

本节内容

PE文件结构

# 1、什么是可执行文件？

可执行文件 (**executable file**) 指的是可以由操作系统进行加载执行的文件。

可执行文件的格式：

Windows平台：

**PE(Portable Executable)**文件结构

Linux平台：

**ELF(Executable and Linking Format)**文件结构

哪些领域会用到**PE**文件格式：

<1> 病毒与反病毒

<2> 外挂与反外挂

<3> 加壳与脱壳(保护与破解)

<4> 无源码修改功能、软件汉化等等

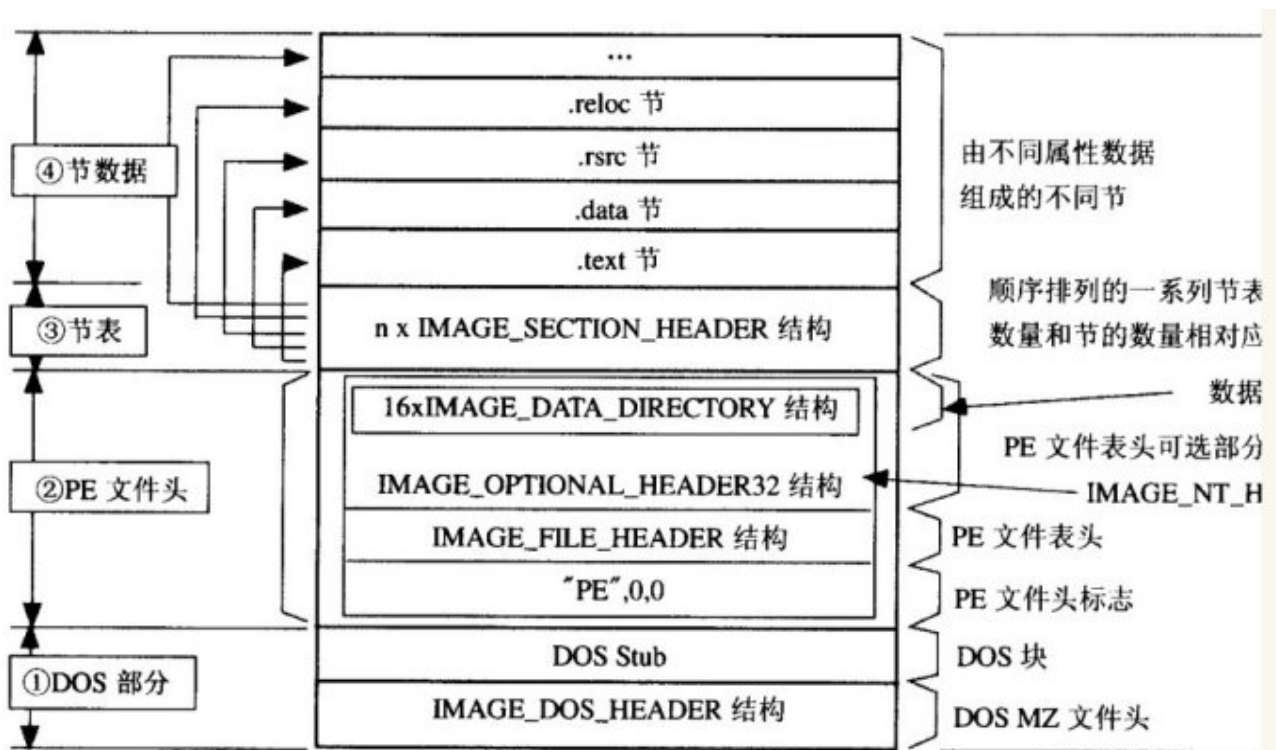
## 2、如何识别PE文件？

<1> PE文件的特征（PE指纹）

分别打开.exe .dll .sys 等文件,观察特征前2个字节。

<2> 不要仅仅通过文件的后缀名来认定PE文件

### 3、PE文件的整体结构



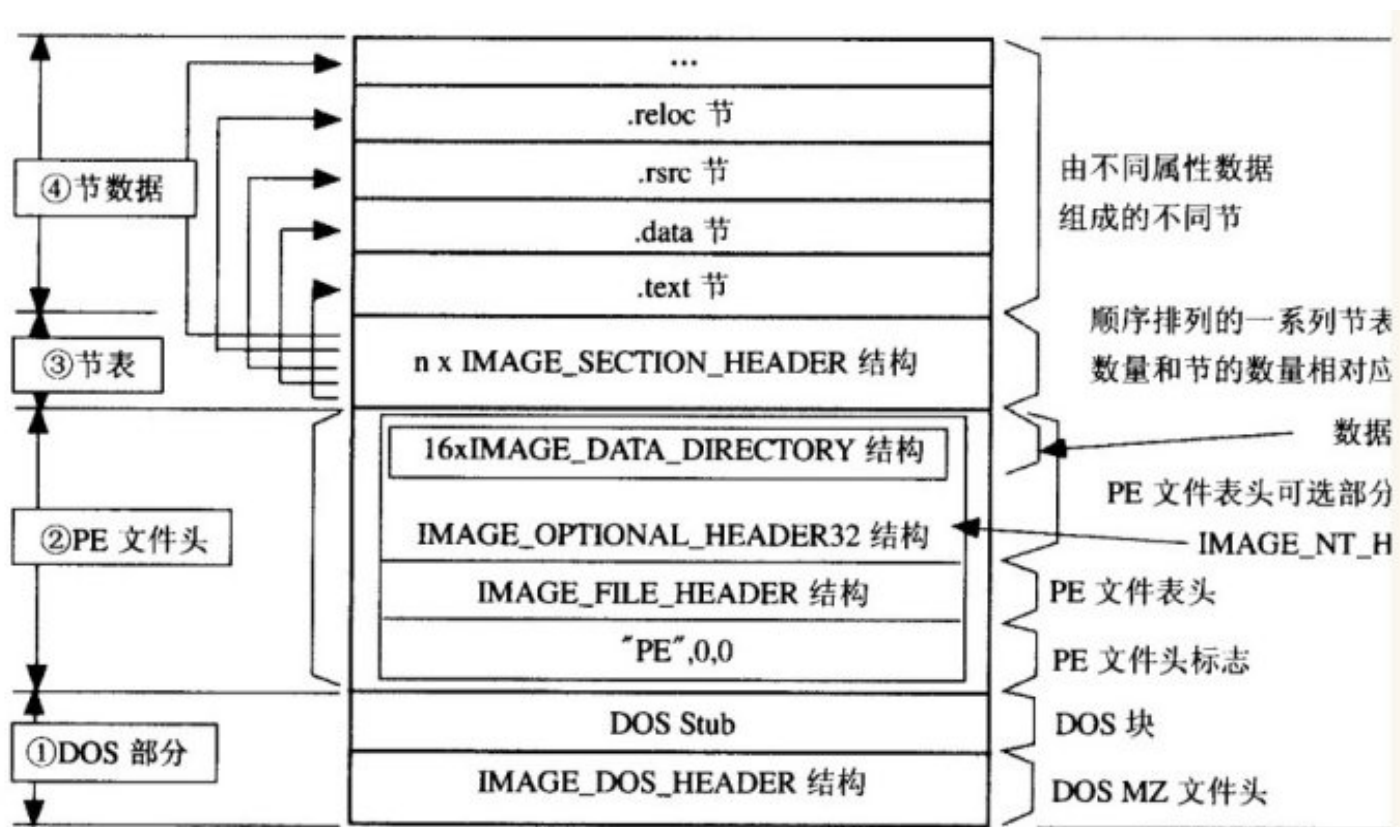
课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

PE文件的两种状态

## 1、主要结构体

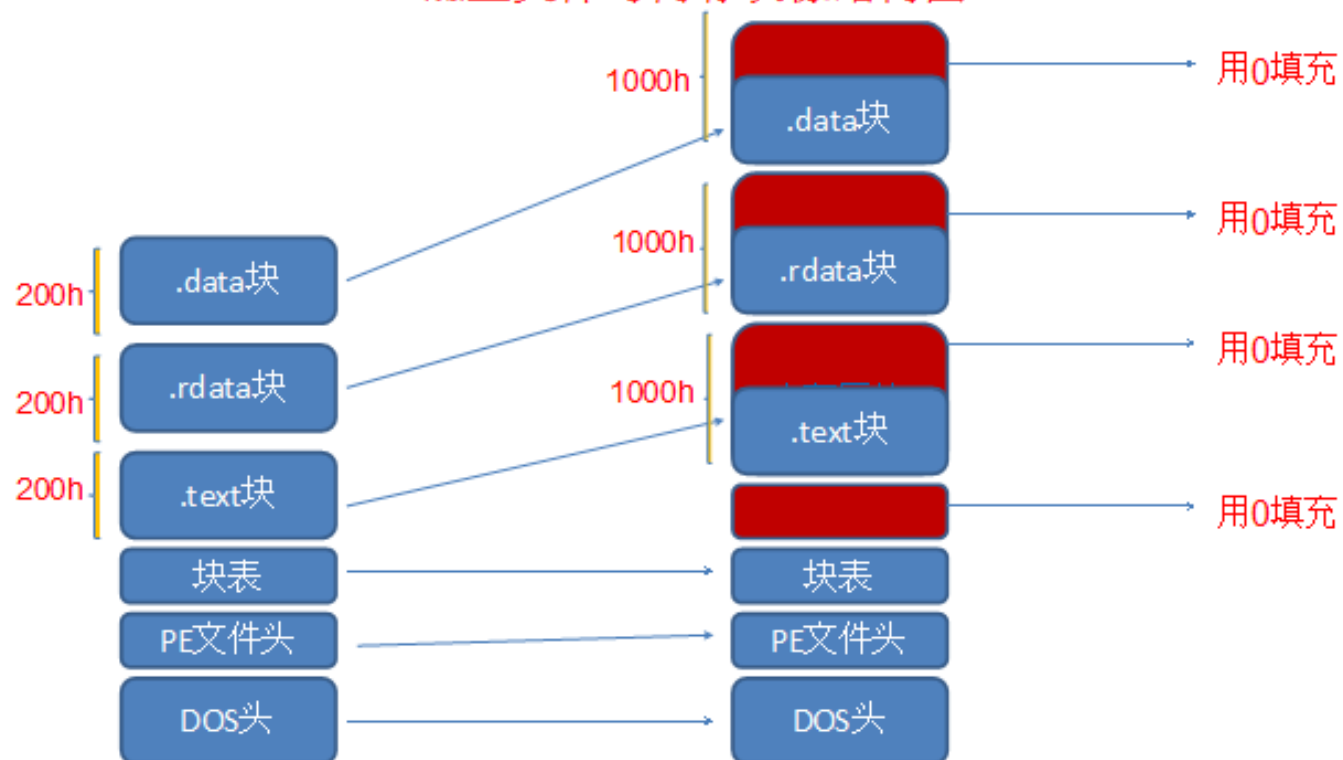


IMAGE\_DOS\_HEADER(64)  
IMAGE\_FILE\_HEADER(20)

