

Машинно-зависимые языки программирования

Савельев Игорь Леонидович

- Вызов подпрограмм/функций
- Передача параметров в функцию
- Локальные переменные

```
gcc -S -masm=intel -Og -fverbose-asm ctest.c
```

```
int a = 1;
int b = 2;
int c = 0;

void func(void)
{
    c = a + b;
}

int main (void)
{
    func();
    return 0;
}
```

```
func:
.LFB0:
    .cfi_startproc
# ctest.c:9:  c = a + b;
    mov     eax, DWORD PTR b[rip] # b, b
    add     eax, DWORD PTR a[rip] # _3, a
# ctest.c:9:  c = a + b;
    mov     DWORD PTR c[rip], eax # c, _3
# ctest.c:10: }
    ret
    .cfi_endproc
.LFE0:
    .size   func, .-func
    .globl  main
    .type   main, @function
```

```
func:
.LFB0:
    .file 1 "ctest.c"
    .loc 1 8 1
    .cfi_startproc
    pushq   %rbp
    .cfi_def_cfa_offset 16
    .cfi_offset 6, -16
    movq    %rsp, %rbp
    .cfi_def_cfa_register 6
    .loc 1 9 10
    movl    a(%rip), %edx
    movl    b(%rip), %eax
    addl    %edx, %eax
    .loc 1 9 6
    movl    %eax, c(%rip)
```

objdump -M intel -S mytest

objdump -d

```
int a = 1;
int b = 2;
int c = 0;

void func(void)
{
    c = a + b;
}

int main (void)
{
    func();
    return 0;
}
```

0000000000401102 <func>:

int b = 2;

int c = 0;

void func(void)

{

401102: 55 push rbp

401103: 48 89 e5 mov rbp, rsp

c = a + b;

401106: 8b 15 1c 2f 00 00 mov edx, DWORD PTR [rip+0x2f1c]

404028 <a>

40110c: 8b 05 1a 2f 00 00 mov eax, DWORD PTR [rip+0x2f1a]

40402c

401112: 01 d0 add eax, edx

401114: 89 05 1a 2f 00 00 mov DWORD PTR [rip+0x2f1a], eax

404034 <c>

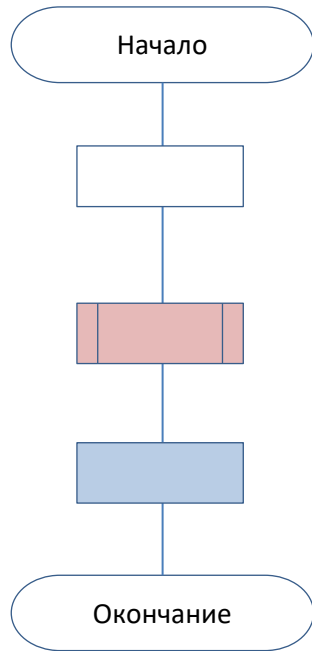
}

40111a: 90 nop

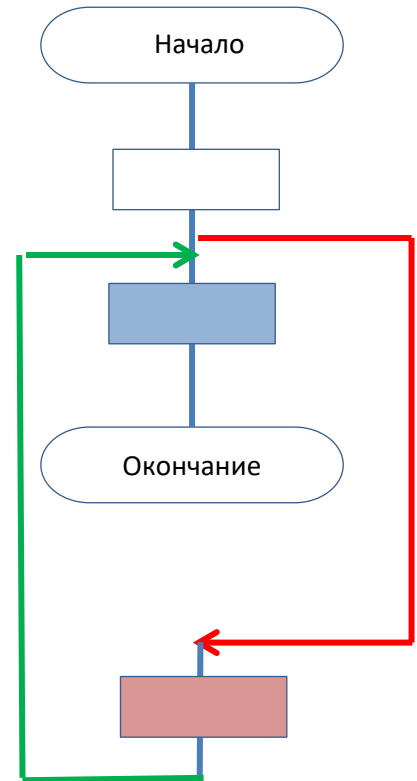
40111b: 5d pop rbp

40111c: c3 ret

1. Вызов подпрограмм/функций



Вызов некоторой подпрограммы выглядит как структура «следование». Но учитывая, что инструкции располагаются в памяти последовательно, вызов подпрограммы – это **переход** по какому-то адресу вне основной функции и **возврат** назад, после окончания ее работы.



1. Вызов подпрограмм/функций

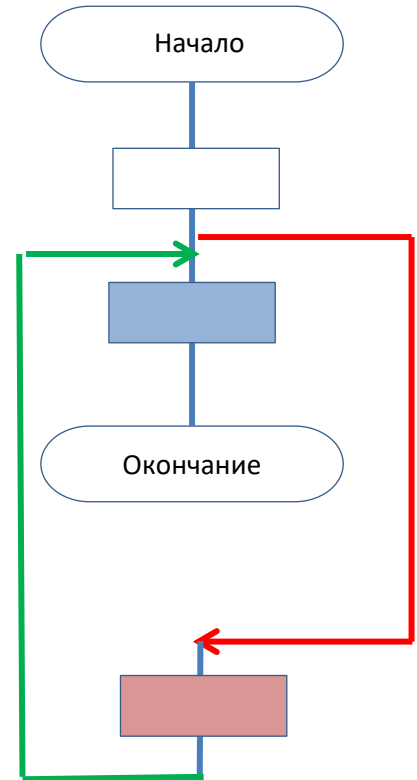
Для того, чтобы иметь возможность вернуться в точку вызова подпрограммы, следует при вызове подпрограммы запоминать этот адрес возврата.

