贪吃蛇 反汇编代码分析报告



THINCT
December 14, 2023

SnakeGame::update

SnakeGame::update 推测 this 的成员类型

SnakeGame::SnakeGame 推测 this 的成员类型

SnakeGameApp

SnakeGame::update

SnakeGame::update 推测 this 的成员类型

SnakeGame::SnakeGame 推测 this 的成员类型

SnakeGameApp

EBX 代替当前的函数栈底

004079C0	push	ebx
004079C1	mov	ebx, esp
004079C3	sub	esp, 8
004079C6	and	esp, -8
004079C9	add	esp, 4
004079CC	push	ebp
004079CD	mov	ebp, [ebx+4]
004079D0	mov	[esp+4], ebp
004079D4	mov	ebp, esp

- 1. 当 eip 在.text:004079C0 处, esp 所指向的是 ret addr.
- 2. 当 eip 在.text:004079C1 处, ebx 所指向的是 esp-4. 此时:
 - ・ebx+4 指向的是 ret addr
 - · ebx+8 指向的是第一个参数

EBX 代替当前的函数栈底

```
004079C3 sub esp, 8
004079C6 and esp, 0FFFFFF8h
004079C9 add esp, 4
004079CC push ebp
```

esp 实现了向下最近的 8 的倍数取证。比如 12 取整就是 8,16 取整就是 16,18 取整就是 16.因为是针对栈结构地址取整,所以越是往小的方向越安全,因为对于栈结构来讲,越小的地址是没有用过的地址。所以后面的 ebp,esp,ebp 只能作为局部变量的索引,而对于参数的索引,用 ebx 比较合适。

总结:

对于这个函数来讲,并不是按照套路 ebp 作为局部变量和函数参数的唯一参考.

```
eax. [ebx+8]
004079FF
            mov
                     ecx, [eax+4]
00407A02
            mov
00407A05
            push
                     ecx
00407A06
                     edx, [eax]
            mov
            push
                     edx
00407A08
                     eax, [ebp-2Ch]
00407A09
            mov
00407A0C
            add
                     eax, 28h; '('
00407A0F
            push
                     eax
                     sf::operator+=(sf::Time
            call
00407A10
   &,sf::Time)
```

· 从 0x00407A09 到 0x00407A0F 是第一个参数, 已知 [ebp-2Ch] 为 this, 所以第一个参数为 this->offset28h, 并且 为 sf::Time 引用类型. 所以 **sf::Time* this->offset28h**.

operator += 传参

```
eax. [ebx+8]
004079FF
            mov
                     ecx, [eax+4]
00407A02
            mov
00407A05
            push
                     ecx
00407A06
                     edx, [eax]
            mov
            push
                     edx
00407A08
                     eax, [ebp-2Ch]
00407A09
            mov
00407A0C
            add
                     eax, 28h; '('
00407A0F
            push
                     eax
                     sf::operator+=(sf::Time
00407A10
            call
   &,sf::Time)
```

· 0x004079FF 已推导出为当前函数的第一个参数, 而 0x00407A02 到 0x00407A08 是连续的内存, 从 call 得知这个 连续的内存是 sf::Time 类型, 所以推导出 [ebx+8] 是 sf::Time* 类型, 即 *sf::Time** [ebx+8]

operator += 传参

总结:

operator += 第一个参数是传地址, 第二个参数是传值, 只不过 sf::Time 的内存是 8 个字节, 所以从起始地址连续压栈 2 次. 本重 载函数主要需要掌握的是: **不能根据 push 来判断函数的参数个数**.

■ 函数的返回值才是第一个参数

```
ecx, [ebp-2Ch]
00407A19 mov
00407A1C movss
                  xmm0, ds: real@3f800000
                  xmm0, dword ptr [ecx+24h]
00407A24 divss
00407A29 push
                  ecx
                  dword ptr [esp], xmm0
00407A2A movss
                    edx, [ebp-28h]
00407A2F lea
00407A32 push
                  edx
00407A33 call
   ds: imp ?secondsეsfეეYA?AVTimeე1ეMეZ ;
   sf::seconds(float)
```

0x00407A2F 处压栈的是第一个参数, 为局部变量 (**暂存临时返回值**),0x00407A29 和 0x00407A2A 压栈第二个参数, 其中 push 只是占位作用,0x00407A2A 才是第二个参数的值, 也就是计算出来的浮点数.

