

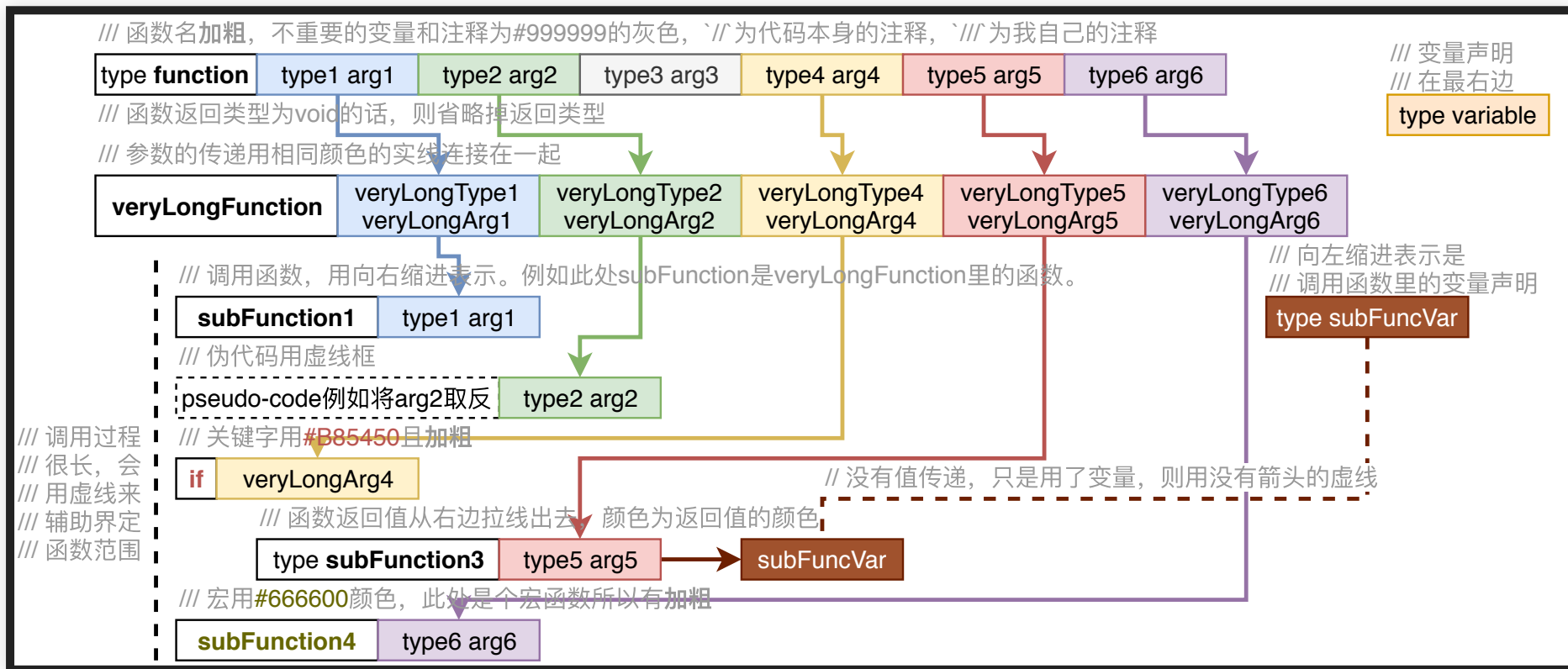
QEMU系统调用框架

THE OUTLINE OF QEMU SYSTEM CALL

谢本壹 2019.11.28

前言

报告中会用到代码框架图，框架图的约定如下：



采用draw.io绘制

OUTLINE

OUTLINE

1. 问题出发点

OUTLINE

1. 问题出发点
2. 动态翻译器翻译过程的特点

OUTLINE

1. 问题出发点
2. 动态翻译器翻译过程的特点
3. X86toMips处理系统调用的方法

OUTLINE

1. 问题出发点
2. 动态翻译器翻译过程的特点
3. X86toMips处理系统调用的方法
4. QEMU处理系统调用的方法

OUTLINE

1. 问题出发点
2. 动态翻译器翻译过程的特点
3. X86toMips处理系统调用的方法
4. QEMU处理系统调用的方法
5. 总结

问题出发点

用QEMU系统调用还是修补X86toMips系统调用？

动态翻译器翻译过程的特点

分成两个部分

1. 指令翻译成本地码
2. 执行本地码

X86TOMIPS处理系统调用的方法

1. X86toMips指令翻译成本地码
2. X86toMips执行本地码

1. X86TOMIPS指令翻译成本地码

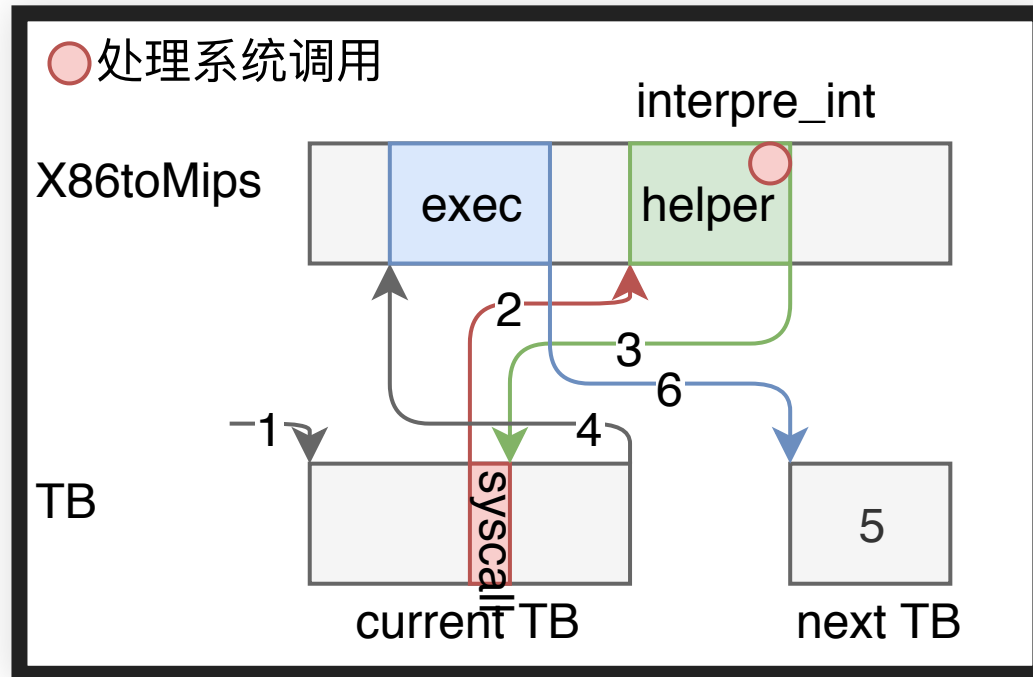
```
// translator/tr_misc.cpp  
translate_int(IR1_INST *pir1)
```

将如下的指令放入TB中，

- 保存上下文
- 解释系统调用interpret_int
- 还原上下文

2. X86TOMIPS执行本地码

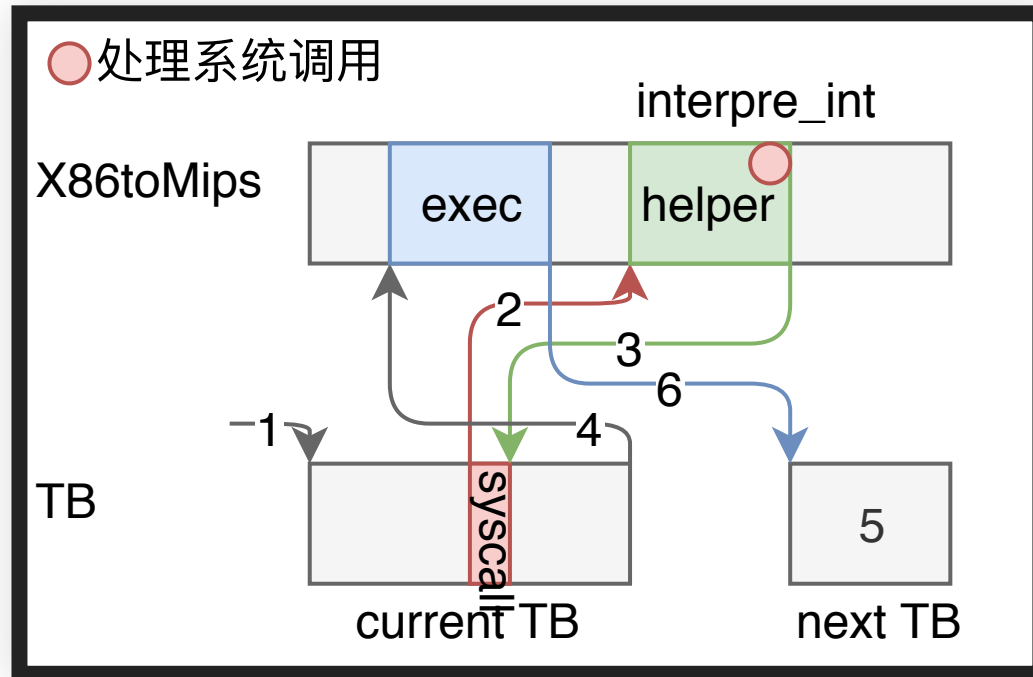
控制流图（首次执行）



X86toMips是翻译一个TB然后执行一个TB

2. X86TOMIPS执行本地码

控制流图（首次执行）



1. 开始执行当前TB
2. 保存当前TB上下文
然后转到系统调用的helper函数
3. 从helper函数返回
当前TB且恢复上下文
4. 当前TB执行完成，
回到exec函数，寻找下一个TB
5. 发现没有TB了，生成下一个TB（没有进行反汇编，也没有进行翻译）
6. 开始执行下一个TB