Вызов функции: CALL <метка>

По команде CALL **в стек сохраняется адрес** инструкции, куда следует вернуться после завершения работы подпрограммы.

Возврат: RET

Команда RET завершает работу подпрограммы, вычитывает из стека адрес возврата и осуществляет переход на него.



1. Вызов подпрограмм/функций

CMAIN:

I1:

xor rax, rax
xor rbx, rbx

I2:

call myfunc

I3:

inc rbx
ret

myfunc:

inc rax
ret

> x /x I1

0x4014e3 <I1>: 0x48e58948

> x /x I2

0x4014ec <I2>: 0x000004e8

> x /x I3

0x4014f1 <I3>: 0xc3c3ff48

> x /x myfunc

0x4014f5 <myfunc>: 0xc3c0ff48

До CALL

> x /2x \$rsp

0x23fe68: 0x004013a5 0x00000000

После CALL

> x /4x \$rsp

0x23fe60: 0x004014f1 0x00000000
0x004013a5 0x00000000

После RET

> x /2x \$rsp

0x23fe68: 0x004013a5 0x00000000

1. Вызов подпрограмм/функций

```
section .text
    xor eax, eax
    call myfunc          ; в стек помещается адрес
                        ; следующей инструкции
    xor ebx, ebx

myfunc:                  ; Начало подпрограммы
    ...
    ret                  ; возврат, очистка стека
```

Основное требование к подпрограмме: не портить регистры.
Это означает, что если в подпрограмме изменяются значения каких-то регистров, то их надо сохранить на входе в подпрограмму и восстановить на выходе

1. Вызов подпрограмм/функций

Основное требование к подпрограмме: не портить регистры.

Это означает, что если в подпрограмме изменяются значения каких-то регистров, то их надо сохранить на входе в подпрограмму и восстановить на выходе, используя push/pop команды

```
section .text
    xor eax, eax
    call myfunc          ; в стек помещается адрес
                        ; следующей инструкции
    xor ebx, ebx

myfunc:                  ; Начало подпрограммы
    push ecx             ; push ecx
    mov ecx, 3           ; Изменяем регистр
    pop ecx
    ret                  ; возврат, очистка стека
```

2. Передача параметров в функцию

1. Глобальные переменные
2. Регистры
3. Стек

1. Глобальные переменные

Используем

- Переменные в секции .DATA и BSS
- Extern переменные при взаимодействии с другими модулями

2. Передача параметров в функцию

2. Регистры

Для передачи параметров используем регистры

Пример: `int 0x80` И `syscall`

Это самый быстрый вызов подпрограммы

Arch/ABI	Instruction	System call #	Ret val	Ret val2	Error	Notes
i386	int \$0x80	eax	eax	edx	-	
x86-64	syscall	rax	rax	rdx	-	

Arch/ABI	arg1	arg2	arg3	arg4	arg5	arg6	arg7	Notes
i386	ebx	ecx	edx	esi	edi	ebp	-	
x86-64	rdi	rsi	rdx	r10	r8	r9	-	

2. Передача параметров в функцию

2. Регистры

Для передачи параметров используем регистры

Пример: `int 0x80` И `syscall`

Это самый быстрый вызов подпрограммы

Аргументы с 7 и далее – через стек

Аргументы вещественного типа – через регистры `xmm0 - xmm7`

При этом в регистр `AL` указывается количество таких переменных

2. Передача параметров в функцию

```
typedef struct {
    int a, b;
    double d;
} structparm;
structparm s;
int e, f, g, h, i, j, k;
long double ld;
double m, n;
__m256 y;

extern void func (int e, int f,
                  structparm s, int g, int h,
                  long double ld, double m,
                  __m256 y,
                  double n, int i, int j, int k);

func (e, f, s, g, h, ld, m, y, n, i, j, k);
```

General Purpose Registers	Floating Point Registers	Stack Frame Offset
%rdi: e	%xmm0: s.d	0: ld
%rsi: f	%xmm1: m	16: j
%rdx: s.a, s.b	%ymm2: y	24: k
%rcx: g	%xmm3: n	
%r8: h		
%r9: i		

2. Передача параметров в функцию

```
int c = 0;
```

```
int func(int _a, int _b)
{
    return (_a + _b);
}
```

```
int main (void)
{
    c = func(1, 2);
    return 0;
}
```

```
int func(int _a, int _b)
{
401102:  55                push rbp
401103:  48 89 e5          mov  rbp,rsp
401106:  89 7d fc          mov  DWORD PTR [rbp-0x4], edi
401109:  89 75 f8          mov  DWORD PTR [rbp-0x8], esi
    return (_a + _b);
40110c:  8b 55 fc          mov  edx,DWORD PTR [rbp-0x4]
40110f:  8b 45 f8          mov  eax,DWORD PTR [rbp-0x8]
401112:  01 d0            add  eax,edx
}
401114:  5d                pop  rbp
401115:  c3                ret
0000000000401116 <main>:
int main (void)
{
401116:  55                push rbp
401117:  48 89 e5          mov  rbp,rsp
    c = func(1, 2);
40111a:  be 02 00 00 00    mov  esi,0x2
40111f:  bf 01 00 00 00    mov  edi,0x1
401124:  e8 d9 ff ff ff    call 401102 <func>
401129:  89 05 fd 2e 00 00 mov  DWORD PTR [rip+0x2efd], eax    # 40402c <c>
```

