

Linux ile Sembolik Makina Dili Kullanımı

Yazan:
Phillip
<phillip (at) ussrback.com>

Çeviren:
Fehmi Noyan İSi
<fnoyanisi (at) yahoo.com>

8 Ocak 2001

Özet

Bu belgede Linux altında sembolik makina dili kullanımını anlatılacaktır. Intel ve AT&T sözdizimi arasında bir karşılaştırma, sistem çağrılarını kullanım yolları ve GCC ile satırıçi sembolik makina diline giriş bilgileri bu belgeye dahil edilen konulardır.

Bu belgenin özgün sürümünü <http://www.linuxassembly.org/articles/linasm.html> adresinde bulabilirsiniz.

Konu Başlıkları

1. Giriş	3
2. Intel ve AT&T Sözdizimi	3
2.1. Önekler	3
2.2. Terimlerin Yönü	3
2.3. Bellek Terimleri	3
2.4. Sonekler	4
3. Sistem Çağrıları	4
3.1. Altıdan Az Argüman Alan Sistem Çağrıları	4
3.2. Beşten Fazla Argüman Alan Sistem Çağrıları	5
3.3. Soket Sistem Çağrıları	8
4. Komut Satırı Argümanları	9
5. GCC Satırıçi Sembolik Makina Dili	10
6. Derleme	13
7. Bağlantılar	13
A. Örnek Kodlar	15

Yasal Açıklamalar

Bu belgenin, *Linux ile Sembolik Makina Dili Kullanımı*, 1.0 sürümünün **telif hakkı © 2003 Fehmi Noyan İSİ**ye ve özgün belgenin **telif hakkı © 2003 Phillip<phillip (at) ussrback.com>**'e aittir. Bu belgeyi, Free Software Foundation tarafından yayınlanmış bulunan GNU Genel Kamu Lisansının 2. ya da daha sonraki sürümünün koşullarına bağlı olarak kopyalayabilir, dağıtabilir ve/veya değiştirebilirsiniz. Bu Lisansın özgün kopyasını <http://www.gnu.org/copyleft/gpl.html> adresinde bulabilirsiniz.

BU BELGE “ÜCRETSİZ” OLARAK RUHSATLANDIĞI İÇİN, İÇERDİĞİ BİLGİLER İÇİN İLGİLİ KANUNLARIN İZİN VERDİĞİ ÖLÇÜDE HERHANGİ BİR GARANTİ VERİLMEMEKTEDİR. AKSİ YAZILI OLARAK BELİRTİLMEDİĞİ MÜDDETÇE TELİF HAKKI SAHİPLERİ VE/VEYA BAŞKA ŞAHISLAR BELGEYİ “OLDUĞU GİBİ”, AŞIKAR VEYA ZIMNEN, SATILABİLİRLİĞİ VEYA HERHANGİ BİR AMACA UYGUNLUĞU DA DAHİL OLMAK ÜZERE HİÇBİR GARANTİ VERMEKSİZİN DAĞITMAKTADIRLAR. BİLGİNİN KALİTESİ İLE İLGİLİ TÜM SORUNLAR SİZE AİTTİR. HERHANGİ BİR HATALI BİLGİDEN DOLAYI DOĞABİLECEK OLAN BÜTÜN SERVİS, TAMİR VEYA DÜZELTME MASRAFLARI SİZE AİTTİR.

İLGİLİ KANUNUN İCBAR ETTİĞİ DURUMLAR VEYA YAZILI ANLAŞMA HARİCİNDE HERHANGİ BİR ŞEKİLDE TELİF HAKKI SAHİBİ VEYA YUKARIDA İZİN VERİLDİĞİ ŞEKİLDE BELGEYİ DEĞİŞTİREN VEYA YENİDEN DAĞITAN HERHANGİ BİR KİŞİ, BİLGİNİN KULLANIMI VEYA KULLANILAMAMASI (VEYA VERİ KAYBI OLUŞMASI, VERİNİN YANLIŞ HALE GELMESİ, SİZİN VEYA ÜÇÜNCÜ ŞAHISLARIN ZARARA UĞRAMASI VEYA BİLGİLERİN BAŞKA BİLGİLERLE UYUMSUZ OLMASI) YÜZÜNDEN OLUŞAN GENEL, ÖZEL, DOĞRUDAN YA DA DOLAYLI HERHANGİ BİR ZARARDAN, BÖYLE BİR TAZMİNAT TALEBİ TELİF HAKKI SAHİBİ VEYA İLGİLİ KİŞİYE BİLDİRİLMİŞ OLSA DAHİ, SORUMLU DEĞİLDİR.