IMAGE\_OPTIONAL\_HEADER32(224)  
IMAGE\_SECTION\_HEADER(40)

## 2、PE文件的两种状态

PE磁盘文件与内存映像结构图





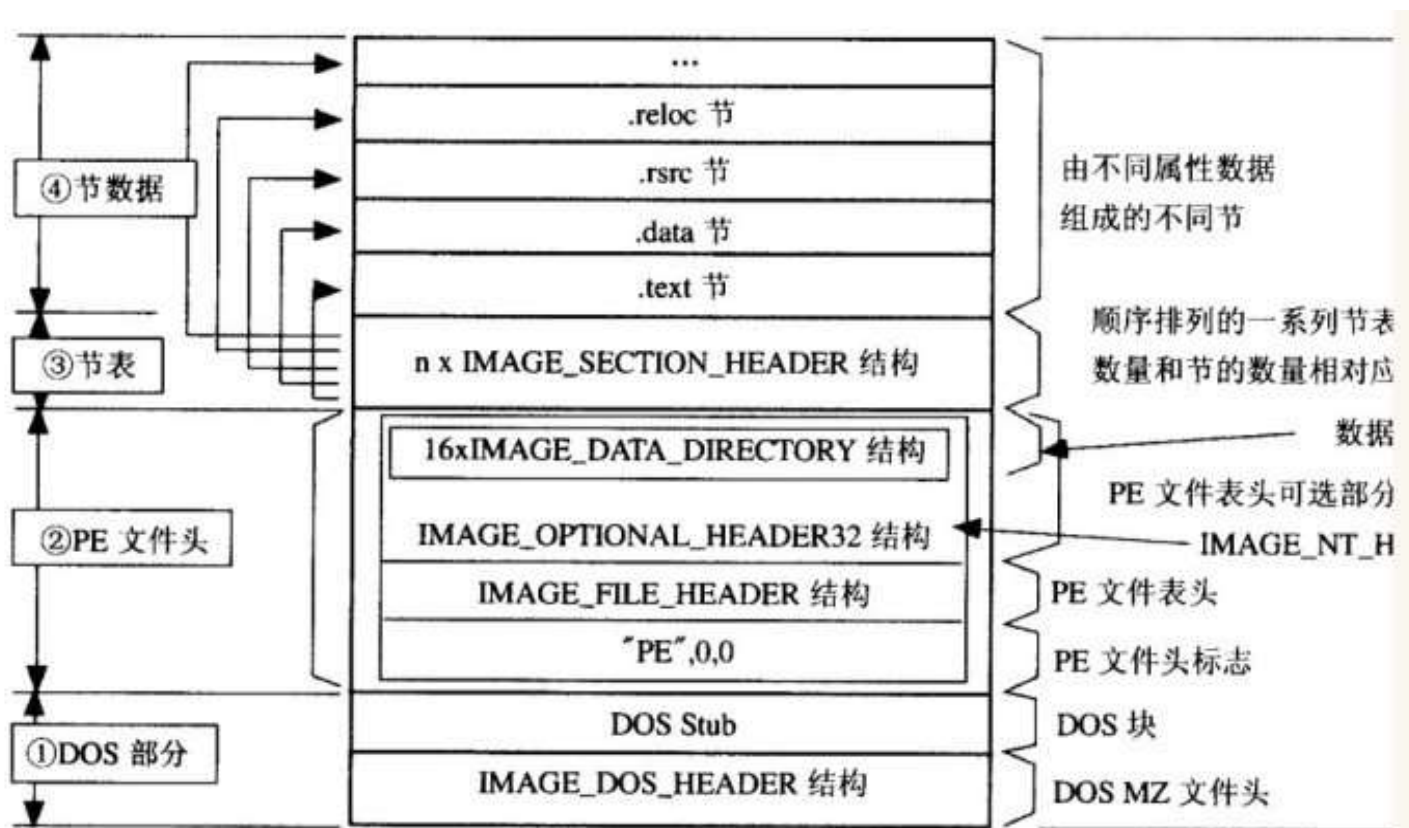
课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

DOS头属性说明

## 1、PE文件的整体结构



## 2、DOS MZ头

```
typedef struct _IMAGE_DOS_HEADER {    // DOS .EXE header
    WORD e_magic;                      // Magic number
    WORD e_cblp;                       // Bytes on last page of file
    WORD e_cp;                         // Pages in file
    WORD e_crlc;                       // Relocations
    WORD e_cparhdr;                    // Size of header in paragraphs
    WORD e_minalloc;                   // Minimum extra paragraphs needed
    WORD e_maxalloc;                   // Maximum extra paragraphs needed
    WORD e_ss;                         // Initial (relative) SS value
    WORD e_sp;                         // Initial SP value
    WORD e_csum;                       // Checksum
    WORD e_ip;                         // Initial IP value
    WORD e_cs;                         // Initial (relative) CS value
    WORD e_lfarlc;                     // File address of relocation table
    WORD e_ovno;                       // Overlay number
    WORD e_res[4];                     // Reserved words
    WORD e_oemid;                      // OEM identifier (for e_oeminfo)
    WORD e_oeminfo;                    // OEM information; e_oemid specific
    WORD e_res2[10];                   // Reserved words
    LONG e_lfanew;                     // File address of new exe header
} IMAGE_DOS_HEADER, *PIMAGE_DOS_HEADER;
```

### 3、DOS 块

<1> DOS块的位置

<2> DOS块的内容

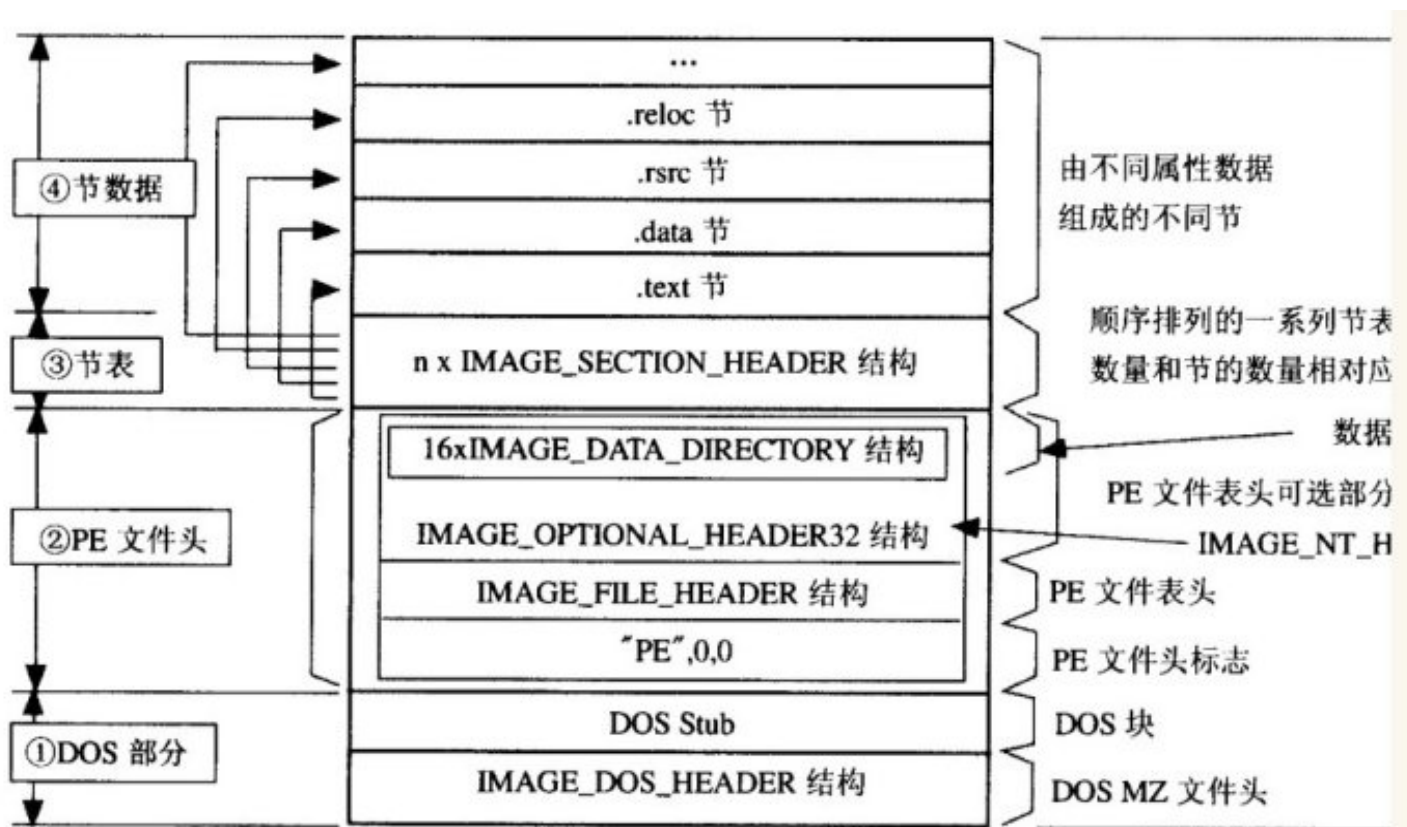
课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

