

期末复习(2)

《计算机系统概论》习题课

张宇轩

yuxuanzh23@mails.tsinghua.edu.cn

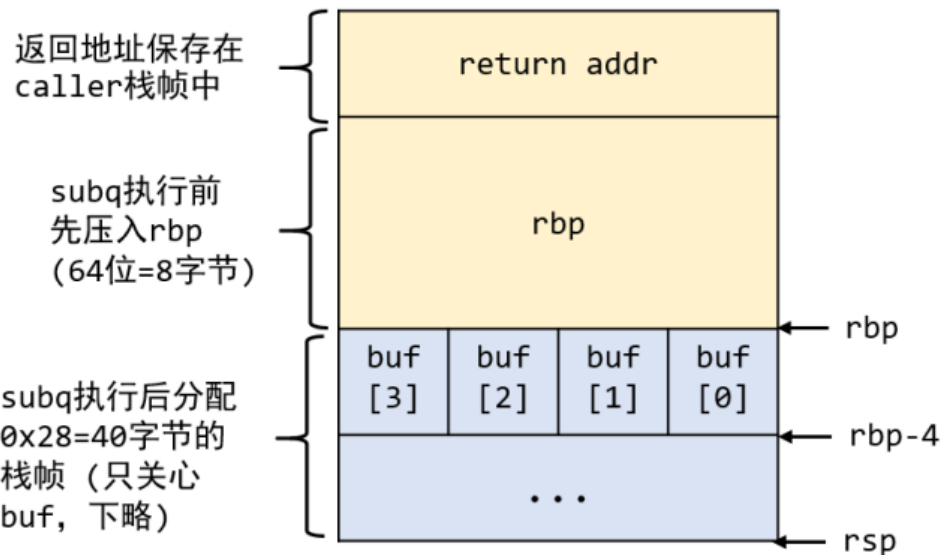
作业四 · Q1 溢出

```

00000000004005d6 <overflow>:
4005d6: 55                push %rbp
4005d7: 48 89 e5          mov %rsp, %rbp
4005da: 48 83 ec 28        sub $0x28, %rsp
4005db: 53                push %rbx
4005df: bb 00 00 00 00    mov $0x0, %ebx
4005e4: eb 0d             jmp 4005f3 <overflow+0x1d>
4005e6: 48 63 c3          movslq %ebx, %rax
4005e9: 8b 55 dc          mov -0x8(%rbp), %edx      # edx = val
4005ec: 88 54 05 e0        mov %dl, -0x4(%rbp, %rax, 1) #buf
4005f0: 8d 5b 01          lea 0x1(%rbx), %ebx      # i++
4005f3: 48 8d 75 dc        lea -0x8(%rbp), %rsi
4005f7: bf d4 06 40 00    mov $0x4006d4, %edi      # "%x"地址是 0x4006d4
4005fc: b8 00 00 00 00    mov $0x0, %eax
400601: e8 ba fe ff ff    callq 4004c0 <scanf>
400606: 83 f8 ff          cmp $0xffffffff, %eax    # EOF 值为-1
400609: 75 db             jne 4005e6 <overflow+0x10>
40060b: b8 6d 3b 00 00    mov $0x3b6d, %eax      # 0x3b6d=15213
400610: 5b                pop %rbx
400614: 48 83 c4 28        add $0x28, %rsp
400615: 5d                pop %rbp
400616: c3                retq

0000000000400617 <main>:
400617: 55                push %rbp
400618: 48 89 e5          mov %rsp, %rbp
40061b: e8 b6 ff ff ff    callq 4005d6 <overflow>
400620: 03 05 22 0a 20 00 add 0x200a22(%rip), %eax  # val += one
400626: 3d 6d 3b 00 00    cmp $0x3b6d, %eax
40062b: 74 0c             je 400639 <main+0x22>
40062d: bf d7 06 40 00    mov $0x4006d7, %edi
400632: e8 69 fe ff ff    callq 4004a0 <puts>      # printf("Boom!\n")
400637: eb 0a             jmp 400643 <main+0x2c>
400639: bf dd 06 40 00    mov $0x4006dd, %edi
40063e: e8 5d fe ff ff    callq 4004a0 <puts>      # printf("????\n")
400643: bf 00 00 00 00    mov $0x0, %edi
400648: e8 43 fe ff ff    callq 400490 <exit>      # exit 不使用 rbp

```



- 绕过 `val += one;` , 直接跳转到 400626 处开始执行:

[illegible]

- 直接跳转到 400639 处执行 else 分支（必须先载入 "????\n" 才能 printf()）：

[illegible]