Tüm telif hakları aksi özellikle belirtilmediği sürece sahibine aittir. Belge içinde geçen herhangi bir terim, bir ticari isim ya da kuruma itibar kazandırma olarak algılanmamalıdır. Bir ürün ya da markanın kullanılmış olması ona onay verildiği anlamında görülmemelidir.

1. Giriş

Bu belge (özellikle satırığı sembolik makina dili konusunda) programlama alanındaki eksikliklerden dolayı hazırlanmıştır ve şunu belirtmeliyim ki bu belge size bir çekirdek kodu yazma becerisi kazandırmak için yazılmamıştır, çünkü bu konuda zaten yeteri kadar belge mevcuttur.

Bu belgenin çeşitli kısımlarını deneyimlerimden yararlanarak yazdım ve bu sebepten herhangi bir hata bulunması olasıdır. Eğer herhangi bir bölümde böyle bir hataya rastlarsanız bana e-posta yolu bildirmek ve konu hakkında beni bilgilendirmek için tereddüt etmeyin.

Bu belgeden yararlanabilmek için temel bir x86 sembolik makina dili ve C bilgisi gereklidir.

2. Intel ve AT&T Sözdizimi

Intel ve AT&T Sembolik Makina Dili sözdizimleri görünüşte birbirlerinden çok farklıdır ve bu durum ilk başta Intel sözdizimi kullanıp daha sonra AT&T sözdizimi ile karşılaşan ya da önce AT&T daha sonra Intel sözdizimi kullanan birisi için karışıklık yaratmaktadır. Sözü fazla uzatmadan temellere başlayalım.

2.1. Önekler

Intel sözdiziminde yazmaçların ve sabit değerlerin önekleri yoktur. Buna karşın AT&T sözdiziminde yazmaçlar bir '%' ve sabit değerler de bir '\$' öneki alırlar. Intel sözdiziminde hexadecimal (onaltılık) veya binary (ikilik) sistemdeki sabit değerler sırasıyla 'h' ve 'b' öneki alırlar. Eğer ilk hexadecimal basamak bir harf ise değer bir '0' öneki alır. Örnek:

Intel Sözdizimi	AT&T Sözdizimi
-----	-----
<code>mov eax,1</code>	<code>movl \$1,%eax</code>
<code>mov ebx,0ffh</code>	<code>movl \$0xff,%ebx</code>
<code>int 80h</code>	<code>int \$0x80</code>

2.2. Terimlerin Yönü

Intel sözdizimindeki terimlerin yönü AT&T sözdizimindekinin tersidir. Intel sözdiziminde ilk terim hedef (destination) ve ikinci terim kaynak (source) olur, buna karşın AT&T sözdiziminde ilk terim kaynak ve ikinci terim hedeftir. Bu durumda AT&T sözdiziminin yararı açıktır. Soldan sağa okuruz, soldan sağa yazarız, öyleyse soldan sağa olan sözdizimi zaten doğal olanıdır. Örnek:

Intel Sözdizimi	AT&T Sözdizimi
komut <i>hedef, kaynak</i>	komut <i>kaynak, hedef</i>
<code>mov eax, [ecx]</code>	<code>movl (%ecx), %eax</code>

2.3. Bellek Terimleri

Yukarıda da görüldüğü gibi bellek terimleri de farklıdır. Intel sözdiziminde temel yazmaç [ve] karakterleri arasına yazılırken buna karşın AT&T sözdiziminde (ve) karakterleri arasına yazılır. Örnek:

Intel Sözdizimi	AT&T Sözdizimi
<code>mov eax, [ebx]</code>	<code>movl (%ebx), %eax</code>
<code>mov eax, [ebx+3]</code>	<code>movl 3(%ebx), %eax</code>

Karmaşık işlemler gerektiren yönergelerde AT&T sözdiziminin Intel sözdizimine göre anlaşılması daha güçtür. Bu tür işlemler için Intel sözdizimi

segreg : $[base + index * scale + disp]$

şeklindedir. AT&T sözdizimi ise

%segreg : *disp* (*base*, *index*, *scale*)

şeklindedir.