标准**PE**头属性说明

## 1、PE文件的整体结构





## 2、PE头

```
typedef struct _IMAGE_NT_HEADERS {  
    DWORD Signature;  
    IMAGE_FILE_HEADER FileHeader;  
    IMAGE_OPTIONAL_HEADER32 OptionalHeader;  
} IMAGE_NT_HEADERS32, *PIMAGE_NT_HEADERS32;
```

//PE标识  
//标准PE头  
//扩展PE头

### PE标识:

PE标识不能破坏，操作系统在启动一个程序的时候会检测这个标识。

### 3、标准PE头

```
typedef struct _IMAGE_FILE_HEADER {  
    WORD    Machine;           //可以运行在什么样的CPU上 任意：0 Intel 386以及后续：14C x64：8664  
    WORD    NumberOfSections;  //表示节的数量  
    DWORD   TimeDateStamp;     //编译器填写的时间戳 与文件属性里面(创建时间、修改时间)无关  
    DWORD   PointerToSymbolTable; //调试相关  
    DWORD   NumberOfSymbols;    //调试相关  
    WORD    SizeOfOptionalHeader; //可选PE头的大小(32位PE文件：0xE0 64位PE文件：0xF0)  
    WORD    Characteristics;    //文件属性  
} IMAGE_FILE_HEADER, *PIMAGE_FILE_HEADER;
```

## 4、文件属性: IMAGE\_FILE\_HEADER.Characteristics

数据位	常量符号	为 1 时的含义
0	IMAGE_FILE_RELOCS_STRIPPED	文件中不存在重定位信息
1	IMAGE_FILE_EXECUTABLE_IMAGE	文件是可执行的
2	IMAGE_FILE_LINE_NUMS_STRIPPED	不存在行信息
3	IMAGE_FILE_LOCAL_SYMS_STRIPPED	不存在符号信息
4	IMAGE_FILE_AGGRESSIVE_WS_TRIM	调整工作集
5	IMAGE_FILE_LARGE_ADDRESS_AWARE	应用程序可处理大于 2GB 的地址
6		此标志保留
7	IMAGE_FILE_BYTES_REVERSED_LO	小尾方式
8	IMAGE_FILE_32BIT_MACHINE	只在 32 位平台上运行
9	IMAGE_FILE_DEBUG_STRIPPED	不包含调试信息
10	IMAGE_FILE_REMOVABLE_RUN_FROM_SWAP	不能从可移动盘运行
11	IMAGE_FILE_NET_RUN_FROM_SWAP	不能从网络运行
12	IMAGE_FILE_SYSTEM	系统文件（如驱动程序），不能直接运行
13	IMAGE_FILE_DLL	这是一个 DLL 文件
14	IMAGE_FILE_UP_SYSTEM_ONLY	文件不能在多处理器计算机上运行
15	IMAGE_FILE_BYTES_REVERSED_HI	大尾方式

课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

扩展PE头属性说明

## 1、PE头

```
typedef struct _IMAGE_NT_HEADERS {  
    DWORD Signature;  
    IMAGE_FILE_HEADER FileHeader;  
    IMAGE_OPTIONAL_HEADER32 OptionalHeader;  
} IMAGE_NT_HEADERS32, *PIMAGE_NT_HEADERS32;
```

```
typedef struct _IMAGE_NT_HEADERS64 {  
    DWORD Signature;  
    IMAGE_FILE_HEADER FileHeader;  
    IMAGE_OPTIONAL_HEADER64 OptionalHeader;  
} IMAGE_NT_HEADERS64, *PIMAGE_NT_HEADERS64;
```

## 2、扩展PE头

```
typedef struct _IMAGE_OPTIONAL_HEADER {  
    WORD Magic; //PE32: 10B PE32+: 20B  
    BYTE MajorLinkerVersion; //链接器版本号  
    BYTE MinorLinkerVersion; //链接器版本号  
    DWORD SizeOfCode; //所有代码节的总和 文件对齐后的大小 编译器填的 没用  
    DWORD SizeOfInitializedData; //包含所有已经初始化数据的节的总大小 文件对齐后的大小 编译器填的 没用  
    DWORD SizeOfUninitializedData; //包含未初始化数据的节的总大小 文件对齐后的大小 编译器填的 没用  
    DWORD AddressOfEntryPoint; //程序入口  
    DWORD BaseOfCode; //代码开始的基址, 编译器填的 没用  
    DWORD BaseOfData; //数据开始的基址, 编译器填的 没用  
    DWORD ImageBase; //内存镜像基址, ImageBase+AddressOfEntryPoint 断点调试常用, 可以被加密  
    DWORD SectionAlignment; //内存对齐  
    DWORD FileAlignment; //文件对齐  
    WORD MajorOperatingSystemVersion; //标识操作系统版本号 主版本号  
    WORD MinorOperatingSystemVersion; //标识操作系统版本号 次版本号  
    WORD MajorImageVersion; //PE文件自身的版本号  
    WORD MinorImageVersion; //PE文件自身的版本号  
    WORD MajorSubsystemVersion; //运行所需子系统版本号  
    WORD MinorSubsystemVersion; //运行所需子系统版本号  
    DWORD Win32VersionValue; //子系统版本的值, 必须为0  
    DWORD SizeOfImage; //内存中整个PE文件的映射的尺寸, 可比实际的值大, 必须是SectionAlignment的整数倍  
    DWORD SizeOfHeaders; //所有头+节表按照文件对齐后的大小, 否则加载会出错  
    DWORD CheckSum; //校验和, 一些系统文件有要求.用来判断文件是否被修改.  
    WORD Subsystem; //子系统 驱动程序(1) 图形界面(2) 控制台、DLL(3)  
    WORD DllCharacteristics; //文件特性 不是针对DLL文件的  
    DWORD SizeOfStackReserve; //初始化时保留的栈大小  
    DWORD SizeOfStackCommit; //初始化时实际提交的大小  
    DWORD SizeOfHeapReserve; //初始化时保留的堆大小  
    DWORD SizeOfHeapCommit; //初始化时实际提交的大小  
    DWORD LoaderFlags; //调试相关  
    DWORD NumberOfRvaAndSizes; //目录项数目  
    IMAGE_DATA_DIRECTORY DataDirectory[IMAGE_NUMBEROF_DIRECTORY_ENTRIES];  
} IMAGE_OPTIONAL_HEADER32, *PIMAGE_OPTIONAL_HEADER32;
```

### 3、IMAGE\_OPTIONAL\_HEADER.DllCharacteristics

数据位	常量符号	为 1 时的含义
0		保留，必须为 0
1		保留，必须为 0
2		保留，必须为 0
3		保留，必须为 0
6	IMAGE_DLLCHARACTERISTICS_DYNAMIC_BASE	DLL 可以在加载时被重定位
7	IMAGE_DLLCHARACTERISTICS_FORCE_INTEGRITY	强制代码实施完整性验证
8	IMAGE_DLLCHARACTERISTICS_NX_COMPAT	该映像兼容 DEP
9	IMAGE_DLLCHARACTERISTICS_NO_ISOLATION	可以隔离，但并不隔离此映像
10	IMAGE_DLLCHARACTERISTICS_NO_SEH	映像不使用 SEH（第 10 章）
11	IMAGE_DLLCHARACTERISTICS_NO_BIND	不绑定映像
12		保留，必须为 0
13	IMAGE_DLLCHARACTERISTICS_WDM_DRIVER	该映像为一个 WDM driver
14		保留，必须为 0
15	IMAGE_DLLCHARACTERISTICS_TERMINAL_SERVER_AWARE	可用于终端服务器