X86toMips是翻译一个TB然后执行一个TB

interpret_int的不足

只支持x86-32且支持的系统调用不全。

用QEMU系统调用还是修补X86toMips系统调用？

所以有必要研究清楚QEMU处理系统调用的方法。

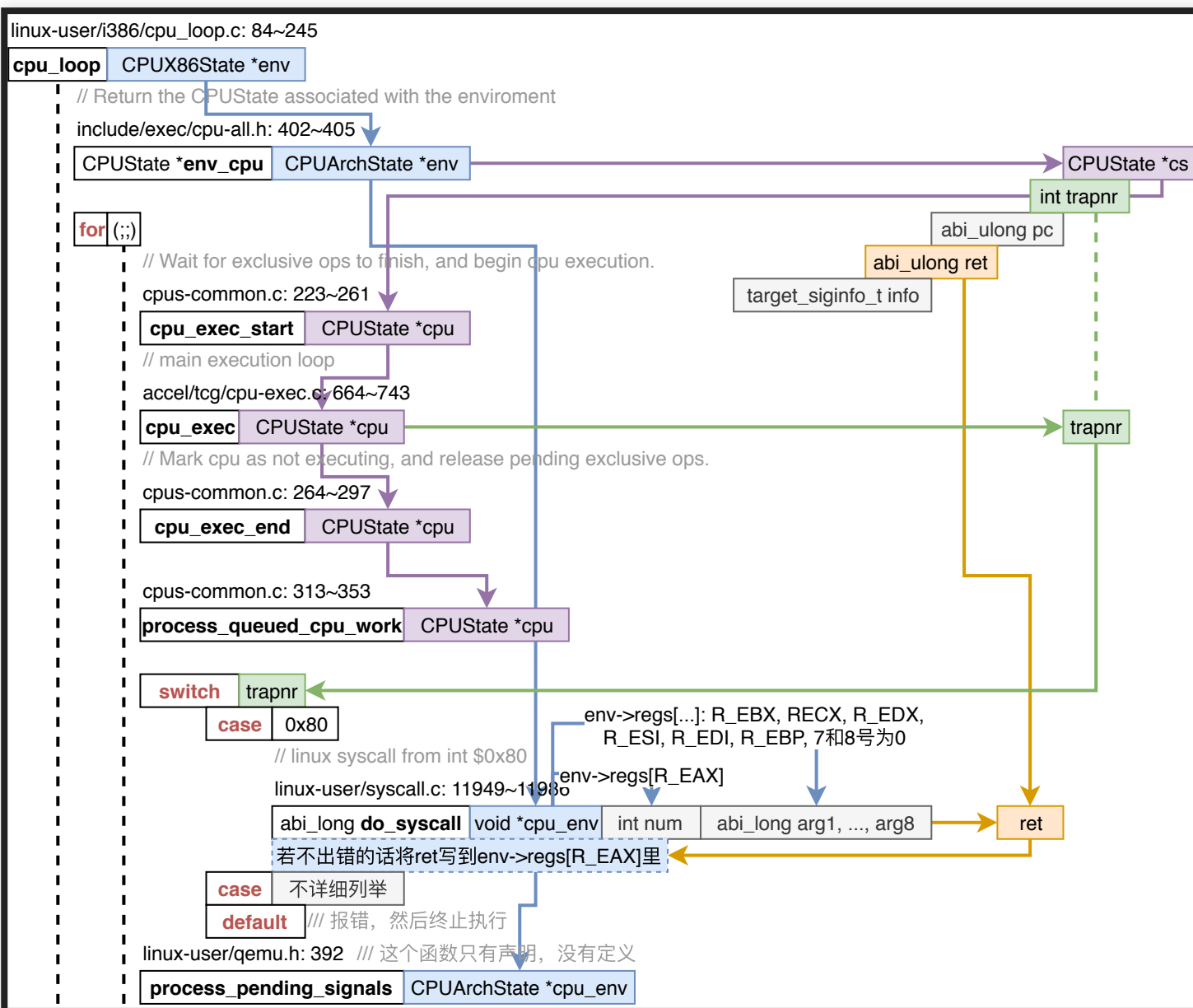
QEMU处理系统调用的方法

1. QEMU执行本地码
2. QEMU指令翻译成本地码

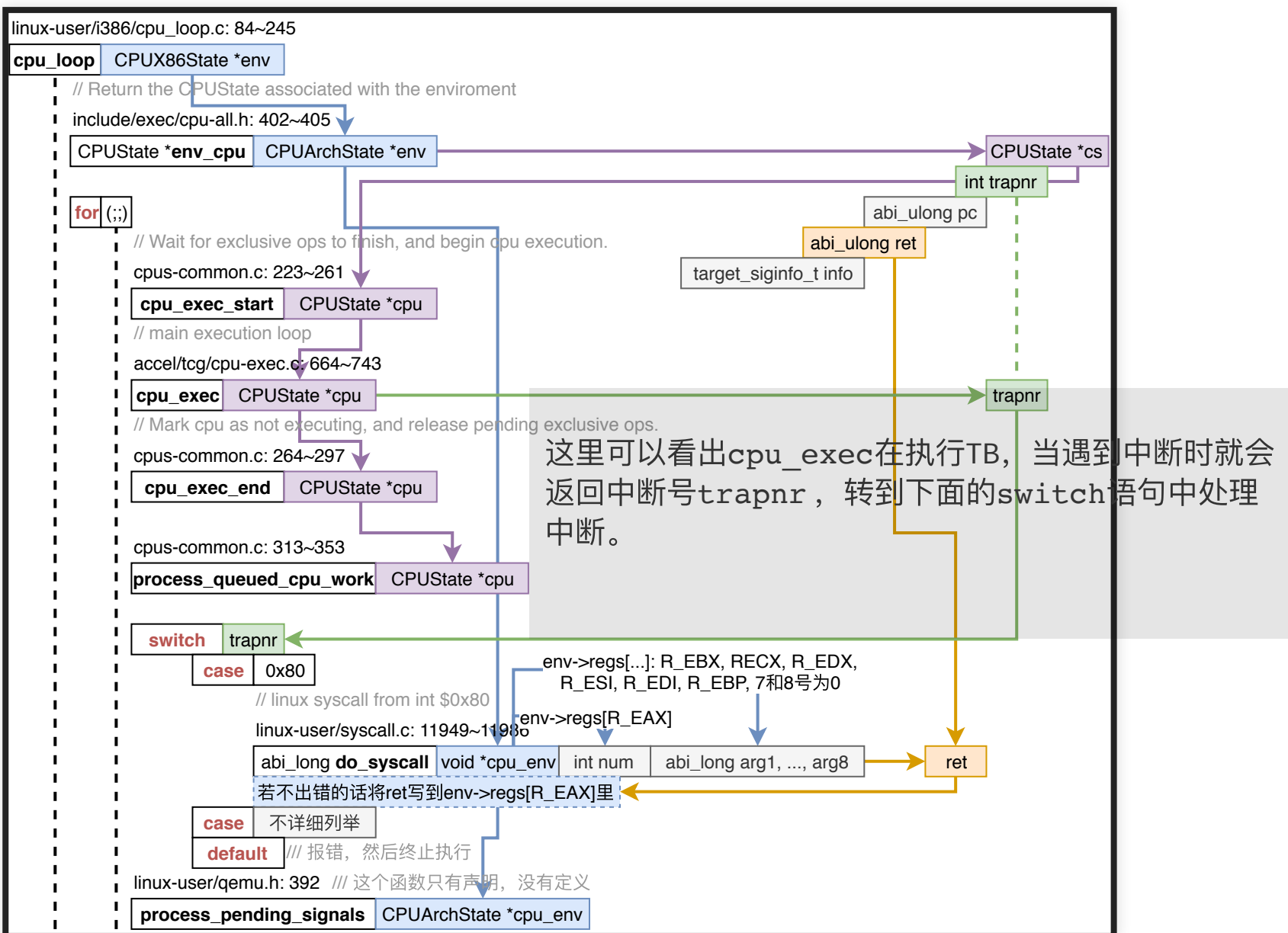
1. QEMU执行本地码

- QEMU用户级模拟框架图
- do_syscall框架图
- cpu_exec框架图