index, *scale*, *disp* ve *segreg* isteğe bağlıdır ve istenirse kullanılmayabilir. *scale* tanımlı değilse ve *index* tanımlı ise, *scale* 1 kabul edilir. *segreg* yönergeye ve uygulamanın gerçek kipte mi yoksa korumalı kipte mi çalıştığına bağlıdır. Gerçek kipte komuta bağlı olmasına karşın, korumalı kipte kullanımı gerekli değildir. Kullanılan sabit değer, AT&T'de *scale* veya *disp* için kullanıldığında **\$** öneki kullanılmaz. Örnek:

Intel Sözdizimi	AT&T Sözdizimi
komut <i>foo</i> , <i>segreg</i> : $[base + index * scale + disp]$	komut <i>%segreg</i> : <i>disp</i> (<i>base</i> , <i>index</i> , <i>scale</i>) , <i>foo</i>
mov eax, [ebx+20h]	movl 0x20 (%ebx), %eax
add eax, [ebx+ecx*2h]	addl (%ebx, %ecx, 0x2), %eax
lea eax, [ebx+ecx]	leal (%ebx, %ecx), %eax
sub eax, [ebx+ecx*4h-20h]	subl -0x20 (%ebx, %ecx, 0x4), %eax

Gördüğünüz gibi AT&T'nin anlaşılması güçtür.

$[base + index * scale + disp]$

kalıbı,

disp (*base*, *index*, *scale*)

kalıbına göre daha anlamlı bir görünüm sağlar.

2.4. Sonekler

Sizin de fark ettiğiniz gibi AT&T sözdiziminde komutların sonekları vardır. Bu sonekler kullanılan terimin boyutunu verir. Uzun için (long: 32 bit) **l**, sözcük için (word: 16 bit) **w** ve bayt (byte: 8 bit) için **b** kullanılır. Intel sözdiziminde bellek terimleri için benzer yönergeler kullanılır, örneğin *byte ptr*, *word ptr*, *dword ptr*. Tabii ki *dword*, **long**'a karşılık gelmektedir. Bu işlem C dilindeki tür dönüştürmeye benzemektedir, fakat kullanılan yazmaçların kapasitesi varsayılan tür genişliği olarak düşünüldüğü zaman gerekli olmamaktadır. Örnek:

Intel Sözdizimi	AT&T Sözdizimi
mov al,bl	movb %bl,%al
mov ax,bx	movw %bx,%ax
mov eax,ebx	movl %ebx,%eax
mov eax, dword ptr [ebx]	movl (%ebx), %eax



BURADAN SONRAKİ TÜM ÖRNEKLER AT&T SÖZDİZİMİNDE OLACAKTIR

3. Sistem Çağrılarları

Bu bölümde linux sistem çağrılarının sembolik makina dilinde kullanımını kısaca anlatılacaktır. Sistem çağrıları, */usr/man/man2* dizini altında bulunan kılavuz dosyalarındaki bütün işlevleri içerir. Ayrıca */usr/include/sys/syscall.h* başlık dosyasında da listelenmişlerdir. Bu işlevlerin büyük bir listesi <http://www.linuxassembly.org/syscall.html> adresinde bulunabilir. Bu işlevler Linux **int \$0x80** ile de çağrılabilir.

3.1. Altıdan Az Argüman Alan Sistem Çağrılarları

Tüm sistem çağrılarını için sistem çağrı numarası **%eax** içine atılır. Altıdan az argüman alan sistem çağrılarını için argümanlar sırasıyla **%ebx**, **%ecx**, **%edx**, **%esi**, **%edi** yazmaçlarına atılır. Sistem çağrısından dönen değer **%eax** içerisinde saklanır.

Sistem çağrı numarasına `/usr/include/sys/syscall.h` başlık dosyasından bakılabilir. Macro'lar **SYS_sistem_çağrısının_adı** şeklinde ifade edilir , örneğin `SYS_exit`, `SYS_close`, vb.

Örnek 1. Hello world

```
/* write.s */

.data
    hello:
        .string "hello world\n"
.text
    .globl _start
_start:
    movl $SYS_write,%eax // SYS_write = 4
    movl $STDOUT,%ebx    // fd = fileno(stdio)
    movl $hello,%ecx     // buf = str
    movl $12,%edx        // count = 0x6
    int $0x80

    movl $SYS_exit
```

write(2) man sayfasına göre, **write** işlevi

```
ssize_t write(int fd, const void *buf, size_t count)
```

şeklinde belirtilir.

