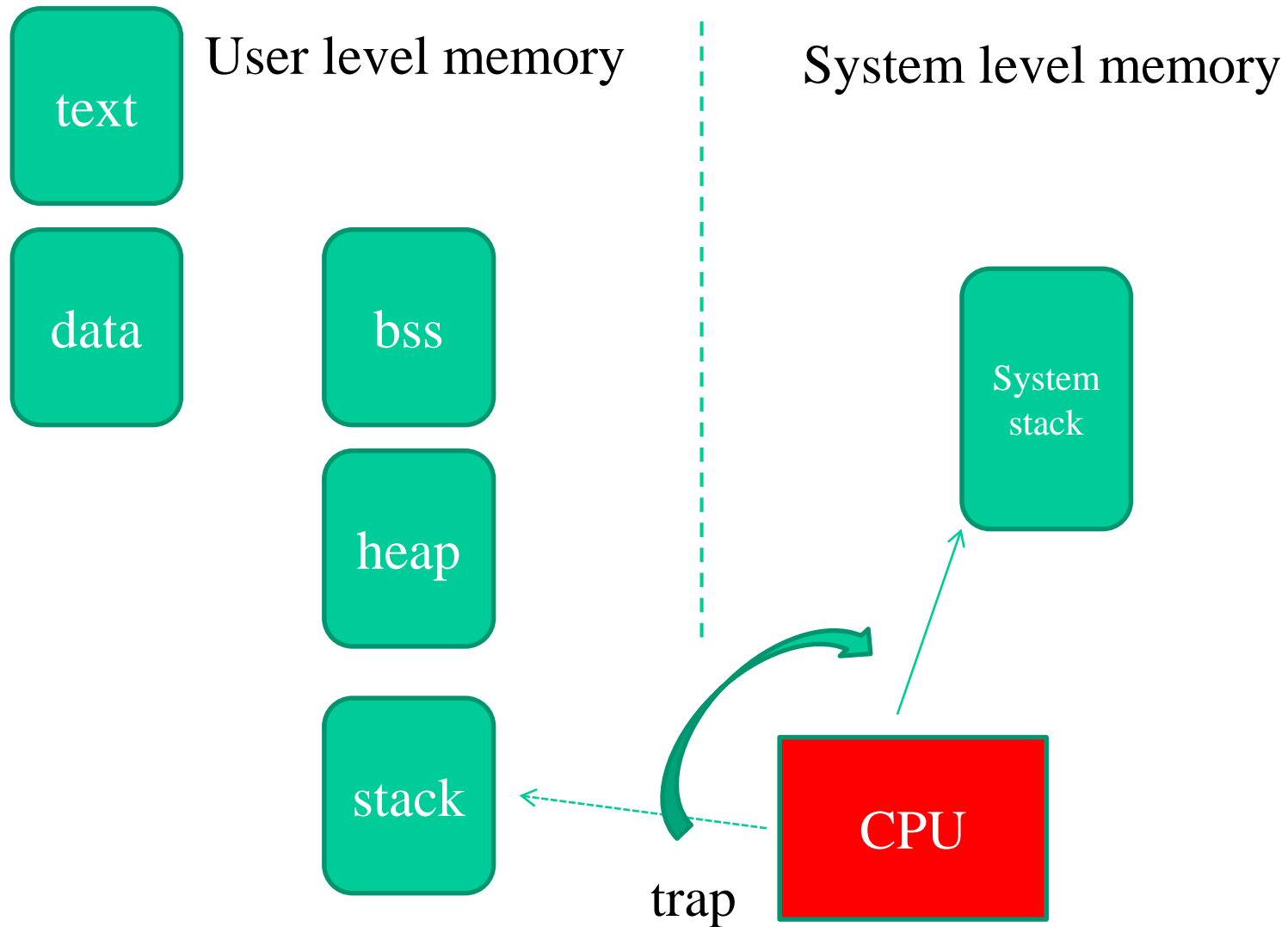


L'effettiva routine macchina e' tale per cui:

- i parametri sono gestiti in un preambolo (e.g. caricandoli in registri di processore)
- nel caso di puntatori, il sistema operativo puo' leggere e/o scrivere nello spazio di indirizzamento dell'applicazione durante l'esecuzione della system call

- ✓ il valore di ritorno e' definito dalla "coda" della routine macchina
- ✓ questo generalmente dipende dal valore scritto dal sistema operativo in qualche registro di processore

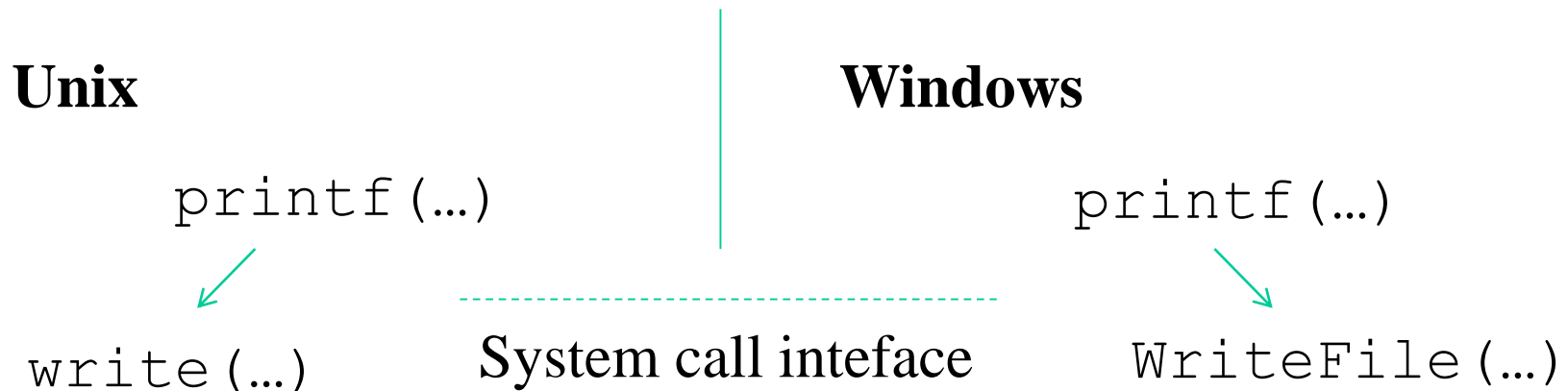
# Stack di sistema



Il cambio di stack avviene quando uno stub di system call esegue l'istruzione di trap che passa il controllo al sistema operativo

# Librerie standard: gli standard di linguaggio

- gli standard di linguaggio definiscono servizi standard per la programmazione in una data tecnologia (e.g. ANSI-C)
- questi sono offerti dalle librerie standard, basate su specifica di interfaccia e semantica di esecuzione
- ogni funzione di libreria invocherà a sua volta le system call (necessarie per la sua mansione) proprie del sistema operativo su cui si opera
- permettono la portabilità del software su piattaforme di natura differente