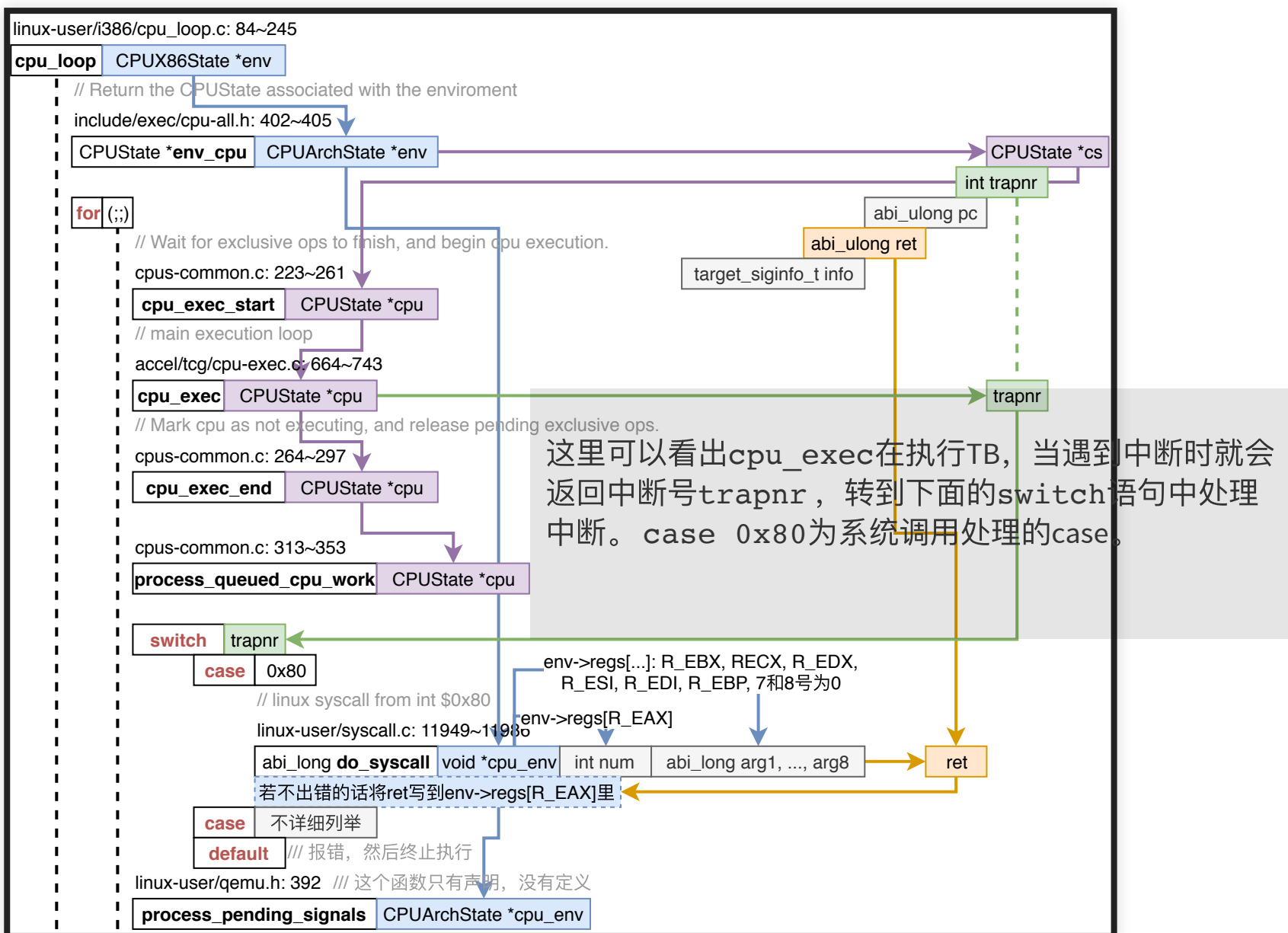
QEMU用户级模拟框架图



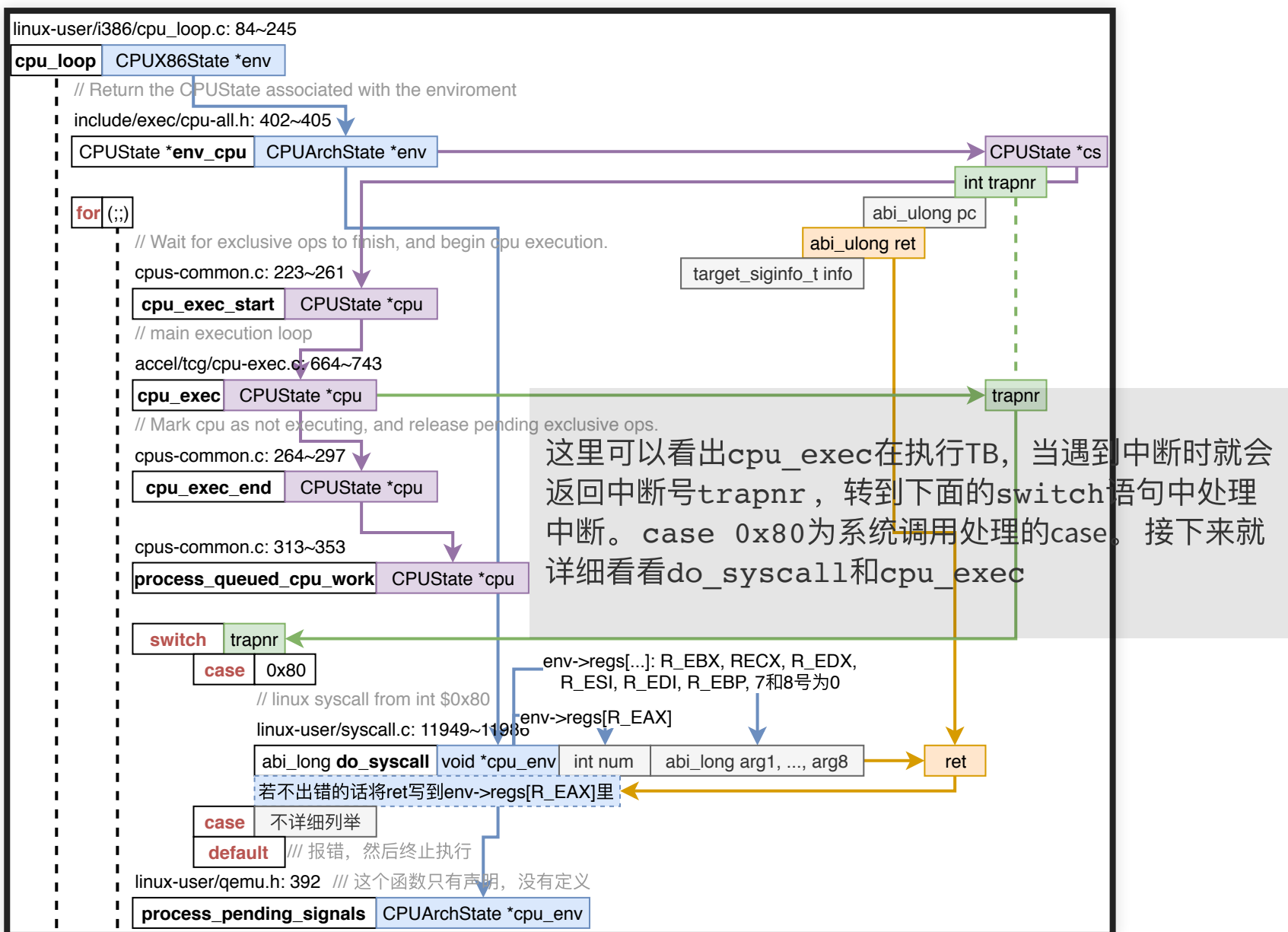
QEMU用户级模拟框架图



QEMU用户级模拟框架图



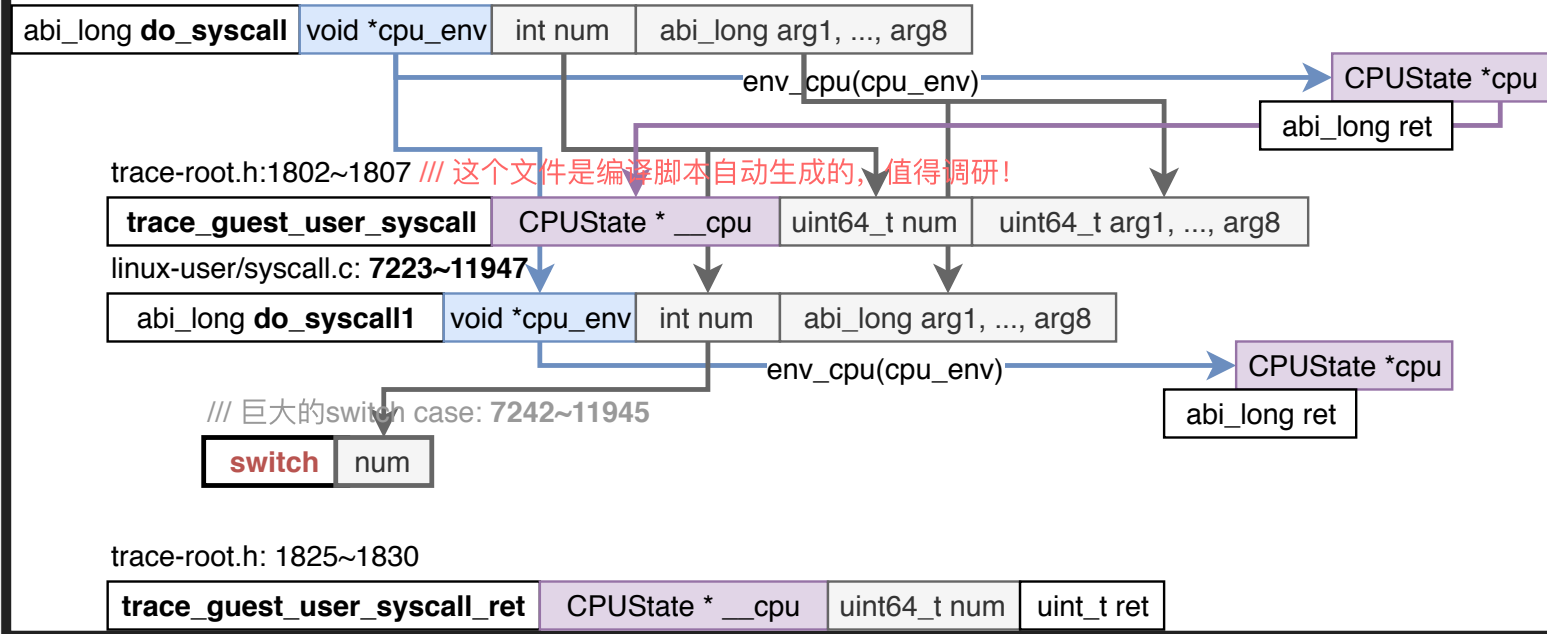
QEMU用户级模拟框架图



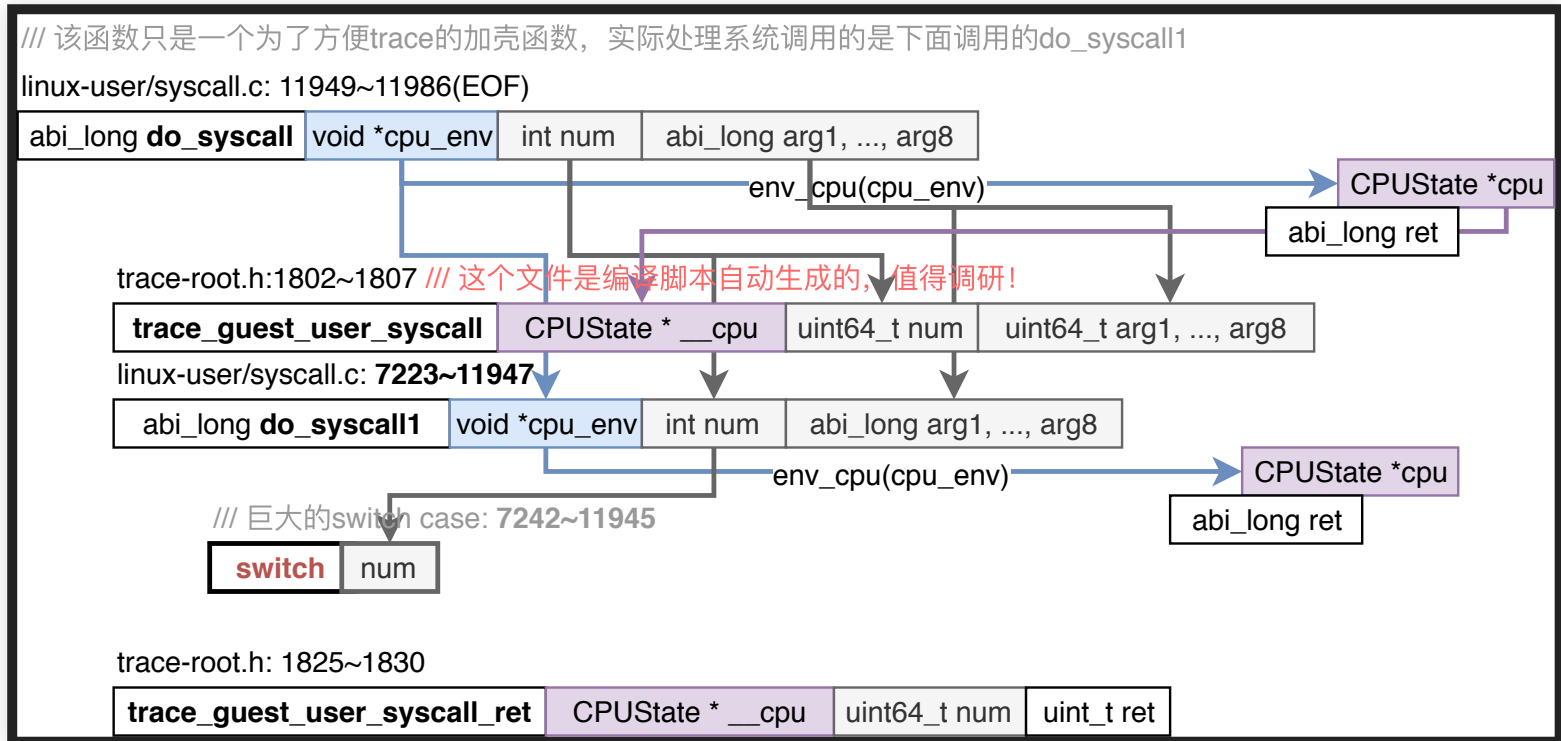
do_syscall1框架图

/// 该函数只是一个为了方便trace的加壳函数，实际处理系统调用的是下面调用的do_syscall1

linux-user/syscall.c: 11949~11986(EOF)

