Прямое исполнение

Курс «Программное моделирование вычислительных систем»

Григорий Речистов grigory.rechistov@phystech.edu

10 марта 2015 г.



- 1 Прямое исполнение
- 2 Предпросмотр
- 3 Аппаратная поддержка
- 4 Коробка передач
- 5 Заключение



На прошлой лекции

- Интерпретаторы медленная шутка
- Двоичная трансляция быстрее, потому что вычисляет «меньше»



■ ЯВО \to маш. код — компиляция. Маш. код \to маш. код — ДТ. А что такое маш. код \to ЯВО?



■ ЯВО \to маш. код — компиляция. Маш. код \to маш. код — ДТ. А что такое маш. код \to ЯВО? Декомпиляция



- ЯВО \to маш. код компиляция. Маш. код \to маш. код ДТ. А что такое маш. код \to ЯВО? Декомпиляция
- A ЯВО → ЯВО?



- ЯВО \to маш. код компиляция. Маш. код \to маш. код ДТ. А что такое маш. код \to ЯВО? Декомпиляция
- A ЯВО → ЯВО? Source-level компилятор



- ЯВО \to маш. код компиляция. Маш. код \to маш. код ДТ. А что такое маш. код \to ЯВО? Декомпиляция
- A ЯВО → ЯВО? Source-level компилятор
- В каких случаях ДТ будет медленнее интерпретации на одной и той же гостевой программе?



- ЯВО \to маш. код компиляция. Маш. код \to маш. код ДТ. А что такое маш. код \to ЯВО? Декомпиляция
- A ЯВО → ЯВО? Source-level компилятор
- В каких случаях ДТ будет медленнее интерпретации на одной и той же гостевой программе? Если часто происходят ретрансляции, например, программа полна SMC



Когда применимо прямое исполнение

Идея: не симулировать код вообще! Direct execution, DEX

- Когда гостевая ISA совпадает с хозяйской
- Ну или почти совпадает



Алгоритм

```
execute() {
    save_host_ctx();
    set_guest_ctx();
    setjmp(back);
    goto guest_start_ip;
    back: restore_host_ctx();
}
```



Почему это не будет работать

- Не полностью совпадающие ISA
- Различное положение внешних ресурсов (устройств и памяти)
- Привилегированность некоторых инструкций
- Необходимость изоляции симулятора от обнаружения и разрушения гостем



Почему это не будет работать

add %r1, %r2
mul \$10, %r3
sub %r11, %r1
mov \$16, %r13
div %r4, %r5
ld (0xa000), %r10
st %r10, (%r11)
mov %r13, %cr0
trap \$32

OK

Отсутствующая в хозяине инструкция

Другое расположение в памяти

Привилегированные инструкции



Предпросмотр кода

- Инспектирование гостевого кода на предмет «опасных» инструкций перед исполнением
- Замена части инструкций на контролируемые инструментация
- «Почти» двоичная трансляция



Заплатки и заглушки

Исходный код Код после инструментации add %r1, %r2 add %r1, %r2 mul \$10, %r3 mul \$10, %r3 trap \$255 div %r4, %r5 ld (0xa000), %r10 ld (0xb000), %r10 st %r10, (%r11) st %r10, (%r11) sub %r11, %r1 sub %r11, %r1 mov \$16, %r13 mov \$16, %r13 mov %r13, %cr0 trap \$255 trap \$32 trap \$255

stub — заглушка, patch — заплатка



Двоичная инструментация

Общее название для методик исследования и модификации приложений

- Pin http://pintool.org
- DynamoRIO http://dynamorio.org



Сложности DEX

- Необходимость предпросмотра негативно влияет на производительность симуляции
- Необходимость контролировать возможность самомодификации кода
- Переменная длина инструкций усложняет установку заплаток и заглушек
- Необходимость гарантировать, что управление вернётся из гостя в симулятор



Аппаратная поддержка прямого исполнения

- Набор интерфейсов аппаратуры хозяйской системы, предназначенных для упрощения DEX
- Аппаратная поддержка типичных операций: загрузка гостевого состояния, контроль за исполнением инструкций и доступов к ресурсам, обработка внешних и внутренних исключений
- Аппаратная виртуализация: тема отдельной лекции



рямое исполнение Предпросмотр Аппаратная поддержка Коробка передач Заключению

Плюсы и минусы

- Прямое исполнение большинства инструкций \Rightarrow самый быстрый способ симуляции
- Упрощение модели, уменьшение объёма кода симулятора
- Необходима аппаратная поддержка
- Надо писать код для ядра ОС
- Медленное переключение между режимами
- Работает только при совпадении архитектур
- Не все режимы процессора могут быть симулированы

Предпочтительный подход: модуль ядра для частых операций и пользовательское приложение для всего остального



Спектр симуляционных подходов

Реальная аппаратура

Прямое исполнение

Двоичная трансляция

Интерпретатор



Спектр симуляционных подходов



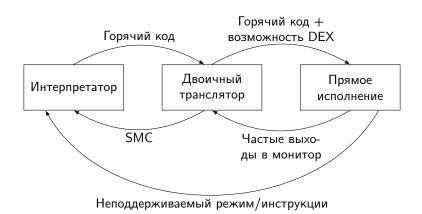


Спектр симуляционных подходов





Коробка передач





Динамическое переключение режимов

- Оптимальное использование лучших сторон каждого из подходов
- Необходимость разработки фактически нескольких симуляторов



Итоги

- Наивное прямое исполнение
- Заплатки и заглушки
- Аппаратная поддержка прямого исполнения
- Переключение режимов симуляции и условия на переходы между ними



Литература I

- Pin A Binary Instrumentation Tool Papers
 https://software.intel.com/en-us/articles/
 pin-a-binary-instrumentation-tool-papers
- Heidi Pan, Krste Asanovíc, Robert Cohn and Chi-Keung Luk.
 Controlling Program Execution through Binary
 Instrumentation http:
 //www.cs.berkeley.edu/~krste/papers/pin-wbia.pdf



Литература II



F. Leung, G. Neiger, D. Rodgers, A. Santoni, R. Uhlig. Intel Virtualization Technology: Hardware Support for Efficient Processor Virtualization // Intel Technology Journal 10 (03) Aug 2006

```
http://atakua.doesntexist.org/public/archive/papers/
Intel-VT-Hardware-Support-for-Efficient-Processor-Virtualization.
pdf
```



На следующей лекции

Симуляция периферийных устройств и полной платформы



Спасибо за внимание!

Слайды и материалы курса доступны по адресу http://is.gd/ivuboc

Замечание: все торговые марки и логотипы, использованные в данном материале, являются собственностью их владельцев. Представленная здесь точка зрения отражает личное мнение автора, не выступающего от лица какой-либо организации.

