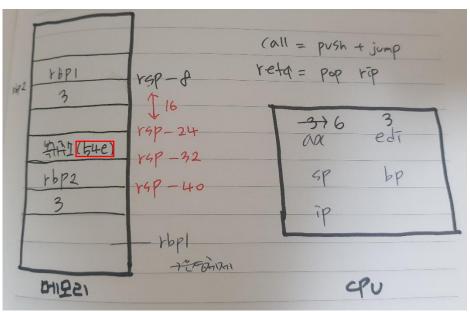
IOT 환경의 임베디드 개발자 양성과정

2일차 과제 문한나

1. 기계어 분석

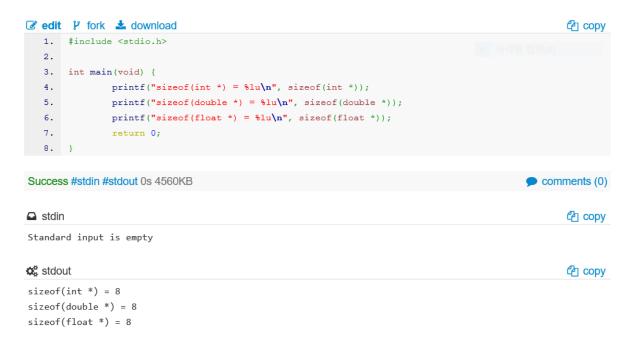
```
(gdb) disas
Dump of assembler code for function main:
=> 0x0000000000400535 <+0>:
                                  push
   0x0000000000400536 <+1>:
                                  mov
                                         %rsp,%rbp
                                         $0x10,%rsp
   0x0000000000400539 <+4>:
                                  sub
                                         $0x3,-0x8(%rbp)
-0x8(%rbp),%eax
   0x000000000040053d <+8>:
                                  movl
   0x0000000000400544 <+15>:
                                  mov
   0x0000000000400547 <+18>:
                                         %eax,%edi
                                  mov
                                  callq
                                         0x400526 <myfunc>
   0x00000000000400549 <+20>:
                                         %eax,-0x4(%rbp)
   0x0000000000040054e <+25>:
                                  mov
   0x0000000000400551 <+28>:
                                         -0x4(%rbp),%eax
                                  mov
   0x0000000000400554 <+31>:
                                  mov
                                         %eax,%esi
   0x0000000000400556 <+33>:
                                         S0x4005f4,%edi
                                  mov
   0x000000000040055b <+38>:
                                  mov
                                         $0x0,%eax
   0x0000000000400560 <+43>:
                                  callq
                                         0x400400 <printf@plt>
   0x0000000000400565 <+48>:
                                         $0x0,%eax
                                  mov
   0x000000000040056a <+53>:
                                  leaveg
   0x000000000040056b <+54>:
                                  retq
End of_assembler dump.
(gdb)
```

```
(gdb) disas myfunc
Dump of assembler code for function myfunc:
   0x0000000000400526 <+0>:
                                   push
                                           %rbp
                                           %rsp,%rbp
%edi,-0x4(%rbp)
-0x4(%rbp),%eax
   0x0000000000400527 <+1>:
                                   MOV
   0x000000000040052a <+4>:
                                   mov
   0x000000000040052d <+7>:
                                   mov
   0x0000000000400530 <+10>:
                                   add
                                           $0x3,%eax
   0x0000000000400533 <+13>:
                                   pop
                                           %rbp
   0x0000000000400534 <+14>:
                                   retq
End of assembler dump.
(gdb)
```



2. 포인터 크기 내용 정리

- 8 비트 시스템의 경우 1 byte
 - 16 비트는 2 byte
 - 32 비트는 4 byte
 - 64 비트는 8 byte
- ✓ 포인터는 메모리에 주소를 저장하는 공간으로써 비트가 표현할 수 있는 최대값을 저장할 수 있어야 한다. 그러므로 사용하는 시스템이 32비트인 경우는 최대치인 4바이트로, 64비트인 경우는 8바이트로 처리된다.



3. 2진수, 16진수 변환 정리

- 2진수란? 0과 1로 각 자릿수를 표시하는 진수
- 16진수란? 0~9, A~F까지 총 16개의 숫자나 문자를 사용하여 표시하는 진수
- ✓ 컴퓨터는 2진수만을 사용하지만 인간이 상대적으로 쉽게 볼 수 있도록 16진수가 사용됨
- ex) 144를 2진수와 16진수로 변환해보자
- 1. 2진수 변환

144 = 128 + 16 이므로

해당하는 자릿수에 1을 배치하면 1001 0000

2. 16진수 변환

16진수는 한 자리에 16개가 온다. 따라서 4개씩 끊자!(진수가 4자리)

- ex) 431를 2진수와 16진수로 변환해보자
 - 1. 2진수 변환

256 128 64 32 16 8 4 2 1 2^8 2^7 2^6 2^5 2^4 2^3 2^2 2^1 2^0

431 = 256 + 128 + 32 + 8 + 4 + 2 + 1 이므로

해당하는 자릿수에 1을 배치하면 1 1010 1111

2. 16진수 변환

8421 8421 8421 0001 1010 1111

1 A F \Rightarrow **Ox1AF**