2. Передача параметров в функцию

```
int func(int _a, int _b, int _c, int _d, int _e, int _f)
```

```
int main (void)
```

```
{
```

```
401124: 55          push rbp
```

```
401125: 48 89 e5    mov  rbp, rsp
```

```
    c = func(1, 2, 3, 4, 5, 6);
```

```
401128: 41 b9 06 00 00 00  mov  r9d, 0x6
```

```
40112e: 41 b8 05 00 00 00  mov  r8d, 0x5
```

```
401134: b9 04 00 00 00    mov  ecx, 0x4
```

```
401139: ba 03 00 00 00    mov  edx, 0x3
```

```
40113e: be 02 00 00 00    mov  esi, 0x2
```

```
401143: bf 01 00 00 00    mov  edi, 0x1
```

```
401148: e8 b5 ff ff ff    call 401102 <func>
```

```
40114d: 89 05 d9 2e 00 00  mov  DWORD PTR [rip+0x2ed9], eax    # 40402c
```

```
<c>
```

2. Передача параметров в функцию

`float` func(int _a, int _b, int _c, int _d, int _e, int _f)

int main (void)

{

40112c: 55 push rbp

40112d: 48 89 e5 mov rbp, rsp

c = func(1, 2, 3, 4, 5, 6);

401130: 41 b9 06 00 00 00 mov r9d, 0x6

401136: 41 b8 05 00 00 00 mov r8d, 0x5

40113c: b9 04 00 00 00 mov ecx, 0x4

401141: ba 03 00 00 00 mov edx, 0x3

401146: be 02 00 00 00 mov esi, 0x2

40114b: bf 01 00 00 00 mov edi, 0x1

401150: e8 ad ff ff ff call 401102 <func>

401155: 66 0f 7e c0 movd eax, xmm0 ; x32 – из st0

401159: 89 05 cd 2e 00 00 mov DWORD PTR [rip+0x2ecd], eax # 40402c <c>

2. Передача параметров в функцию

`float` func (`float` _a, `float` _b)

int main (void)

{

40111c: 55 push rbp

40111d: 48 89 e5 mov rbp, rsp

c = func(1, 2);

401120: f3 0f 10 0d dc 0e 00 movss xmm1, DWORD PTR [rip+0xedc] # 402004

<_IO_stdin_used+0x4>

401127: 00

401128: f3 0f 10 05 d8 0e 00 movss xmm0, DWORD PTR [rip+0xed8] # 402008

<_IO_stdin_used+0x8>

40112f: 00

401130: e8 cd ff ff ff call 401102 <func>

401135: 66 0f 7e c0 movd eax, xmm0

401139: 89 05 ed 2e 00 00 mov DWORD PTR [rip+0x2eed], eax # 40402c <c>

2. Передача параметров в функцию

`float` func(int _a, int _b, int _c, int _d, int _e, int _f, int _g)

int main (void)

{

40112c: 55 push rbp

40112d: 48 89 e5 mov rbp, rsp

c = func(1, 2, 3, 4, 5, 6, 7);

401130: 6a 07 push 0x7

401132: 41 b9 06 00 00 00 mov r9d, 0x6

401138: 41 b8 05 00 00 00 mov r8d, 0x5

40113e: b9 04 00 00 00 mov ecx, 0x4

401143: ba 03 00 00 00 mov edx, 0x3

401148: be 02 00 00 00 mov esi, 0x2

40114d: bf 01 00 00 00 mov edi, 0x1

401152: e8 ab ff ff ff call 401102 <func>

401157: 48 83 c4 08 add rsp, 0x8

40115b: 66 0f 7e c0 movd eax, xmm0

40115f: 89 05 c7 2e 00 00 mov DWORD PTR [rip+0x2ec7], eax # 40402c <c>

2. Передача параметров в функцию

```
float func (int _a, int _b, int _c, int _d, int _e, int _f, int _g)
```

```
float func (int _a, int _b, int _c, int _d, int _e, int _f, int _g)
```

```
{
```

```
401102:  55          push  rbp
401103:  48 89 e5    mov   rbp, rsp
401106:  89 7d fc    mov   DWORD PTR [rbp-0x4], edi
401109:  89 75 f8    mov   DWORD PTR [rbp-0x8], esi
40110c:  89 55 f4    mov   DWORD PTR [rbp-0xc], edx
40110f:  89 4d f0    mov   DWORD PTR [rbp-0x10], ecx
401112:  44 89 45 ec    mov   DWORD PTR [rbp-0x14], r8d
401116:  44 89 4d e8    mov   DWORD PTR [rbp-0x18], r9d
```

```
    return (_a + _g);
```

```
40111a:  8b 55 fc    mov   edx, DWORD PTR [rbp-0x4]
40111d:  8b 45 10    mov   eax, DWORD PTR [rbp+0x10]
401120:  01 d0      add   eax, edx
401122:  66 0f ef c0  pxor  xmm0, xmm0
401126:  f3 0f 2a c0  cvtsi2ss xmm0, eax
```

```
}
```