函数的返回值才是第一个参数

```
xmm0,dword ptr [esp+8]
7AC94C90
             movss
                       xmm0, dword ptr
7AC94C96
             mu1ss
   ds:[7AC982B8h]
7AC94C9E
             call
                       7AC9600E
7AC94CA3
                         ecx, dword ptr [esp+4]
             mov
                         dword ptr [ecx],eax
7AC94CA7
             mov
7AC94CA9
             mov
                         eax, ecx
                         dword ptr [ecx+4],edx
7AC94CAB
             mov
7AC94CAE
             ret
```

观察调用的函数, 分别从 0x7AC94CA3 和 0x7AC94CA9 可知: 第一个参数也是该函数的返回值, 所以可以推断出: **函数的返回值才是第一个参数**, 并且该函数其实只有一个参数, 即 0x00407A2A 处压栈的参数.

参数与函数可能隔了几个 call

```
push
                         1: includesHead
00407B1A
                         ecx, [ebp-2Ch]
00407B1C
            mov
            add
                         ecx, 1408h
00407B1F
                         sf::Transformable::getPosit
00407B25
            call
00407B2B
            push
                         eax ; location
                         ecx, [ebp-2Ch]
00407B2C
            mov
            add
00407B2F
                         ecx. 30h; this
                         Snake::collidesWith(sf::Vec
            call.
00407B32
   const &, bool)
```

0x00407B1A 处压栈参数,在 0x00407B25 call 之后并没有平栈. 通过动态调试得知 **0x00407B25 前后 esp 没有变化, 说明该 call 是没有参数的**, 跟进 0x00407B25 call 直接将以地址给 eax 了, 直接说明了 **0x00407B1A push 不是 0x00407B25 call 使用的**.

参数与函数可能隔了几个 call

```
1; includesHead
            push
00407B1A
                         ecx, [ebp-2Ch]
00407B1C
            mov
            add
                         ecx, 1408h
00407B1F
                         sf::Transformable::getPosit
00407B25
            call
00407B2B
            push
                         eax ; location
                         ecx, [ebp-2Ch]
00407B2C
            mov
            add
00407B2F
                         ecx. 30h; this
                         Snake::collidesWith(sf::Vec
            call.
00407B32
   const &, bool)
```

分析 0x00407B32 call, 得出 0x00407B2B 是第一个参数, 上面的 0x00407B1A 是第二个参数. 是因为动态调试发现经过 0x00407B32 call 前后,esp 变化为 8, 所以直接找最近的栈的两个 push 即可.

参数与函数可能隔了几个 call

总结:

- 1. 通过动态调试观察 esp 变化来判断参数的个数
- 2. 经过编译器的优化, 函数的 push 可能在其他 call 之前进行 压栈的

思考:

在函数被调用前后观察 esp 的变化, 是不是就能确定函数的调用约定了呢?

SnakeGame::update

SnakeGame::update 推测 this 的成员类型

SnakeGame::SnakeGame 推测 this 的成员类型

SnakeGameApp



🌌 [ebp-2Ch] 存放 this, 加法偏移识别 this 的成员变量

```
00407A16
            add
                        esp, OCh
00407A19
                        ecx, [ebp-2Ch]
            mov
                      xmm0, ds:__real@3f800000
00407A1C
            movss
00407424
           divss
                      xmm0. dword ptr [ecx+24h] : float : this->offset24h
00407429
           push
                        ecx
00407424
           movss
                      dword ptr [esp]. xmm0
00407A2F
           1ea
                        edx. [ebp-28h]
00407A32
            push
                        edx
            call.
                        ds: imp ?seconds@sf@@YA?AVTime@1@M@Z ; sf::seconds(float)
00407A33
00407444
                        edx. [ebp-2Ch]
            mov
00407447
                        eax. [edx+2Ch]
            mov
00407A4A
           push
                        eax
                        ecx, [edx+28h]; sf::Time : this->offset28h
00407A4B
            mov
00407A4E
           push
                        ecx
00407A4F
          call
                        ds: imp ??PsfaaYA NVTimea0a0aZ ;
     sf::operator>=(sf::Time,sf::Time)
00407A55
            add
                        esp. 10h
00407A6A
            push
                        ecx
00407A6B
                        edx, [ebp-2Ch]
            mov
00407A6E
            add
                        edx, 28h; sf::Time: this->offset28h
00407A71
          push
                        edx
00407472
            call.
                        ds:__imp_??ZsfaaYAAAVTimea0aAAV10aV10aaZ ;
     sf::operator-=(sf::Time &.sf::Time)
00407A78
            add
                        esp, OCh
```