Bundan dolayı **fd** **%ebx** içerisine, **buf** **%ecx** içerisine, **buf** **%edx** içerisine ve `SYS_write` da **%eax** içerisine atılır. Bu işlem sistem çağrısının çalıştırılması için bir `int $0x80` yönergesi tarafından takip edilir. Sistem çağrısından geri dönen değer **%eax** içerisinde saklanır.

Aynı işlem beş argümandan az argümanı bulunan sistem çağrılarını uygulanabilir. Sadece kullanılmayan yazmaçlara dokunmayın. **open** veya **fcntl** gibi isteğe bağlı fazladan argüman bulunduran sistem çağrılarını kendileri atama yaparlar.

3.2. Beşten Fazla Argüman Alan Sistem Çağrılarını

Argüman sayısı beşten fazla olan sistem çağrılarında da yine sistem çağrı numarası **%eax** içerisine saklanır fakat argümanlar bellekte tutulur ve ilk argümanı gösteren bir gösterici **%ebx**'e atılır.

Eğer yığıtı kullanıyorsanız parametreler yığıtın içerisine geriye doğru **push** edilmelidir, örneğin son parametreden ilkinde doğru. Daha sonra yığıt gösterici **%ebx** taban yazmacı içerisine kopyalanmalıdır. Aksi takdirde parametreleri ayrılmış bir bellek alanına kopyalayın ve ilk parametrenin adresini **%ebx** içerisine koyun.

Örnek 2. sistem çağrısı mmap

```
/* mmap.s */

.data
    fd:
        .long 0
    fdlen:
        .long 0
```

```
mappedptr:
    .long 0

.text
.globl _start
_start:
    subl $24,%esp

// open(file, O_RDONLY);
    movl $SYS_open,%eax
    movl 32(%esp),%ebx    // argv[1], %esp+8+24 de
    xorl %ecx,%ecx       // %ecx'i O_RDONLY, yani 0 yap
    int $0x80

    test %eax,%eax        // dönen değer < 0 ise çık
    js  exit

    movl %eax,fd          // fd'i sakla

// lseek(fd,0,SEEK_END);
    movl %eax,%ebx
    xorl %ecx,%ecx        // görelî bellek konumunu sıfır yap
    movl $SEEK_END,%edx
    movl $SYS_lseek,%eax
    int $0x80

    movl %eax,fdlen       // dosya uzunluğunu sakla

    xorl %edx,%edx

// mmap(NULL,fdlen,PROT_READ,MAP_SHARED,fd,0);
    movl %edx,(%esp)
    movl %eax,4(%esp)
    movl $PROT_READ,8(%esp)
    movl $MAP_SHARED,12(%esp)
    movl fd,%eax
    movl %eax,16(%esp)
    movl %edx,20(%esp)

    movl $SYS_mmap,%eax
    movl %esp,%ebx
    int $0x80

    movl %eax,mappedptr   // göstericiyi sakla

// write(STDOUT, mappedptr, fdlen);
    movl $STDOUT,%ebx
    movl %eax,%ecx
    movl fdlen,%edx
    movl $SYS_write,%eax
    int $0x80

// munmap(mappedptr, fdlen);
    movl mappedptr,%ebx
    movl fdlen,%ecx
    movl $SYS_munmap,%eax
    int $0x80
```

```
// close(fd);
movl fd,%ebx          // dosya tanımlayıcıyı yükle
movl $SYS_close,%eax
int $0x80
exit:
// exit(0);
movl $SYS_exit,%eax
xorl %ebx,%ebx
int $0x80

ret
```

Örnek 3. mmap()'i C içerisinde kullanmak

```
#include <sys/types.h>
#include <sys/stat.h>
#include <sys/mman.h>
#include <fcntl.h>
#include <unistd.h>

#define STDOUT 1

void
main(void)
{
    char file[] = "mmap.s";
    char *mappedptr;
    int fd, filelen;

    fd = fopen(file, O_RDONLY);
    filelen = lseek(fd, 0, SEEK_END);
    mappedptr = mmap(NULL, filelen, PROT_READ, MAP_SHARED, fd, 0);
    write(STDOUT, mappedptr, filelen);
    munmap(mappedptr, filelen);
    close(fd);
}
```

mmap() parametrelerinin bellekte dizilişleri:

%esp	%esp+4	%esp+8	%esp+12	%esp+16	%esp+20
00000000	filelen	00000001	00000001	fd	00000000

