

システムプログラミング 1

レポート

氏名: 今田 将也 (IMADA, Masaya)
学生番号: 09430509

出題日: 2019 年 10 月 07 日
提出日: 2019 年 11 月 20 日
締切日: 2019 年 11 月 25 日

1 概要

本演習では、PIM という MIPS CPU シミュレータのハードウェア上に C 言語とアセンブリ言語を使用して文字の表示と入力のためのシステムコールライブラリを作成する。さらに、そのライブラリを使用して printf 及び gets 相当を C 言語で作成する。最後に、それらを利用した応用プログラムを動作させる。

なお、与えられた課題内容を以下に述べる。

1.1 課題内容

以下の課題についてレポートをする。プログラムは、MIPS アセンブリ言語及び C 言語で記述し、SPIM を用いて動作を確認している。

2-1 SPIM が提供するシステムコールを C 言語から実行できるようにしたい。教科書 A.6 節「手続き呼出し規約」に従って、各種手続きをアセンブラで記述せよ。ファイル名は、syscalls.s とすること。また、記述した syscalls.s の関数を C 言語から呼び出すことで、ハノイの塔 (hanoi.c とする) を完成させよ。

```
1: void hanoi(int n, int start, int finish, int extra)
2: {
3:     if (n != 0){
4:         hanoi(n - 1, start, extra, finish);
5:         print_string("Move disk ");
6:         print_int(n);
7:         print_string(" from peg ");
8:         print_int(start);
9:         print_string(" to peg ");
10:        print_int(finish);
11:        print_string(".\n");
12:        hanoi(n - 1, extra, finish, start);
```

```

13:  }
14: }
15: main()
16: {
17:     int n;
18:     print_string("Enter number of disks> ");
19:     n = read_int();
20:     hanoi(n, 1, 2, 3);
21: }

```

spim-gcc によって hanoi.s ができたら、 hanoi.s, syscalls.s の順に SPIM 上でロードして実行。

実行例は以下の通り:

```

Enter number of disks> 3
Move disk 1 from peg 1 to peg 2.
Move disk 2 from peg 1 to peg 3.
Move disk 1 from peg 2 to peg 3.
Move disk 3 from peg 1 to peg 2.
Move disk 1 from peg 3 to peg 1.
Move disk 2 from peg 3 to peg 2.
Move disk 1 from peg 1 to peg 2.

```

- 2-2** hanoi.s を例に spim-gcc の引数保存に関するスタックの利用方法について、説明せよ。そのことは、規約上許されるスタックフレームの最小値 24 とどう関係しているか。このスタックフレームの最小値規約を守らないとどのような問題が生じるかについて解説せよ。

hanoi.c のソースコード

- 2-3** 以下のプログラム report2-1.c をコンパイルした結果をもとに、 auto 変数と static 変数の違い、ポインタと配列の違いについてレポートせよ。

```

1: int primes_stat[10];
2:
3: char * string_ptr    = "ABCDEFGH";
4: char  string_ary[] = "ABCDEFGH";
5:
6: void print_var(char *name, int val)
7: {
8:     print_string(name);
9:     print_string(" = ");
10:    print_int(val);
11:    print_string("\n");
12: }

```

```

13:
14: main()
15: {
16:     int primes_auto[10];
17:
18:     primes_stat[0] = 2;
19:     primes_auto[0] = 3;
20:
21:     print_var("primes_stat[0]", primes_stat[0]);
22:     print_var("primes_auto[0]", primes_auto[0]);
23: }

```

2-4 printf など，一部の関数は，任意の数の引数を取ることができる．これらの関数を可変引数関数と呼ぶ．MIPS の C コンパイラにおいて可変引数関数の実現方法について考察し，解説せよ．