# Standard di sistema

- gli standard di sistema definiscono i servizi offerti da uno specifico sistema per la programmazione secondo una data tecnologia (e.g. linguaggio C)
- per sistemi Unix abbiamo lo standard Posix
- per sistemi Windows abbiamo le Windows-API (WINAPI)
- lo standard per una famiglia di sistemi definisce tipicamente
  - ✓ il set delle system call offerte ai programmatori (tramite libreria)
  - ✓ il set di funzioni di libreria specifiche per quel sistema (che a loro volta possono appoggiarsi sulle system call native del sistema in oggetto)

# Kernel di un sistema operativo

- con la denominazione kernel si intende l'insieme dei moduli software di base di un sistema operativo
- ad esempio il kernel contiene
  - i moduli accessibili tramite le system call
  - i moduli per la gestione interrupt/trap
- il sistema operativo vero e proprio mette a disposizione moduli software aggiuntivi a quelli interni al kernel, come ad esempio programmi per l'interazione con gli utenti (**command interpreters**)
- comunemente tali programmi si appoggiano a loro volta sui moduli del kernel

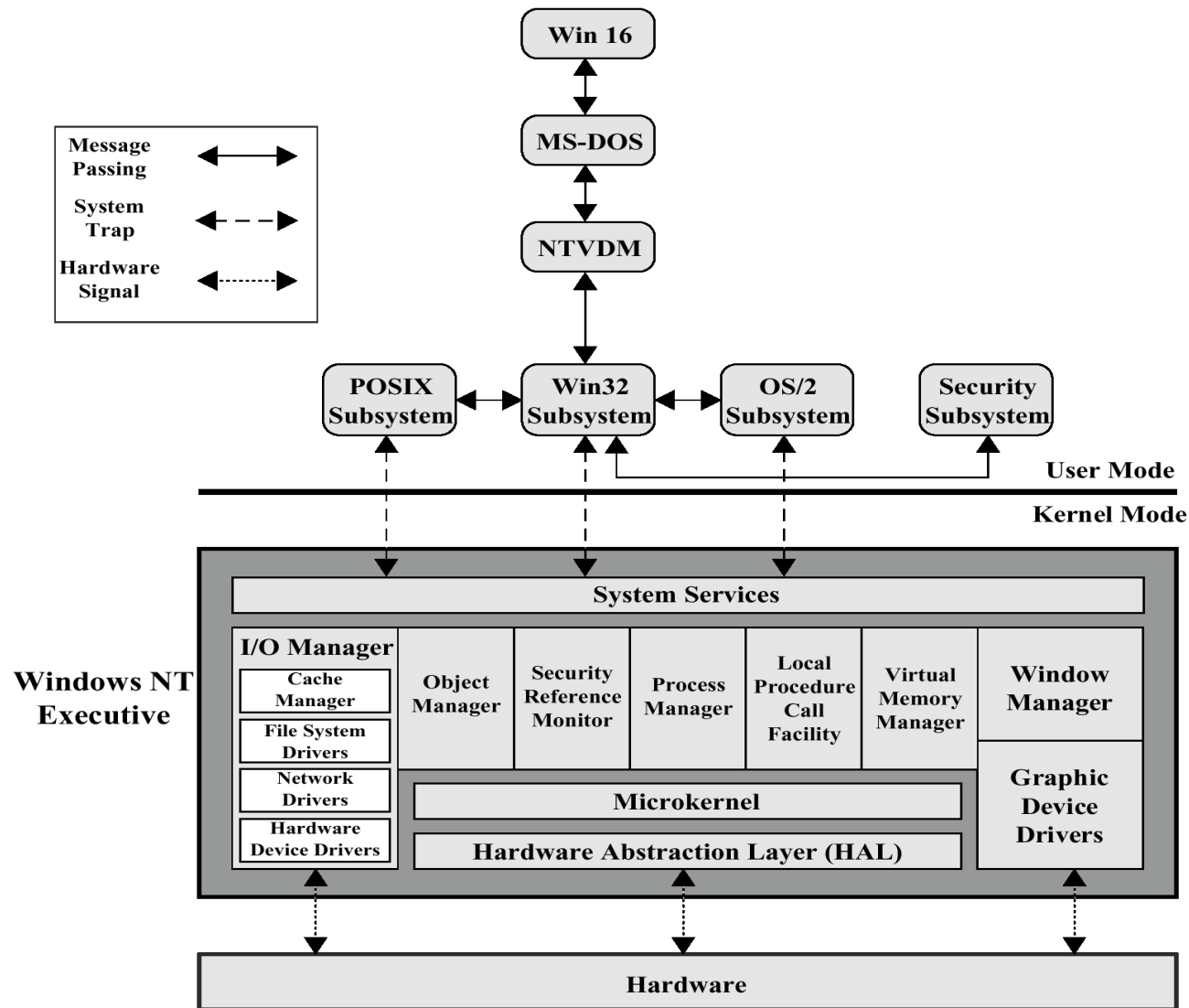
# Architettura a microkernel

- solo un insieme ristretto di funzionalità sono implementate nel **kernel**:
  - gestione delle interruzioni
  - gestione basica della memoria
  - comunicazione tra processi
  - scheduling
- gli altri servizi del Sistema Operativo sono realizzati da processi che girano in “modo utente”
- maggiore flessibilità, estensibilità e portabilità
- minore efficienza a causa della maggiore frammentazione

# Windows NT/2000/.../7/10/...

- NT fu sviluppato da Microsoft per superare Windows 3.1 ancora basato sul DOS
- disponibile su varie piattaforme (Intel, DEC Alpha)
- stessa interfaccia di Windows 95/98
- single-user multitasking
- Windows 2000 (e successivi) con architettura NT ma multi-user
- supporta piattaforme multiprocessore
- supporta applicazioni sviluppate per altri sistemi operativi, DOS, POSIX, Windows 95
- architettura orientata agli oggetti
- architettura microkernel modificata

# Architettura di NT





# Windows NT Executive

- identifica il **kernel** del sistema operativo
- **Hardware Abstraction Layer**: strato di disaccoppiamento fra Sistema Operativo e piattaforma hardware
- **Microkernel**: scheduling, gestione delle interruzioni, gestione del multiprocessing
- **Executive Services**: moduli relativi ai vari tipi di servizi offerti dall'Executive
- **I/O Manager**: gestisce code di I/O sulla base delle richieste dei processi
- **Windows Manager**: gestisce l'interfaccia grafica a finestre
- **System Services**: interfaccia verso i processi che girano in modalità user

