

3. (1) 在标准输出设备上显示字符串“Hello, world.”;
 (2) 第 16 行和第 20 行的 `int $0x80` 指令;
 (3) 该用户程序第 16 行调用了 4 号系统调用 `write`, 第 20 行调用了 1 号系统调用 `exit`。
4. (1) 用“`objdump -d`”反汇编, 由反汇编代码可得 `main` 栈帧中存放情况, 其中 14 (0xe) 存放在 `R[esp]+8` 处, 0x8048510 存放在 `R[esp]+4` 处, 1 (0x1) 存放在 `R[esp]` 处;
 (2) 首先通过 `call` 指令进入 `write`, 其中通过 `mov` 指令将 `main` 栈帧中字符串长度、字符指针和文件描述符分别装入 `EDX`、`ECX`、`EBX`, 调用号 4 装入 `EAX`, 然后执行 `int $0x80` 从用户态陷入内核态, 调用系统调用处理程序执行, 其中根据系统调用号 4 跳转到 `sys_write`, 完成将字符串写入文件的功能, 执行结束后依次返回系统调用处理程序和主程序:
 用户空间、运行在用户态: 内核空间、运行在内核态:
 `main --> write --> int $0x80 --> system_call --> sys_write`
 (3) 第 3 题程序设计的便捷性和灵活性不如本题, 前者采用汇编程序设计, 若参数不同则需重新编写不同的指令, 本题采用高级语言程序设计, 改变 `write` 的实参就可以实现不同的功能。
 然而执行时间第 3 题更短, 因为汇编语言比高级语言中调用函数省时。
5. (1) 因为 `hello.c` 中使用了 C 标准库函数 `printf`。
 因为在 `stdio.h` 中有 `printf` 的声明, 且 `printf` 是 C 标准库函数, 编译器预处理时能得到 `printf` 的原型声明和相关信息, 链接器链接时能根据 C 标准库完成 `printf` 模块的链接;
 (2) 需要经过预处理、编译、汇编和链接生成可执行文件 `hello`, 然后启动 `hello` 程序执行。其中预处理阶段对带 `#` 语句进行处理, 编译将预处理后的文件编译得到汇编语言程序, 汇编将汇编语言程序转化为可重定位的机器语言目标代码文件, 链接将多个可重定位的机器语言目标代码文件及库函数链接起来, 得到最终的可执行文件;
 (3) 因为 `printf` 默认的输出设备就是标准输出设备 `stdout`, 所以无需额外指定字符串的输出目的地, 运行可执行文件 `hello` 即可在屏幕上显示设定的字符串;
 (4) 机器码可以根据对应的 `ascii` 码得到, 即 48H 65H 66H 67H 68H 69H 72H 66H 72H 68 64H 0AH 00H。该序列为只读数据, 存放在 `hello.o` 文件的 `.rodata` 节, `hello` 的只读代码段;
 (5) `printf.o` 模块在静态库 `libc.a` 中。静态链接后, `printf.o` 的代码部分 (`.text` 节) 被映射到虚拟地址空间的只读代码段; 若采用动态链接, `printf` 的代码在虚拟地址空间的共享库映射区;
 (6) `//EBX 入栈`
 `//字符串长度装入 EDX`
 `//字符串首地址装入 ECX`
 `//文件描述符装入 EBX`
 `//调用号 4 装入 EAX`
 `//系统调用指令`
 `//EBX 的旧值出栈`
 `//比较系统调用返回值和-4095`
 `//若大于等于转到系统调用出错处理`
 `//返回到调用 write 的下一行指令执行`
 该 Linux 系统中系统调用返回的最大错误号是 4095 (范围在 1~4095);
 (7) 便捷性和可移植性本题 > 第 4 题 > 第 3 题, 第 3 题需要针对不同参数编写指令, 第 4 题直接调用 `write` 函数, 只能在支持该函数系统调用的平台上运行, 本题调用是 C 标准库函数, 可以在不同平台上运行。执行时间最短的是第 3 题, 因为汇编语言比高级语言调用函数更省时。

6. (1) 在内核的设备驱动程序层;
(2) 在内核的与设备无关软件层;
(3) 在用户 I/O 软件层;
(4) 在内核的设备驱动程序层与中断服务程序层;
(5) 在内核的设备驱动程序层与中断服务程序层。

8. 要达到最快打印速度, 则打印机数据传输率为 $6 \times 50 \times 80 / 60 = 400$ 字符/s, 若采用中断控制 I/O 方式来进行字符打印输出, 最长没 $1/400 = 2.5\text{ms}$ 需处理一次中断申请, 实际中断响应和处理时间为每字符 $1000 \times 1 / 500\text{MHz} \times 1000 = 0.02\text{ms}$, 远小于 2.5ms , 故可以采用中断控制 I/O 方式。