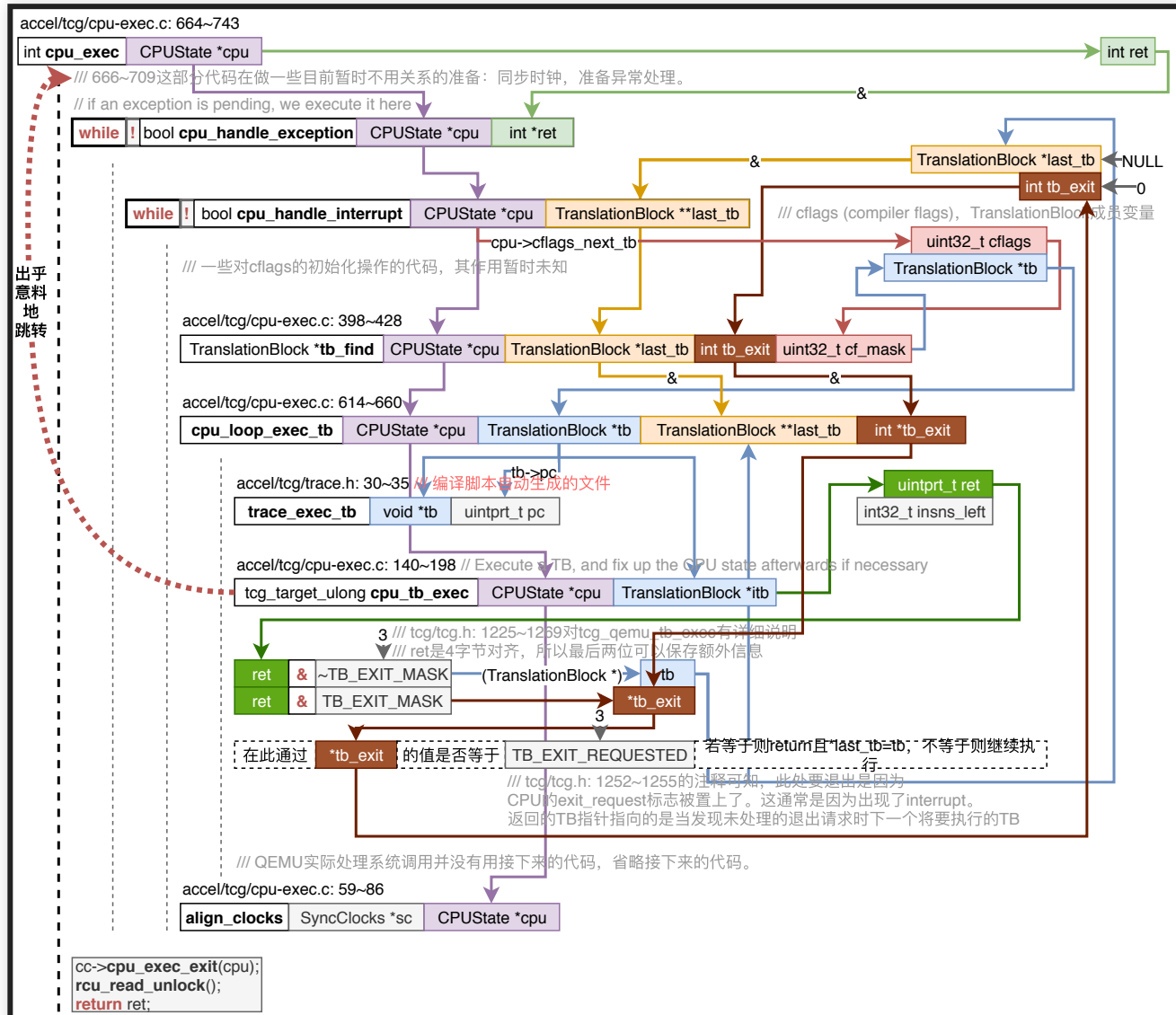


do_syscall1框架图

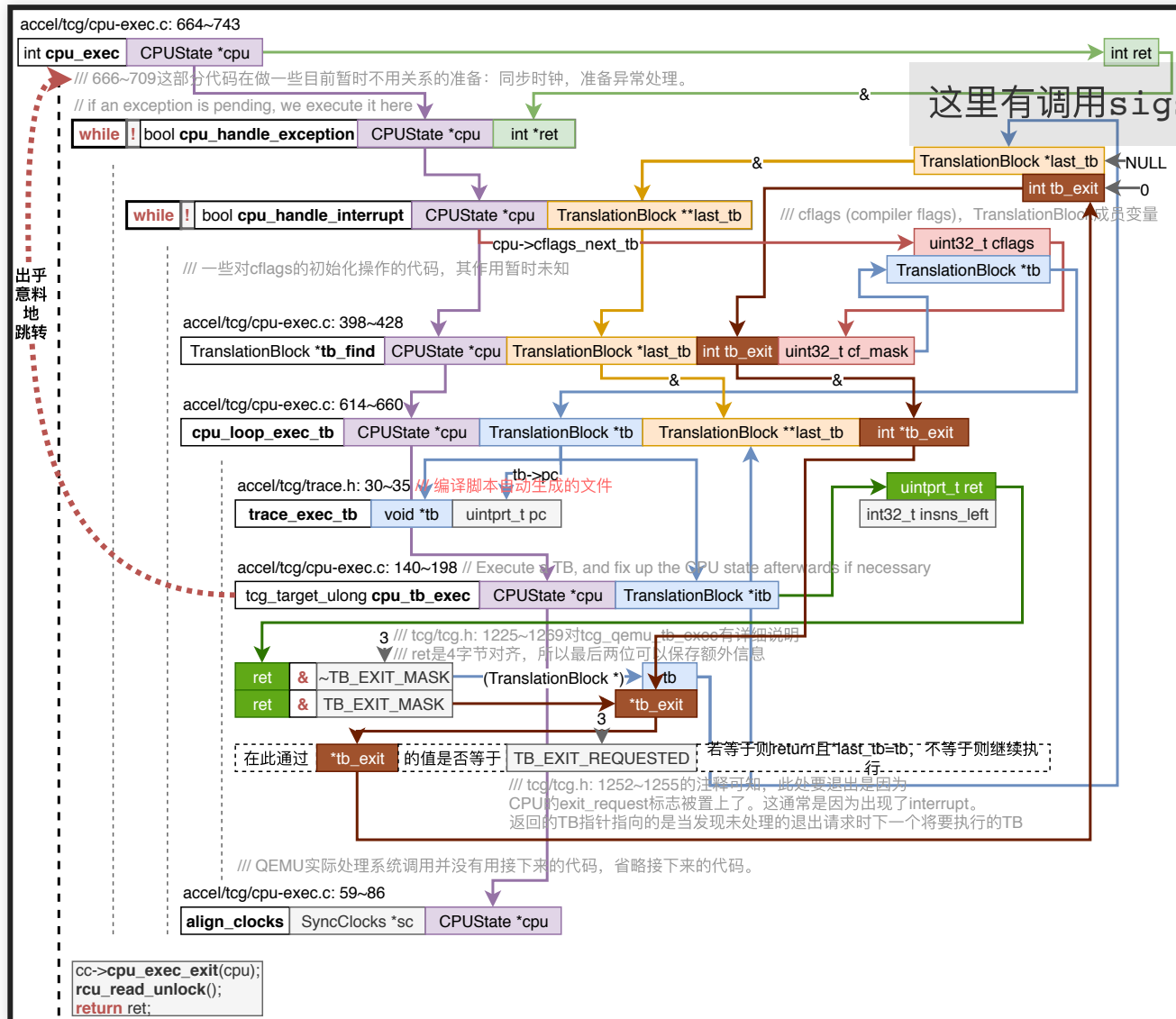


QEMU在这里完成了对x86系统调用的模拟，包括了32/64ABI的转换问题。

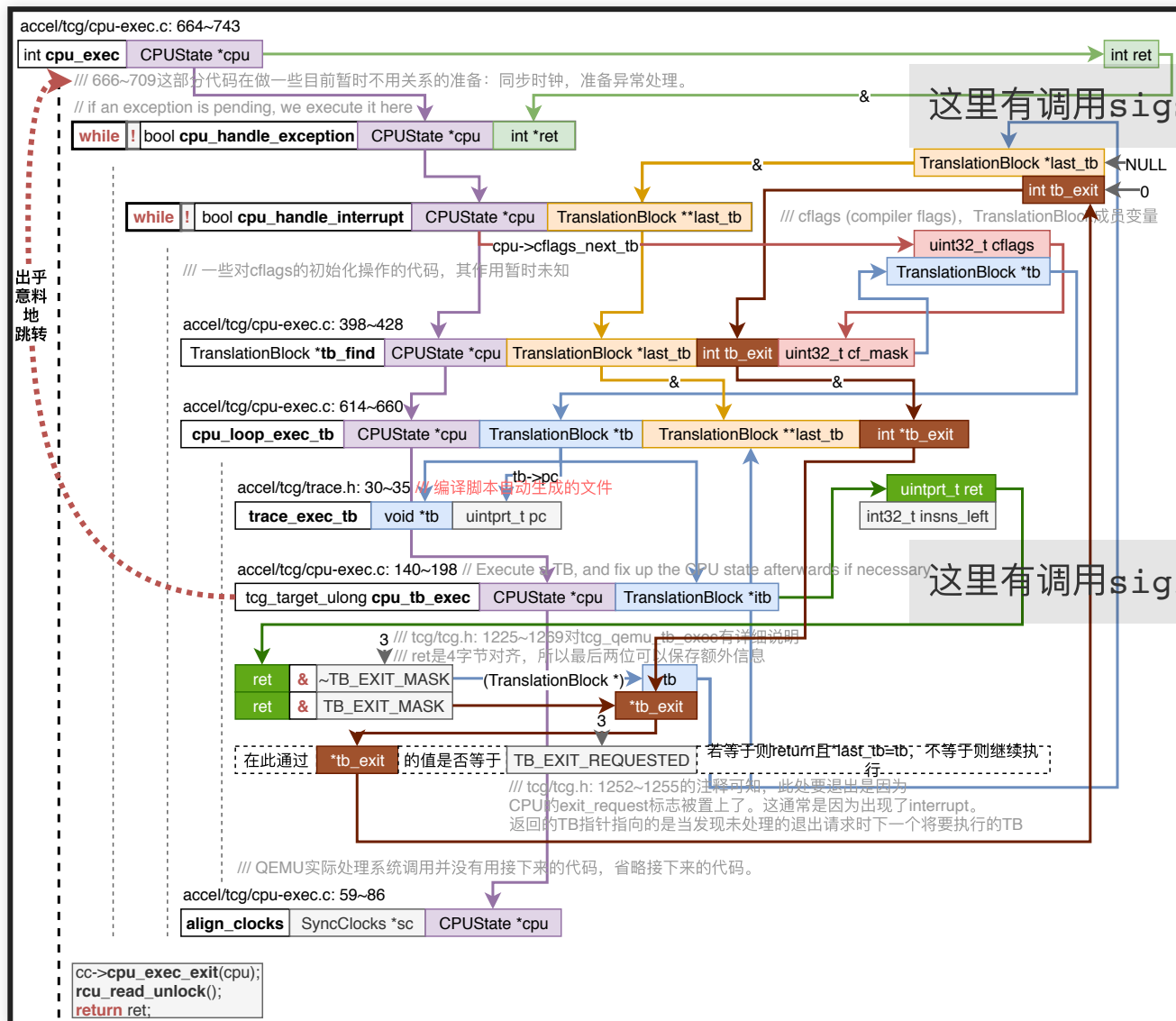
cpu_exec框架图



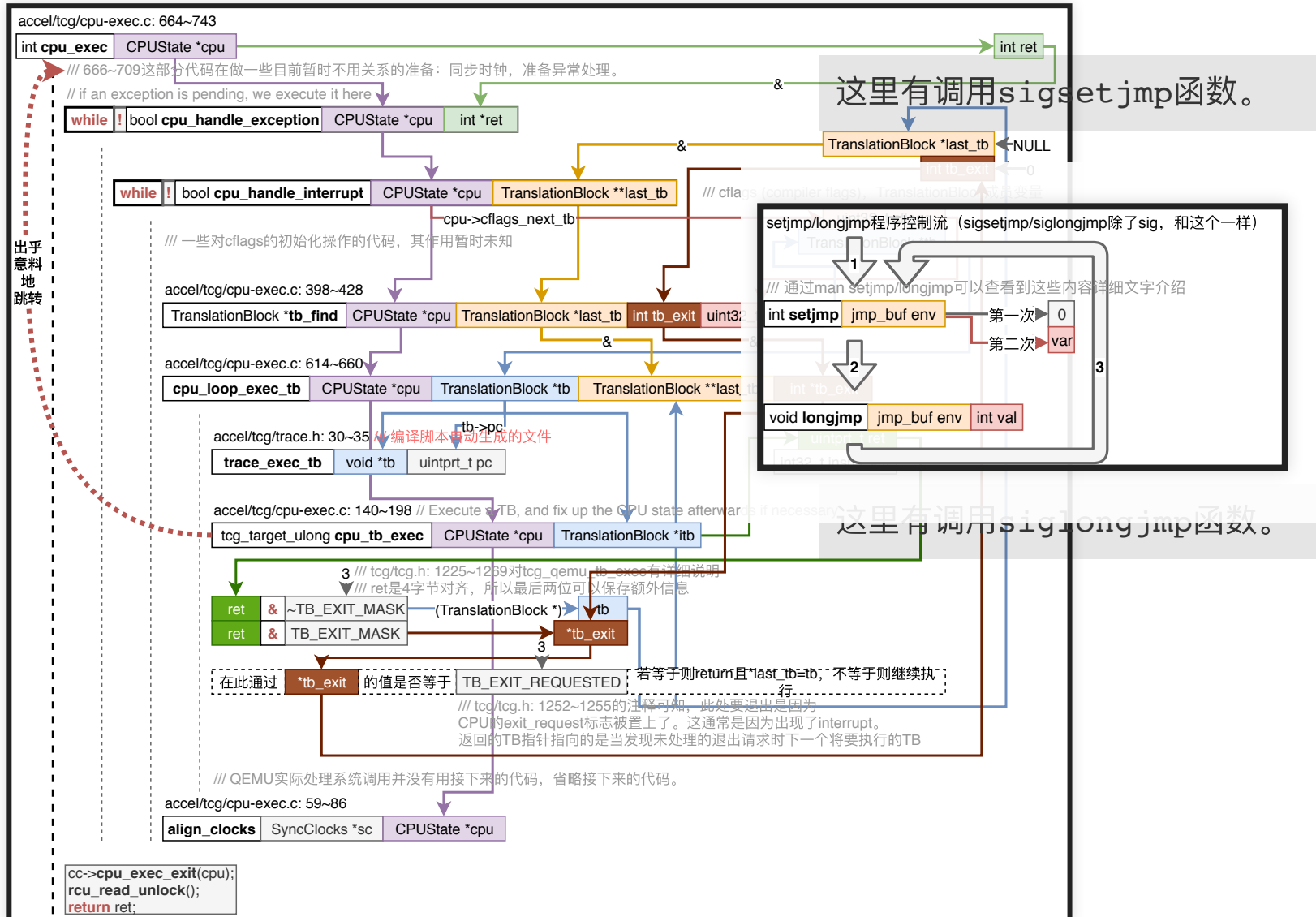
cpu_exec框架图



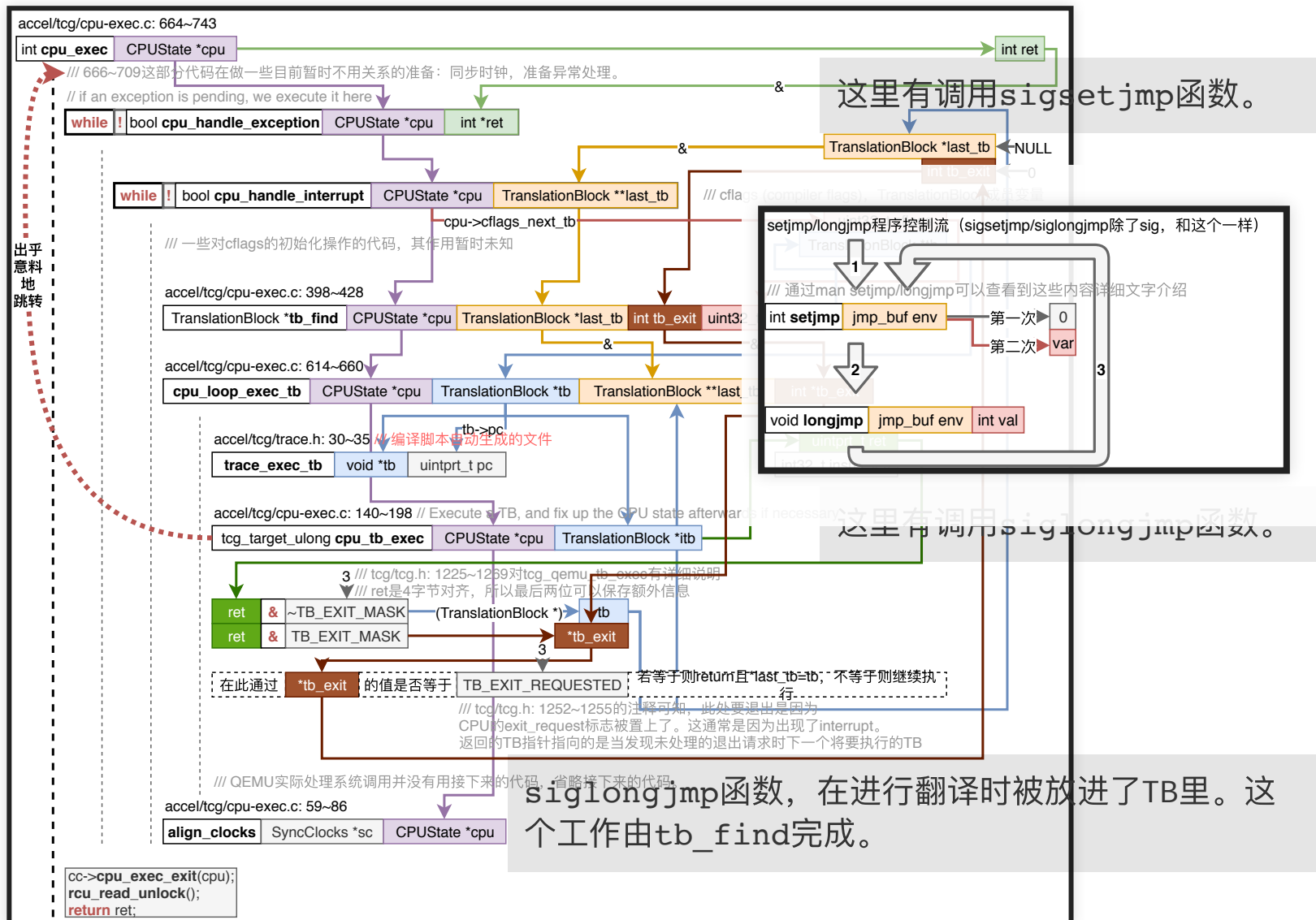
cpu_exec框架图



cpu_exec框架图



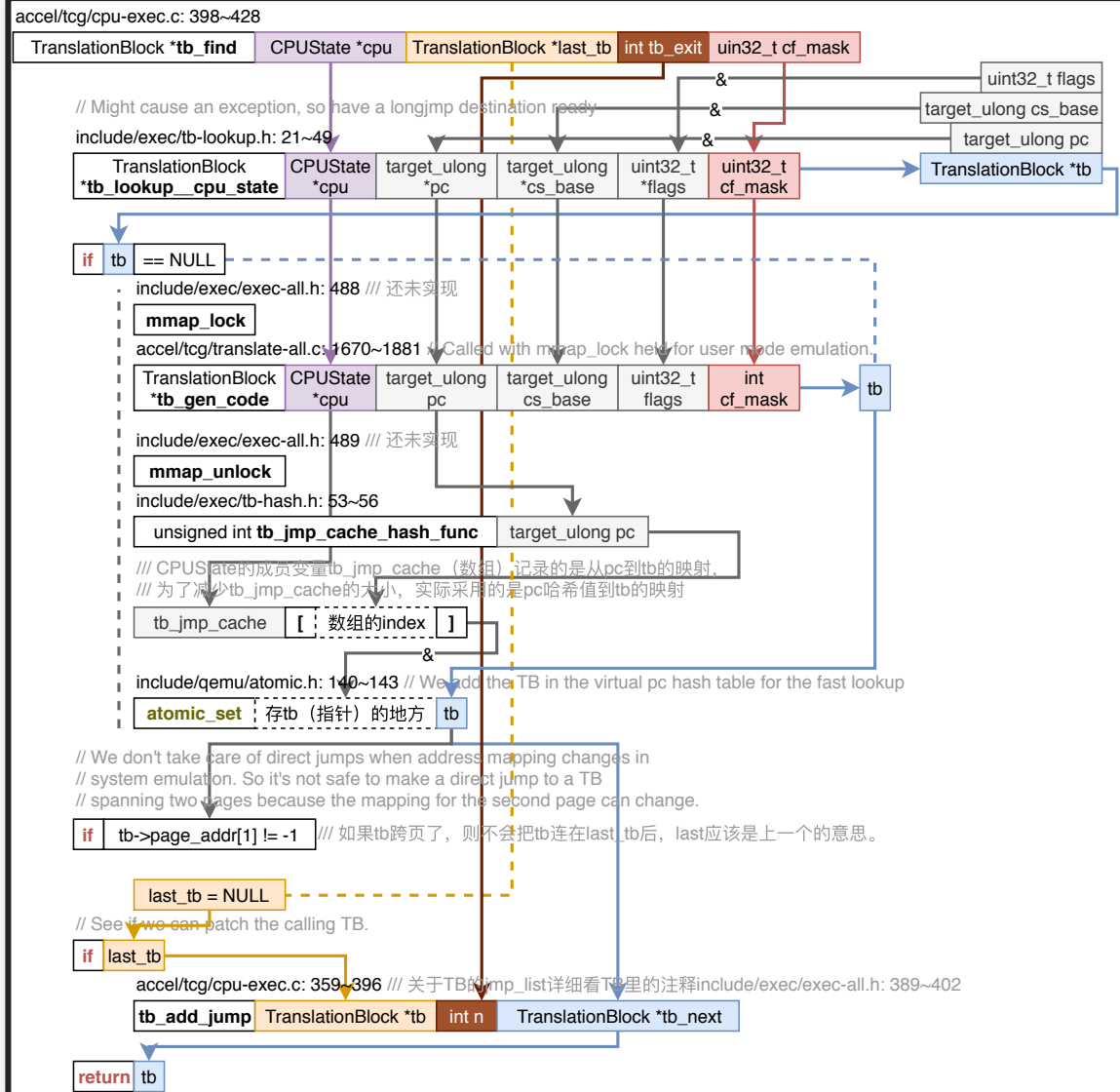