作业四 · Q2 结构体

```
struct matrix_entry {
    char a;
    char b;
    double d;
    short c;
};

struct matrix_entry matrix[5][__空格(1)__);

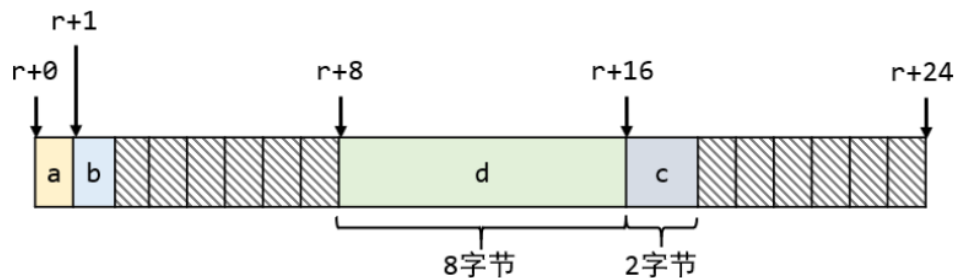
int return_entry(int i, int j) { return matrix[i][j].c; }
```

```
return_entry:
    movslq    %esi, %rsi
    movslq    %edi, %rdi
    leaq      (%rsi,%rsi,2), %rax
    leaq      0(,%rax,8), %rdx
    leaq      (%rdi,%rdi,4), %rax
    leaq      (%rdi,%rax,4), %rcx
    __空格(2)__ 0(,%rcx,8), %rax
    movswl    matrix+ __空格(3)__(%rdx,%rax), %eax
    ret

    .comm     matrix, __空格(4)__
```

.comm后的第二个参数表示matrix占据空间的大小，以字节为单位

注意到是在X86-64上（即机器字长为64位），因此内存按 $64/8 = 8$ 字节对齐，此时 `struct matrix_entry` 的内存布局如下（每一小格为1个字节，`r` 代表 `matrix_entry` 的首地址位置）：



`matrix_entry` 的总大小为 24 字节

• 参数 `j` :

- `%esi` 扩展至 `%rsi` ;
- `%rax = %rsi + 2 * %rsi = 3 * %rsi` ;
- `%rdx = 8 * %rax = 8 * 3 * %rsi = 24 * %rsi` , 而 24 即 `matrix_entry` 的总大小。

• 参数 `i` :

- `%edi` 扩展至 `%rdi` ;
- `%rax = %rdi + 4 * %rdi = 5 * %rdi` ;
- `%rcx = %rdi + 4 * %rax = 21 * %rdi` ;
- `%rax = 8 * %rax = 168 * %rdi = (7 * 24) * %rdi` , 由上知一行共 7 个元素，因此 空格(1) 的值为 7 ; 因为是计算，所以 空格(2) 显然为 `leaq` 。

作业四 · Q3 跳转表 (PIC)

```
switch_eg:
    cmpq    $6, %rdi
    movq    %rdx, %rcx
    ja      .L8                # __指令1__
    leaq    __空格1__(%rip), __空格2__
    movslq  (__空格3__, __空格4__, 4), %rdi
    __空格5__ %r8, %rdi
    jmp     *%rdi              # 以%rdi为目标地址直接跳过去

    .section    .rodata        # 只读数据段
.L4:
    .long     .L8-.L4
    .long     .L3-.L4
    .long     .L5-.L4
    .long     .L9-.L4
    .long     .L8-.L4
    .long     .L7-.L4
    .long     .L7-.L4
```

- 仔细阅读题目：PIC代码采用“相对定位”，即跳转表中的每一项不再是对应分支的实际地址，而是相对于跳转表基地址的偏移（参考课件《6.1 汇编与C语言-5》P33）

访问对应的分支的C语言伪代码如下：

```
r8 = jump_table_addr;
jump_table_offset = r8[x]; // x是索引，实际地址偏移还需要乘以 sizeof(long) = 4
target_branch_addr = jump_table_addr + jump_table_offset;
rdi = target_branch_addr;
```

求出 `jump_table_offset` 对应于 `movslq` 操作，即 `rdi = r8[x] = *(r8 + x * 4)`，

见课件《6.1 汇编与C语言-5》P.33

» 事实

- （共享库）代码段中的任意指令与数据段中的任意变量之间的“距离”在运行时是一个常量，与代码和数据加载的绝对内存位置无关

» 方法（编译器）

- 为了利用这一特点，编译器在数据段的开头创建了一个全局偏移表（GOT），每个全局数据对象（全局变量）都对应一个偏移表项
- 编译器同时为GOT中的每个表项生成了一个重定位记录
- 每个包含全局数据引用的目标模块都有其自己的GOT

