Parte 1 – Exercícios de Software Básico

1.1 Módulo 1 – Compiladores

Questões Teóricas

- 1.1.1. Abaixo estão listadas várias afirmativas incorretas. Justificando, identifique os erros, e corrija-os.
 - (a) O formato .COM caracteriza-se por ter um endereço fixo (100H) para o ponto de entrada do programa. O cabeçalho de um arquivo nesse formato possui tamanho reduzido simplesmente composto pelos caracteres 'MZ' e a quantidade de segmentos de 64 kiB necessários para esse programa.
 - (b) Bootstrap loader é um carregador especial, já que ele consiste em um programa armazenado completamente em um único setor conhecido como MBR.
 - (c) A utilização de bibliotecas dinâmicas permite que um trecho de código chamado por vários problemas possa ter uma única cópia em memória, e somente carregada ao ser executada: o montador e o ligador portanto não necessitam serem informados sobre o uso de uma biblioteca dinâmica.
 - (d) O formato ELF é um formato de exclusivo de arquivos objeto complexo que armazena tabelas com informações de realocação para o ligador. O formato PE (portable executable) é um formato feito em base no formato ELF.
- 1.1.2. Abaixo estão listadas várias afirmativas, as quais podem estar erradas. Identifique o(s) erro(s), justifique o por quê, e corrija-o.
 - (a) Executável ligado com biblioteca estática possui a vantagem de ser mais portável que o executável com biblioteca dinâmica. O programa também é carregado mais rápido em memória. Porém, é possível ter várias cópias da mesma biblioteca em memória. Por esse motivo os formatos de arquivos mais recentes como ELF e PE não permitem ligação estática.
 - (b) A utilização de bibliotecas dinâmicas com carregador estático permite que um trecho de código chamado por vários programas possa ter uma única cópia em memória, e somente carregada ao ser executada. O montador e o ligador portanto não necessitam serem informados sobre o uso de uma biblioteca dinâmica.
- 1.1.3. Descreva as informações contidas no MBR, indicando suas partes. Indique qual é o objetivo do setor MBR no processo de carregação do Sistema Operacional. Indique onde se encontra o MBR. Descreva por que o MBR foi substituído pelo GPT em sistemas computacionais modernos.

Questões Práticas

1.1.4. Considere os módulos a seguir na Linguagem de Montagem Hipotética apresentada em sala.

Listing 1.1.1: Código fonte do módulo A.

MOD_B: BEGIN
VAL: EXTERN
L1: EXTERN
PUBLIC Y
PUBLIC MOD_B
OUTPUT Y
OUTPUT VAL

OUTPUT Y + 2

JMP L1

SPACE 3

Listing 1.1.2: Código fonte do módulo B.

```
MOD A:
        BEGIN
Y:
        EXTERN
MOD_B:
        EXTERN
        PUBLIC VAL
        PUBLIC L1
        INPUT Y
        LOAD VAL
        ADD Y
        STORE Y + 2
        JMPP MOD_B
        STOP
L1:
VAL:
        CONST 5
END
```

(a) Personifique um montador e monte os módulos como uma sequência de números inteiros, utilizando a tabela em apêndice como referência. Apresenta o código montado e as tabelas resultantes.

Υ:

END

(b) Personifique um ligador e combine os módulos em um único arquivo executável. Apresente o código ligado indicando os endereços absolutos e relativos, escrevendo no cabeçalho antes do código um mapa de bits mediante a diretiva R (ex.: R 0101010001).

1.2 Módulo 2 – Assembly x86-64

Questões Teóricas

1.2.1. Os itens abaixo possuem instruções de programas Assembly IA-32 (em modo nativo) que utilizam diversos modos de endereçamento. Classifique cada item como correto ou errado, e justifique o que estiver errado.

```
(a) mov EAX, 10
(b) mov [M], AL
(c) mov AL, [CS + ESI + array]
(d) mov vetor[1], 0
(e) add AX, [X + ECX]
(f) mov ESI, vetor + EBX
(g) inc WORD [inicio + EBX*8 + ESI]
(h) mov [EBX + ESI*4], DWORD 5
(i) dec BYTE [BL]
(j) add [x + 1], AL
(k) mov EAX, [array + ECX*8 + EBX]
(l) mov [EAX*8 + 1], 5
(m) mov BL, AX
(n) cmp [ESI], 10
(o) adc AL, AH
```

1.2.2. Descreva as diferenças sobre endereçamento e utilização de meória do Modo Real e o Modo Protegido. Para o modo real, indique somente como é calculado o endereço de memória. No modo protegido, faça um diagrama mostrando os diferentes segmentos de memória, indique como é calculado o endereço lógico e real, e por que o modo é chamado de protegido.