cpu_exec框架图



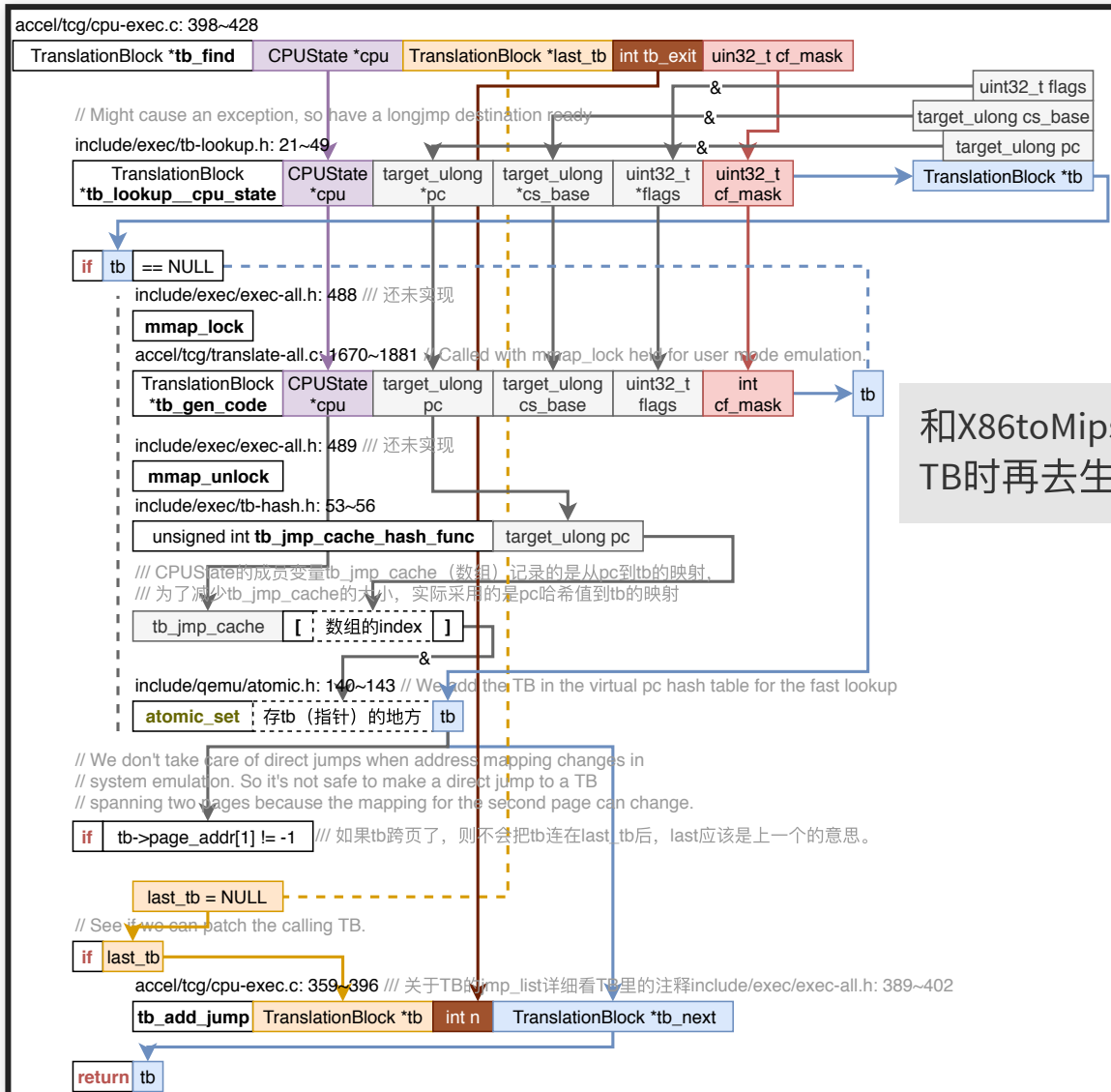
2. QEMU指令翻译成本地码

1. `tb_find`框架图
2. `tb_gen_code`框架图
3. QEMU翻译过程控制流图

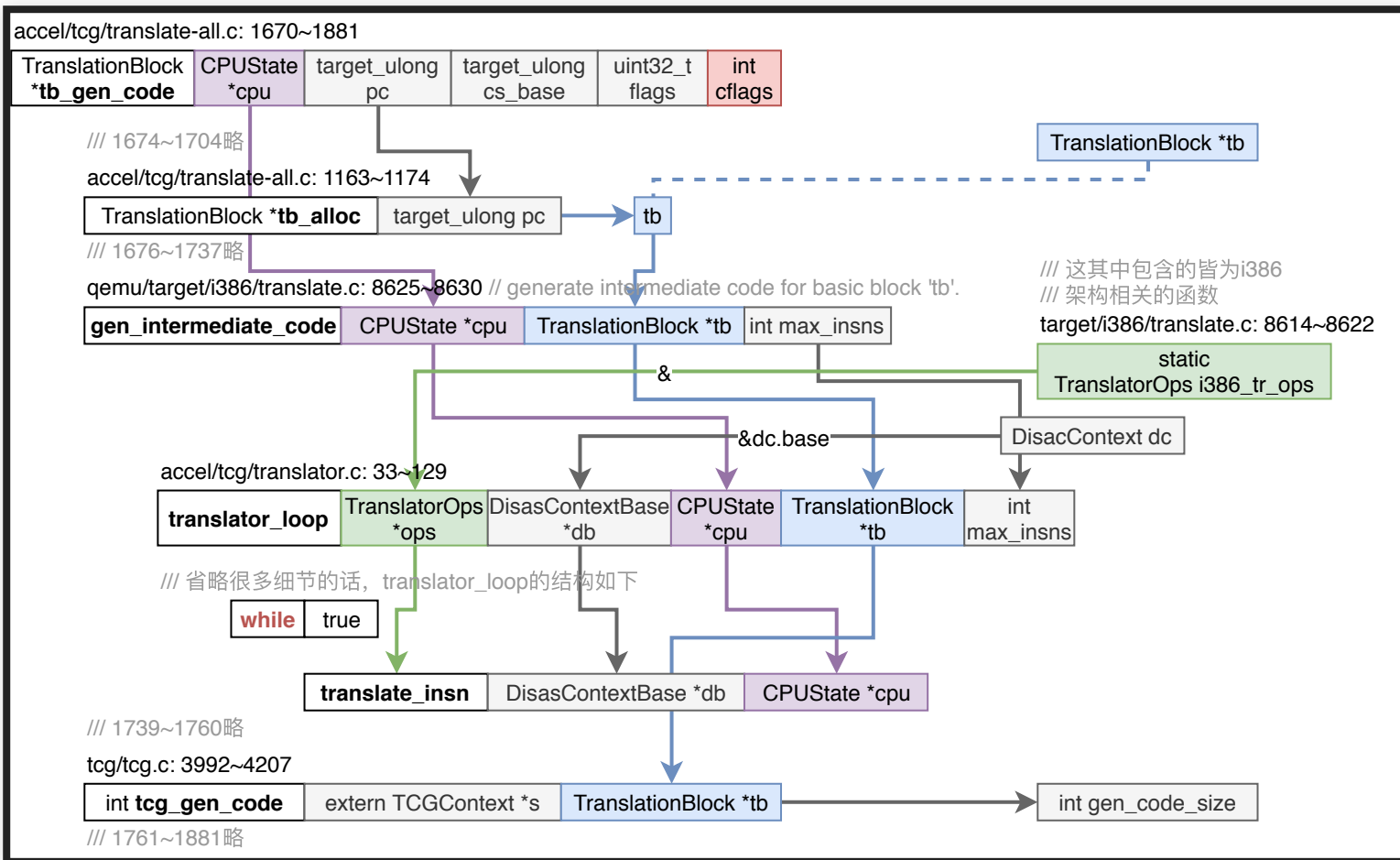
tb_find框架图



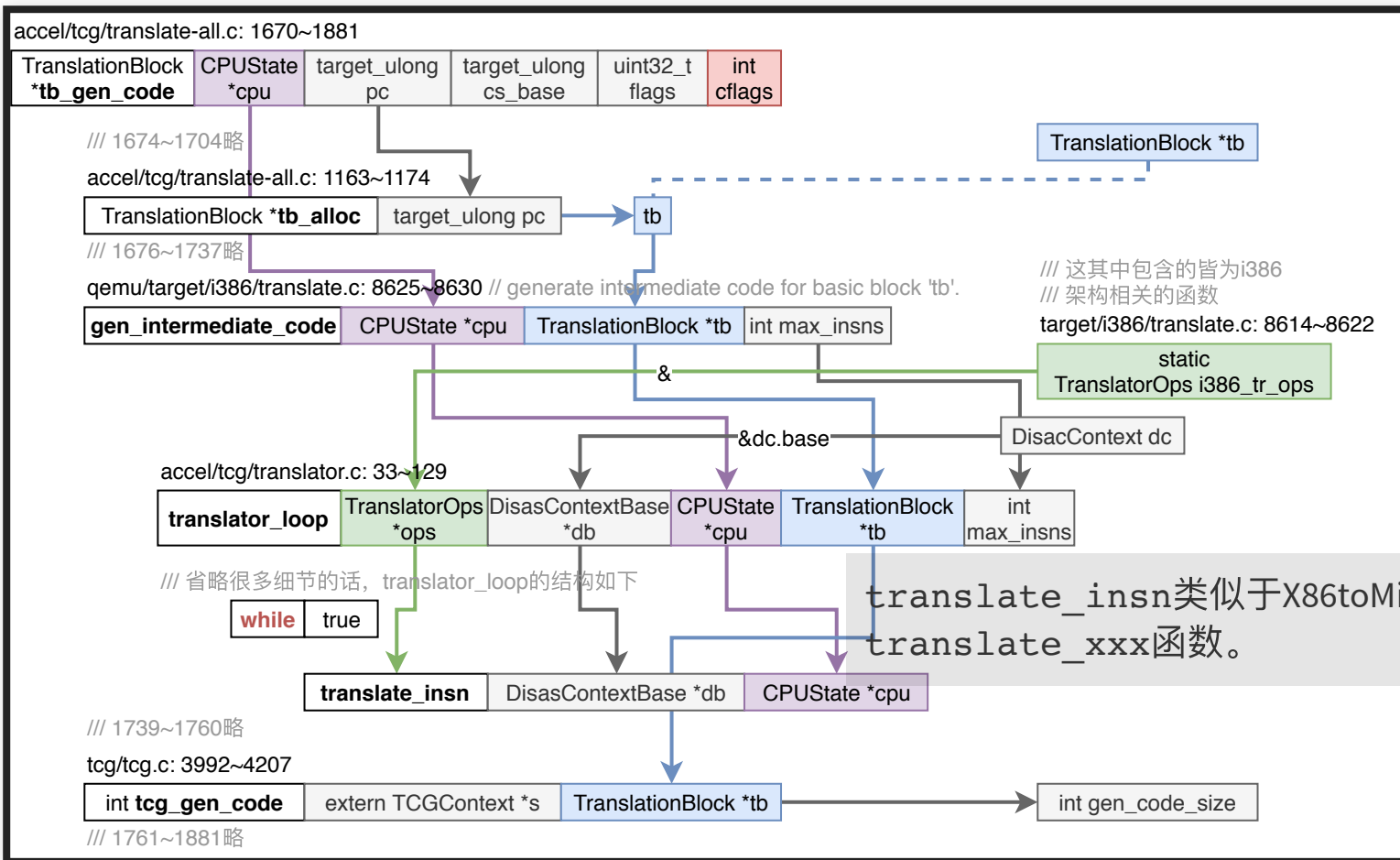
tb_find框架图



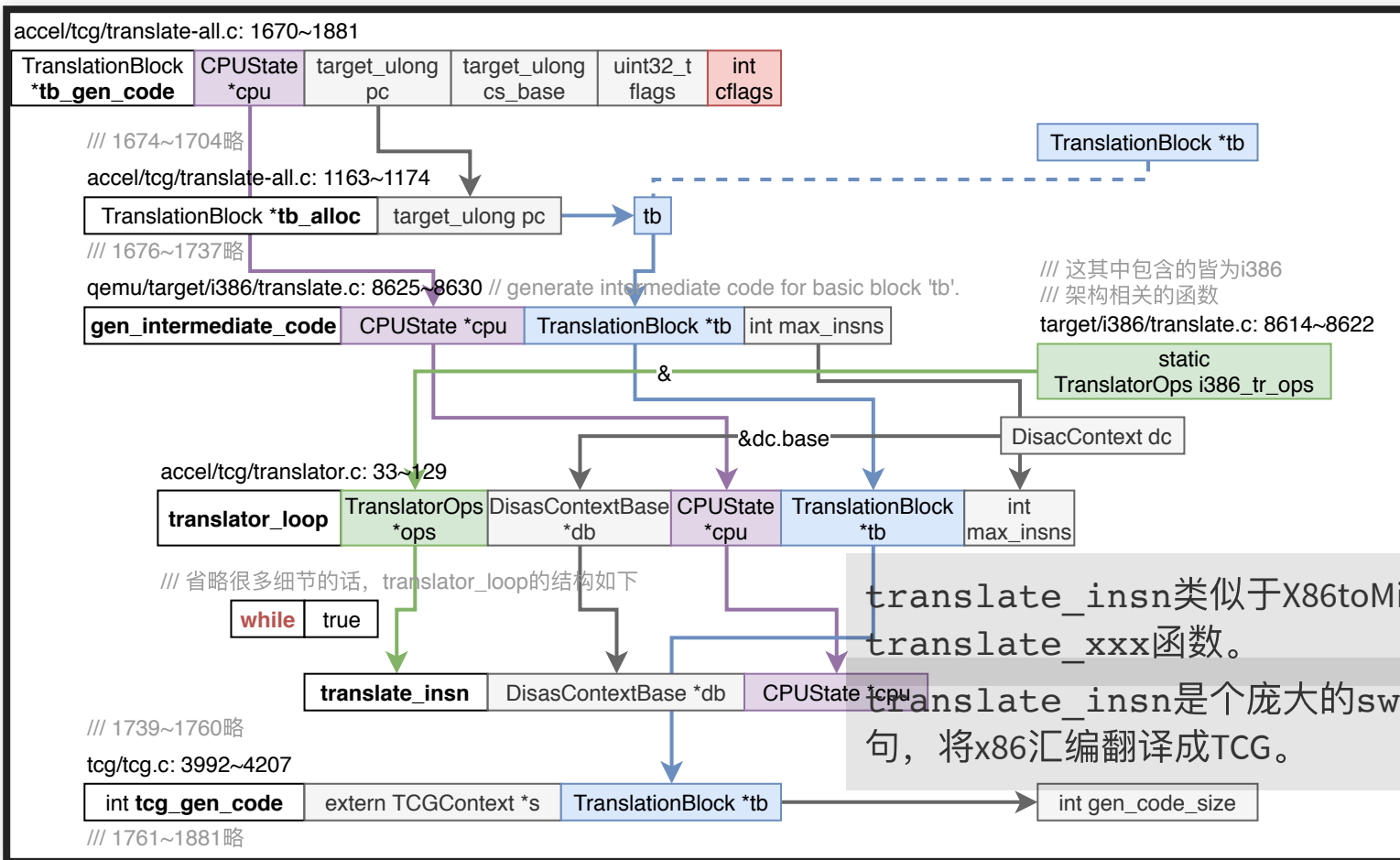
tb_gen_code框架图



tb_gen_code框架图



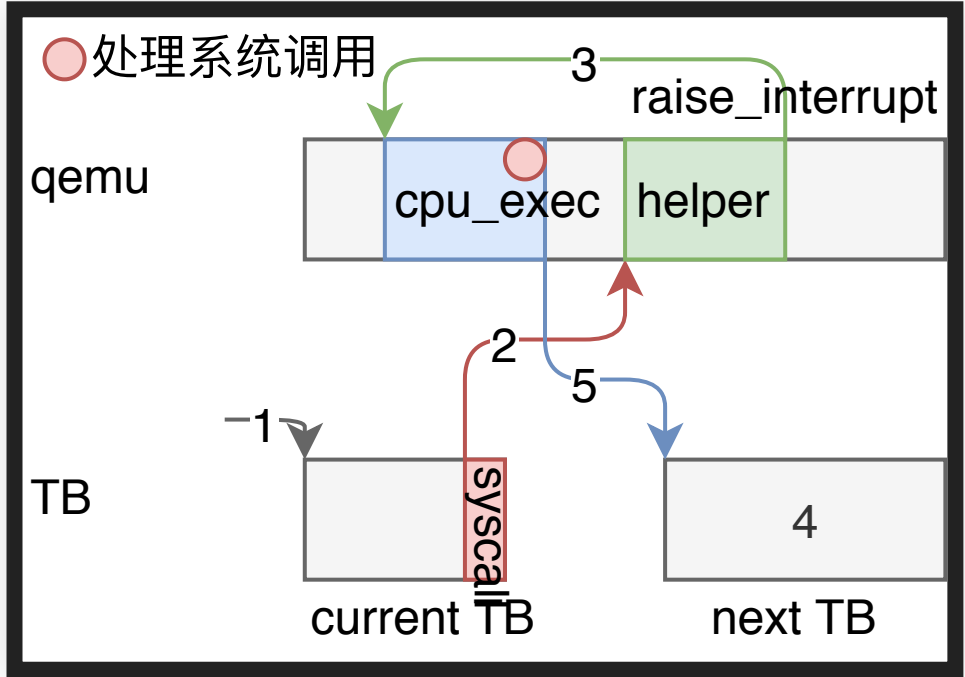