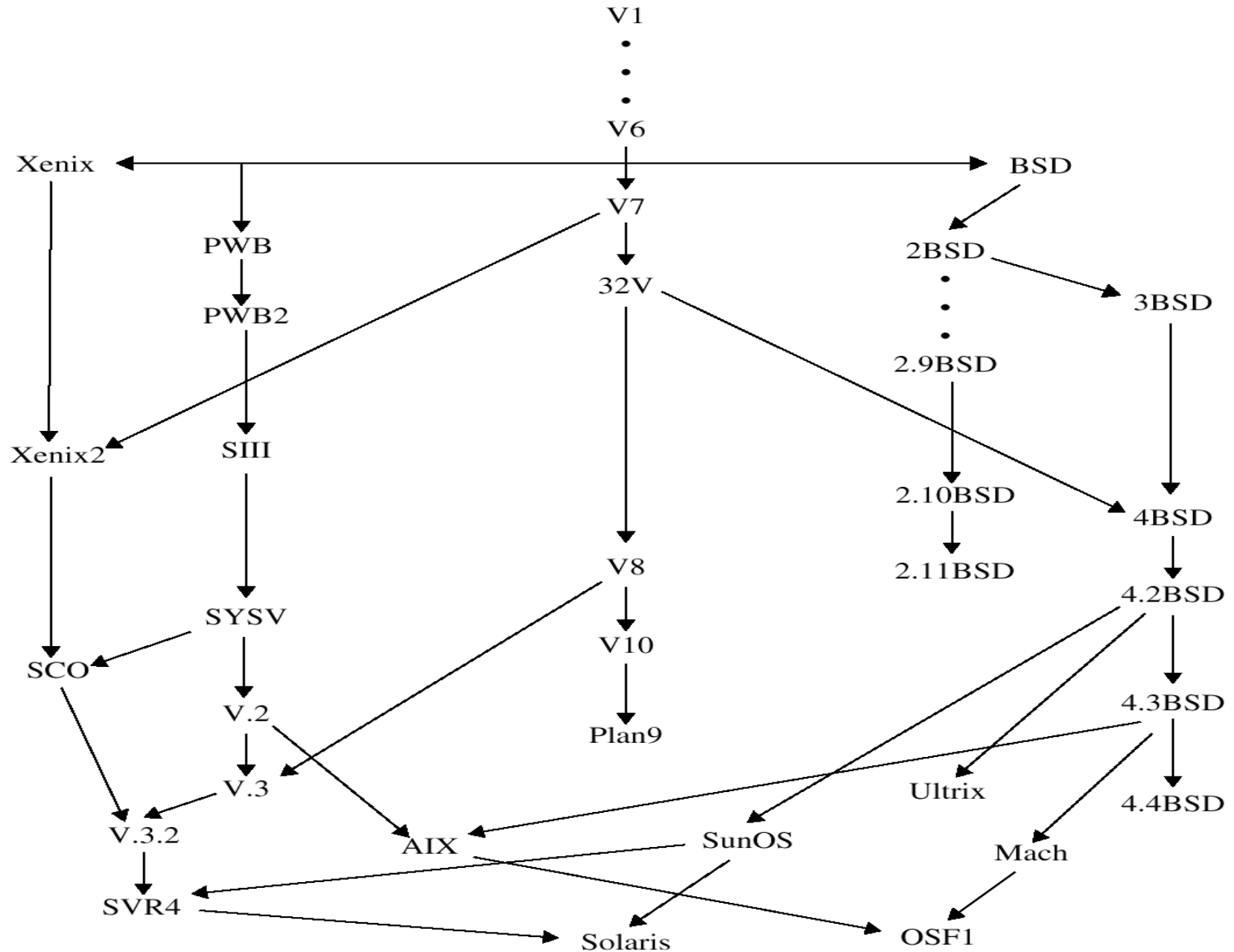
# Sottosistemi d'ambiente

- NT puo' supportare applicazioni scritte anche per altri sistemi operativi
- interfacce multiple verso le applicazioni
- garantisce la portabilità del software
- **Win32**: API di Windows 95 e NT, tutti anche dagli altri sottosistemi
- **MTVDM**: MS-DOS NT Virtual DOS Machine
- **OS/2**: (in memoria di ...)
- **Win16**: Windows a 16 bit
- **POSIX**: interfaccia standard di chiamate di sistema, basata su UNIX e supportata da vari sistemi operativi

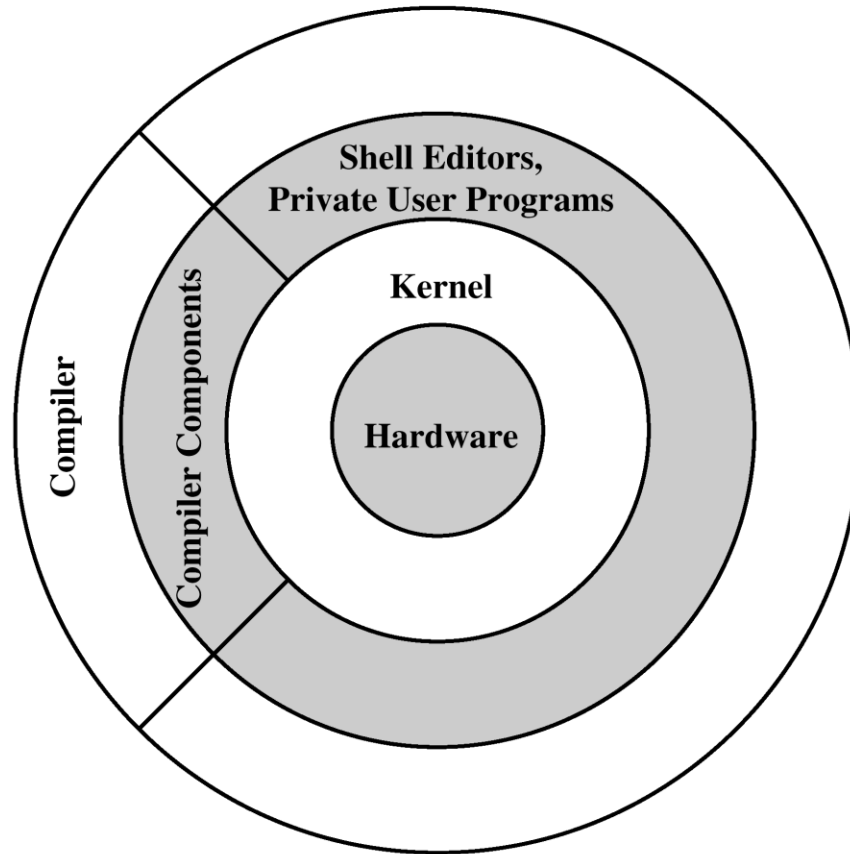
# UNIX

- sviluppato da ATT nei Bell Labs su piattaforma PDP 7 (1970)
- riscritto completamente in linguaggio C (appositamente definito)
- codice di dominio pubblico (per alcune versioni)
- architettura aperta, cioè indipendente dalla piattaforma
- diffusione iniziale (gratuita) negli ambienti universitari
- versione UNIX BSD di Berkely
- si afferma come piattaforma aperta di riferimento
- sistema operativo (inizialmente) tipico dei server e delle workstation di fascia alta