2-5 printf のサブセットを実装し，SPIM 上でその動作を確認する応用プログラム (自由なデモプログラム) を作成せよ．フルセットにどれだけ近いのか，あるいは，よく使う重要な仕様だけをうまく切り出して，実用的なサブセットを実装しているかについて評価する．ただし，浮動小数は対応しなくてもよい (SPIM 自体がうまく対応していない)．加えて，この printf を利用した応用プログラムの出来も評価の対象とする．

1.2 xspim の実行方法

```
$ xspim -mapped_io&
```

でコンソール上で実行後，必要なアセンブリファイルを load し，run することで実行した．

1.3 c ソースコードからアセンブリファイルへの変換方法

```
$ spim-gcc file.c
```

でコンソール上で実行後，file.c に対応する file.s というアセンブリファイルが作られる．

2 課題レポート

2.1 2-1

以下に作成したプログラムと，作成内容、また作成時の考察を記載する．

2.1.1 作成したプログラム

syscalls.s

```

1      .text
2      .align 2
3
4 _print_int:
5      subu $sp, $sp, 24
6      sw   $ra, 20($sp)
7
8      li   $v0, 1 # 1: print_int
9      syscall
10
11     lw    $ra, 20($sp)
12     addu  $sp, $sp, 24
13     j     $ra
14
15 _print_string:
16     subu  $sp, $sp, 24
17     sw    $ra, 20($sp)
18
19     li    $v0, 4 # 4: print_string
20     syscall
21
22     lw    $ra, 20($sp)
23     addu  $sp, $sp, 24
24     j     $ra
25
26 _read_int:
27     subu  $sp, $sp, 24
28     sw    $ra, 20($sp)
29
30     li    $v0, 5 # 5: read_int
31     syscall
32
33     lw    $ra, 20($sp)
34     addu  $sp, $sp, 24
35     j     $ra
36
37 _read_string:
38     subu  $sp, $sp, 24
39     sw    $ra, 20($sp)
40
41     li    $v0, 8 # 8: read_string
42     syscall
43
44     lw    $ra, 20($sp)

```

```

45      addu  $sp, $sp, 24
46      j     $ra
47
48 _exit:
49      subu  $sp, $sp, 24
50      sw    $ra, 20($sp)
51
52      li    $v0, 10 # 10: exit
53      syscall
54
55      lw    $ra, 20($sp)
56      addu  $sp, $sp, 24
57      j     $ra
58
59 _print_char:
60      subu  $sp, $sp, 24
61      sw    $ra, 20($sp)
62
63      li    $v0, 11 # 11: print_char
64      syscall
65
66      lw    $ra, 20($sp)
67      addu  $sp, $sp, 24
68      j     $ra
69
70 _read_char:
71      subu  $sp, $sp, 24
72      sw    $ra, 20($sp)
73
74      li    $v0, 12 # 12: _read_char
75      syscall
76
77      lw    $ra, 20($sp)
78      addu  $sp, $sp, 24
79      j     $ra

```

2.1.2 考察

作成は、手続き呼出し規約に基づいて、各ルーチンごとにスタックポインタをルーチンの開始時に確保し、終了時に破棄して呼び出された関数に戻る設計にしている。syscall でカーネルに所望することを \$v0 レジスタへ格納し、syscall を呼び出している。

print_int に対応する関数は、4 行目から 13 行目に記載している。print_string に対応する関数は、15 行目から 24 行目に記載している。read_int に対応する関数は、26 行目から 35 行目に記載している。read_string に対応する関数は、37 行目から 46 行目に記載している。exit に

対応する関数は、48 行目から 57 行目に記載している。print_char に対応する関数は、59 行目から 68 行目に記載している。read_char に対応する関数は、70 行目から 79 行目に記載している。

なお、今回の hanoi.c には用いないが、文字列をユーザから受け付ける read_string、数値をユーザから受け付ける read_int と文字を表示する print_char と文字をユーザから受け付ける read_char、そして、プログラムを終了する exit を作成した。

作成したプログラム中のラベルの先頭にアンダーバーをつけているがこれは、本演習で用いた gcc のルールでコンパイラに依存するものであるが、アセンブリ中で _function_name と記述しておく、C 言語から function_name で呼び出すことができるからである。