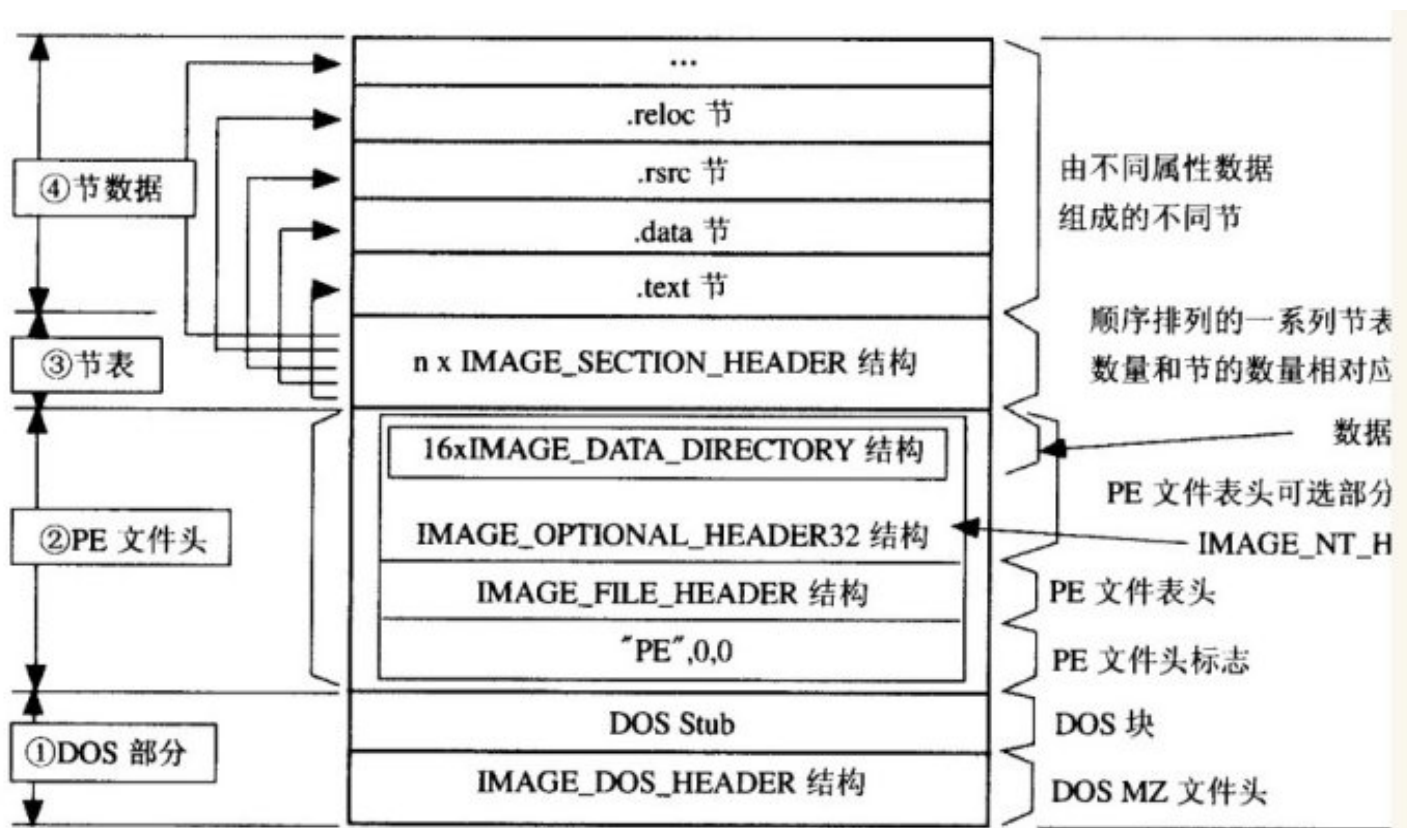
课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

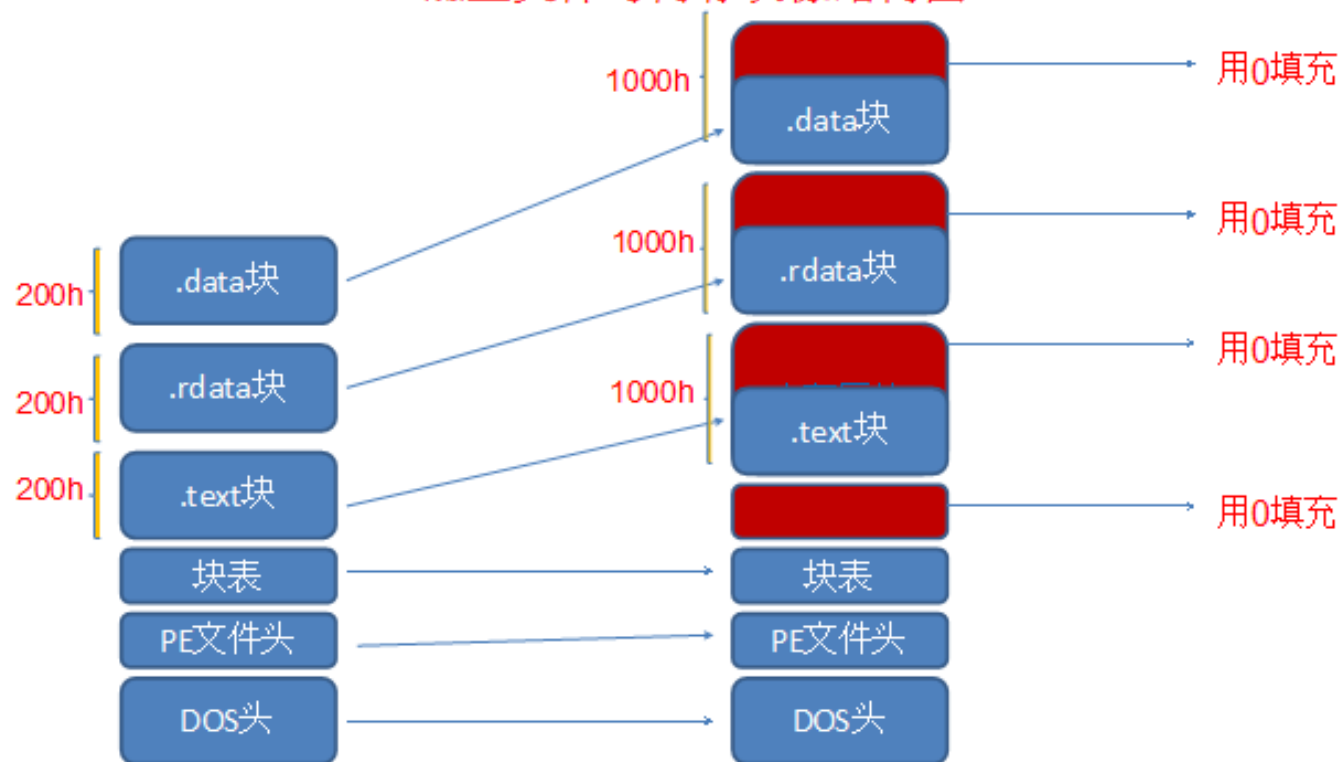
PE节表

## PE文件的整体结构



## 1、PE文件的分节结构

PE磁盘文件与内存映像结构图



## 2、节表数据结构说明

全局变量未赋初始值时，在文件中不在空间，在内存中必须分配空间

```
#define IMAGE_SIZEOF_SHORT_NAME 8
typedef struct _IMAGE_SECTION_HEADER {
    BYTE    Name[IMAGE_SIZEOF_SHORT_NAME]; //ASCII字符串 可自定义 只截取8个 可以8个字节都是名字
    union { //Misc 双字 是该节在没有对齐前的真实尺寸,该值可以不准确
        DWORD    PhysicalAddress; //真实长度，这两个值是一个联合结构，可以使用其中的任何一个
        DWORD    VirtualSize; //一般是取后一个

    } Misc;
    DWORD    VirtualAddress; //在内存中的偏移地址,加上ImageBase才是在内存中的真正地址
    DWORD    SizeOfRawData; //节在文件中对齐后的尺寸
    DWORD    PointerToRawData; //节区在文件中的偏移
    DWORD    PointerToRelocations; //调试相关
    DWORD    PointerToLinenumbers;
    WORD    NumberOfRelocations;
    WORD    NumberOfLinenumbers;
    DWORD    Characteristics; //节的属性
} IMAGE_SECTION_HEADER, *PIMAGE_SECTION_HEADER;
```

SizeOfRawData 和 联合体VirtualSize的值 的关系

联合体的大小可能大于 SizeOfRawData 。可能等于 也可能小于

没有初始化的变量在文件中是不分配内存的，如果没有初始化的全局变量特别多的话，联合体的值可能会SizeOfRawData大

他们谁大 按谁的来

### 3、PE文件的两种状态



## 4、节属性说明

数据位	常量符号	位为 1 时的含义
5	IMAGE_SCN_CNT_CODE 或 00000020h	节中包含代码
6	IMAGE_SCN_CNT_INITIALIZED_DATA 或 00000040h	节中包含已初始化数据
7	IMAGE_SCN_CNT_UNINITIALIZED_DATA 或 00000080h	节中包含未初始化数据
8	IMAGE_SCN_LNK_OTHER 或 00000100h	保留供将来使用
25	IMAGE_SCN_MEM_DISCARDABLE 或 02000000h	节中的数据在进程开始以后将被丢弃，如 .reloc
26	IMAGE_SCN_MEM_NOT_CACHED 或 04000000h	节中的数据不会经过缓存
27	IMAGE_SCN_MEM_NOT_PAGED 或 08000000h	节中的数据不会被交换到磁盘
28	IMAGE_SCN_MEM_SHARED 或 10000000h	表示节中的数据将被不同的进程所共享
29	IMAGE_SCN_MEM_EXECUTE 或 20000000h	映射到内存后的页面包含可执行属性
30	IMAGE_SCN_MEM_READ 或 40000000h	映射到内存后的页面包含可读属性
31	IMAGE_SCN_MEM_WRITE 或 80000000h	映射到内存后的页面包含可写属性