# Albero genealogico di UNIX

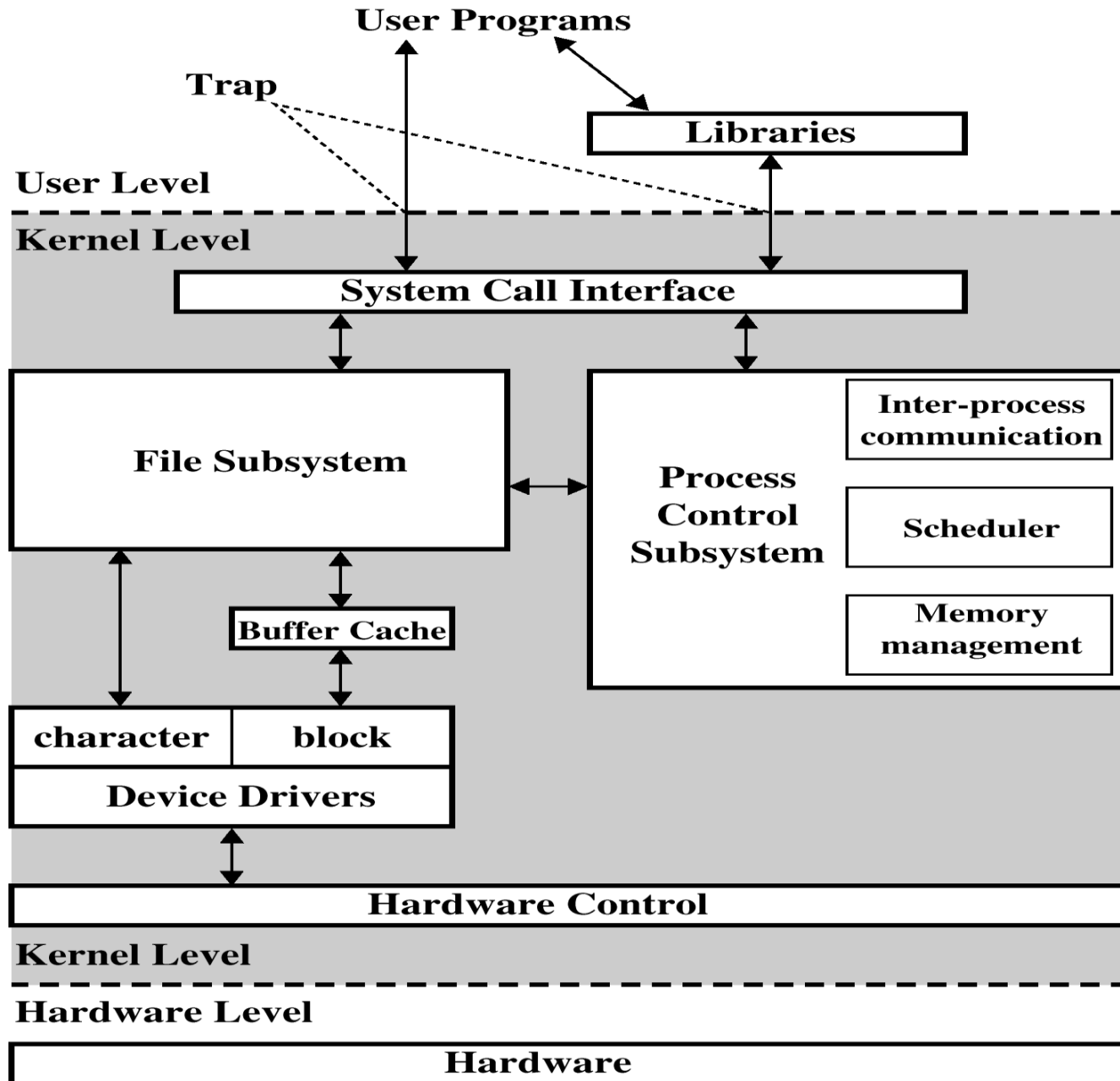


# Architettura di UNIX



- struttura stratificata
- il Kernel costituisce il sistema operativo vero e proprio
- molte parti del sistema vengono eseguite tuttavia in modalità user

# Architettura di riferimento del Kernel



# Il concetto di ambiente

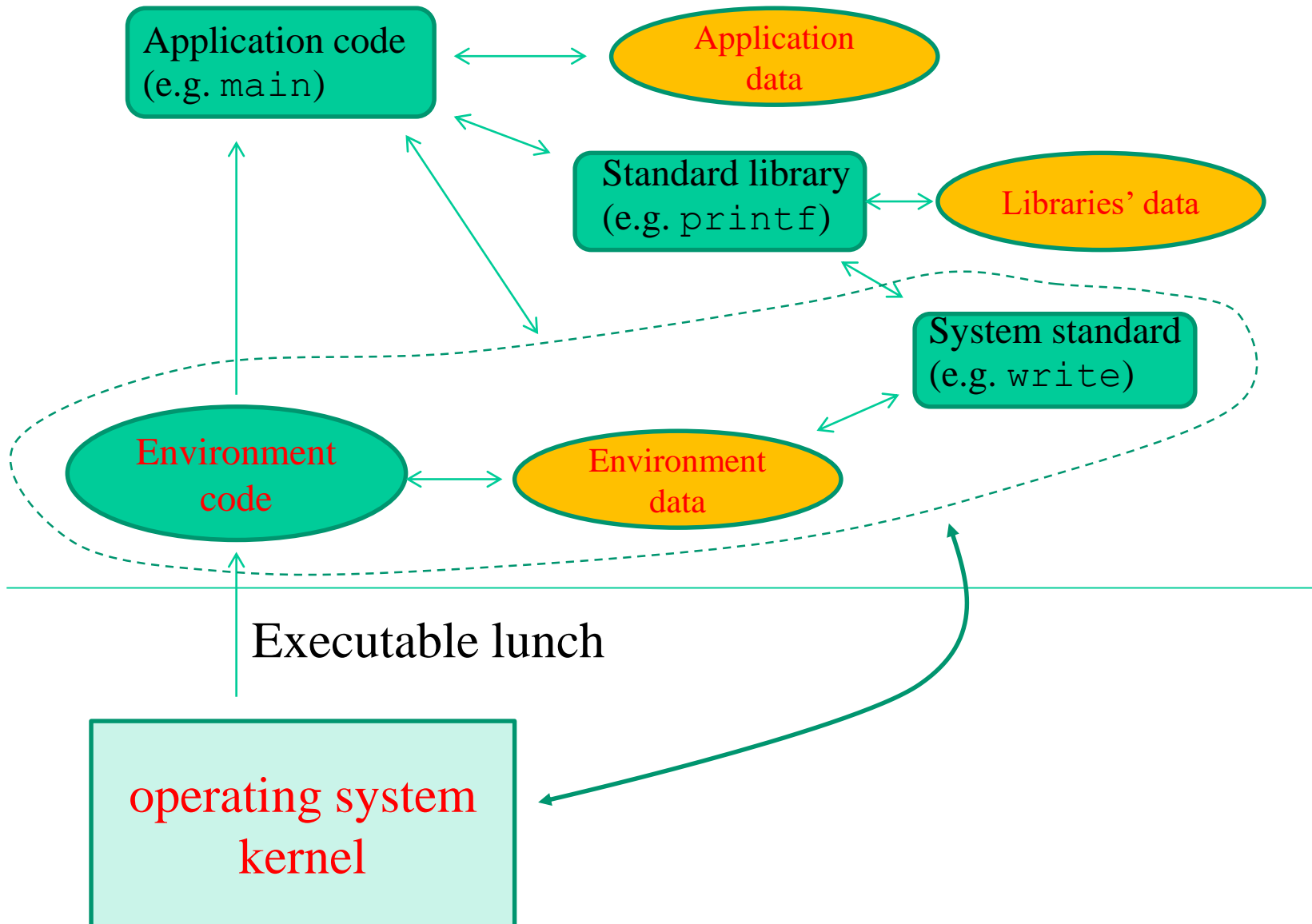
- tipicamente i programmi applicativi vengono compilati secondo regole ‘canoniche’ tali da generare eseguibili formati da:
  - il codice applicativo vero e proprio (e.g. `main`)
  - un set di altri moduli software denominati ambiente di esecuzione
- per sistemi Unix e toolchain di compilazione convenzionale il modulo software che prende il controllo quando un eseguibile è lanciato non è il `main`
- esso è una funzione speciale denominata `_start`
- le funzioni di ambiente eseguono task preliminari atti a far sì che il codice applicativo esegua poi correttamente, e sotto certe precondizioni