- 1.2.3. Dadas as seguintes instruções e os seus respectivos códigos de máquina, indique os valores dos campos OPCODE, Mod R/M, SIB, DISPLACEMENT, e IMMEDIATE. Note que uma instrução pode deixar de apresentar algum campo.
 - \bullet MOV edx, 0x0 ba 00 00 00 00
 - \bullet MOV EBP, ESP 89~e5
- 1.2.4. Existem três tipos básicos de operandos: imediato, registrador e memória. O acesso a memória pode ser feito de duas maneiras: direta ou indireta. Em cada instrução com algum tipo de endereçamento do código abaixo especifique que tipo de operando está sendo usado como fonte e destino: imediato, memória direta/indireta, ou registrador. Indicar se algum endereçamento é ilegal.

Listing 1.2.1: Código com vários tipos de acesso a memória.

```
section .data
count db 2
wordList dw 0003h, 2000h
array db OAh, OBh, OCh, ODh
section .text
global _start
_start:
    mov esi, wordList
    mov ax, [esi]
    mov bx, ax
    mov al, [array + bx]
    add al, [count]
    mov ax, 40
    sub ax, [wordList + 2]
    mov [count], 50
    mov eax, 1
    mov ebx, 0
    int 80h
```

Questões Práticas

1.2.5. O programa abaixo realiza a cópia de um vetor de double words, convertendo-o de little endian para big endian. Complete o programa, indicando as instruções dos espaços em branco (cada espaço deve ser preenchido com uma única instrução).

Listing 1.2.2: Conversor de little endian para big endian.

```
SIZE EQU 6
section .data
little dd 42434445h, 45454545h, 4A4B4C4Dh,
       dd 414D4E4Fh, 46454948h, 4C474D46h
section .bss
big resd SIZE
temp resd 1
section .start
global _start
_start:
mov ecx, SIZE
mov eax, little
mov esi, big
laco1: mov ebx, esi
laco2: mov dl, [eax]
mov [ebx], dl
dec ebx
inc eax
jae laco2
add esi, 4
cmp ecx, 0
done: mov eax, 1
mov ebx, 0
int 80h
```

1.2.6. Para cada código C abaixo, escreva o equivalente em Assembly IA-32. Diretivas em C devem ser substituídas por diretivas equivalentes em IA-32. Use os registradores para as variáveis locais (com exceção de estruturas de dados) e seção de Dados ou BSS para as variáveis estáticas ou globais. Deve-se utilizar os endereçamentos corretos para cada tipo de estrutura de dados. Não se preocupe pelo fato do programa principal em C ser uma função.

Listing 1.2.3: Vetor de 100 inteiros.

```
(a) #define MAX 100
int main (void) {
    int a[100], i;
    for(i=0; i<MAX; i++) a[i] = i>>1;
    return 0;
}
```

Listing 1.2.4: Matriz indicadora de inteiros iguais.

```
(b) | #include <stdio.h>
    #define ROW 5
    #define COL 5
    int main(void) {
        int array1[ROW] [COL] = {
            {1, 89, 99, 91, 92},
            {79, 2, 70, 60, 55},
            {70, 60, 3, 90, 89},
            \{60, 55, 68, 4, 66\},\
            {51, 59, 57, 2, 5}
        };
        int array2[ROW][COL] = {
            {1, 2, 3, 4, 5},
            {1, 2, 3, 4, 5},
            {1, 2, 3, 4, 5},
            {1, 2, 3, 4, 5},
            {1, 2, 3, 4, 5}
        };
        int array3[ROW][COL];
        int i, j;
        for(i=0; i<ROW; i++)</pre>
        for(j=0; j<COL; j++) {
            if (array1[i][j] == array2[i][j]) array3[i][j] = '1';
            else array3[i][j] = '0';
            printf("%c", array3[i][j]);
        }
        return 0;
```

Listing 1.2.5: Soma dos elementos de um vetor.

(d) Não é permitido MUL ou IMUL.

Listing 1.2.6: Preenchimento de matriz 100x100.

```
#define MAX 100
int main(void){
    short int a[MAX][MAX];
    int i, j;
    for(i=0; i<MAX; i++)
    for(j=0; j<MAX; j++){
        if (i==j) a[i][j] = 3*i;
        else a[i][j] = 7*i;
    }
    return 0;
}</pre>
```

(e) Assuma que o usuário vai digitar um número de 0 a 9.

Listing 1.2.7: Soma com parâmetro na entrada do usuário.

```
char Start;
int Count;

int main() {
    char sum=0;
    Count = 100;
    scanf("%d", &Start);

    while(Count) {
        if (sum%2)
            sum += Start;
        else
            sum -= Start;
        Start++;
        Count--;
    }
    return sum;
}
```