课后练习：

<线上班>学员可见



本节内容

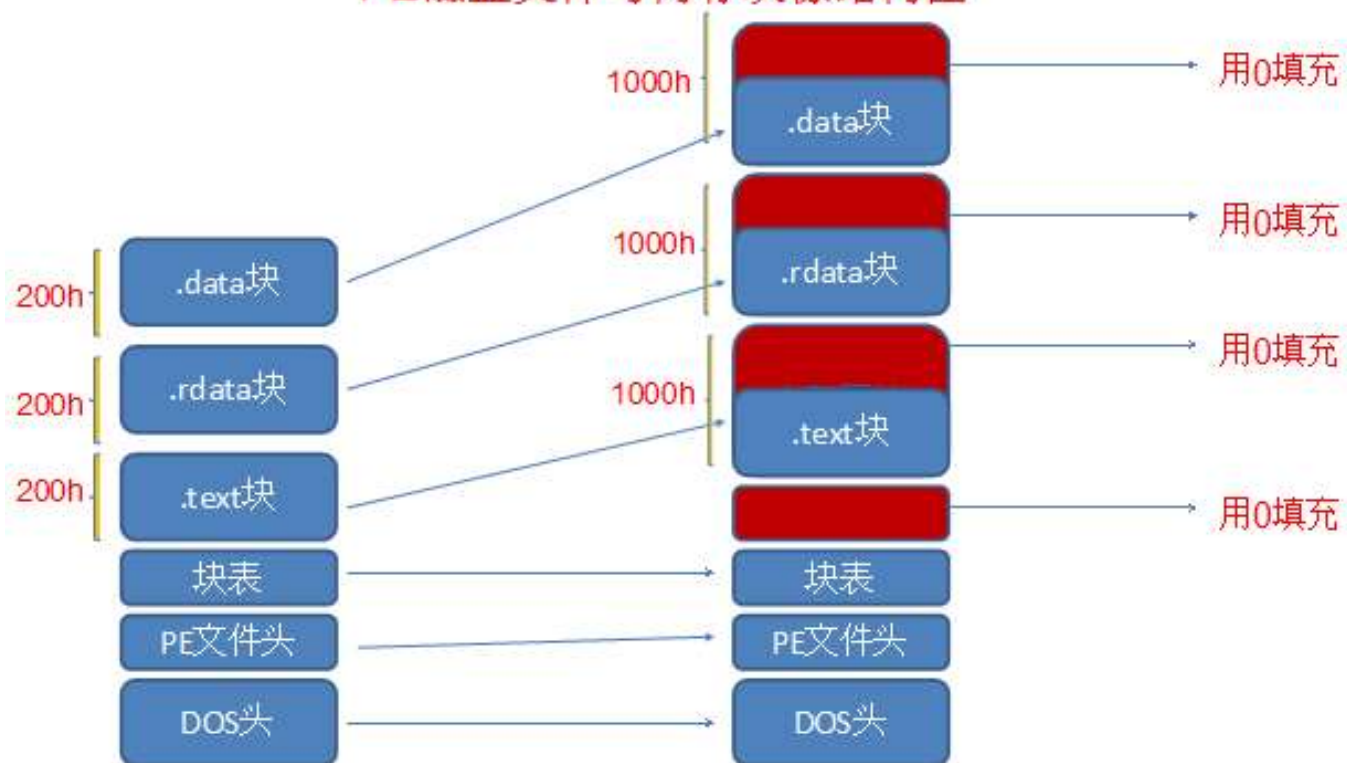
RVA与FOA的转换

引出问题:

如果想改变一个全局变量的初始值, 该怎么做?

## 1、面临的问题是什么？

PE磁盘文件与内存映像结构图



## 2、RVA到FOA的转换：

<1> 得到RVA的值：内存地址 - ImageBase

<2> 判断RVA是否位于PE头中，如果是：FOA == RVA

<3> 判断RVA位于哪个节：

$RVA \geq \text{节.VirtualAddress}$

$RVA \leq \text{节.VirtualAddress} + \text{当前节内存对齐后的大小}$

差值 =  $RVA - \text{节.VirtualAddress}$ ;

<4> FOA = 节.PointerToRawData + 差值;

课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

空白区添加代码

## 1、实现思路:

<1> 在PE的空白区构造一段代码

<2> 修改入口地址为新增代码

<3> 新增代码执行后，跳回入口地址

## 2、实现步骤:

<1> 获取MessageBox地址，构造ShellCode代码

<2> E8 E9计算公式

<3> 在空白区添加代码

<4> 修改OEP，指向ShellCode

<5> 指向完ShellCode后跳回OEP



课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

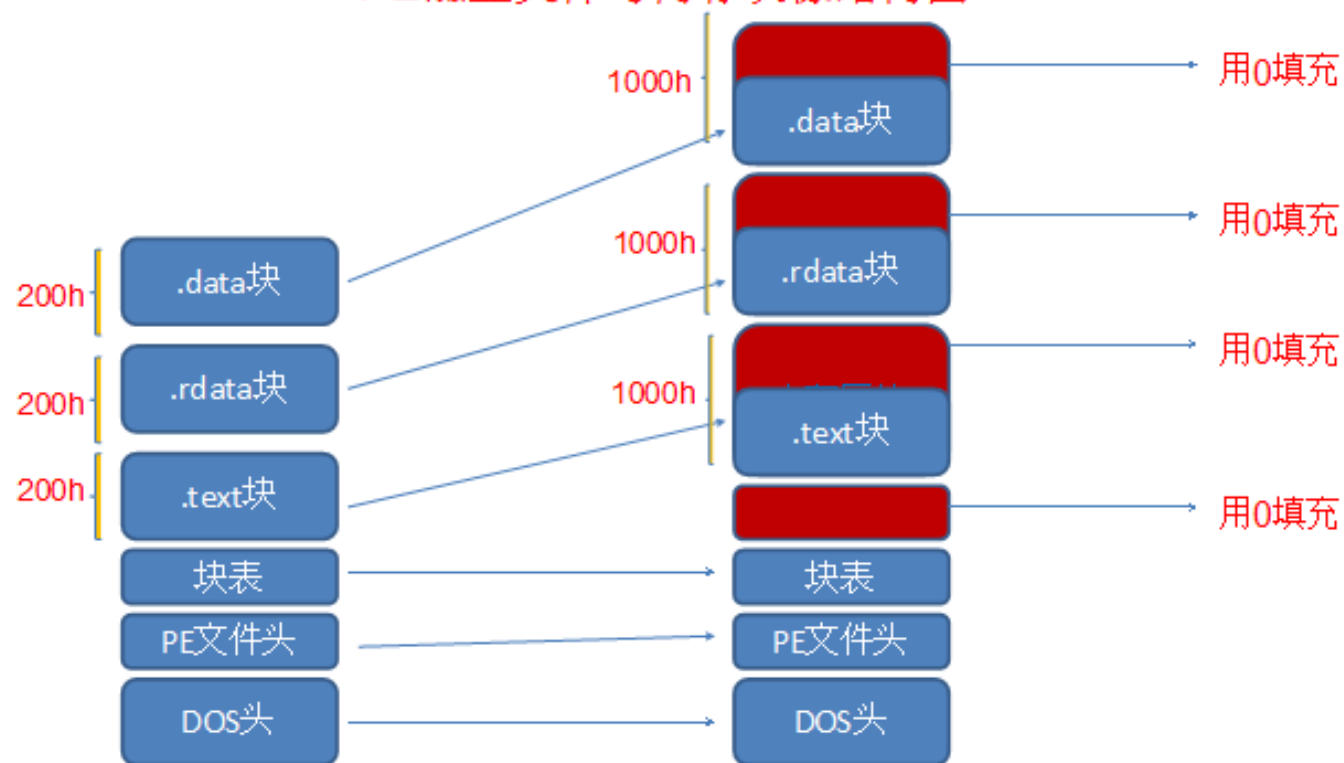
扩大节

## 1、为什么要扩大节？

我们可以在任意空白区添加自己的代码，但如果添加的代码比较多，空白区不够怎么办？

## 2、扩大哪一个节呢？

PE磁盘文件与内存映像结构图



### 3、节表数据结构说明

```
#define IMAGE_SIZEOF_SHORT_NAME 8
typedef struct _IMAGE_SECTION_HEADER {
    BYTE    Name[IMAGE_SIZEOF_SHORT_NAME]; //ASCII字符串 可自定义 如果超8个系统只截取8个
    union { //Misc 双字 是该节在没有对齐前的真实尺寸,该值可以不准确
        DWORD    PhysicalAddress;
        DWORD    VirtualSize;
    } Misc;
    DWORD    VirtualAddress; //在内存中的偏移地址,加上ImageBase才是在内存中的真正地址
    DWORD    SizeOfRawData; //节在文件中对齐后的尺寸
    DWORD    PointerToRawData; //节区在文件中的偏移
    DWORD    PointerToRelocations; //调试相关
    DWORD    PointerToLinenumbers;
    WORD     NumberOfRelocations;
    WORD     NumberOfLinenumbers;
    DWORD    Characteristics; //节的属性
} IMAGE_SECTION_HEADER, *PIMAGE_SECTION_HEADER;
```