# Utilizzo dell'ambiente

- raccordo tra il sistema operativo ed il codice applicativo allo startup di una applicazione
  - ✓ infatti codice ANSI-C (o ISO-C) puo' essere compilato ed eseguito su sistemi operativi differenti proprio grazie al collegamento (in compilazione e linking) con ambienti differenti
- come mezzo per pilotare l'esecuzione di specifiche funzioni di libreria (tipicamente quelle afferenti allo standard di sistema)
  - ✓ infatti l'ambiente e' formato da una collezione di moduli software ed anche da informazioni di stato (valori di variabili e locazioni di memoria)



# Uno schema



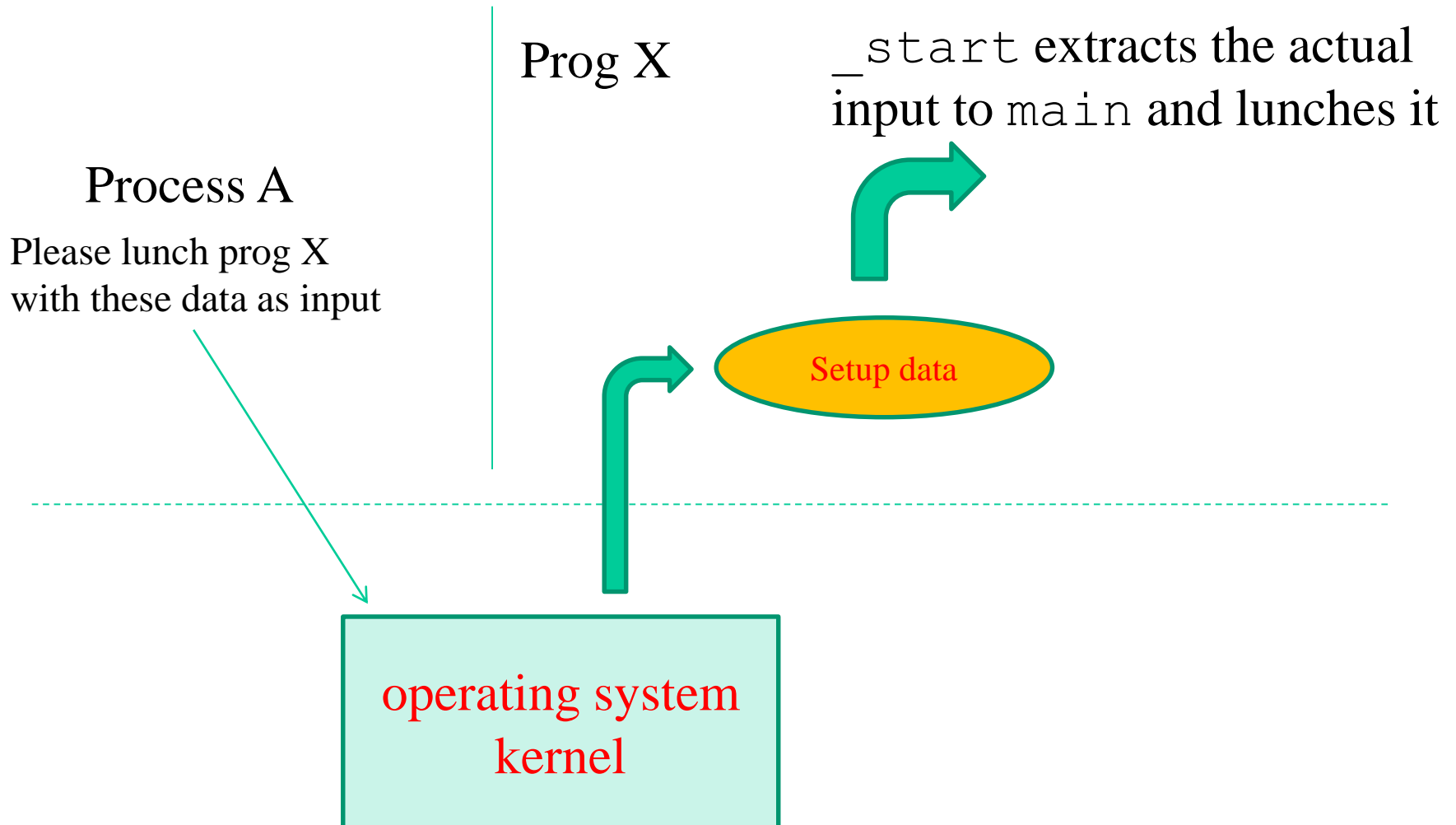
# Prescindere dall'ambiente

- in principio e' possibile
- e' quindi anche possibile codificare un ambiente ex-novo
- e' possibile anche compilare ed eseguire programmi C che non includono il modulo `main`
- ad esempio, su sistemi Posix se il programma include una funzione `_start` allora questa verra' identificata in compilazione come la funzione di partenza utilizzando il flag `-nostartfiles`
- altrimenti la funzione identificata come quella di startup sara' la prima presente nella sezione `.text` dell'eseguibile