[ebp-2Ch] 存放 this, 加法偏移识别 this 的成员变量

```
ecx, [ebp-2Ch]
00407A90
            mov
                                               ; std::deque<Direction> :
00407A93
            add
                        ecx, 13F0h
     this->offset13F0h
00407499
            call.
                        ?fronta?$dequeaVDirectionaaV?$allocatoraVDirectionaaastdaaastdaaoAEAA
     ; std::deque<Direction>::front(void)
00407ACC
            push
                        eax
                                                     ; right
                        ecx, [ebp-2Ch]
00407ACD
            mov
00407AD0
            add
                        ecx. 1408h
00407AD6
            call.
                        ds: imp ?getPositionaTransformableasfลaOBEABV?$Vector2aMa2aXZ
     ; sf::Transformable::getPosition(void)
00407AFE
            push
                                                     : result
                        edx
00407AFF
                        ecx. [ebp-2Ch]
            mov
00407802
                        ecx. 4Ch : BackgroundGrid : this->offset4Ch
            bha
            call.
                        ?generateRandomPosition@BackgroundGrid@@QAE?AV?$Vector2@M@sf@@XZ
00407B05
     ; BackgroundGrid::generateRandomPosition(void)
00407B0B
                        ecx, [ebp-2Ch]
            mov
                        ecx, 1408h; sf::Transformable: this->offset1408h
00407B0E
            add
                        ds: imp ?setPositionaTransformableasfaaQAEXABV?$Vector2aMa2aaZ
00407B14
            call
     : sf::Transformable::setPosition(sf::Vector2<float> const &)
00407C00
                        ecx, [ebp-2Ch]
            mov
                        ecx, 30h; Snake: this->offset30h
00407C03
            add
00407C06
            call
                        ?setColor@Snake@@QAEXVColor@sf@@@Z ;
     Snake::setColor(sf::Color)
00407C58
                        ecx, [ebp-2Ch]
            mov
                                  ; Snake : this->offset30h
00407C5B
            add
                        ecx, 30h
                                                                                           15
00407C5F
            call.
                        ?lengthaSnakeaaOBEIXZ : Snake::length(void)
```

[ebp-2Ch] 存放 this, 加法偏移识别 this 的成员变量

总结:

在同一个函数中, 找到 this 变量, 将所有基于该变量偏移的片段 截取出来, 结合已知的调用函数原型推导变量的含义和类型.