#### 4、扩大节的步骤：

<1> 分配一块新的空间，大小为S

<2> 将最后一个节的SizeOfRawData和VirtualSize改成N

$$N = (\text{SizeOfRawData或者VirtualSize 内存对齐后的值}) + S$$

<3> 修改SizeOfImage大小

课后练习：

<线上班>学员可见

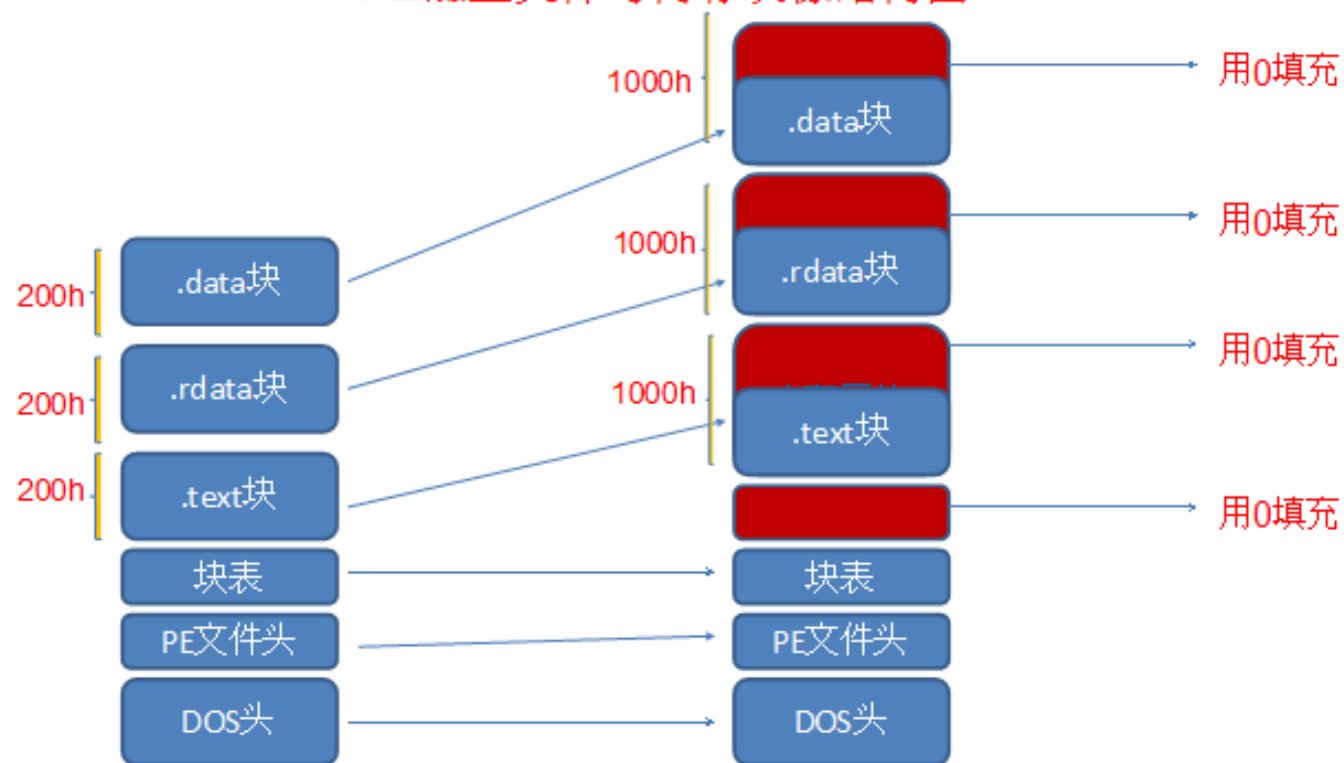
本节内容

新增节



## 1、节表与节

PE磁盘文件与内存映像结构图



## 2、节表数据结构说明

```
#define IMAGE_SIZEOF_SHORT_NAME 8
typedef struct _IMAGE_SECTION_HEADER {
    BYTE    Name[IMAGE_SIZEOF_SHORT_NAME]; //ASCII字符串 可自定义 如果超8个系统只截取8个
    union { //Misc 双字 是该节在没有对齐前的真实尺寸,该值可以不准确
        DWORD    PhysicalAddress;
        DWORD    VirtualSize;
    } Misc;
    DWORD    VirtualAddress; //在内存中的偏移地址,加上ImageBase才是在内存中的真正地址
    DWORD    SizeOfRawData; //节在文件中的对齐后的尺寸
    DWORD    PointerToRawData; //节区在文件中的偏移
    DWORD    PointerToRelocations; //调试相关
    DWORD    PointerToLinenumbers;
    WORD     NumberOfRelocations;
    WORD     NumberOfLinenumbers;
    DWORD    Characteristics; //节的属性
} IMAGE_SECTION_HEADER, *PIMAGE_SECTION_HEADER;
```

### 3、新增节的步骤:

- <1> 判断是否有足够的空间, 可以添加一个节表.
- <2> 在节表中新增一个成员.
- <3> 修改PE头中节的数量.
- <4> 修改sizeOfImage的大小.
- <5> 再原有数据的最后, 新增一个节的数据(内存对齐的整数倍).
- <6> 修正新增节表的属性.

课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

合并节

## 1、为什么要合并节？

如果节表没有地方插入成员了怎么办？

----打开notepad.exe观察节表

## 2、节表数据结构说明

```
#define IMAGE_SIZEOF_SHORT_NAME 8
typedef struct _IMAGE_SECTION_HEADER {
    BYTE    Name[IMAGE_SIZEOF_SHORT_NAME]; //ASCII字符串 可自定义 如果超8个系统只截取8个
    union { //Misc 双字 是该节在没有对齐前的真实尺寸,该值可以不准确
        DWORD    PhysicalAddress;
        DWORD    VirtualSize;
    } Misc;
    DWORD    VirtualAddress; //在内存中的偏移地址,加上ImageBase才是在内存中的真正地址
    DWORD    SizeOfRawData; //节在文件中的对齐后的尺寸
    DWORD    PointerToRawData; //节区在文件中的偏移

    DWORD    PointerToRelocations; //调试相关
    DWORD    PointerToLinenumbers;
    WORD     NumberOfRelocations;
    WORD     NumberOfLinenumbers;
    DWORD    Characteristics; //节的属性
} IMAGE_SECTION_HEADER, *PIMAGE_SECTION_HEADER;
```

### 3、合并节的步骤:

<1> 按照内存对齐展开

<2> 将第一个节的内存大小、文件大小改成一样

$$\text{Max} = \text{SizeOfRawData} > \text{VirtualSize} ? \text{SizeOfRawData} : \text{VirtualSize}$$
$$\text{SizeOfRawData} = \text{VirtualSize} =$$

最后一个节的  $\text{VirtualAddress} + \text{Max} - \text{SizeOfHeaders}$  内存对齐后的大小.

<3> 将第一个节的属性改为包含所有节的属性.

<4> 修改节的数量为1.



000003f0h: 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 ; .....  
00000400h: 04 10 40 00 03 07 42 6F 6F 6C 65 61 6E 01 00 00 ; .@...Boolean...  
00000410h: 00 00 01 00 00 00 00 10 40 00 05 46 61 6C 73 65 ; .....@..False  
00000420h: 04 54 72 75 65 8D 40 00 2C 10 40 00 02 04 43 68 ; .True弟.,.@...Ch  
00000430h: 61 72 01 00 00 00 00 FF 00 00 00 90 40 10 40 00 ; ar..... 悒.@.  
00276000h: 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 ; .....  
00276000h: 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 02 8D 40 00 ; .....弟.  
00276010h: 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 ; .....  
00276020h: 00 00 00 00 32 13 8B C0 02 00 8B C0 00 8D 40 00 ; ....2.嫵..嫵.弟.  
00276030h: 00 8D 40 00 00 8D 40 00 01 8D 40 00 00 00 00 00 ; .弟..弟..弟.....  
002807f0h: 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 ; .....  
00280800h: 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 40 6B 28 00 ; .....@k(.  
00280810h: F4 61 28 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 ; 闕(.....  
00280820h: A6 6E 28 00 B8 62 28 00 00 00 00 00 00 00 00 00 ; (.計(.....  
00283000h: 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 ; .....  
00283c00h: 00 A0 68 00 10 A0 68 00 CC 70 67 00 10 B0 68 00 ; .燥..燥.菱g..  
00283c10h: 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 ; .....  
00283c20h: 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 ; .....  
00283c30h: 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 ; .....  
00283d10h: 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 00 ; .....  
00283e00h: 00 10 00 00 70 01 00 00 00 30 16 30 28 30 3C 30 ; ...p....0.0(0<0  
00283e10h: 54 30 6C 30 80 30 94 30 AC 30 C8 30 D8 30 E8 30 ; T010€0?????  
00283e20h: F4 30 00 31 10 31 20 31 30 31 50 31 5C 31 60 31 ; ?.1.1 101P1\1`1  
00283e30h: 64 31 68 31 6C 31 70 31 74 31 78 31 84 31 91 31 ; d1h111p1t1x1??  
002a8a00h: 00 00 00 00 29 50 FE 3C 00 00 00 00 00 00 0A 00 ; ....)P?.....  
002a8a10h: 01 00 00 00 60 00 00 80 02 00 00 00 A8 00 00 80 ; ....`..€....?.€  
002a8a20h: 03 00 00 00 B0 01 00 80 05 00 00 00 C8 01 00 80 ; ....?.€....?.€  
002a8a30h: 06 00 00 00 E0 01 00 80 0A 00 00 00 50 03 00 80 ; ....?.€....P..€  
002a8a40h: 0C 00 00 00 B8 06 00 80 0E 00 00 00 00 07 00 80 ; ....?.€....€

本节内容

导出表

思考题:

一个可执行程序是由一个PE文件组成的?