» 方法（链接器）

- 动态链接器重定位GOT中的每个表项，使其包含正确的绝对地址

在运行时，全局变量通过GOT被间接引用

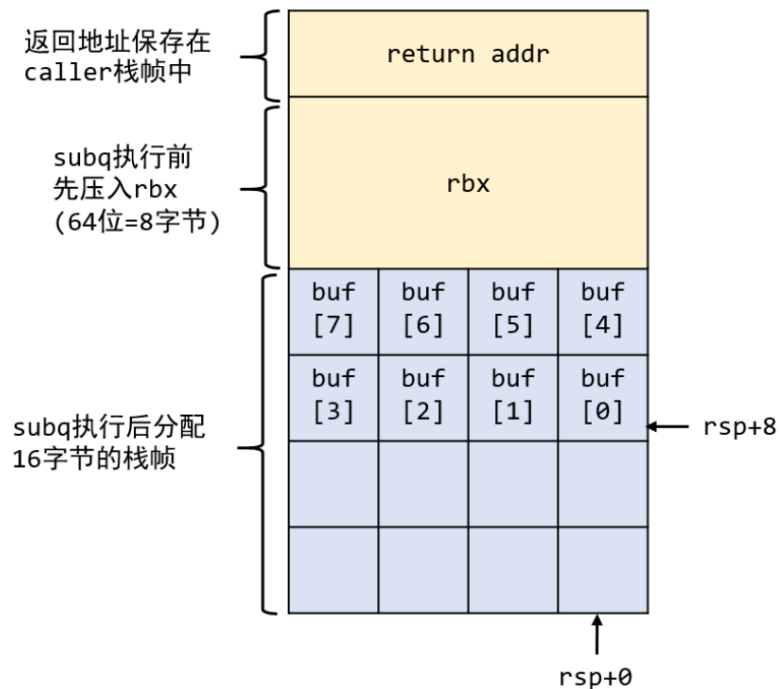
作业四 · Q4 echo

```
void echo() {  
    char buf[8];  
    gets(buf);  
    puts(buf);  
}
```

echo:

```
pushq    %rbx  
xorl     %eax, %eax  
subq     $16, %rsp  
leaq     8(%rsp), %rbx  
movq     %rbx, %rdi  
call     gets  
movq     %rbx, %rdi  
call     puts  
addq     $16, %rsp  
popq     %rbx  
ret
```

栈上内容如下所示（每一个方格代表一个字节）：



以下的长度是指 `strlen()` 结果，即输入的字符串长度（不计入 `NULL`）：

- 写入 `buf` 但不溢出：长度介于 `[0, 7]`，此时 `buf[7]` 恰好为 `NULL`，不会溢出；
- 写入 `buf` 且更新栈上 `%rbx` 但不更新返回地址：即要求 `NULL` 覆盖栈上 `%rbx` 中的任意一个字节，且不会覆盖返回地址，那么长度介于 `[8, 15]`：
 - 8 的时候 `buf[7]` 为最后一个输入字符，`NULL` 恰好覆盖栈上 `%rbx` 的最低字节；
 - 15 的时候 `NULL` 恰好覆盖栈上 `%rbx` 的最高字节，并不影响返回地址。
- 写入 `buf` 且更新栈上 `%rbx` 和返回地址：由上一小题可知长度至少为 `15 + 1 = 16`，此时 `NULL` 恰好覆盖返回地址的最低字节；由于我们只考虑攻击是否成功，因此输入的字符串长度上限没有限制，即长度为 `[16, +inf)`。

作业五 · Q1 页表

23	22	21	20	19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
TLBT									TLBI			VPO											
VPN																							

19	18	17	16	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
PPN								PPO											

假定所有的数据保存在内存中，对照上面的地址格式，写出虚拟地址对应的域后依次查TLB和页表，并记录从获取有效物理地址到

取出实际数据的实际用时：

- 0x01DBE3：
 - i. VPO = 0xBE3，VPN = 0x1D，TLBI = 0x5，TLBT = 0x003
 - ii. 查询 index = 5 的 TLB set，不包含 TLB tag 0x003，触发 TLB Miss：用时 10 ns
 - iii. 按 VPN = 0x1D 查询页表，Valid 位为 0，触发 Page Fault（见课件《7-虚存》P.23）：用时 100 ns
 - iv. 处理 Page Fault，更新页表与TLB：用时 108 ns（见下面勘误）
 - v. 再次访问TLB，TLB Hit：用时 10 ns
 - vi. 获得物理地址，访问内存取出数据：用时 100 ns

