Architektury systemów komputerowych

Lista zadań nr 7

Na zajęcia 22 i 23 kwietnia 2024

Należy być przygotowanym do wyjaśnienia semantyki każdej instrukcji, która pojawia się w treści zadania. W tym celu posłuż się dokumentacją: x86 and amd64 instruction reference¹. W szczególności trzeba wiedzieć jak dana instrukcja korzysta z rejestru flag «EFLAGS» tam, gdzie obliczenia zależą od jego wartości. W trakcie tłumaczeniu kodu z asemblera x86–64 do języka C należy trzymać się następujących wytycznych:

- Używaj złożonych wyrażeń minimalizując liczbę zmiennych tymczasowych.
- Nazwy wprowadzonych zmiennych muszą opisywać ich zastosowanie, np. result zamiast rax.
- Instrukcja goto jest zabroniona. Należy używać instrukcji sterowania if, for, while i switch.
- Pętle «while» należy przetłumaczyć do pętli «for», jeśli poprawia to czytelność kodu.

Uwaga! Przedstawienie rozwiązania niestosującego się do powyższych zasad może skutkować negatywnymi konsekwencjami.

Zadanie 1. Posługując się ABI dla architektury x86–64 wyznacz rozmiar struktury «node». Dla każdej składowej typu «node» podaj: wymaganie na wyrównanie (funkcja alignof), przesunięcie względem początku struktury node (funkcja offsetof), rozmiar (funkcja sizeof). Następnie zoptymalizuj rozmiar struktury zmieniając kolejność pól. Wyznacz rozmiar struktury po optymalizacji.

```
1 struct node {
   char id[2];
   int (*hashfn)(char *);
   short flags;
   union {
    struct {
7
      short n_key;
      int n_data[2];
8
       unsigned char n_type;
    } s;
10
     unsigned l_value[2];
12 } u;
13 };
```

Wskazówka: Zapoznaj się z dodatkowymi slajdami do wykładu 7.

Zadanie 2. Przeczytaj poniższy kod w języku C i odpowiadający mu kod w asemblerze, a następnie wywnioskuj jakie są wartości stałych «A» i «B».

```
1 typedef struct {
                                         12 void set_val(str1 *p, str2 *q) {
                                         13 long v1 = q->t;
   int x[A][B];
   long y;
                                         14 long v2 = q->u;
3
4 } str1;
                                         p-y = v1 + v2;
                                         16 }
6 typedef struct {
  char array[B];
                                         1 set_val:
  int t;
                                         2 movslq 8(%rsi),%rax
  short s[A];
                                         3 addq 32(%rsi),%rax
10 long u;
                                         4 movq %rax,184(%rdi)
11 } str2;
                                            ret
```

¹http://www.felixcloutier.com/x86/

Zadanie 3. Przeczytaj poniższy kod w języku C i odpowiadający mu kod w asemblerze, a następnie wywnioskuj jakie są wartości stałych «R», «S» i «T».

```
1 long A[R][S][T];
                                         9 store_elem:
                                         10 leaq (%rsi,%rsi,2),%rax
3 long store_elem(long i, long j,
                                        11
                                             leaq (%rsi, %rax, 4), %rax
                                             movq %rdi,%rsi
                long k, long *dest)
                                        12
                                             salq $6,%rsi
                                        13
                                             addq %rsi,%rdi
                                         14
6 *dest = A[i][j][k];
                                             addq %rax,%rdi
                                         15
7 return sizeof(A);
                                             addq %rdi,%rdx
                                         16
8 }
                                         17
                                             movq A(,%rdx,8),%rax
                                         18
                                             movq %rax,(%rcx)
                                             movq $3640, %rax
                                             ret
```