## 1、如何定位导出表？

<参见课堂>

## 2、导出表结构

```
typedef struct _IMAGE_EXPORT_DIRECTORY {  
    DWORD Characteristics;           // 未使用  
    DWORD TimeDateStamp;             // 时间戳  
    WORD MajorVersion;               // 未使用  
    WORD MinorVersion;               // 未使用  
    DWORD Name;                      // 指向该导出表文件名字符串  
    DWORD Base;                      // 导出函数起始序号  
    DWORD NumberOfFunctions;         // 所有导出函数的个数  
    DWORD NumberOfNames;             // 以函数名字导出的函数个数  
    DWORD AddressOfFunctions;        // 导出函数地址表RVA  
    DWORD AddressOfNames;            // 导出函数名称表RVA  
    DWORD AddressOfNameOrdinals;     // 导出函数序号表RVA  
} IMAGE_EXPORT_DIRECTORY, *PIMAGE_EXPORT_DIRECTORY;
```

### 3、导出

#### EXPORTS

Plus @12

Sub @15 NONAME

Mul @13

Div @16

课后练习：

<线上班>学员可见

## 本节内容

导入表：确定依赖模块



知识铺垫：

一个进程是由一组PE文件构成的：

PE文件提供哪些功能： 导出表

PE文件需要依赖哪些模块以及依赖这些模块中的哪些函数：

导入表

## 1、如何定位导入表？

<参见课堂>

## 2、导入表结构

```
typedef struct _IMAGE_IMPORT_DESCRIPTOR {  
    union {  
        DWORD Characteristics;  
        DWORD OriginalFirstThunk;    //RVA 指向IMAGE_THUNK_DATA结构数组  
    };  
    DWORD TimeDateStamp;             //时间戳  
    DWORD ForwarderChain;  
    DWORD Name;                      //RVA,指向dll名字, 该名字已0结尾  
    DWORD FirstThunk;                //RVA,指向IMAGE_THUNK_DATA结构数组  
} IMAGE_IMPORT_DESCRIPTOR;
```

课后练习：

<线上班>学员可见

## 本节内容

导入表：确定依赖的函数

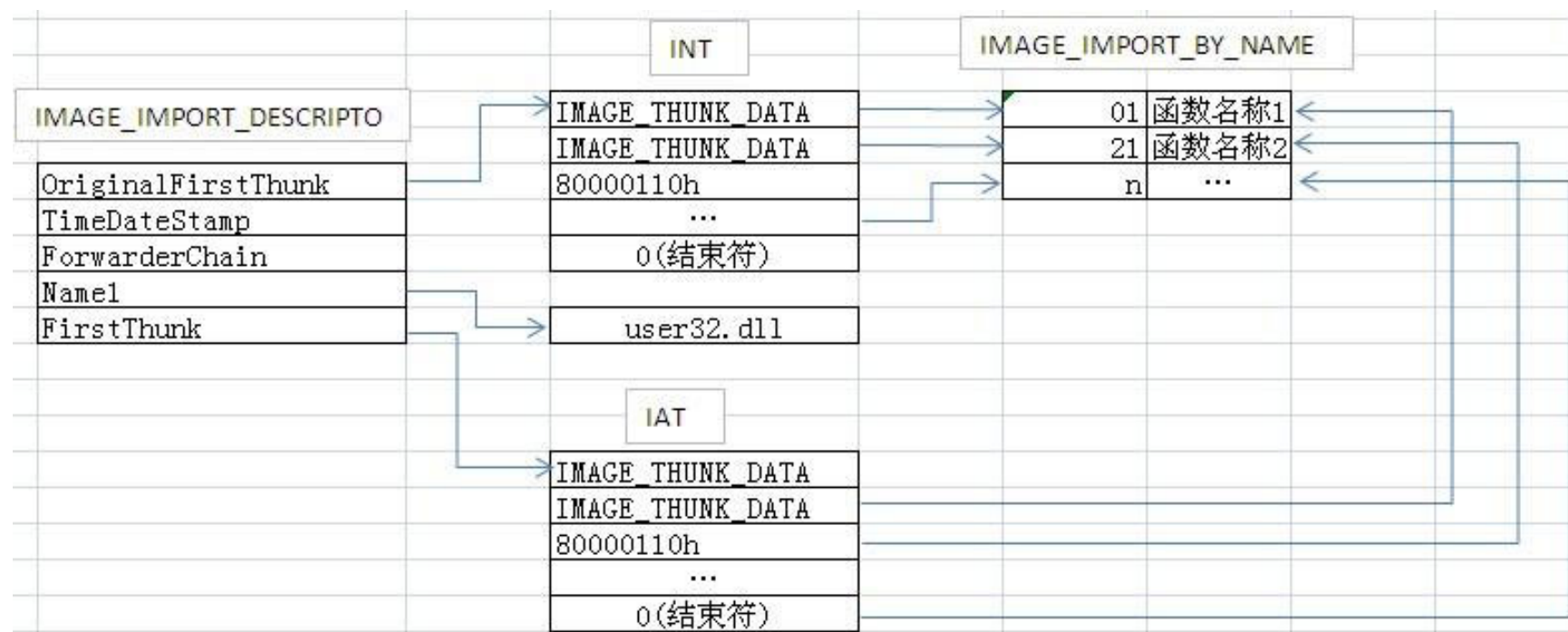
## 1、导入表结构

```
typedef struct _IMAGE_IMPORT_DESCRIPTOR {  
    union {  
        DWORD Characteristics;  
        DWORD OriginalFirstThunk;    //RVA 指向IMAGE_THUNK_DATA结构数组  
    };  
    DWORD TimeDateStamp;              //时间戳  
    DWORD ForwarderChain;  
    DWORD Name;                      //RVA,指向dll名字, 该名字以0结尾  
    DWORD FirstThunk;                //RVA,指向IMAGE_THUNK_DATA结构数组  
} IMAGE_IMPORT_DESCRIPTOR;
```

```
typedef struct _IMAGE_THUNK_DATA32 {  
    union {  
        PBYTE ForwarderString;  
        PDWORD Function;  
        DWORD Ordinal;               //序号  
        PIMAGE_IMPORT_BY_NAME AddressOfData; //指向IMAGE_IMPORT_BY_NAME  
    } u1;  
} IMAGE_THUNK_DATA32;
```

```
typedef struct _IMAGE_IMPORT_BY_NAME {  
    WORD Hint;                      //可能为空, 编译器决定 如果不为空 是函数在导出表中的索引  
    BYTE Name[1];                  //函数名称, 以0结尾  
} IMAGE_IMPORT_BY_NAME, *PIMAGE_IMPORT_BY_NAME;
```

## 2、确定需要导入的函数：



### 3、确定需要导入的函数：

OriginalFirstThunk

IMAGE_THUNK_DATA32
IMAGE_THUNK_DATA32
IMAGE_THUNK_DATA32
IMAGE_THUNK_DATA32
IMAGE_THUNK_DATA32
IMAGE_THUNK_DATA32
..
..
..
..
..
..
000000000000000000

IMAGE\_THUNK\_DATA32  
结构数组 以0结尾  
宽度4字节

判断最高位是否为1 如果时 那么除去最高位的值  
就是函数的导出序号

如果不是，那么这个值是一个RVA 指向  
IMAGE\_IMPORT\_BY\_NAME

GetProcAddress(m, 函数的名字或者导出序号);

IMAGE\_IMPORT\_BY\_NAME  
HIT NAME

```
typedef struct _IMAGE_IMPORT_BY_NAME {  
    WORD    Hint;  
    BYTE    Name[1];  
} IMAGE_IMPORT_BY_NAME, *PIMAGE_IMPORT_BY_NAME;
```

HIT 2字节

NAME 长度不定 以'\0' 结尾



课后练习：

<线上班>学员可见

## 本节内容

导入表：确定函数地址

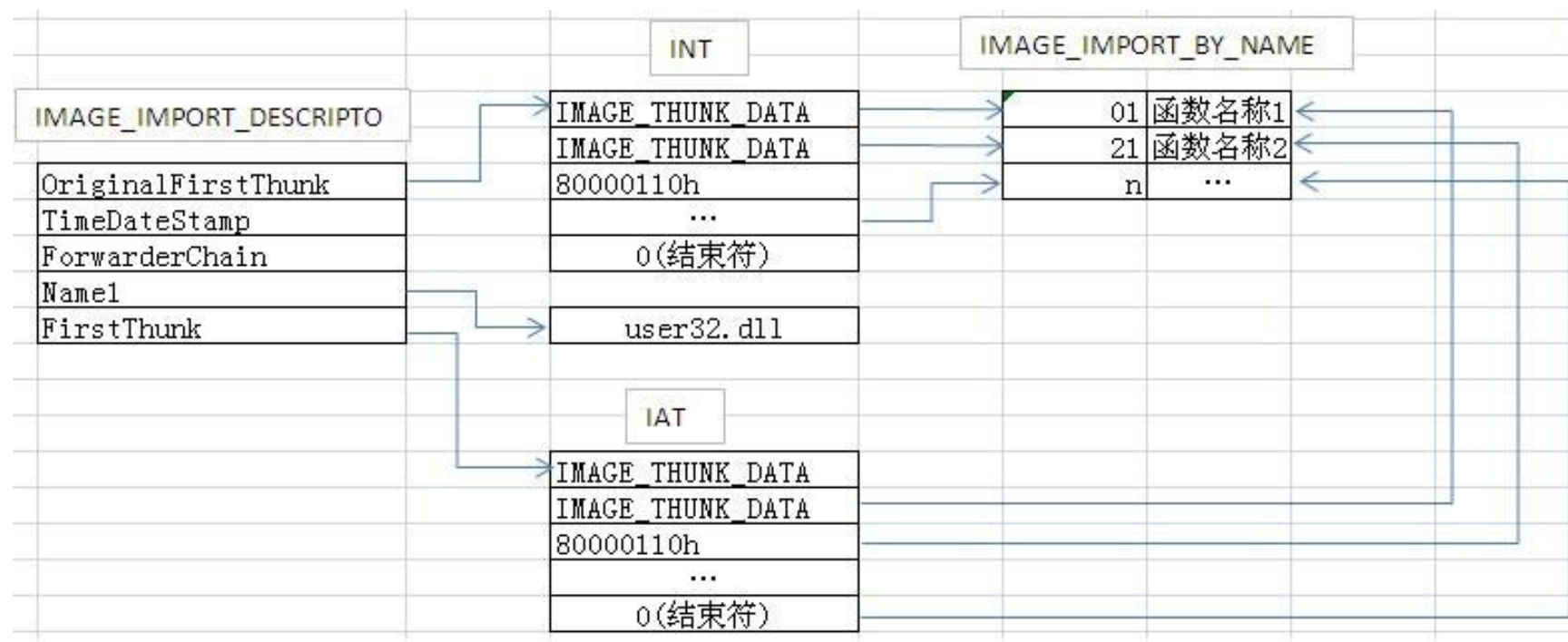
## 1、导入表结构

```
typedef struct _IMAGE_IMPORT_DESCRIPTOR {
    union {
        DWORD Characteristics;
        DWORD OriginalFirstThunk;    //RVA 指向IMAGE_THUNK_DATA结构数组
    };
    DWORD TimeDateStamp;            //时间戳
    DWORD ForwarderChain;
    DWORD Name;                    //RVA,指向dll名字, 该名字以0结尾
    DWORD FirstThunk;              //RVA,指向IMAGE_THUNK_DATA结构数组
} IMAGE_IMPORT_DESCRIPTOR;
```