# Funzionalità principali dell'ambiente

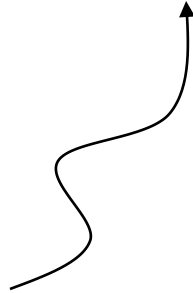
- raccordo tra il kernel del sistema operativo ed il `main` per quel che concerne il passaggio di parametri al codice applicativo
- infatti, come vedremo in dettaglio, su ogni sistema operativo lanciare uno specifico programma implica eseguire una `system call` apposita
- questa riceverà in input informazioni che definiscono quali e quanti parametri passare
  - ✓ al codice applicativo vero e proprio
  - ✓ all'ambiente di esecuzione in cui esso vive

# Uno schema



# Parametri della funzione `main`

`main (int argc, char *argv[])`

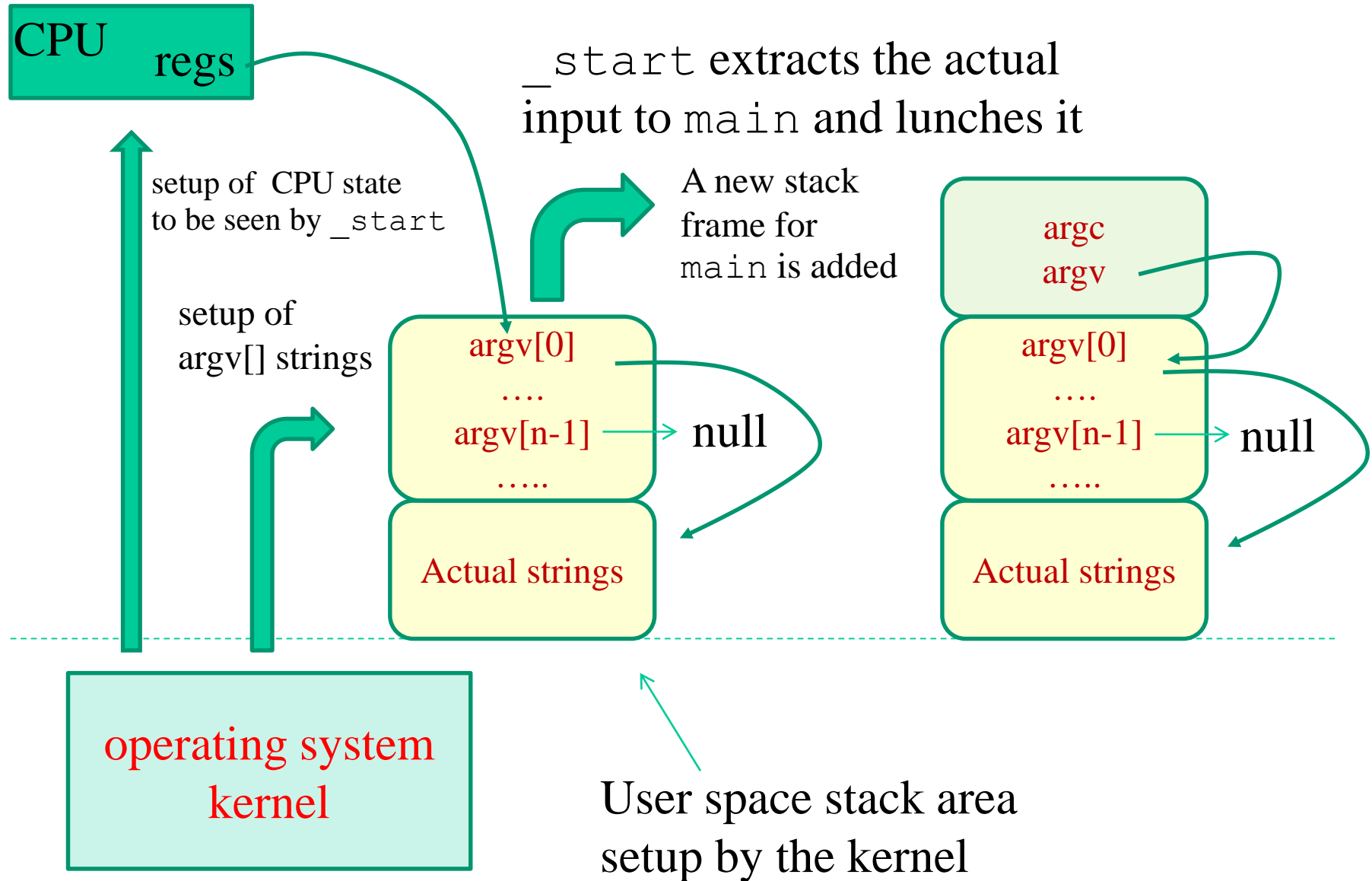


numero di elementi validi  
nell'array



array di puntatori a carattere  
(quindi a stringhe)

