```
0 3.64
R, S, T는 #define으로 선언된 상수들
long A[R][S][T];
long store_ele(long i, long j, long k, long *dest){
   *dest=A[i][j][k];
   return sizeof(A);
}
// i in %rdi, j in %rsi, k in %rdx, dest in %rcx
store_ele:
        (%rsi, %rsi, 2), %rax ;%rax=3*j
 leag
 leaq
        (%rsi, %rax, 4), %rax ;%rax=13*j
 movq %rdi, %rsi
                             ; %rsi=i
 salq
        $6, %rsi
                             ; %rsi=i<<6=i*64
 addq %rsi, %rdi
                             ; i=i*64+i
 addq
       %rax, %rdi
                             ; %rdi=65*i+13*j
 addq %rdi, %rdx
                             ; %rdx = 65*i+13*j+k
 movq A(, %rdx, 8), %rax
                            ; A(배열의 시작 주소)+%rdx*8(sizeof)
 movq %rax, (%rcx)
                             ; *dest=%rax
       $3640, %eax
                             ; return 3640
 movl
 ret
A. 수식 3.1을 2차원에서 3차원으로 확장하여 배열 A[i][j][k]의 위치를 계산하도록 하라.
T D[R][C];
&D[i][j]=Xd + L(C*i + j)
//Xd는 시작 배열의 시작 주소를 나타내고, L은 배열의 사이즈를 나타낸다.
TYPE D[R][S][T];
&D[i][j][k]=Xd+L(S*T*i + T*j + k)
B. 이 어셈블리 코드를 활용하여 역엔지니어링해서 R, S, T의 값을 결정하시오.
S*T = 65
T = 13
=> S = 5
3640/8 = 455 = 13 * 5 * 7
=> R=7
따라서 R은 7, S는 5, T는 13을 나타낸다.
```

```
0 3.67
구조체를 인자와 리턴 값으로 갖는 함수를 번역한 코드를 살펴보고 이들이 언어의 특징을 사
용해서 어떻게 구현되는지 알아봄
함수 process, process를 출력하는 함수 eval
typedef struct{
   long a[2];
   lond *p;
} strA
typedef struct{
   long u[2];
   long q;
} strB;
strB process(strA s){
   strB r;
   r.u[0]=s.a[1];
   r.u[1]=s.a[0];
   r.q=*s.p;
   return r;
}
long eval(long, x, long y, long z){
   strA s;
   s.a[0]=x;
   s.a[1]=y;
   s.p=&z;
   strB r = process(a);
   return r.u[0] + r.u[1] + r.p;
}
gcc는 이 두 개의 함수에 대해 코드를 생성함
process:
  movq
          %rdi, %rax
                          ;%rax=%rdi
          24(%rsp), %rdx
  movq
          (%rdx), %rdx
  movq
          16(%rsp), %rcx
  movq
          %rcx, (%rdi)
  movq
          8(%rsp), %rcx
  movq
  movq
          %rcx, 8(%rdi)
          %rdx, 16(%rdi)
  movq
  ret
```

; x in %rdi, y in %rsi, z in %rdx eval:

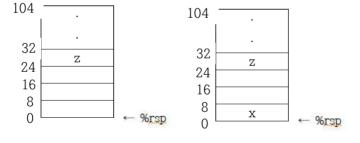
\$104, %rsp suba movq %rdx, 24(%rsp) 24(%rsp), %rax leaq %rdi, (%rsp) movq %rsi, 8(%rsp) movq %rax, 16(%rsp) movq leaq 64(%rsp), %rdi call process 72(%rsp), %rax movq 64(%rsp), %rax addq addq 80(%rsp), %rax \$104, %rsp addq ret

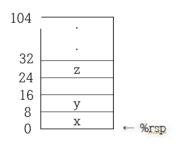
A. 2번 줄에서 함수 eval이 104바이트를 스택에 할당하는 것을 볼 수 있다. eval에 대한 스택 프레임을 그림으로 그리고, process를 호출하기 전에 스택에 저장된 값들을 표시하시오

- movq %rdx,24(%rsp)

- movq %rdi, (%rsp)

- movq %rsi, 8(%rsp)



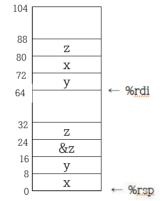


- movq %rax, 16(%rsp), leaq 64(%rsp), %rdi

- B. process를 호출할 때 eval은 어떤 값을 전달하는가?
  - eval은 새로 처리할 주소 %rsp+64를 전달한다.
- C. process 코드가 어떻게 구조체 인자 s의 원소들을 접근하는가?
  - process는 스택 포인터 %rsp에 offset을 더함으로써 접근한다.