ASM Karşılığı:

```
$ cat mmap.s
#include "defines.h"
.data
file:
    .string "mmap.s"
fd:
    .long 0
filelen:
    .long 0
mappedptr:
    .long 0
.globl main
```

```

main:
    push %ebp
    movl %esp,%ebp
    subl $24,%esp

    // open($file, $O_RDONLY);
    movl $fd,%ebx          // fd kaydediliyor
    movl %eax, (%ebx)

    // lseek($fd,0,$SEEK_END);
    movl $filelen,%ebx     // dosya uzunluğu kaydediliyor
    movl %eax, (%ebx)

    xorl %edx,%edx

    // mmap(NULL,$filelen,PROT_READ,MAP_SHARED,$fd,0);
    movl %edx, (%esp)
    movl %eax,4(%esp)      // dosya uzunluğu hala %eax içerisinde
    movl $PROT_READ,8(%esp)
    movl $MAP_SHARED,12(%esp)
    movl $fd,%ebx         // dosya tanımlayıcısı yükleniyor
    movl (%ebx),%eax
    movl %eax,16(%esp)
    movl %edx,20(%esp)
    movl $SYS_mmap,%eax
    movl %esp,%ebx
    int $0x80

    movl $mappedptr,%ebx   // ptr kaydediliyor
    movl %eax, (%ebx)

    // write($stdout, $mappedptr, $filelen);
    // munmap($mappedptr, $filelen);
    // close($fd);

    movl %ebp,%esp
    popl %ebp

    ret
$

```



Bilgi

Yukarıdaki kaynak kodu *sistem çağırısı mmap* (sayfa: 5) örneğindeki kaynak kodundan farklıdır. Yukarıda bulunan kaynak kodu diğer sistem çağrılarını, bu bölümün konusu olmadıkları için, göstermemektedir. Yukarıdaki kod sadece `mmap.s` dosyasını açar, oysa *sistem çağırısı mmap* (sayfa: 5) kaynak kodu komut satırı parametrelerini okumaktadır. `mmap` örneği dosya uzunluğunu okumak için de `lseek`'i kullanmaktadır.

3.3. Soket Sistem Çağrıları

Soket sistem çağrıları, `%eax` içerisine giden, sadece bir sistem çağrı numarası kullanır: `SYS_socketcall`. Soket işlevleri `/usr/include/linux/net.h` başlık dosyası içerisinde bulunan ve `%ebx`'e kaydedilen bir altişlev numarası yolu ile tanımlanır. Sistem çağrı argümanını gösteren bir gösterici `%ecx` içerisinde saklanır. Soket sistem çağrıları da `int $0x80` çağırılarak çalıştırılabilir.


```
/* socket.s */

.text
.globl _start
_start:
    sub $12,%esp

// socket(AF_INET, SOCK_STREAM, IPPROTO_TCP);
    movl $AF_INET, (%esp)
    movl $SOCK_STREAM, 4(%esp)
    movl $IPPROTO_TCP, 8(%esp)

    movl $SYS_socketcall, %eax
    movl $SYS_socketcall_socket, %ebx
    movl %esp, %ecx
    int $0x80

    movl $SYS_exit, %eax
    xorl %ebx, %ebx
    int $0x80
    ret
```

4. Komut Satırı Argümanları

Linux çalışabilir dosyalarında komut satırı parametreleri yığıt üzerinde dizilirler. `argc` ilk olarak gelir ve bir boş gösterici tarafından takip edilen, komut satırındaki dizgeleri gösteren göstericilerin oluşturduğu bir dizi tarafından izlenir (`**argv`). Daha sonra çevreye ait göstericilerin tutulduğu bir dizi gelir (`**envp`). Bunlar sembolik makina dili altında kolayca elde edilir ve bu örnek kod ile de gösterilmiştir.

Örnek 4. args.s

```
/* args.s */

.text
.globl _start
_start:
    popl %ecx                // argc

lewp:
    popl %ecx                // argv
    test %ecx, %ecx
    jz  exit

    movl %ecx, %ebx
    xorl %edx, %edx

strlen:
    movb (%ebx), %al
    inc %edx
    inc %ebx
    test %al, %al
    jnz strlen
    movb $10, -1(%ebx)
```

```
// write(1, argv[i], strlen(argv[i]));
movl $SYS_write,%eax
movl $STDOUT,%ebx
int $0x80

jmp lewp

exit:
movl $SYS_exit,%eax
xorl %ebx,%ebx
int $0x80

ret
```

5. GCC Satırıcı Sembolik Makina Dili

GCC satırıcı sembolik makina dili hakkındaki bu bölüm sadece x86 uygulamalarını kapsayacaktır. Terimler diğer işlemcilerde farklılık göstereceklerdir. Başvurulabilecek diğer belgeler bu belgenin [sonundadır](#) (sayfa: 13).