Zadanie 4. Przeczytaj poniższy kod w języku C i odpowiadający mu kod w asemblerze, a następnie wywnioskuj jaka jest wartość stałej «CNT» i jak wygląda definicja struktury «a_struct».

```
1 typedef struct {
                                        13 movl
                                                  0x120(%rsi),%ecx
2 int first;
3 a_struct a[CNT];
                                        14 addl (%rsi),%ecx
                                            leaq (%rdi,%rdi,4),%rax
4 int last;
                                       15
                                       16 leaq (%rsi,%rax,8),%rax
5 } b_struct;
                                       17 movq 0x8(%rax),%rdx
                                      18 movslq %ecx,%rcx
7 void test (long i, b_struct *bp) {
                                       19 movq %rcx,0x10(%rax,%rdx,8)
8 int n = bp->first + bp->last;
                                       20 retq
   a_struct *ap = &bp->a[i];
  ap->x[ap->idx] = n;
10
```

Zadanie 5. Przeczytaj definicję unii «elem» i wyznacz jej rozmiar w bajtach. Następnie przepisz procedurę «proc» na kod w języku C.

```
11 proc:
1 union elem {
                           12 movq 8(%rdi),%rax
2 struct {
                           13
                               movq (%rax),%rdx
3
  long *p;
                          14
                               movq (%rdx),%rdx
4
    long y;
                          subq 8(%rax),%rdx
  } e1;
5
                          16 movq %rdx,(%rdi)
  struct {
6
                          17
                               ret
7
    long x:
    union elem *next;
8
9
   } e2;
```

Zadanie 6. Przeczytaj definicje struktur «SA» i «SB», po czym przeanalizuj kod procedur o sygnaturach «SB eval(SA s)» i «long wrap(long x, long y, long z)». Nastepnie zapisz w języku C kod odpowiadający procedurom «eval» i «wrap». Narysuj diagram przedstawiający zawartość rekordu aktywacji procedury «wrap» w momencie wywołania funkcji «eval».

```
25 wrap:
1 typedef struct A {
                                                      26 subq $72, %rsp
                       11 movq %rdi, %rax
  long u[2];
                                                     27
                      12
                                                          movq %rdx, (%rsp)
                           movq 16(%rsp), %rcx
   long *v;
                                                    28 movq %rsp, %rdx
                       13 movq 24(%rsp), %rdx
4 } SA;
                                                    29 leaq 8(%rsp), %rax
                       14 movq (%rdx), %rsi
                      15 movq %rcx, %rdx
                                                    30 pushq %rdx
6 typedef struct B {
                      16 imulq %rsi, %rdx
                                                    31 pushq %rsi
  long p[2];
8 long q;
                       17 movq %rdx, (%rdi)
                                                    32 pushq %rdi
                       18 movq 8(%rsp), %rdx
                                                    33 movq %rax, %rdi
9 } SB;
                                                    34 call eval
                       19 movq %rdx, %rdi
                                                    35 movq 40(%rsp), %rax
                        20
                           subq %rsi, %rdi
                       21 movq %rdi, 8(%rax) 36 addq 32(%rsp), %rax

22 subq %rcx, %rdx 37 imulq 48(%rsp), %rax

23 movq %rdx, 16(%rax) 38 addq $96, %rsp
                        24
                          ret
```

Zadanie 7. Poniżej widniej kod procedury o sygnaturze «float puzzle7(struct P *, float)». Wyznacz definicję typu «struct P». Przetłumacz tę procedurę na język C i wyjaśnij jednym zdaniem co robi.

```
puzzle7:
                                                   vfmadd231ss (%rcx,%rax,4), %xmm2, %xmm1
                                           9
               (%rdi), %rdx
2
       mova
                                          10
                                                   incq
                                                           %rax
3
       leaq
               8(%rdi), %rcx
                                                           %xmm0, %xmm2, %xmm2
                                          11
                                                   vmulss
               %eax, %eax
4
       xorl
                                                           .L2
                                          12
                                                   jmp
       vxorps %xmm1, %xmm1, %xmm1
                                          13 .L5: vmovaps %xmm1, %xmm0
       vmovss .LC1(%rip), %xmm2
                                          14
                                                   ret
7 .L2: cmpq
               %rdx, %rax
                                          15
       jge
                                           16 .LC1: .long
                                                           0x3f800000
```