- D. process 코드가 어떻게 결과 값 구조체 r의 필드들을 설정하는가?
  - eval이 주소%rsp+64를 process에 전달하면 process는 처음부터 이 주소에 데이터를 저 장하고 마지막으로 이 주소를 다시 리턴한다.
- E. 어떻게 eval이 process로부터 리턴한 후에 구조체 r의 원소들을 접근하는지 나타내도록 eval을 위한 스택 프레임의 그림을 완성하시오.

- movq %rdi, %rax : %rax = %rdi (%rdi return)
movq 24(%rsp), %rdx ; %rdx=\*(%rsp+24)=&z
movq (%rdx),%rdx ; %rdx=\*(&z)=z
movq 16(%rsp), %rcx ; %rcx = \*(%rsp+16)=y
movq %rcx, (%rdi) ; \*(%rdi) = %rcx=y
movq 8(%rsp), %rcx ; %rcx = \*(%rsp+8)=x
movq %rcx, 8(%rdi) ; \*(%rdi+8)=%rcx=x
movq %rdx, 16(%rdi) ; \*(%rdi+16)=%rdx=z



- F. 어떻게 구조체 값들이 함수 인자로 전달되는지, 어떻게 이들이 함수의 결과 값으로 리턴되는지에 대하여 어떤 일반적인 원칙을 알아낼 수 있는가?
  - caller는 공간을 찾고 callee에게 이 공간 주소를 전달하고, callee는 이 공간에서 데이터 를 저장하고 이 주소를 다시 반환한다.

```
0 3.69
typedef struct {
   int first;
   a_struct a[CNT];
   int last;
} b_struct;
void test(long i, b_struct *bp) {
   int n= bp->first + bp->last;
   a_struct *ap=&bp->a[i];
   ap \rightarrow x[ap \rightarrow idx] = n;
}
.o파일을 역어셈블한 결과
;i in %rdi, bp in %rsi
0000000000000000 <test>:
     8b 8e 20 01 00 00
                               0x120(%rsi), %ecx
                                                  ;\%ecx=*(bp+0x120(288))
                         mov
  6: 03 0e
                          add (%rsi), %ecx
                                                   ;\%ecx=*(bp+0x120)+(*bp)
  8: 48 8d 04 bf
                          lea (%rdi, %rdi, 4), %rax
                                                  ;%rax=5*i
  c: 48 8d 04 c6
                          lea (%rsi, %rax, 8), %rax ;%rax=40*i+bp
  10: 48 8b 50 08
                          mov 0x8(%rax), %rdx
                                                   %rdx=40*i+bp+8
  14: 48 63 c9
                          movslq %ecx, %rcx
                                                   ;%rcx=(%ecx<<32)>>32
  17: 48 89 4c d0 10
                          mov %rcx, 0x10(%rax, %rdx, 8)
  *(((40*i+bp+8)*8)+40*i+bp+16)=%rcx
  1c: c3
                          retq
A. CNT 값
ap = &bp->a[i] => 40*i+bp+8에서 bp+8인 것을 보고 first변수가 차지하는 크기는 8인 것을
알 수 있다. 또한 a_struct의 크기는 40인 것을 알 수 있다.
그 다음으로 맨 처음과 둘째 줄에서 n을 구하는 식인 것을 알 수 있는데 bp->first변수는
*bp이기 때문에 bp-> last는 bp+288이다. 따라서 위에 따르면 a_struct의 크기가 40인 것을
알 수 있기 때문에 8+40*CNT는 288이다. 이 식을 풀어 CNT를 구해보면 280/40=7로
CNT의 값은 7인 것을 알 수 있다.
B. 구조체 a_struct의 완전한 선언문, 이 구조체의 필드는 오직 idx, x뿐이며 이들 모두는 부
호형 값을 가진다고 가정
```

마지막 mov 명령문에서 %rdx에 \*8을 하므로 idx는 long타입이다.

따라서 a\_struct의 구조를 이렇게 예측할 수 있다.

typedef struct{
 long idx;

long x[4]; }a\_struct;

그리고 16을 더하는 것으로 보아 x배열로 long타입인 것을 알 수 있는데 아까 A의 답변에서 a\_struct의 크기 40이라고 했으니 (40-8)/8=4이므로 x배열의 크기가 4인 것을 알 수 있다.