tb_gen_code框架图



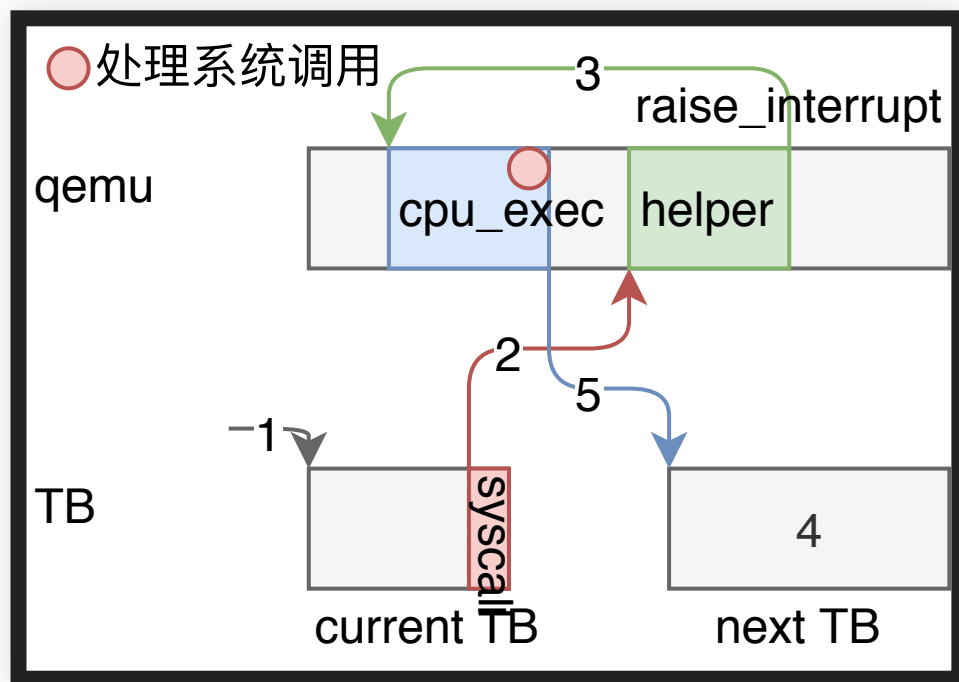
举个translate_insn里case的例子

```
// disas_insn (target/i386/translate.c: 4486~8382)
...
switch(b) // b为x86机器指令的opcode
...
// 7055行开始如下，为处理x86的中断指令
case 0xcd: /* int N */
    val = x86_ldub_code(env, s);
    if (s->vm86 && s->iopl != 3) {
        gen_exception(s, EXCP0D_GPF, pc_start - s->cs_base);
    } else {