总共用时：10 + 100 + 108 + 10 + 100 = 328 ns

- 0x9E6CF2：
 - i. VPO = 0xCF2，VPN = 0x9E6，TLBI = 0x6，TLBT = 0x13C
 - ii. 查询 index = 6 的 TLB set，包含 TLB tag 0x13C，TLB Hit：PPN = 0x7F，用时 10 ns
 - iii. 获得物理地址，访问内存取出数据：用时 100 ns

总共用时：10 + 100 = 110 ns

⚠ 勘误：实际缺页处理用时

缺页处理需要向外存发出请求，取出新的页表加载到内存中，显然 外存访存速度 << 内存访存速度（回顾课件《3.1-C语言与汇编》P.7）。

本次作业出题时出现了笔误：处理缺页用时实际为 10^8 ns，尽管不影响作答，严谨起见在此特别纠正。

作业五 · Q2 重定位

✓ 作业解答节选

在链接阶段需要全局重定位的：**被引用的** 全局变量、全局函数入口地址（见课件《6.1 汇编与C语言-5》P.25小结）。

节选 计28/经22-左晨阳同学、计27-郭宇翼同学。

```
// foo.c
extern void (*test1)();

static void test2() {}

void test3() {}

extern void test4();

void test_call(void (*test5)()) {
    test1();
    test2();
    test3();
    test4();
    test5();
}
```

Q2 ^{是全局变量} test1 是外部声明的函数指针，需要链接期重定位
test2 是静态全局函数，不能被外部调用，不需要重定位
test3 是 非静态的 全局函数，需要重定位
test4 是外部定义的全局函数，需要链接期重定位
test5 是传入的函数指针参数，不是全局变量，不需要重定位

```
// foo.c
extern void (*test1)();
static void test2() {}
void test3() {}
extern void test4();

void test_call(void (*test5)()) {
    test1();
    test2();
    test3();
    test4();
    test5();
}
```

→ 表明 test1 是个函数指针，
^(静态全局，不重定位) 指向的函数无参数，无返回值，
且是外部文件定义的

→ 全局函数，重定位

① 传入一个函数指针，当局部变量
② 这里：当其它代码中运行 test_call，且给 test5 传一个外部文件的函数，
则 test5 也需要全局重定位

补：由该

作业六 · Q2 信号量

```
sem_t board;    // 白板是否为空
sem_t physics;  // 白板上是否为物理题
sem_t chemistry; // 白板上是否为化学题

void init() {
    Sem_init(&board, 0, __ (A) __);
    Sem_init(&physics, 0, __ (B) __);
    Sem_init(&chemistry, 0, __ (C) __);
}

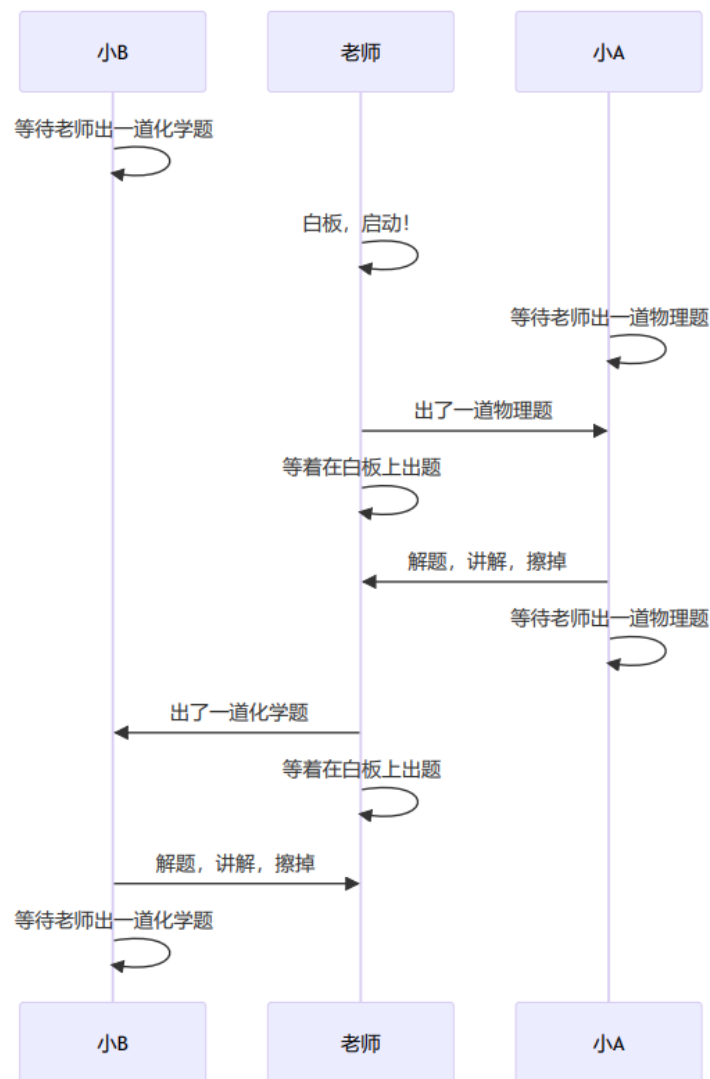
void teacher() {
    while (1) {
        Course c = (rand() & 1) ? PHYSICS : CHEMISTRY;
        __ (D) __;
        在白板上写题目;
        if (c == PHYSICS) {
            __ (E) __;
        } else { // c == CHEMISTRY
            __ (F) __;
        }
    }
}

void studentA() {
    while (1) {
        P(__ (G) __);
        解答物理题, 将其擦掉;
        V(__ (H) __);
    }
}

void studentB() {
    while (1) {
        P(__ (I) __);
        解答化学题, 将其擦掉;
        V(__ (J) __);
    }
}
```