GCC içerisinde temel sembolik makina dili sözdizimi oldukça açıktır. Temel sözdizimi ile aşağıdaki gibidir:

```
__asm__("movl %esp,%eax"); // bildik görünüyor ?
```

veya

```
__asm__
(
    movl $1,%eax // SYS_exit
    xor %ebx,%ebx
    int $0x80
);
```

Sembolik makina dili için girdi ve çıktı olarak kullanılacak bilgilerin tanımlanması ile daha etkili bir kullanım mümkündür. Özel bir giriş/çıkış/değişiklik alanı zorunlu değildir. Kullanım şekli:

```
__asm__("asm_deyimleri" : çıkış : giriş : değişiklik);
```

giriş ve *çıkış* alanları terim belirteçleri ile gösterilir ve parantez içinde gösterilen C değişkeni onu takip eder. *çıkış* teriminden önce, onun bir *çıkış* terimi olduğunu belirtmek için = kullanılmalıdır. Birden çok *çıkış*, *giriş* ve *değişiklik* yazmacı bulunabilir. Her bir "değer" virgül (',') ile birbirinden ayrılmalıdır ve toplamda 10'dan fazla değer girilmemelidir. Terim dizgesi ya yazmacın tam adını ya da kısaltmasını içermelidir.

Kısaltma Tablosu

Kısaltma	Yazmaç
a	%eax %ax %al
b	%ebx %bx %bl
c	%ecx %cx %cl
d	%edx %dx %dl
S	%esi %si
D	%edi %di
m	bellek (memory)

Örnek 5.

```
__asm__("test %%eax,%%eax", : /* çıktı yok */ : "a"(foo));
```

veya

```
__asm__("test %%eax,%%eax", : /* çıktı yok */ : "eax"(foo));
```

`__asm__`'den sonra `__volatile__` komutunu kullanabilirsiniz:

" bir `__asm__` komutunun silinmesini, taşınmasını ve birleştirilmesini `__asm__` den sonra `__volatile__` yazarak önleyebilirsiniz."

Örnek 6.

(Konsol komut satırından `info gcc "C Extensions" "Extended Asm"` yazarak erişilen "Assembler Instructions with C Expression Operands" sayfasından alınmıştır.)

```
$ cat inline1.c
#include <stdio.h>

int
main(void)
{
    int foo = 10, bar = 15;

    __asm__ __volatile__
        ("addl %%ebx,%%eax"
         : "=eax" (foo)                // çıktı
         : "eax" (foo), "ebx" (bar)    // girdi
         : "eax"                      // değişiklik
        );
    printf("foo + bar = %d\n", foo);

    return 0;
}
$
```

Yazmaçların `%` yerine `%%` ile öneklendirildiğini fark etmişsinizdir. Giriş/çıkış/değişiklik alanları kullanıldığında bu zorunludur çünkü genişletilmiş alanlara sahip yazmaçların kullanılması da olasıdır. Bunu daha sonra kısaca açıklayacağım.

"`eax`" yazmak veya "`ax`", "`al`" gibi özel bir yazmaç tanımlamak yerine sadece "`a`" yazabilirsiniz. Bu tüm genel amaçlı yazmaçlar için geçerlidir (*Kısaltma tablosuna* (sayfa: 10) bakınız). Bu kullanım kod yazımında her zaman kullanışlı olmadığı için GCC size yazmaç kısaltmaları sağlar. Maksimum 10 (`%0–%9`) tane kısaltma olduğundan sadece 10 girdi/çıkış tanımlayabilirsiniz.

```
$ cat inline2.c
int
main(void)
{
    long eax;
    short bx;
    char cl;

    __asm__("nop;nop;nop"); // kodun geri kalanını satırıçi
                          // sembolik makina dilinden ayırmak için

    __volatile__ __asm__(" test %0,%0 test %1,%1 test %2,%2"
```

```

: /* çıktı yok */
: "a"((long)eax), "b"((short)bx), "c"((char)c1) );

__asm__("nop;nop;nop");

return 0;
}
$ gcc -o inline2 inline2.c
$ gdb ./inline2
GNU gdb 4.18
Copyright 1998 Free Software Foundation, Inc.
GDB is free software, covered by the GNU General Public License, and you are
welcome to change it and/or distribute copies of it under certain conditions.
Type "show copying" to see the conditions.
There is absolutely no warranty for GDB. Type "show warranty" for details.
This GDB was configured as "i686-pc-linux-gnulibc1"...
(no debugging symbols found)...
(gdb) disassemble main
Dump of assembler code for function main:
... start: inline asm ...
0x8048427: nop
0x8048428: nop
0x8048429: nop
0x804842a: mov 0xffffffffc(%ebp),%eax
0x804842d: mov 0xffffffffa(%ebp),%bx
0x8048431: mov 0xffffffff9(%ebp),%cl
0x8048434: test %eax,%eax
0x8048436: test %bx,%bx
0x8048439: test %cl,%cl
0x804843b: nop
0x804843c: nop
0x804843d: nop
... end: inline asm ...
End of assembler dump.
$