        gen_interrupt(s, val, pc_start - s->cs_base, s->pc - s->cs_base);
    }
break;
...
```

QEMU翻译过程总结成如下的控制流图（首次执行）



QEMU翻译过程总结成如下的控制流图（首次执行）



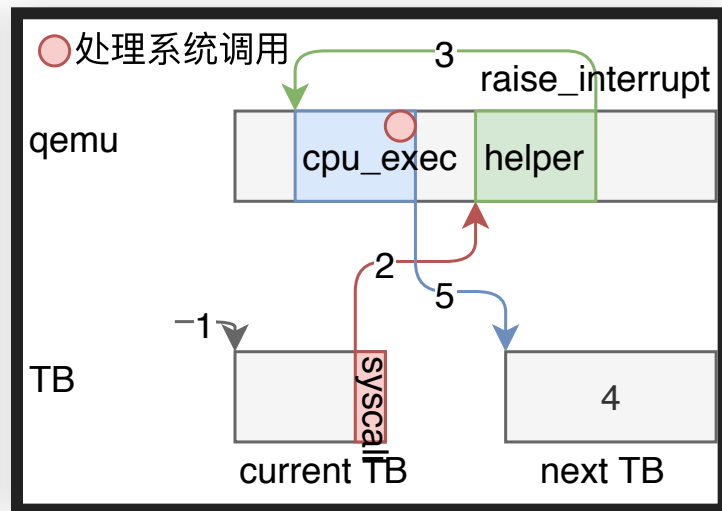
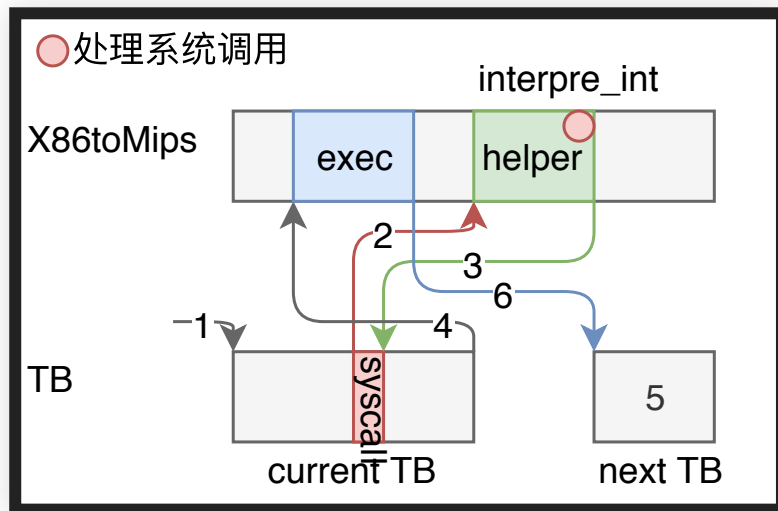
1. 开始执行当前TB
2. 转到系统调用的 helper 函数
3. helper 函数通过 siglongjmp 跳到 cpu_exec 处理系统调用，然后寻找下一个TB
4. 发现没有TB了，生成下一个TB（进行反汇编且进行翻译）
5. 开始执行下一个TB

