Architektury systemów komputerowych

Lista zadań nr 7

Na zajęcia 27 kwietnia 2022

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

http://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,
                                             leaq (%rsi, %rax, 4), %rax
                long k, long *dest)
                                             movq %rdi,%rsi
                                       12
                                             salq $6,%rsi
                                        13
                                             addq %rsi,%rdi
                                        14
6 *dest = A[i][j][k];
                                        15
                                             addq %rax,%rdi
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
                                        15
4 int last;
                                        16 leaq (%rsi,%rax,8),%rax
5 } b_struct;
                                        17 movq 0x8(%rax),%rdx
                                       movslq %ecx,%rcx
7 void test (long i, b_struct *bp) {
                                       19 movq %rcx,0x10(%rax,%rdx,8)
20 retq
8 int n = bp->first + bp->last;
   a_struct *ap = &bp->a[i];
9
  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];
                      12 movq 16(%rsp), %rcx
                                                    27 movq %rdx, (%rsp)
   long *v;
                                                    28 movq %rsp, %rdx
                      13 movq 24(%rsp), %rdx
4 } SA;
                                                    29 leaq 8(%rsp), %rax
                       14 movq (%rdx), %rsi
6 typedef struct B {
                      15 movq %rcx, %rdx
                                                    30 pushq %rdx
                      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
                       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
       movq
                (%rdi), %rdx
2
                                           10
                                                    incq
                                                             %rax
3
       leaq
               8(%rdi), %rcx
                                                            %xmm0, %xmm2, %xmm2
                                           11
                                                    vmulss
               %eax, %eax
       xorl
                                                             .L2
4
                                           12
                                                    jmp
       vxorps %xmm1, %xmm1, %xmm1
                                           13 .L5: vmovaps %xmm1, %xmm0
       vmovss .LC1(%rip), %xmm2
                                           14
                                                    ret
7 .L2: cmpq
               %rdx, %rax
                                           15
                .L5
                                            16 .LC1: .long
                                                            0x3f800000
       jge
```

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
    int doit(int n) { return n * data; }
                                                         19 }
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
                 %xmm6, %xmm0, %xmm6
        vsubss
5
        vcomiss
                 .LC4(%rip), %xmm6
6
                 .L2
7
        jb
        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
                                                 29 .LC2: .single 0.159154936 # 1/(2*pi)
13 .L4: vmovaps %xmm6, %xmm2
                                                 30 .LC3: .single 6.283185482 # 2*pi
                 .LC5(%rip), %xmm2, %xmm2
14
        vxorps
        vmulss
                                                31 .LC4: .single 3.141592741 # pi
                 %xmm2, %xmm6, %xmm2
15
        vmulss %xmm2, %xmm5, %xmm5
                                                 32 .LC5: .long 0x80000000, 0, 0, 0
16
        vaddss
                 .LC1(%rip), %xmm3, %xmm2
                                                 33 .LC6: .long 0x7fffffff, 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
25
        ja
                 . T.4
```

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».