2.2 2-2

以下に課題内容に対する考察を記載する。

2.2.1 spim-gcc の引数保存に関するスタックの利用方法

説明のために、以下に hanoi.s の冒頭の数行を抜粋する。

```
30 _hanoi:
31 subu $sp,$sp,24
32 sw    $ra,20($sp)
33 sw    $fp,16($sp)
34 move $fp,$sp
35 sw    $a0,24($fp)
36 sw    $a1,28($fp)
37 sw    $a2,32($fp)
38 sw    $a3,36($fp)
39 lw    $v0,24($fp)
```

31 行目で、スタックを 24 バイト分確保していることが分かる。しかし、35 行目から利用されているレジスタ \$a0 \$a3 の 4 つは、確保したスタックよりも後方の _hanoi を呼び出した側の関数が確保したスタックを使用している。表 2.2.1 にスタックの様子を表に表してみる。MIPS のコンパイラは、1 つ目の引数は \$a0 に、2 つ目の引数は \$a1 にという具合に \$a のレジスタを使って引数を渡すことになっている。しかし、\$a0～\$a3 の 4 つしかないため、5 つ目の引数は、スタックに保存して渡す。また、手続き呼出し規約に基づく、offset = 0～+ 15 の領域が必要になる。

まとめると、関数を呼び出す側は \$a0～\$a3 を保存する領域を余分に確保しておき、呼び出された側がその領域を使って引数を保存することになっている。

2.2.2 最小値規約について

最小値規約とは spim-gcc において、規約上許されるスタックフレームの最小値が 24 であるという規約である。全 24 バイトのうち 16 バイトは \$a レジスタの 4 語分であり、残りの 8 バイトはフレームポインタに利用される \$fp レジスタの 1 語分と戻りアドレスに利用される \$ra レジスタである。

この決まりを守らない関数が、仮に呼出される側であった場合は、\$a0～\$a3 の保存に自分で確保した領域しか使わないであろうから、他の関数のスタック領域を破壊することがない。そのた

\$sp	offset	内容	備考
新 sp	-24	-	未使用
	-20	-	未使用
	-16	-	未使用
	-12	-	未使用
	-8	\$fp	フレームポインタ
	-4	\$ra	戻りアドレス
旧\$sp	0	\$a0	第 1 引数
	+4	\$a1	第 2 引数
	+8	\$a2	第 3 引数
	+12	\$a3	第 4 引数
	+16	??	呼出側で使用
	+20	??	呼出側で使用
	...	??	呼出側で使用

表 1: スタックの様子

め, gcc から呼出しても問題がない. しかし, 逆の場合, すなわち呼び出す側だった場合には, 自分の関数のために確保したスタックを呼出し先が破壊することになるという問題がある.

この方法には利点がある.

利点 1 被呼出し関数が \$a0~\$a3 の保存をするかしないかを決定できるので, 関数内で \$a0~\$a3 を書換えなければ, この保存は省略できるため, メモリへの書込み処理が減り, 高速化が望める. \$a0~\$a3 を呼び出す側で保存することにしてしまうと, 上記の 4 つの引数をメモリに格納する操作が必ず必要になる. これでは, 引数をレジスタ渡しではなく, 実体として渡していることになる.

利点 2 第 5 引数以降が第 4 引数までの確保領域と連続するため, 被呼出し関数から見れば, 第 1 引数からのすべての引数が規則正しくメモリ上に並ぶことになる. そのため, コンパイラの実装が容易になる.

C 言語との連携には, この規約を守る必要があるため, 最小のスタックフレームサイズは, 24 バイトとなっている. (引数 1 つ目~4 つ目 (\$a0~\$a3), \$ra, \$fp の 6 レジスタ*4 バイト = 24 バイト)

2.3 2-3

以下に課題内容に対する考察を記載している. 先に, auto 変数と static 変数の違いについて述べた後にポインタと配列の違いについて C 言語とアセンブリの観点から述べる.