2. Передача параметров в функцию

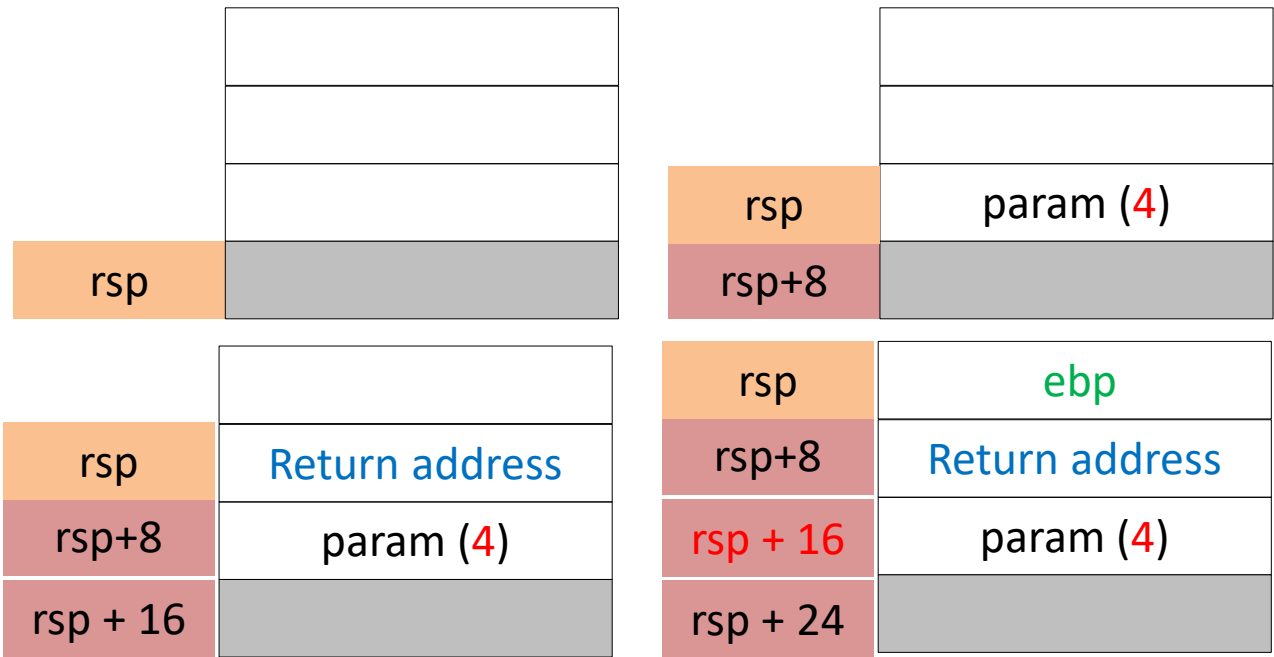
3. Стек

До вызова функции все параметры, используя push, загружаются в стек.
В функции из стека эти параметры выгружаются в регистр по мере надобности.

Основное требование – ничего не забыть и лишнего из стека не взять.

```
section .text
    mov eax, 4
    push eax
    call myfunc

myfunc:
    push ebp
    ??????
    pop ebp
    ret
```