SnakeGame::update

SnakeGame::update 推测 this 的成员类型

SnakeGame::SnakeGame 推测 this 的成员类型

SnakeGameApp

🦥 [ebp-14h] 存放 this, 加法偏移识别 this 的成员变量

```
004074AC mov
                     [ebp-14h], ecx
004074C6 mov
                     edx. [ebp-14h]
                    dword ptr [edx], offset ?? 7SnakeGameลล6Bล
004074C9 mov
                    ecx. [ebp-14h]
004074D1 mov
004074D4 add
                    ecx. 10h
                                             : this
004074D7 call
                     ??ODirection@@QAE@H@Z ; Direction::Direction(int)
004074ED mov
                    ecx. [ebp-14h]
004074F0 add
                    ecx. 14h
004074F3 call
                    ds:__imp_??0Color@sf@@QAE@EEEE@Z ;
     sf::Color::Color(uchar,uchar,uchar,uchar)
0040750D mov
                    ecx, [ebp-14h]
00407510 add
                    ecx. 18h
00407513 call
                    ds: imp ??OColor@sf@@QAE@EEEE@Z ;
     sf::Color::Color(uchar,uchar,uchar,uchar)
00407524 mov
                    ecx, [ebp-14h]
00407527 add
                    ecx, 1Ch
0040752A call
                    ds: imp ??OColor@sf@@QAE@EEEE@Z ;
     sf::Color::Color(uchar,uchar,uchar,uchar)
0040753B mov
                    ecx, [ebp-14h]
                    ecx, 20h; '
0040753F add
00407541 call
                    ds: imp ??OColor@sf@@QAE@EEEE@Z ;
     sf::Color::Color(uchar,uchar,uchar,uchar)
00407547 mov
                   eax, [ebp-14h]
0040754A movss
                  xmm0, ds: real@41200000
00407552 movss
                  dword ptr [eax+24h]. xmm0
```

[ebp-14h] 存放 this, 加法偏移识别 this 的成员变量

```
00407557 mov
                     ecx. [ebp-14h]
0040755A add
                     ecx, 28h; '('
0040755D call
                     ds: imp ??OTimeasfaaOAEaXZ : sf::Time::Time(void)
0040778D mov
                     ecx, [ebp-14h]
00407790 add
                     ecx. 13F0h
                                           : this
00407796
     call
                 ??0?$deque@VDirection@@V?$allocator@VDirection@@@std@@@std@@QAE@XZ
     : std::deaue<Direction>::deaue<Direction>(void)
004077F0 mov
                     ecx. [ebp-14h]
004077F3 add
                     ecx. 1404h
004077F9 call
                     ds: imp ?setFillColorลShapeลsfลลOAEXABVColorล2ลลZ :
     sf::Shape::setFillColor(sf::Color const &)
004077FF
004077F6 mov
                     ecx. [ebp-14h]
004077F9 add
                     ecx, 4Ch; 'L'; this
004077FC
                  ?generateRandomPositionaBackgroundGridamOAE?AV?$Vector2aMasfamXZ :
     call.
     BackgroundGrid::generateRandomPosition(void)
00407811 push
                     ecx, [ebp-14h]
00407813 mov
00407816 add
                     ecx, 1408h
0040781C call
                     ds:__imp_?getPosition@Transformable@sf@@QBEABV?$Vector2@M@2@XZ
     ; sf::Transformable::getPosition(void)
00407822 push
                                                 : location
                     eax
00407823 mov
                     ecx, [ebp-14h]
00407826 add
                     ecx, 30h; '0'
                                       ; this
00407829 call
                     ?collidesWithaSnakeaaOBE NABV?$Vector2aMasfaa NaZ :
     Snake::collidesWith(sf::Vector2<float> const &,bool)
```

[ebp-14h] 存放 this, 加法偏移识别 this 的成员变量

总结:

一般构造函数会对所有成员变量进行初始化的, 所以从构造函数来分析 this 的成员变量是一个不错的选择.

SnakeGameApp

SnakeGameApp::updateCurrentState

SnakeGameApp

Snake Game App:: update Current State

虚函数简单识别

0040906B mov edx,dword ptr [eax+4] 0040906F call edx

0040906E call 调用目标是寄存器, 说明 edx 存放的是函数指针, 从 0040906B 处 edx 通过 eax+4 解引用得到的。初步确认 edx 存放的是虚函数指针, 而 eax 是虚表的首地址.eax 进一步在内存中确认:

0x0040B9AC f0 78 40 00

0x0040B9B0 c0 79 40 00

0x0040B9B4 d0 7c 40 00

0x0040B9B8 40 74 40 00

0x0040B9BC 60 78 40 00

从上面的存放内容, 基本就可以确认是虚表内容了. 如果某个对象存放了这个 eax, 那么那个引用地址就是虚表的所属的对象了。

虚函数简单识别

总结:

call 后面的寄存器是由一个地址加偏移的结果解引用得到的,那么就大胆的猜测它就是虚函数吧!