QUESTÃO 1

O que é compilação cruzada?

Um conjunto de ferramentas que permite construir código fonte em código binário para uma plataforma de destino diferente daquela onde a construção ocorre

Três máquinas envolvidas no processo de construção

- máquina de construção (build), onde a construção ocorre
- máquina host, onde ocorre a execução
- máquina de destino (target), para a qual os programas geram código

toolchain de compilação cruzada : build == host != target

Tupla Toolchain

autoconf define o conceito de definições do sistema, representadas como tuplas

Uma definição de sistema descreve um sistema: arquitetura de CPU, sistema operacional, vendor, ABI, biblioteca C

Formas diferentes:

- » <arch>-<vendor>-<os>-<libc/abi>, forma completa
- » <arch>-<os>-<libc/abi>

Componentes:

- <arch>, a arquitetura da CPU: arm, mips, powerpc, e 1686, etc.
- <vendor>, (principalmente) string de formato livre. ignorado pelo autoconf
- <os> o sistema operacional. Ou None ou Linux.
- libc/abi>, combinação de detalhes sobre a biblioteca C e a ABL em uso

Há 4 componentes base numa toolchain de compilação cruzada Linux:

- binutils (Coleção de ferramentas binárias)
- gcc (Coleção de compiladores GNU)
- Linux kernel headers
- Biblioteca C

gcc:

- Front end para várias linguagens fonte: C, C++, Fortran, Go etc
- Back end para muitas arquiteturas CPU
- Mais envolvido que a construção com binutils

Muitas bibliotecas matemáticas são necessárias para construir com gcc

Elas são compiladas na máquina host, não são necessárias na máquina alvo.

Linux kernel headers:

Para construir uma biblioteca C, são necessários os cabeçalhos do kernel do Linux: definições de números de chamadas do sistema, vários tipos de estrutura e definições.

Biblioteca C:

Fornece a implementação das funções do padrão POSIX, além de vários outros padrões e extensões

Tem base nas chamadas do sistema Linux

QUESTÃO 2

1. Para identificar as Toolchains do GNU projeto use o seguinte comando no terminal:

gcc -dumpmachine

Você deve receber algo como:

```
coolcamera@coolcamerapc:~$ gcc -dumpmachine
x86_64-linux-gnu
```

- Onde x86_64 é a CPU;
- linux é o Kernel;
- gnu é o sistema operacional

2. Escolhendo uma toolchain

Temos 3 opções:

- Uma pré-pronta;
- Uma criada do zero antes da instalação;
- Uma gerada usando a ferramenta de contrução embarcada.

Uma pré-pronta é a opção mais simples, mesmo que não flexível. Esteja certo que a toolchain escolhida possua:

- Sua biblioteca C preferida;
- Seja fácil de atualizar.

Uma aproximação simplificada consiste em utilizar a "crosstool NG" que possui um monte de scripts úteis conduzido por um front-end.

Para instalar Crosstool NG siga os passos:

- 1. git clone https//github.com/crosstool-ng/crosstool-ng.git
- 2. mova-o para a pasta "/testing/docker"
- 3. Ache o diretório de distribuição e mova para dentro dele
- 4. Abra o "Dockerfile" com um editor de texto
- 5. Verifique a lista de dependências.
- 6. Vá para a pasta "crosstool-ng"
- 7. Faça: git checkout crosstool-ng-<LATEST-NUM>
- 8. ./bootstrap
- 9. ./configure –enable-local
- 10. make
- 11. make install
- 12. ./ct-ng (Inicia o menu para testar a instalação)

3. Construindo uma toolchain para QEMU

Pegue uma lista de amostras de configurações que são conhecidas para construir e trabalhar

./ct-ng list-samples

Escolha sua configuração, se você já tem uma

./ct-ng <configuration-name>

Abra o menu de configuração:

./ct-ng manuconfig

Remova a flag de read-only, na "Paths and misc options" desmarque a opção "Render the toolchain only"

Comece a construir:

./ct-ng build

A toolchain deve então ficar localizada em:

~/x-tools/arm-unknown-linux-gnueabi/bin

Aqui, ferramentas como compilador, debugger, linker, todas renomeadas com a identidade da toolchain, estarão localizadas.

ld=arm-unknown-linux-gnueabi-ld

4. Como usar a toolchain

4.1. Analisar a configuração do compilador

Substitua o ponto de suspesão com o nome completo do seu compilador

...-gcc -v

Outros comandos:

- --disable-libssp \rightarrow Disable support for stack smashing protector: libssp only detects SBO, it does not prevent it
- --disable-libquadmath & --disable-libquadmath-support \rightarrow Disable Quad-Precision Math Library Application Programming Interface for applications requiring results in higher than double precision and much more
- --disable-libsanitizer \rightarrow Disable AddressSanitizer to detect SBO and memory corruption bugs
- --disable-libmpx → Disable the Intel Memory Protection Extensions for checking pointer references at runtime
- --with-gmp \rightarrow Location of GMP library for arbitrary precision arithmetic, operating on signed integers, rational and floating-point numbers which is very useful for cryptography

- --with-mpfr → Location of MPFR library for multiple-precision floating-point computations with correct rounding
- --with-mpc → Location of MPC library for arithmetic of complex numbers with arbitrarily high precision and correct rounding
- --with-isl \rightarrow Location of ISL library for manipulating sets and relations of integer points bounded by linear constraints
- --enable-lto → Enable Link Time Optimisation to reduce code size (increasing building time)
- --with-cpu → Specify the target core: override this with "-mcpu", "-mtune", "-march" accroding to the target
- --enable-threads=posix → Enable POSIX threads
- --enable-long-long → Enable type "long long"
- --enable-target-optspace → Optimize library for code space instead of code speed
- --enable-plugin → Enable GCC plugins
- --enable-gold → Build the Gold linker
- --disable-nls → Enable Native Language Support
- --disable-multilib → Multiple target libraries to support different target variants and calling conventions should not be built

4.2. Static Linking

Para criar bibliotecas estáticas e ligar elas em um arquivo executável:

- ... -gcc -c mystaticlib1.c
- ... -gcc -c mystaticlib2.c
- ... -ar rc libmystaticlib.a mystaticlib1.o mystaticlib2.o
- ... -gcc myprog.c -lmystaticlib -l../libs -L../libs -o myprog

4.3. Dynamic linking

Para criar bibliotecas dinâmicas e ligar elas à um arquivo executável:

- ... -gcc -fPIC -c mydynlib1.c
- ... -gcc -fPIC -c mydynlib2.c
- ... -gcc -shared -o libmydynlib.so mydynlib1.o mydynlib2.o
- ... -gcc myprog.c -lmydynlib -l../libs -L../libs -o myprog