```

Gördüğünüz gibi, üretilen satırıcı sembolik makina dili kodu girdi bölümünde belirtilen değişkenlerin değerlerini yazmaçlara atar ve sonra gerçek kodu üretir. Derleyici, terim boylarını değişkenlerin boylarından yararlanarak otomatik olarak bulur ve böylece %0, %1 ve %2 kısaltmaları ile gösterilen yazmaçlar değerlerini alır. (Yazmaç kısaltmalarını kullanırken komut kısmında terim boyutunu belirtmek derleme sırasında hatalara neden olabilir).

Kısaltmalar terim belirteçlerinde de kullanılabilir. Bu işlem, yazılımcının 10'dan fazla girdi/çıktı tanımlaması yapmasına izin vermez. Bu işlemin aklıma gelen tek kullanım biçimi, terim belirteci olarak **"q"** kullanılan durumlardır. Terim belirteci olarak **"q"** kullanıldığı zaman derleyici kendisi **a**, **b**, **c** veya **d**'den uygun olanı seçer. Eğer yazmaç ataması **"q"** ile yapılmışsa hangi yazmacın kullanıldığını tahmin edemeyiz ve değişiklik alanıda belirtmeyiz, bu sebepten sadece yazmaç ile ilgili rakam yazılır. Örnek

```

$ cat inline3.c
#include <stdio.h>

int
main(void)
{
    long eax=1, ebx=2;

    __asm__ __volatile__ (
        "add %0,%2"

```

```

: "=b" ((long)ebx)
: "a" ((long)eax), "q" (ebx)
: "2"
);

printf("ebx = %x\n", ebx);

return 0;
}
$

```

6. Derleme

Sembolik Makina Dili yazılımlarını derlemek normal C programlarını derlemeye çok benzer. Eğer yazılımınız "Liste 1"deki gibi ise normal bir C programı gibi derleyebilirsiniz. Eğer `main` yerine `_start` kullanmışsanız, "Liste 2"deki gibi, derleme işlemi birazcık değişecektir:

Liste 1	Liste 2
<pre> \$ cat write.s .data hw: .string "hello world\n" .text .globl main main: movl \$SYS_write,%eax movl \$1,%ebx movl \$hw,%ecx movl \$12,%edx int \$0x80 movl \$SYS_exit,%eax xorl %ebx,%ebx int \$0x80 ret \$ gcc -o write write.s \$ wc -c ./write 4790 ./write \$ strip ./write \$ wc -c ./write 2556 ./write </pre>	<pre> \$ cat write.s .data hw: .string "hello world\n" .text .globl _start _start: movl \$SYS_write,%eax movl \$1,%ebx movl \$hw,%ecx movl \$12,%edx int \$0x80 movl \$SYS_exit,%eax xorl %ebx,%ebx int \$0x80 \$ gcc -c write.s \$ ld -s -o write write.o \$ wc -c ./write 408./write </pre>

`-s` parametresi isteğe bağlıdır ve sadece boyutu kısaltılmış çalışabilir bir ELF dosyası yaratır. Ayrıca bu yöntem (Liste 2'deki), derleyicinin, normalde olduğu gibi, fazladan giriş ve çıkış deyimleri ekmediği için, daha küçük çalışabilir dosyalar üretir.