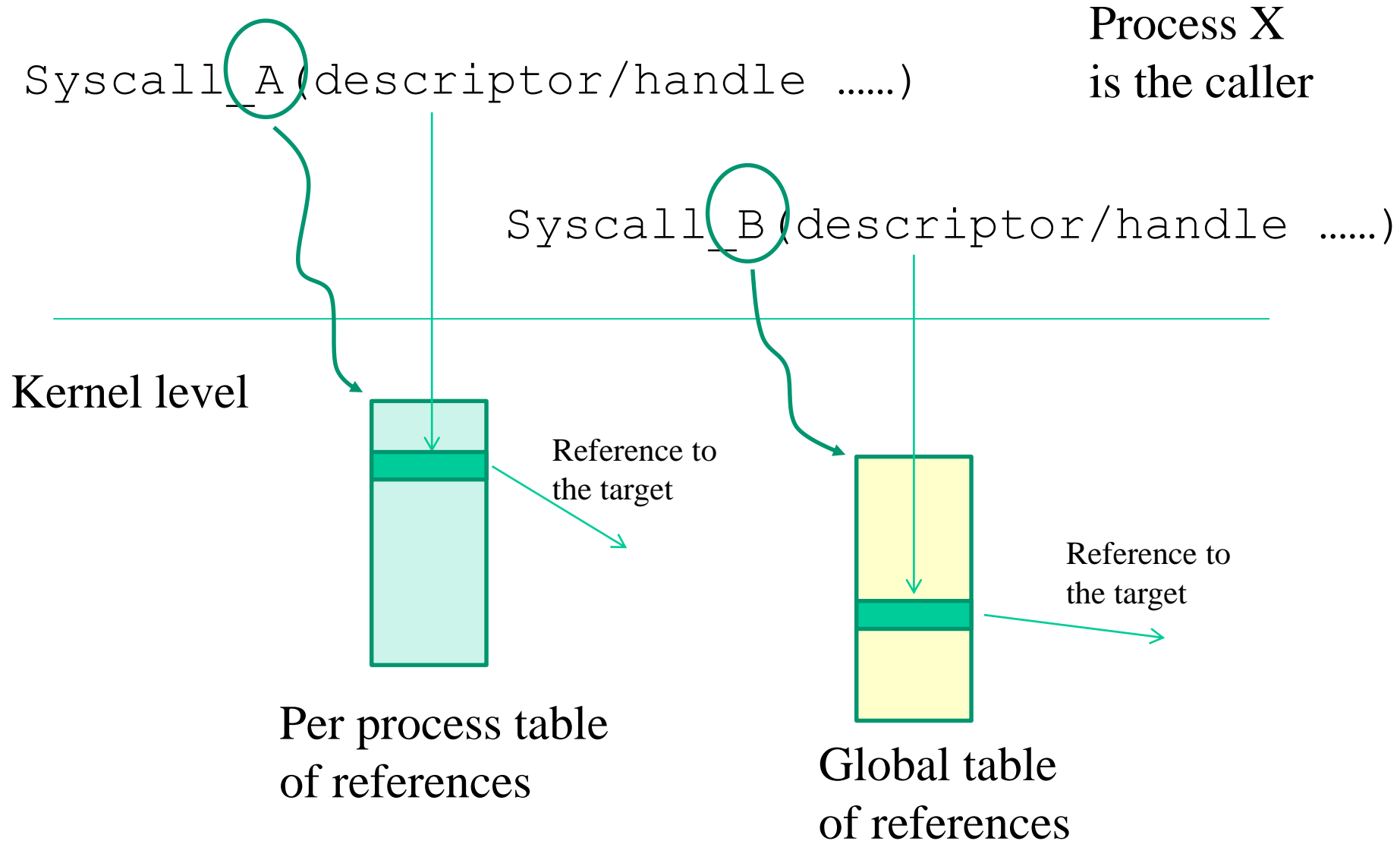
# Attuale schema di passaggio dei parametri



# Ancora sulle system call

- indipendentemente dalla tipologia di sistema operativo, molte system call prevedono come parametri di input **descrittori (o handle)**
- un descrittore/handle e' un codice operativo (e.g. una chiave)
- viene utilizzato dal kernel per identificare in modo veloce ed efficiente l'istanza di struttura dati coinvolta nell'esecuzione della system call
- quindi l'entita' (gestita dal kernel) coinvolta nell'operazione

# Uso di descrittori/handle





# Output dal kernel

- il vero output dal kernel si basa esclusivamente su
  - ✓ Valore di ritorno di una system call, scritto dal kernel in un registro di processore prima del ritorno da trap
  - ✓ Side-effect in memoria dovuti a passaggio di puntatori come parametri di system call
- ma il valore di ritorno e' di fatto una maschera di bit manipolabile dal blocco "tail" di uno stub di accesso al kernel
- la vera informazione di output dal kernel quindi viene aumentata tramite operazioni di stub che aggiornano aree di memoria accessibili al codice applicativo
  - ✓ `errno` in Posix
  - ✓ `GetLastError()` in WINAPI

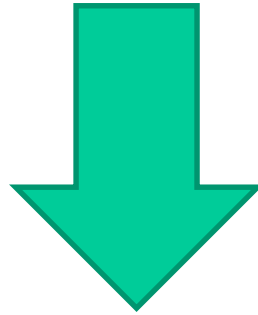
# Aspetti basici di sicurezza

- linguaggi come il C permettono un controllo “assoluto” sullo stato della memoria riservata per le applicazioni
- vi e' quindi la possibilita' di accedere ad una qualsiasi area di memoria logicamente valida (per esempio tramite puntatori)
- alcune funzioni standard accedono a memoria tramite schemi di puntamento+spiazzamento con spiazzamento in taluni casi non deterministico
- il rischio e' il cosi' detto buffer overflow il quale puo' portare il software a comportamenti che deviano dalla specifica

# Esempi di funzioni standard rischiose o deprecate

`scanf ( )`

`gets ( )`

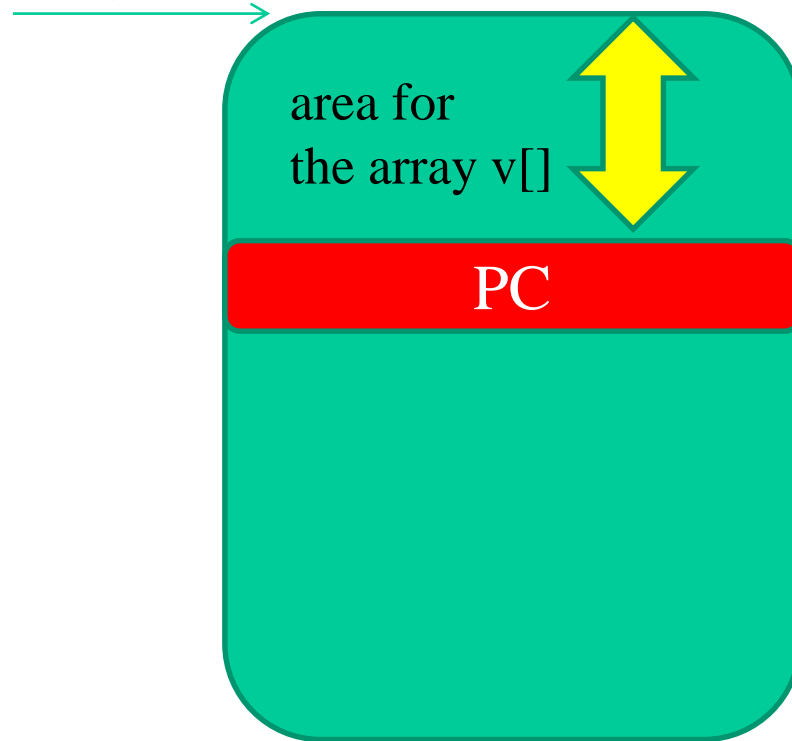


Alcuni ambienti mettono a disposizione varianti con miglioramenti di aspetti di sicurezza (**specifica della taglia dei buffer per ogni tipologia di dato da gestire**)

