

```

long switch_prob(long x, long n)
x in %rdi, n in %rsi
1 000000000400590: <switch_prob>:
2 400590: 48 83 ee 3c          sub    $0x3c,%rsi
3 400594: 48 83 fe 05          cmp    $0x5,%rsi
4 400598: 77 29              ja     4005c3 <switch_prob+0x33>
5 40059a: ff 24 f5 f8 06 40 00 jmpq   *0x4006f8(,%rsi,8)
6 4005a1: 48 8d 04 fd 00 00 00 lea     0x0(,%rdi,8),%rax
7 4005a8: 00
8 4005a9: c3              retq
9 4005aa: 48 89 f8          mov    %rdi,%rax
10 4005ad: 48 c1 f8 03       sar    $0x3,%rax
11 4005b1: c3              retq
12 4005b2: 48 89 f8          mov    %rdi,%rax
13 4005b5: 48 c1 e0 04       shl    $0x4,%rax
14 4005b9: 48 29 f8          sub    %rdi,%rax
15 4005bc: 48 89 c7          mov    %rax,%rdi
16 4005bf: 48 0f af ff       imul   %rdi,%rdi
17 4005c3: 48 8d 47 4b       lea     0x4b(%rdi),%rax
18 4005c7: c3              retq

```

图 3-53 家庭作业 3.63 的反汇编代码

**\*\* 3.64** 考虑下面的源代码，这里 R、S 和 T 都是用#define 声明的常数：

```

1 long A[R][S][T];
2
3 long store_ele(long i, long j, long k, long *dest)
4 {
5     *dest = A[i][j][k];
6     return sizeof(A);
7 }

```

在编译这个程序中，GCC 产生下面的汇编代码：

```

long store_ele(long i, long j, long k, long *dest)
i in %rdi, j in %rsi, k in %rdx, dest in %rcx
1 store_ele:
2 leaq    (%rsi,%rsi,2), %rax
3 leaq    (%rsi,%rax,4), %rax
4 movq    %rdi, %rsi
5 salq    $6, %rsi
6 addq    %rsi, %rdi
7 addq    %rax, %rdi
8 addq    %rdi, %rdx
9 movq    A(,%rdx,8), %rax
10 movq    %rax, (%rcx)
11 movl    $3640, %eax
12 ret

```

- 将等式(3.1)从二维扩展到三维，提供数组元素  $A[i][j][k]$  的位置的公式。
- 运用你的逆向工程技术，根据汇编代码，确定 R、S 和 T 的值。

**\* 3.65** 下面的代码转置一个  $M \times M$  矩阵的元素，这里  $M$  是一个用#define 定义的常数：

```

1 void transpose(long A[M][M]) {
2     long i, j;
3     for (i = 0; i < M; i++)
4         for (j = 0; j < i; j++) {
5             long t = A[i][j];
6             A[i][j] = A[j][i];
7             A[j][i] = t;
8         }
9 }

```