Zadanie 8. W języku C++ klasy mogą posiadać *wirtualne metody*. Zauważ, że w wierszu 12 nie wiemy jakiego typu jest obiekt, na który wskazuje «bp», tj. może to być zarówno «Base» jak i «Derived». Użyj strony https://godbolt.org, żeby skompilować poniższy kod z opcjami «-Os -fno-rtti»². W wygenerowanym wydruku znajdź miejsce definicji i użycia **tabeli metod wirtualnych**. Opisz zawartość rekordu aktywacji procedury przed wykonaniem wiersza 18. Skąd implementacja metody «doit» wie, gdzie w pamięci znajduje się zmienna «data»?

```
1 struct Base {
                                                         11 int doit(Base *bp) {
   Base(int n) : data(n) {}
                                                        12
                                                             return bp->doit(1);
                                                        13 }
    int data;
    virtual int doit(int n) { return n - data; }
                                                        14
5 };
                                                        15 int main(int argc, char *argv[]) {
                                                            Base b = Base(10);
7 struct Derived : Base {
                                                             Derived d = Derived(20);
                                                        17
   Derived(int n) : Base(n + 1) {}
                                                             return doit(&b) + doit(&d);
                                                        18
                                                        19 }
   int doit(int n) { return n * data; }
10 };
```

Zadanie 9 (bonus). Przetłumacz kod poniższej funkcji o sygnaturze «float puzzle7(float, float)» na język C, po czym jednym zdaniem powiedz co ona robi.

```
puzzle9:
                 .LC2(%rip), %xmm0, %xmm6
2
        vmulss
        vroundss $1, %xmm6, %xmm6, %xmm6
3
        vmulss .LC3(%rip), %xmm6, %xmm6
4
        vsubss
                %xmm6, %xmm0, %xmm6
5
        vcomiss .LC4(%rip), %xmm6
6
        jb
                 .L2
7
        vsubss
                 .LC3(%rip), %xmm6, %xmm6
8
9 .L2: vmovaps
                %xmm6, %xmm5
        vmovaps
10
                 %xmm6, %xmm0
                                                27 .LCO: .single 2.0
11
        vmovss
                 .LCO(%rip), %xmm3
                                                28 .LC1: .single 1.0
12
        vmovss
                 .LC1(%rip), %xmm4
13 .L4: vmovaps %xmm6, %xmm2
                                                29 .LC2: .single 0.159154936 # 1/(2*pi)
                                               30 .LC3: .single 6.283185482 # 2*pi
                .LC5(%rip), %xmm2, %xmm2
14
        vxorps
        vmulss %xmm2, %xmm6, %xmm2
                                               31 .LC4: .single 3.141592741 # pi
15
        vmulss %xmm2, %xmm5, %xmm5
                                                32 .LC5: .long 0x80000000, 0, 0, 0
16
        vaddss
                .LC1(%rip), %xmm3, %xmm2
                                                33 .LC6: .long 0x7ffffffff, 0, 0, 0
17
        vmulss %xmm2, %xmm3, %xmm2
18
        vmulss %xmm2, %xmm4, %xmm4
19
        vaddss
                .LCO(%rip), %xmm3, %xmm3
20
        vdivss
                %xmm4, %xmm5, %xmm2
22
        vaddss
                 %xmm2, %xmm0, %xmm0
23
        vandps
                 .LC6(%rip), %xmm2, %xmm2
        vcomiss %xmm1, %xmm2
24
                 . T.4
25
        ja
```

Wskazówka: Znaczenie pierwszego operandu instrukcji «vroundsd» jest wyjaśnione w tabeli 4–18 zawartej w dokumencie "Intel[®] 64 and IA-32 Architectures Software Developer's Manual Volume 2: Instruction Set Reference, A-Z" pod opisem instrukcji «ROUNDPD».

 $^{^2}$ To samo można osiągnąć poleceniem «gcc -Os -fno-rtti -S -o - example.cpp | c++filt».