总结

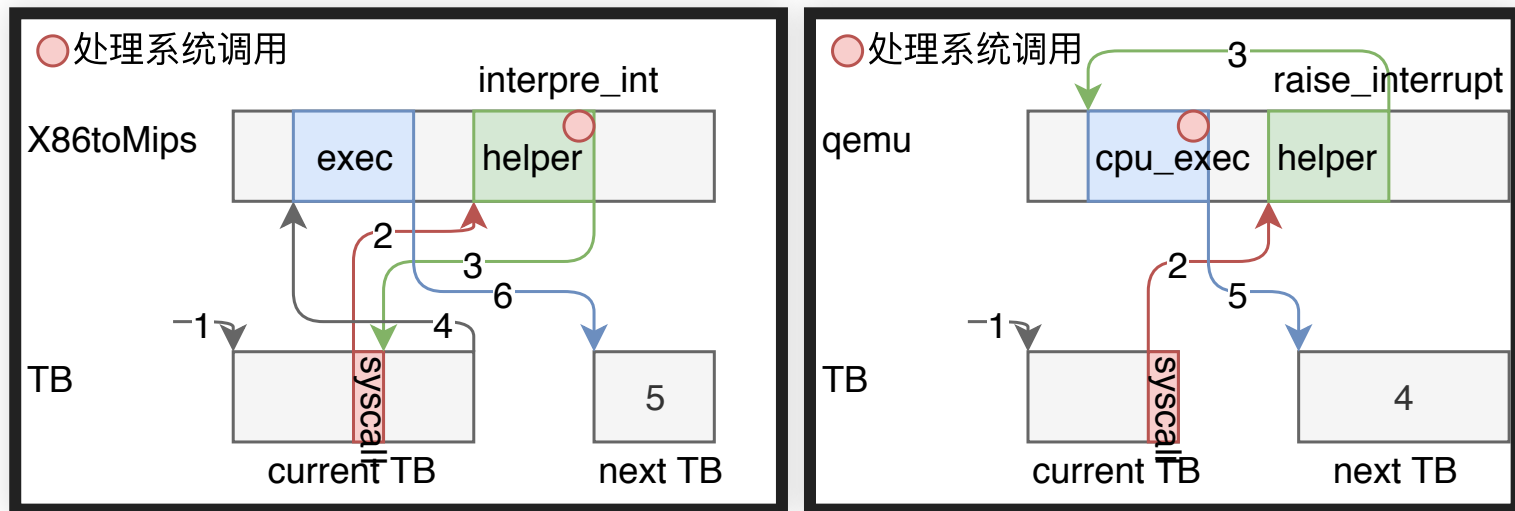
比较X86toMips和QEMU对系统调用的区别

1. 首次执行
2. 非首次执行

X86TOMIPS和QEMU对系统调用的区别 (首次执行)

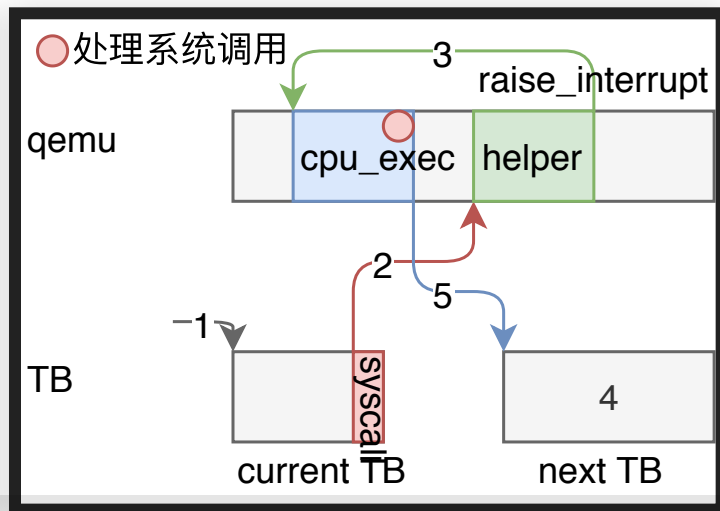
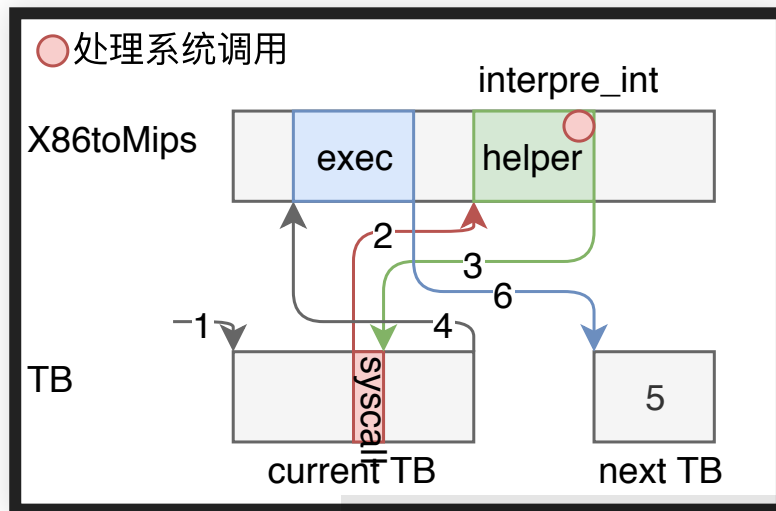


X86TOMIPS和QEMU对系统调用的区别 (首次执行)



1. 步骤3: X86toMips回TB, QEMU回cpu_exec

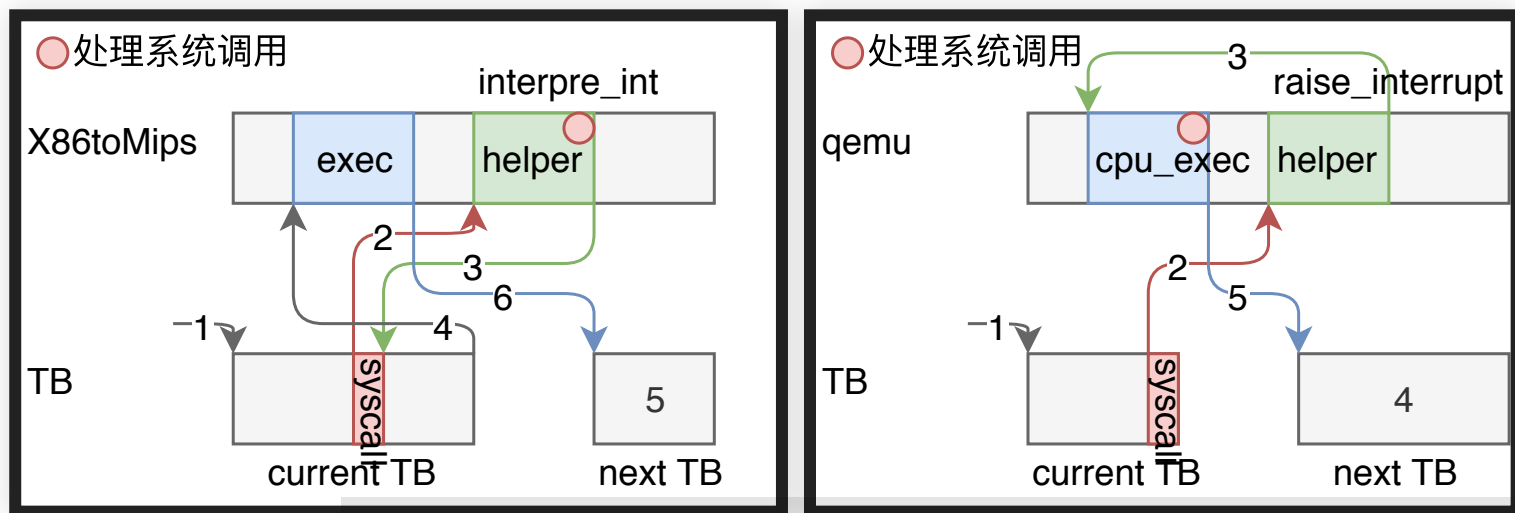
X86TOMIPS和QEMU对系统调用的区别 (首次执行)



X86toMips在helper里处理系统调用。QEMU在cpu_exec处理系统调用。

1. 步骤3: X86toMips回TB, QEMU回cpu_exec

X86TOMIPS和QEMU对系统调用的区别 (首次执行)



X86toMips在helper里处理系统调用。QEMU在cpu_exec处理系统调用。

1. 步骤3: X86toMips回TB, QEMU回cpu_exec
2. syscall是否是TB结束的判定标志

X86TOMIPS和QEMU对系统调用的区别 (非首次执行)

TB已经都翻译好了。

X86TOMIPS和QEMU对系统调用的区别 (非首次执行)

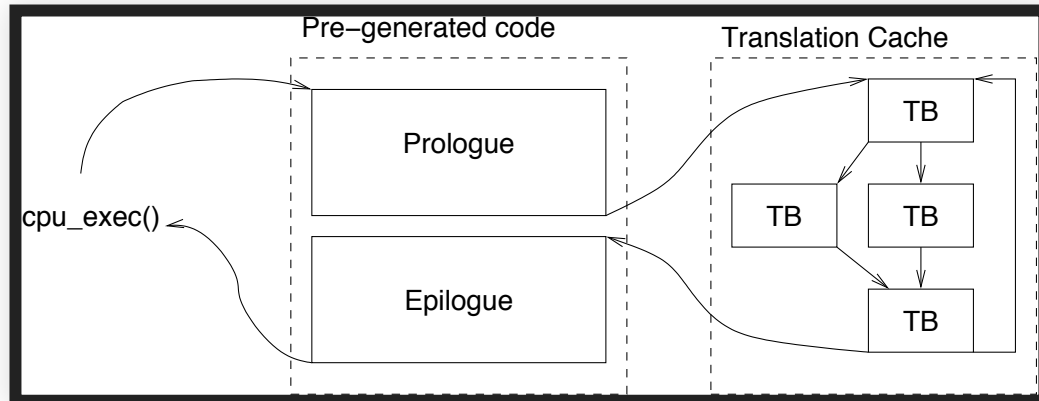
TB已经都翻译好了。

- X86toMips: 每次都只执行一个TB
- QEMU: 每次执行多个TB (直到遇到异常情况)

X86TOMIPS和QEMU对系统调用的区别 (非首次执行)

TB已经都翻译好了。

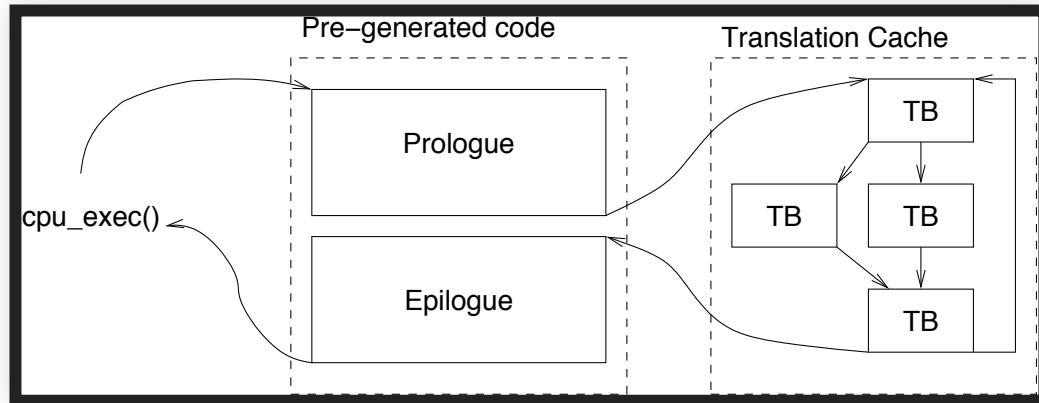
- X86toMips: 每次都只执行一个TB
- QEMU: 每次执行多个TB (直到遇到异常情况)



X86TOMIPS和QEMU对系统调用的区别 (非首次执行)

TB已经都翻译好了。

- X86toMips: 每次都只执行一个TB
- QEMU: 每次执行多个TB (直到遇到异常情况)



切换上下文的开销！ 所以在这个方面QEMU更好。

在系统调用是否有必要在cpu_exec里执行？

在系统调用是否有必要在cpu_exec里执行?

在系统调用是否有必要在cpu_exec里执行?
自修改代码，修改之后的TB块对应的内存代码。

相比X86toMips处理系统调用的方法， QEMU更好。

相比X86toMips处理系统调用的方法,QEMU更好。

QEMU系统调用框架

谢谢

2019.11.28