2. Передача параметров в функцию

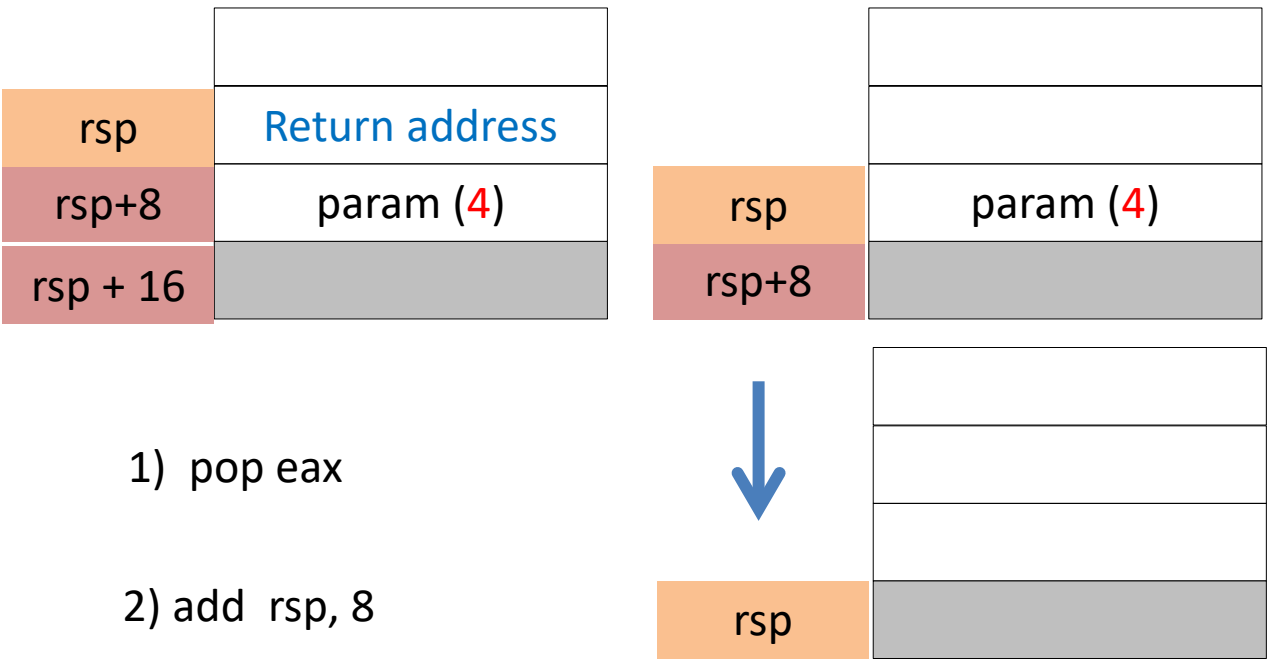
3. Стек

До вызова функции все параметры, используя push, загружаются в стек.
В функции из стека эти параметры выгружаются в регистр по мере надобности.

Основное требование – ничего не забыть и лишнего из стека не взять.

```
section .text
    mov eax, 4
    push eax
    call myfunc
    ?????

myfunc:
    push ebp
    ...
    pop ebp
    ret
```



2. Передача параметров в функцию

```
section .text
    mov eax, 4
    push eax
    call myfunc
    add rsp, 8
myfunc:
    push ebp
    ...
    pop ebp
    ret
```

```
section .text
    mov eax, 4
    push eax
    call myfunc
    ;
myfunc:
    push ebp
    ...
    pop ebp
    ret 8
```

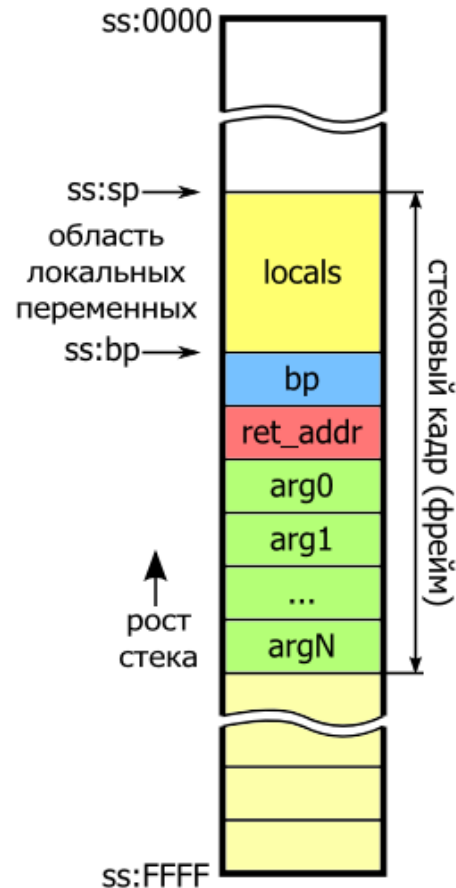
Opcode*	Instruction	Op/En	64-Bit Mode	Compat/Leg Mode	Description
C3	RET	ZO	Valid	Valid	Near return to calling procedure.
CB	RET	ZO	Valid	Valid	Far return to calling procedure.
C2 iw	RET imm16	I	Valid	Valid	Near return to calling procedure and pop imm16 bytes from stack.
CA iw	RET imm16	I	Valid	Valid	Far return to calling procedure and pop imm16 bytes from stack.

3. Локальные переменные

В отличие от глобальных переменных, размещаемых в секциях DATA и BSS, локальные переменные располагаются в стеке.

Выделение памяти под переменную производится смещением значения регистра ESP в меньшую сторону (стек растет в сторону уменьшения адресов) на размер локальных переменных.

Так как регистр ESP «занят» при использовании команд push/pop, то для навигации внутри выделенного пространства на стеке используется вспомогательный регистр EBP.



3. Локальные переменные

```
int func(int _a, int _b)
{
```

```
401102: 55
401103: 48 89 e5
401106: 89 7d fc
401109: 89 75 f8
    return (_a + _b);
40110c: 8b 55 fc
40110f: 8b 45 f8
401112: 01 d0
```

```
}
```

```
401114: 5d
401115: c3
```

```
push rbp
```

```
mov rbp, rsp
```

```
mov DWORD PTR [rbp-0x4], edi
```

```
mov DWORD PTR [rbp-0x8], esi
```