2.3.1 report2-1.c のコンパイル結果

```

1 .file 1 "report2-1.c"
2
3 # -G value = 0, Arch = r2000, ISA = 1
4 # GNU C version 2.96 20000731 (Red Hat Linux 7.3 2.96-113.2) (mipsel-linux)
compiled by GNU C version 2.96 20000731 (Red Hat Linux 7.3 2.96-113.2).
```

```

5 # options passed: -mno-abicalls -mrnames -mmips-as
6 # -mno-check-zero-division -march=r2000 -O0 -fleading-underscore
7 # -finhibit-size-directive -fverbose-asm
8 # options enabled: -fpeephole -ffunction-cse -fkeep-static-consts
9 # -fpcc-struct-return -fsched-interblock -fsched-spec -fbranch-count-reg
10 # -fnew-exceptions -fcommon -finhibit-size-directive -fverbose-asm
11 # -fgnu-linker -fargument-alias -fleading-underscore -fident -fmath-errno
12 # -mrnames -mno-check-zero-division -march=r2000
13
14
15 .rdata
16 .align 2
17 $LC0:
18 .asciiz "ABCDEFGH"
19 .data
20 .align 2
21 _string_ptr:
22 .word $LC0
23 .align 2
24 _string_ary:
25 .asciiz "ABCDEFGH"
26 .rdata
27 .align 2
28 $LC1:
29 .asciiz " = "
30 .align 2
31 $LC2:
32 .asciiz "\n"
33 .text
34 .align 2
35 _print_var:
36 subu $sp,$sp,24
37 sw $ra,20($sp)
38 sw $fp,16($sp)
39 move $fp,$sp
40 sw $a0,24($fp)
41 sw $a1,28($fp)
42 lw $a0,24($fp)
43 jal _print_string
44 la $a0,$LC1
45 jal _print_string
46 lw $a0,28($fp)
47 jal _print_int
48 la $a0,$LC2

```



```

49 jal _print_string
50 move $sp,$fp
51 lw $ra,20($sp)
52 lw $fp,16($sp)
53 addu $sp,$sp,24
54 j $ra
55 .rdata
56 .align 2
57 $LC3:
58 .asciiz "primes_stat[0]"
59 .align 2
60 $LC4:
61 .asciiz "primes_auto[0]"
62 .text
63 .align 2
64 main:
65 subu $sp,$sp,64
66 sw $ra,60($sp)
67 sw $fp,56($sp)
68 move $fp,$sp
69 li $v0,2 # 0x2
70 sw $v0,_primes_stat
71 li $v0,3 # 0x3
72 sw $v0,16($fp)
73 la $a0,$LC3
74 lw $a1,_primes_stat
75 jal _print_var
76 la $a0,$LC4
77 lw $a1,16($fp)
78 jal _print_var
79 move $sp,$fp
80 lw $ra,60($sp)
81 lw $fp,56($sp)
82 addu $sp,$sp,64
83 j $ra
84
85 .comm _primes_stat,40

```

2.3.2 考察

まず、auto 変数

図や表をつくってみて比較して考察をしてみる。自分で書いたCのプログラムとかで考察するのもよい。【auto と static の違い】 19行目確保したスタック上に存在している。スタックの絵を書いてみよう。static 関数はプログラムの終わりまで存在するが、auto 変数は該当の関数呼び出しが終わったら領域が開放されて値が使えなくなる。

同じ名前の変数が用意された異なるファイルを2つ読み込むとどうなるのかについて調べてみる。
【ポインタと配列の違い】

2.4 2-4

2.4.1 考察

2.5 2-5

概要

可変引数関数とは

シー言語に置ける可変引数関数の実現方法

MIPSにおける可変引数の実現方法

C言語との違い

2.5.1 作成したプログラム

2.5.2 考察

3 感想