`scanf_s ( )`

# Classico esempio di overflow dello stack

stack pointer  
as seen by `f()`



Stack area

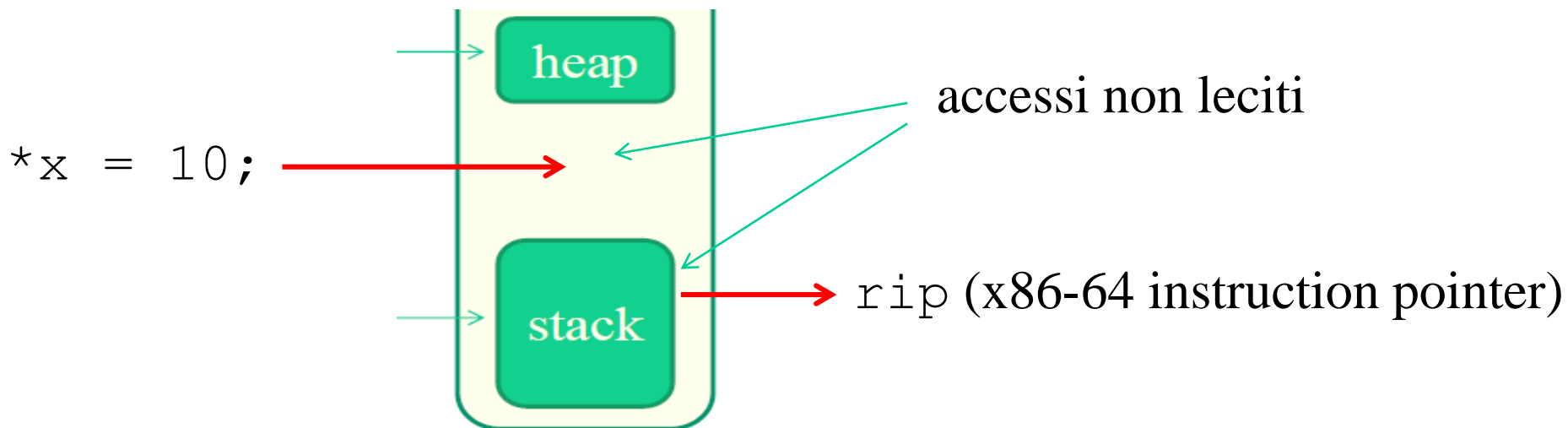
```
void f() {  
    char v[128];  
    .....  
    scanf("%s", v);  
    .....  
}
```

Strings longer than  
128 will overflow  
the buffer `v [ ]`

Risk of destroying  
PC value

# Errori di segmentazione (segmentation fault)

- sono legati ad accesso a zone dello spazio di indirizzamento correntemente non valide
- sono anche legati ad accessi allo spazio di indirizzamento in modalita' non conforme alle regole che il sistema operativo impone
  - ✓ `.text` e' configurato read/execute
  - ✓ `.stack` e' tipicamente configurato read/write (ma non execute, almeno su processori moderni, e.g. x86-64, e senza flag di compilazione `-z execstack`)



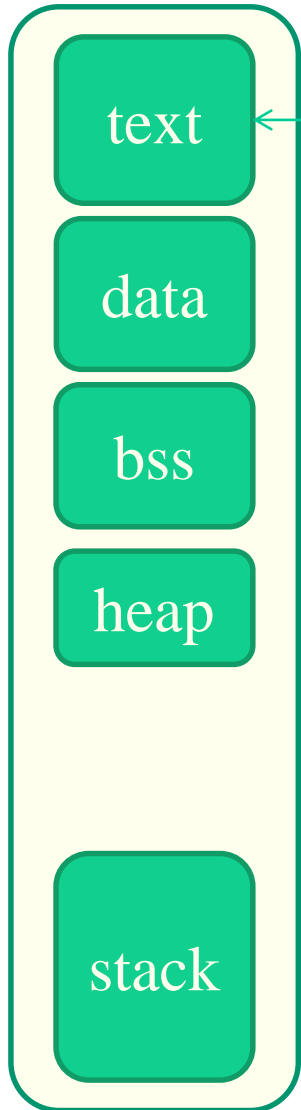
# Randomizzazione (ASLR – Address Space Layout Randomization)

- in version piu' recenti di tool di compilazione, piattaforme hardware e sistemi operativi viene anche applicata la randomizzazione di parti dello spazio di indirizzamento (come lo stack) oppure dell'intero contenuto dell'address space
- questa consiste nel collocare le parti (.text, .data etc.) a spiazzamento randomico (entro determinati limiti) a partire dall'inizio (o dalla fine) del contenitore quando l'applicazione viene attivata
- eventuali indirizzi di funzioni o dati noti a tempo di compilazione non coincideranno quindi con i relativi indirizzi nello spazio di indirizzamento e quindi daranno luogo a una difficolta' superiore per eventuali attaccanti che possano sfruttare delle vulnerabilita' del software

# Uno schema

offset  
randomico

disposizione  
tradizionale



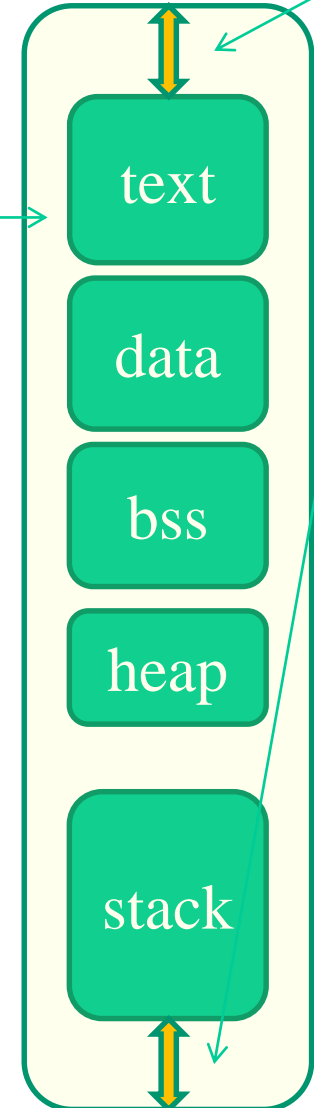
Posizione di un oggetto  
nel contenitore definita a tempo  
di compilazione

Posizione di un oggetto  
nel contenitore definita a tempo  
di attivazione dell'applicazione

randomizzazione



accesso a dati ed istruzioni basato  
su tecnica `rip` - relative



# Generare codice indipendente dalla posizione

- gcc per mette la generazione di codice indipendente dalla posizione tramite i flag di compilazione `-pie -fPIE` (Position Independent Executable)
- codice PIE viene poi randomizzato, in termini di posizione nello spazio di indirizzamento, allo startup dipendendo dalla configurazione del kernel
- in Linux, si puo' abilitare o disabilitare la randomizzaione utilizzando il pseudo file `/proc/sys/kernel/randomize_va_space` (valore 0 disabilita la randomizzaione, valore 2 la attiva)
- in Windows (versioni recenti a partire da, e.g., 7) il supporto kernel per la randomizzazione e' sempre attivo, e per generare codice PIE bisogna utilizzare l'opzione di compilazione `DYNAMICBASE` offerta da, e.g., Visual Studio
- ... le librerie dinamiche sono tipicamente codice PIE ...