

# LinkLab 实验报告

姓名：卢虹宇  
学号：2023202269

```
Report results

1 ▶ Run panjd123/autograding-grading-reporter@v1
13 Processing: tests
14 tests
15 Test code:
16 python3 grader.py --write-result
17
18 Total points for tests: 100.00/100
19
20 Test runner summary
21
22 | Test Runner Name | Test Score | Max Score |
23 |-----|-----|-----|
24 | tests | 100 | 100 |
25 |-----|-----|-----|
26 | Total: | 100 | 100 |
27 |-----|-----|-----|
28 🏆 Grand total tests passed: 1/1
29
30 Workflow Run Response: https://api.github.com/repos/RUCICS/linklab2-2024-whiteman333/check-suites/33266644437
```

## Part A: 思路简述

### 核心方法流程

#### 一、扫描所有对象文件

- 处理符号表中的静态变量
  - 将静态变量名称前加上相应文件的名字作为前缀，以保证命名唯一性。
  - 修改其对应的重定位条目，确保重定位条目与改名后的变量一致。
- 处理未定义符号
  - 将未定义符号与全局符号表 `std::map<std::string, Symbol> all_symbols` 对照。
  - 如果到目前为止没有找到定义，则加入未定义符号表 `std::vector<Symbol> all_undefined_symbols`。
- 按照节进行合并
  - 对相应节创建或更新程序头。
  - 合并 `.bss` 段以外的 `data` 段。
  - 调整重定位条目的偏移量，并合并重定位表。
  - 更新符号偏移，将符号加入全局符号表，并根据新收集到的符号更新未定义符号表。
- 检查未定义符号表
  - 如果扫描结束后未定义符号表不为空，抛出错误。
- 更新程序头的绝对地址
  - 根据合并完成后各节的大小，设置节的绝对地址。
- 确定程序入口点
  - 设置程序入口点 `_start`。

## 二、扫描重定位条目

### 1. 计算需要填入的数据

- 根据重定位类型，计算目标值（地址或偏移量）。

### 2. 小端序写入

- 通过 `write_little_endian` 函数将值写入目标文件。

## 三、创建目标文件

# Part B: 具体实现分析

## 符号解析实现

### 1. 处理不同类型的符号（全局/局部/弱符号）

- 全局符号和弱符号**：依照符号强弱规则处理，优先保留全局符号。
- 局部符号**：在符号名称前加上对应文件名作为前缀，同时修改与之相关的重定位条目，以避免不同文件的局部符号命名冲突。

### 2. 符号冲突解决方案

- 检查全局符号表是否存在同名符号：
  - 若新符号是全局符号（`GLOBAL`）：
    - 若原符号是弱符号（`WEAK`），则覆盖原符号。
    - 若原符号也是全局符号，则抛出错误，提示多重强符号定义。
  - 若新符号是弱符号：
    - 若全局符号表中已有全局符号，忽略该弱符号。
    - 若已有弱符号，则保留第一个弱符号。

### 3. 关键优化

- 静态变量处理优化**：通过修改变量名前缀，逻辑简单且避免了维护复杂的数据结构。
- 运行日志完善**：详细的调试输出帮助快速定位错误。

### 4. 边界情况与 Sanity Check

- 修改静态变量名称后，确保所有相关重定位条目都被更新。
- 避免只修改部分重定位条目导致隐蔽错误。

## 重定位处理

### 1. 支持的重定位类型

- R\_X86\_64\_32S**：检查是否可以通过 32 位符号扩展正确恢复 64 位地址。
- R\_X86\_64\_32**：直接截断并写入 32 位地址。
- R\_X86\_64\_64**：直接写入 64 位地址。
- R\_X86\_64\_PC32**：实现相对重定位，计算并写入偏移值。

## 2. 重定位计算方法

- 目标值计算公式：

目标值=符号节内偏移+符号对应节偏移+addend-重定位偏移-重定位条目对应段偏移

```
addr = sym.offset + section_addr + reloc.addend - reloc.offset -  
header.vaddr;
```

## 3. 关键错误处理

- 检查地址是否超出目标字段的表示范围（例如 32 位符号扩展越界）。
- 其他问题主要来源于符号或段偏移计算错误。

## 段合并策略

### 1. 段组织和合并

- 独立处理子段（如 `.text.startup`、`.rodata.str1.1`）。
- 合并流程：
  1. 创建或更新程序头，更新 `size`。
  2. 合并数据（除 `.bss` 段外）。
  3. 调整重定位条目的偏移量并合并重定位表。
  4. 更新符号偏移，收集符号并更新未定义符号表。

### 2. 内存布局

- 由于可重定位文件中的相同类型的节相邻，所以在节合并后保持了该性质，相同权限需求的节被映射到同一块连续的内存区域中，以减少内存碎片。
- 根据节名前缀设置权限，将相同权限的节映射到连续的内存区域。

### 3. 对齐处理

- 在段合并完成后，运行地址按 4KB (0x1000) 对齐，更新程序头。

---

## Part C: 关键难点解决

### 1. 静态变量名冲突

- **难点：**静态变量仅对所在文件可见，但不同文件中可能有同名静态变量。
- **解决方案：**为静态变量名称添加文件名作为前缀，同时修改所有相关重定位条目。
- **效果：**避免静态变量命名冲突，逻辑简单清晰。

### 2. 收集符号时更新符号偏移

- **难点：**全局符号表是跨节的，但符号偏移是节内偏移，需要在节合并时正确更新符号偏移。
  - **解决方案：**在合并节时顺便更新符号偏移，而非独立处理。
  - **效果：**收集符号时逻辑更加清晰。
-

## Part D: 实验反馈

---

1. 实验设计：实验难度适中
2. 实验文档：经过认真思考后还是容易理解，但是其中有一些很搞的细节还是应该着重强调，比如返回的object中重定位条目必须清空，要不然需要重定位的代码段就会被吞掉（感觉或许是个bug?）。还有就是debug方面感觉给出的工具没有很实用，基本上都是靠自己写log找出来的bug（毕竟等disasm派上用场我都到任务六了，而实际上前面几个任务还更难一些），不过readfle还是很好用的
3. 框架代码：框架代码写得相当清晰易懂了。

总体来说是一个很有趣的lab，在这个过程中我对链接器的工作原理又有了更加细致的理解，以后遇到链接带来的bug应该不至于束手无策。

---

## 参考资料

无