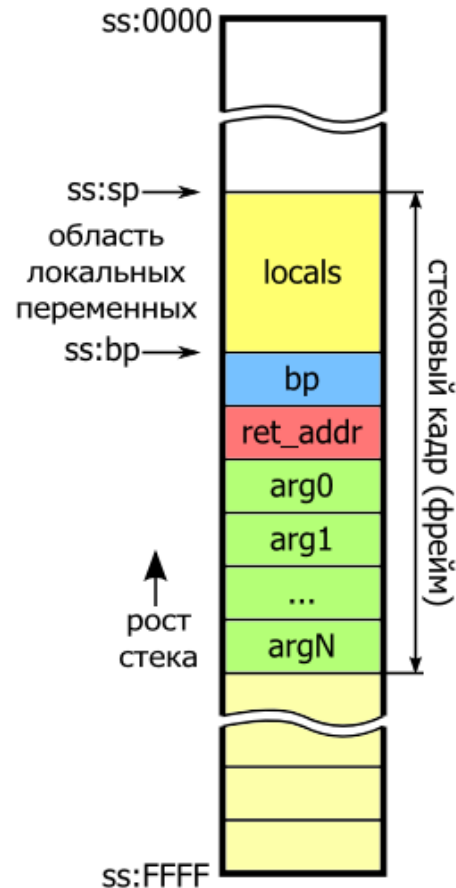
```
mov edx, DWORD PTR [rbp-0x4]
```

```
mov eax, DWORD PTR [rbp-0x8]
```

```
add eax, edx
```

```
pop rbp
```

```
ret
```



3. Локальные переменные

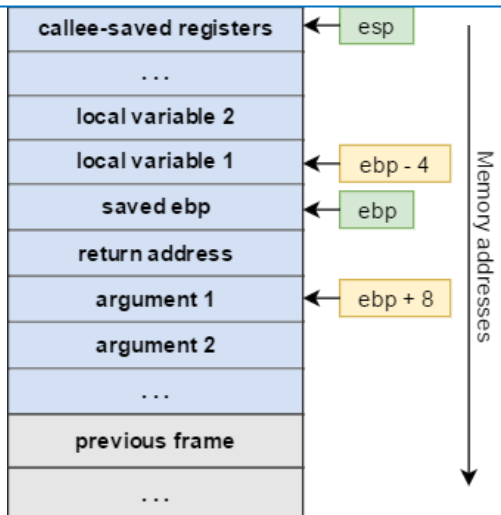
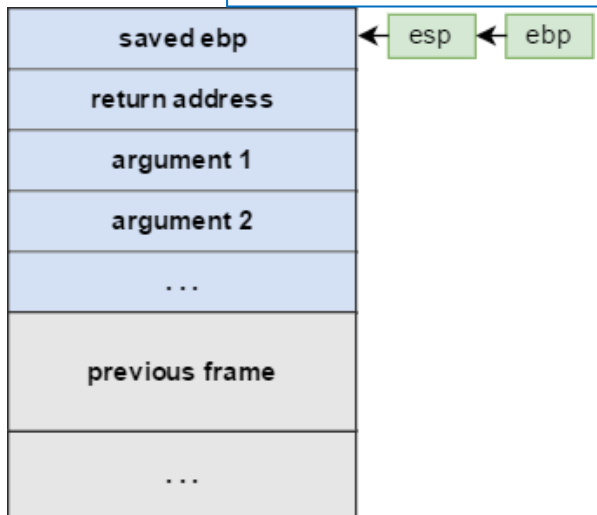
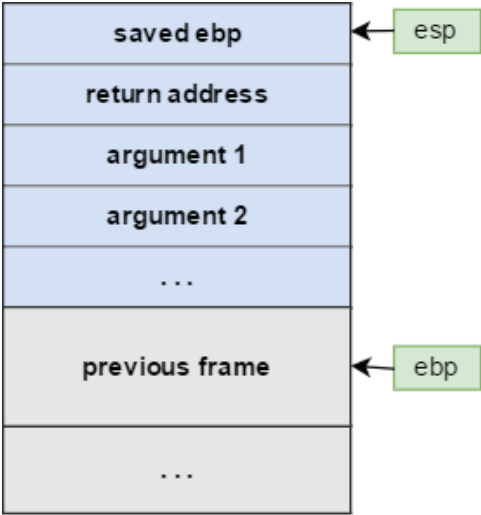
! Пример для 32 бит (4 байта) !

```
push 2 ; пушим аргументы в обратном порядке
push 10

call _subtract ;

add esp, 8 ; удаляем 8 байт со стека (два аргумента по 4 байта)
```

```
_subtract:
push ebp ; сохранение указателя базы предыдущего фрейма
mov ebp, esp ; настройка ebp
sub esp, 8 ; В стеке выделяем место под две переменные
mov eax, [ebp+8] ; копирование первого аргумента функции
mov [ebp-4], eax; копирование в локальную переменную 1
mov ebx [ebp+12] ; копирование второго аргумента
mov [ebp-8], eax; копирование в локальную переменную 2
..... работа с регистрами
add esp, 8 ; или mov esp, ebp - «удаление» локальных переменных
pop ebp ; восстановление указателя базы предыдущего фрейма
ret
```



3. Локальные переменные

Вход в функцию (пролог)

<code>push ebp</code>	; сохраняем изменяемое
<code>mov ebp, esp</code>	; запоминаем границу стека
<code>sub esp, X</code>	; выделили X байта

ENTER X, 0

Выход из функции (эпилог)

<code>mov esp, ebp</code>	; удаляем лок.переменные
<code>pop ebp</code>	; восстанавливаем регистр

LEAVE

Зачем изменять ESP перед RET?