获得这样的序列图后, 结合 P, V 原语可知:

- "自环"表示当前线程正在监听某个信号量直到其大于 0, 对应于 P();
- "单向传递"表示线程设置某个信号量以通知其他线程工作, 对应于 V()。



作业六 · Q3 信号处理

```
void handler (int sig) {
    printf("D");
    exit(4);
}

int main() {
    int pid, status;
    signal(SIGINT, handler);
    printf("A");

    // -----
    pid = fork();
    printf("B");

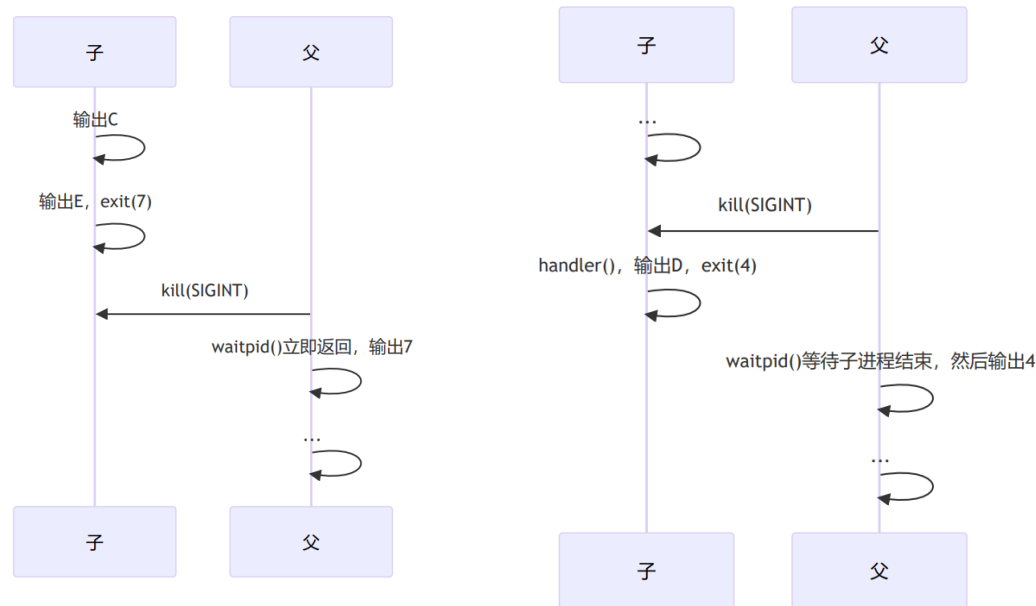
    // -----
    if (pid == 0) {
        printf("C");
    } else {
        kill(pid, SIGINT);
        waitpid(pid, &status, 0);
        printf("%d", WEXITSTATUS(status));
    }
    printf("E");
    exit(7);
}
```

以下哪些是可能的输出结果（多选，根据标答完全匹配给分）：_____

A. ABCBE7E B. ABD7E C. ABBCE4E D. ABCDB4E E. ABBD4E

在 fork() 之前：

1. 通过 signal() 修改接收到信号 SIGINT 后，触发 handler
2. 在 fork() 之前只有一个进程，因此首先必定会输出一个 A：选项A,B,C,D,E符合



由上述分析可知，输出结果中 4 和 D 要么同时存在要么同时不存在，不可能只出现其中之一，选项C是不合理的；父进程与子进程都会输出一个 B，除非子进程被提前kill了（同上，4 和 D 同时存在），而选项B的输出只有一个 B，有 D 却没有 4，不合理。