**Questão 3.1:**

Primeiramente devemos fazer calcular a diferença entre o endereço do call e o endereço da função foo. É importante lembrar que, ao trabalharmos com call, devemos sempre nos concentrar no endereço relativo. Seguem os cálculos abaixo:

Endereço do call = 11C1

Endereço de foo = 1010

Delta\_endereços = 11C1 – 1010 = **1B1**

Devemos ainda somar 5 ao resultado do Delta\_endereços , pois a instrução final será de 5 bytes ( 4 bytes do endereço relativo + 1 byte do E8).

Sendo assim, o resultado final será 1B6. Apresentando em *Little Endian*, a resposta será: **B6 01 00 00**

**Questão 3.2:**

Para a passagem de parâmetros, devemos sempre seguir uma ordem de registradores. Temos um máximo de 6 registradores que podem ser passados por função para cada número de bits específicos ( 64, 32, 16 e 8 bits)! Logo após isso, devemos alocar espaço no registro de ativação, de acordo com os parâmetros que a função vai receber e o espaço alocado sempre deve ser múltiplo de 16. A função retorna sempre o seu valor em um registrador específico ( %rax, %eax, %ax e %ah), que dependem também, do tamanho da saída. Por fim, são necessário os comandos leave e ret. O primeiro desfaz a pilha, apagando todos os valores contidos nela e o segundo retorna o valor do registrador de retorno!