Команда RET берет адрес возврата из стека. Так как мы подвинули вершину стека при создании локальной переменной, нам надо вернуть значение ESP, чтобы RET взял корректный адрес из стека

4. Соглашение о вызовах

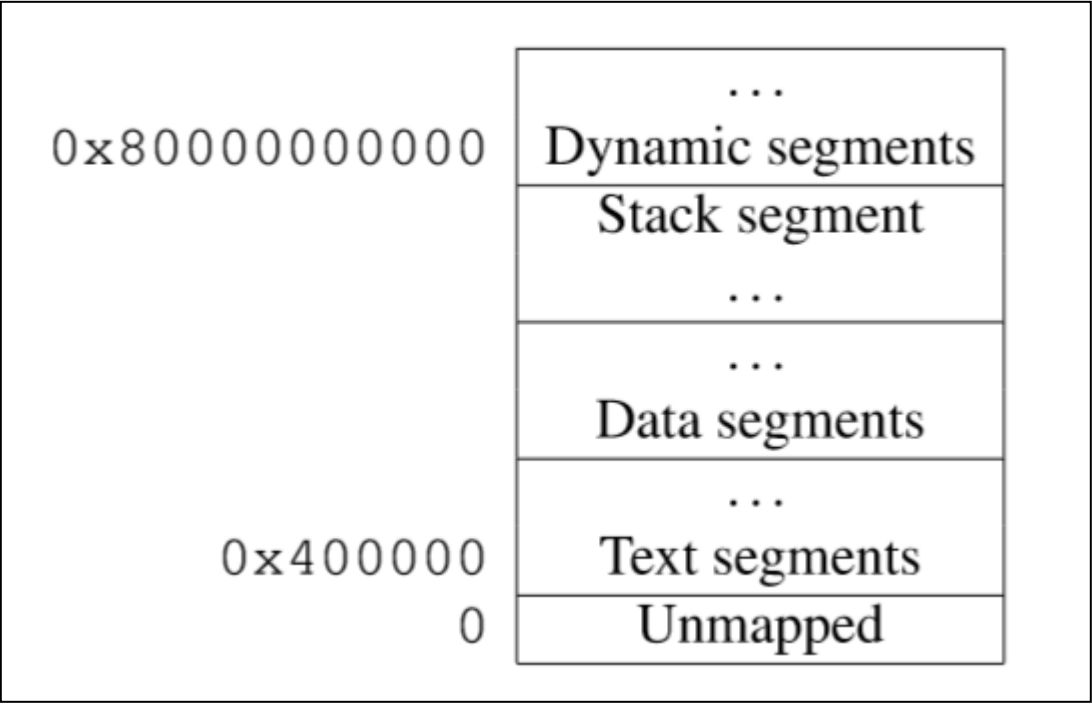
https://en.wikipedia.org/wiki/X86_calling_conventions

Architecture	Name	Operating system, compiler	Parameters		Stack cleanup	Notes
			Registers	Stack order		
8086	cdecl			RTL (C)	Caller	
	Pascal			LTR (Pascal)	Callee	
	fastcall (non-member)	Microsoft	AX, DX, BX	LTR (Pascal)	Callee	Return pointer in BX.
	fastcall (member function)	Microsoft	AX, DX	LTR (Pascal)	Callee	this on stack low address. Return pointer in AX.
	fastcall	Turbo C^[29]	AX, DX, BX	LTR (Pascal)	Callee	this on stack low address. Return pointer on stack high address.
		Watcom	AX, DX, BX, CX	RTL (C)	Callee	Return pointer in SI.

4. Соглашение о вызовах

https://en.wikipedia.org/wiki/X86_calling_conventions

Architecture	Name	Operating system, compiler	Parameters		Stack cleanup	Notes
			Registers	Stack order		
x86-64	Microsoft x64 calling convention ^[21]	Windows (Microsoft Visual C++ , GCC , Intel C++ Compiler , Delphi), UEFI	RCX/XMM0, RDX/XMM1, R8/XMM2, R9/XMM3	RTL (C)	Caller	Stack aligned on 16 bytes. 32 bytes shadow space on stack. The specified 8 registers can only be used for parameters 1 through 4. For C++ classes, the hidden this parameter is the first parameter, and is passed in RCX. ^[30]
	vectorcall	Windows (Microsoft Visual C++ , Clang, ICC)	RCX/[XY]MM0, RDX/[XY]MM1, R8/[XY]MM2, R9/[XY]MM3 + [XY]MM4–5	RTL (C)	Caller	Extended from MS x64. ^[11]
	System V AMD64 ABI ^[28]	Solaris , Linux , BSD , mac OS , OpenVMS (GCC , Intel C++ Compiler , Clang , Delphi)	RDI, RSI, RDX, RCX, R8, R9, [XYZ]MM0–7	RTL (C)	Caller	Stack aligned on 16 bytes boundary. 128 bytes red zone below stack. The kernel interface uses RDI, RSI, RDX, R10, R8 and R9. In C++, this is the first parameter.



```
extern int main ( int argc , char *argv[ ] , char* envp[ ] );
```