7. Bağlantılar

- <http://www.linuxassembly.org/>
- GNU Assembler Manual^(B9)
- GNU C Compiler Manual^(B10)
- GNU Debugger Manual^(B11)

- [Constraints for asm Operands^{\(B12\)}](#)
- [AT&T Syntax Reference^{\(B13\)}](#)

A. Örnek Kodlar

Örnek 7. defines.h

```
/* defines.h */

SYS_exit          = 1
SYS_fork          = 2
SYS_write         = 4
SYS_open          = 5
SYS_close         = 6
SYS_execve        = 11
SYS_lseek         = 19
SYS_dup2          = 63
SYS_mmap          = 90
SYS_munmap        = 91
SYS_socketcall    = 102
SYS_socketcall_socket = 1
SYS_socketcall_bind   = 2
SYS_socketcall_listen = 4
SYS_socketcall_accept = 5

SEEK_END          = 2
PROT_READ         = 1
MAP_SHARED        = 1

AF_INET           = 2
SOCK_STREAM       = 1
IPPROTO_TCP       = 6

STDOUT            = 1
```

Örnek 8. daemon.s

```
/* daemon.s */

BIND_PORT = 0xff00    // 255

.data
SOCK:
    .long 0x0
LEN:
    .long 0x10
SHELL:
    .string "/bin/sh"

.text
.globl _start
_start:
    subl $0x20,%esp

// socket (AF_INET, SOCK_STREAM, IPPROTO_TCP);

    movl $SYS_socketcall,%eax
    movl $SYS_socketcall_socket,%ebx
    movl $AF_INET, (%esp)
    movl $SOCK_STREAM, 0x4(%esp)
    movl $IPPROTO_TCP, 0x8(%esp)
```

```
movl %esp,%ecx
int $0x80

// save sockfd
movl %eax,SOCK

xorl %edx,%edx
// bind(%eax, %esp+0xc, 0x10);
movw $AF_INET,0xc(%esp)
movw $BIND_PORT,0xe(%esp)
movl %edx,0x10(%esp)
movl %eax, (%esp)
leal 0xc(%esp),%ebx
movl %ebx,0x4(%esp)
movl $0x10,0x8(%esp)
movl $SYS_socketcall,%eax
movl $SYS_socketcall_bind,%ebx
int $0x80

movl SOCK,%eax

// listen(%eax, 0x1);
movl %eax, (%esp)
movl $0x1,0x4(%esp)
movl $SYS_socketcall,%eax
movl $SYS_socketcall_listen,%ebx
int $0x80

movl SOCK,%eax

// accept(%eax, %esp+0xc, LEN);
movl %eax, (%esp)
leal 0xc(%esp),%ebx
movl %ebx,0x4(%esp)
movl $LEN,0x8(%esp)
movl $SYS_socketcall,%eax
movl $SYS_socketcall_accept,%ebx
int $0x80

// for(i=2;i>-1;;i--) dup2(%eax,i)
movl $0x2,%ecx
DUP2LOOP:
pushl %eax
movl %eax,%ebx
mov $SYS_dup2,%eax
int $0x80
dec %ecx
popl %eax
jns DUP2LOOP

// execve(SHELL, { SHELL, NULL }, NULL );
movl $SYS_execve,%eax
movl $SHELL,%ebx
movl %ebx, (%esp)
movl %edx,0x4(%esp)
movl %esp,%ecx
int $0x80
```



```
// _exit(0)
movl $SYS_exit,%eax
movl %edx,%ebx
int $0x80

ret
```

Notlar

- a) Belge içinde dipnotlar ve dış bağlantılar varsa, bunlarla ilgili bilgiler bulundukları sayfanın sonunda dipnot olarak verilmeyip, hepsi toplu olarak burada listelenmiş olacaktır.
- b) Konsol görüntüsünü temsil eden sarı zeminli alanlarda metin genişliğine sığmayan satırların sığmayan kısmı `▮` karakteri kullanılarak bir alt satıra indirilmiştir. Sarı zeminli alanlarda `▮` karakteri ile başlayan satırlar bir önceki satırın devamı olarak ele alınmalıdır.

(B9) <http://www.gnu.org/software/binutils/manual/gas-2.9.1/as.html>

(B10) <http://gcc.gnu.org/onlinedocs/>

(B11) <http://www.gnu.org/software/gdb/documentation/>

(B12) <http://gcc.gnu.org/onlinedocs/gcc-4.0.2/gcc/Constraints.html>

(B13) http://www.gnu.org/software/binutils/manual/gas-2.9.1/html_mono/as.html#SEC196

Bu dosya (asm-syntax.pdf), belgenin XML biçiminin \TeX Live ve belgeler-xsl paketlerindeki araçlar kullanılarak PDF biçimine dönüştürülmesiyle elde edilmiştir.

6 Şubat 2007