Purpose	Start Address	Length
Unspecified	High Addresses	
Information block, including argument strings, environment strings, auxiliary information ...		varies
Unspecified		
Null auxiliary vector entry		1 eightbyte
Auxiliary vector entries ...		2 eightbytes each
0		eightbyte
Environment pointers ...		1 eightbyte each
0	$8+8*\text{argc}+\%rsp$	eightbyte
Argument pointers	$8+\%rsp$	argc eightbytes
Argument count	$\%rsp$	eightbyte
Undefined	Low Addresses	

```
extern int main ( int argc , char *argv[ ] , char* envp[ ] );
```

Для stdlib (gcc) параметры в main() передаются через регистры (rdi, rsi, rdx)

Как работает передача переменного числа параметров?

```
printf( char * format, ...)
```

Вставка ASM-инструкций

```
__asm__ (вставка  
: список_выходных_операндов  
: список_входных_операндов  
: список_разрушаемых_регистров );
```

Операнд имеет следующий вид:

ограничение_типа (имя_переменной)

имя_переменной — ни что иное, как имя С-переменной, значение которой вы хотите использовать в ассемблерном коде.

ограничение_типа — строковая константа, описывает допустимый тип операнда.

Для выходных операндов строка ограничения типа должна начинаться с символа =.

Вставка ASM-инструкций

Параметры нумеруются последовательно, с 0, используются с %
Константа без % - абсолютный адрес

Ограничения типа (некоторые)

r – регистр общего назначения

a - eax, ax, al

b - ebx, bx, bl

c - ecx, cx, cl

d - edx, dx, dl

S - esi, si

D - edi, di

i – числовая константа

m - размещение в памяти

```
__asm__ __volatile__ ( "cld\n\t"  
                        "rep movsl\n\t"  
                        :  
                        : "S" (src), "D" (dest), "c" (numwords)  
                        : "ecx", "esi", "edi" )
```

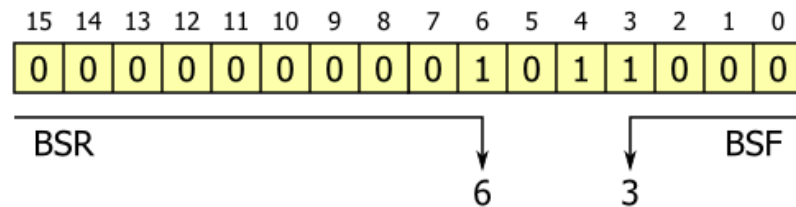
Вставка ASM-инструкций

```
int main() {  
    int a = 1;  
    int b = 2;  
    int c;  
  
    asm(".intel_syntax noprefix\n\t" // директива GAS, включаем Intel синтаксис.  
        "mov eax, %1\n\t"          // перемещаем в eax значение переменной a.  
        "add eax, %2\n\t"          // прибавляем значение переменной b к eax.  
        "mov %0, eax\n\t"          // перемещаем в переменную c значение eax.  
        : "=r"(c)                  // список выходных параметров.  
        : "r"(a), "r"(b)           // список входных параметров.  
        : "eax"                    // список разрушаемых регистров.  
    );  
  
    printf("%d + %d = %d\n", a, b, c);  
    return 0;  
}
```

Задача – найти номер наиболее старшего бита в числе unsigned int

```
/*! \brief Find the bit position of the highest set bit in a word
\param bits The word to be searched
\return The bit number of the highest set bit, or -1 if the word is zero. */
static __inline__ int top_bit(unsigned int bits)
{
    int res;

#ifdef __i386__ || defined(__x86_64__)
    __asm__ (" xori %[res],%[res];\n"
             " decl %[res];\n"
             " bsr  %[bits],%[res]\n"
             : [res] "=&r" (res)
             : [bits] "rm" (bits));
    return res;
#elif defined(__ppc__) || defined(__powerpc__)
    __asm__ ("cntlzw %[res],%[bits];\n"
             : [res] "=&r" (res)
             : [bits] "r" (bits));
    return 31 - res;
#endif
}
```



Пример

```
__inline long int float2int(float flt)
{
    int intgr;

    __asm
    {
        fld flt
        fistp intgr
    };

    return intgr ;
}
```

```
#if defined(__x86_64__)
__asm__ __volatile__(
    " emms;\n"
    " pxor %%mm0,%%mm0;\n"
    " leal -32(%%rsi,%%eax,2),%%edx;\n"    /* edx = top - 32 */

    " cmpl %%rdx,%%rsi;\n"
    " ja 1f;\n"

    /* Work in blocks of 16 int16_t's until we are near the end */
    ".p2align 2;\n"
    "2:\n"
    " movq (%%rdi),%%mm1;\n"
    " movq (%%rsi),%%mm2;\n"
    " pmaddwd %%mm2,%%mm1;\n"
    " paddb %%mm1,%%mm0;\n"
    " movq 8(%%rdi),%%mm1;\n"
    " movq 8(%%rsi),%%mm2;\n"
    " pmaddwd %%mm2,%%mm1;\n"
    " paddb %%mm1,%%mm0;\n"
```

Спасибо