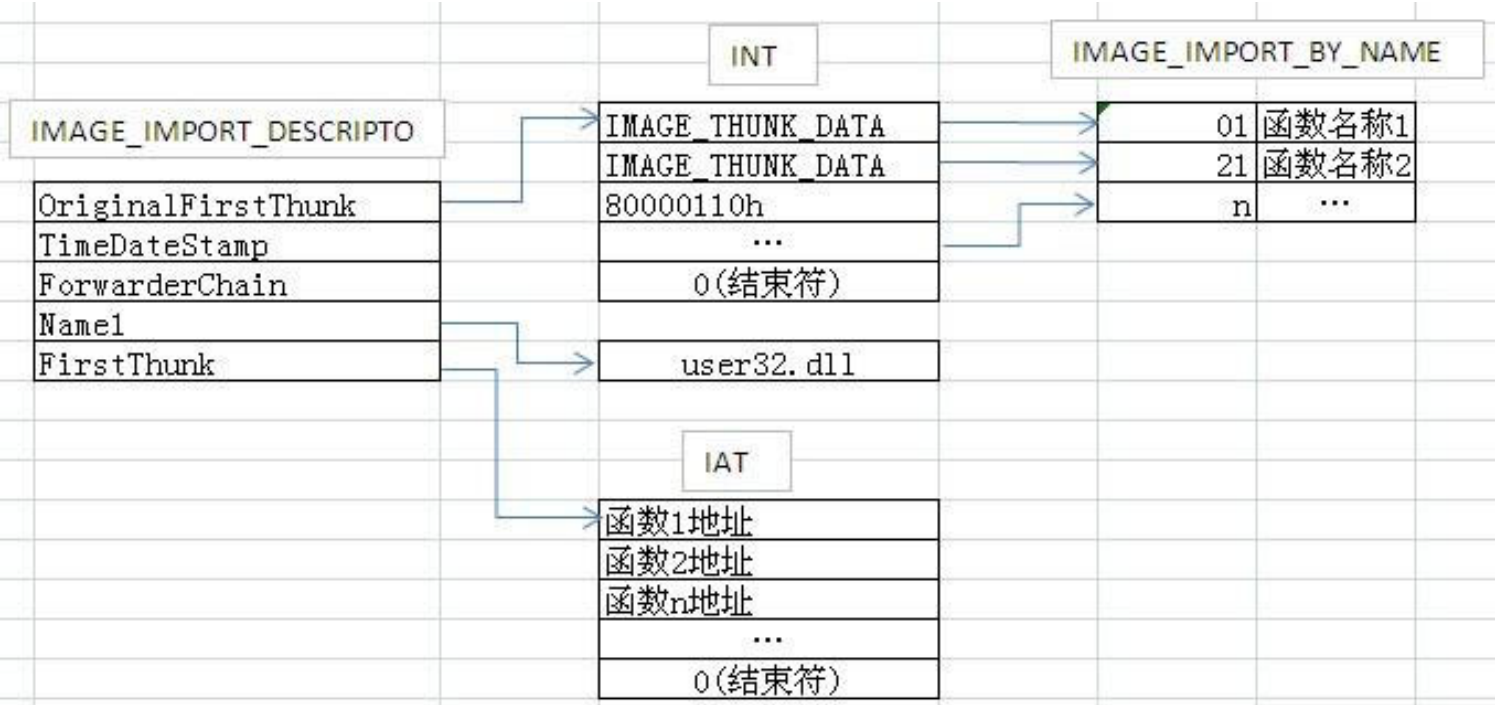
```
typedef struct _IMAGE_THUNK_DATA32 {
    union {
        PBYTE ForwarderString;
        PDWORD Function;
        DWORD Ordinal;              //序号
        PIMAGE_IMPORT_BY_NAME AddressOfData; //指向IMAGE_IMPORT_BY_NAME
    } u1;
} IMAGE_THUNK_DATA32;
```

```
typedef struct _IMAGE_IMPORT_BY_NAME {
    WORD Hint;                    //可能为空, 编译器决定 如果不为空 是函数在导出表中的索引
    BYTE Name[1];                //函数名称, 以0结尾
} IMAGE_IMPORT_BY_NAME, *PIMAGE_IMPORT_BY_NAME;
```

## 2、PE文件加载前：



3、PE文件加载后：



课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

重定位表

## 1、PE文件的加载过程

<参见课堂>



## 2、为什么要用重定位表？

打开一个程序，观察一下全局变量的反汇编

### 3、重定位表的位置

数据目录项的第6个结构，就是重定位表。

## 4、重定位表的结构

```
typedef struct _IMAGE_BASE_RELOCATION {  
    DWORD   VirtualAddress;  
    DWORD   SizeOfBlock;  
} IMAGE_BASE_RELOCATION;  
typedef IMAGE_BASE_RELOCATION , * PIMAGE_BASE_RELOCATION;
```

课后练习：

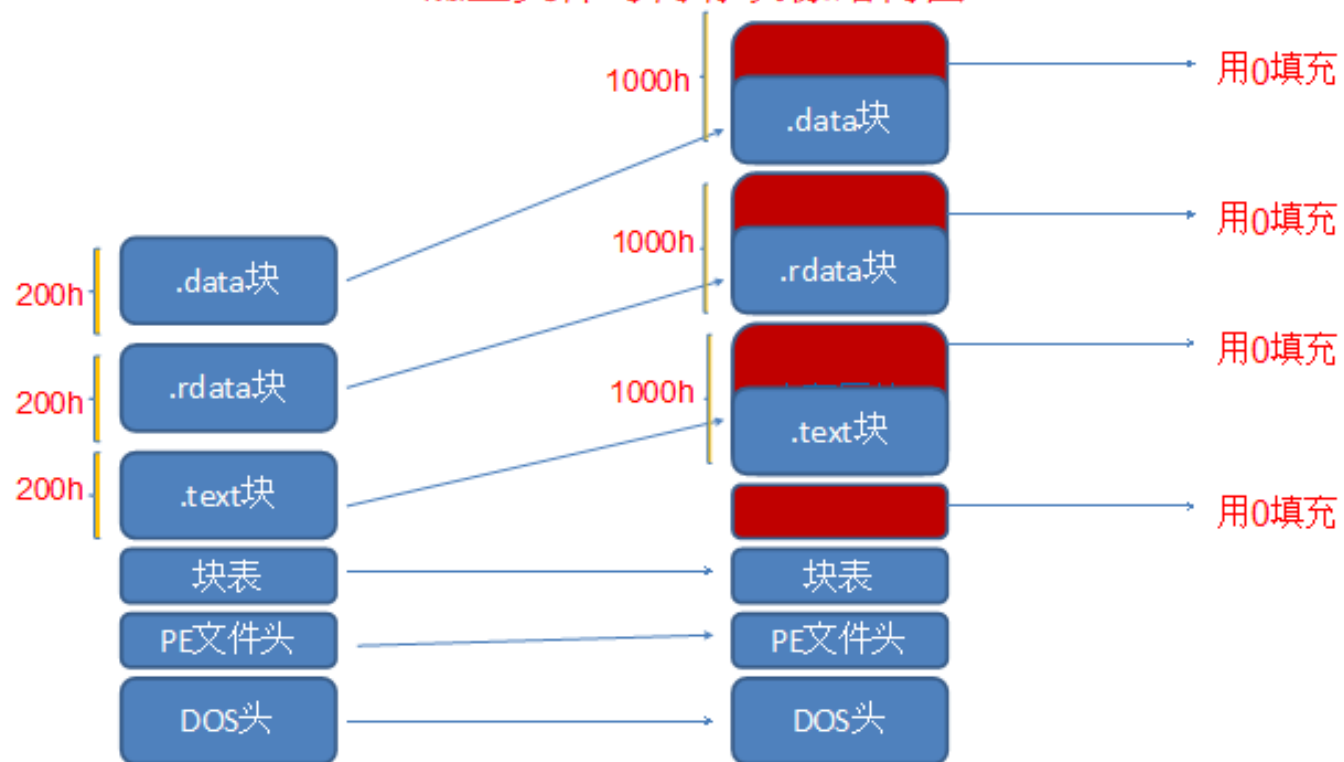
<线上班>学员可见

本节内容

PE头属性说明

## 1、PE文件的分节结构

PE磁盘文件与内存映像结构图



## 2、节表数据结构说明

```
#define IMAGE_SIZEOF_SHORT_NAME 8
typedef struct _IMAGE_SECTION_HEADER {
    BYTE    Name[IMAGE_SIZEOF_SHORT_NAME]; //ASCII字符串 可自定义 如果超8个系统只截取8个
    union { //Misc 双字 是该节在没有对齐前的真实尺寸,该值可以不准确
        DWORD    PhysicalAddress;
        DWORD    VirtualSize;
    } Misc;
    DWORD    VirtualAddress; //在内存中的偏移地址,加上ImageBase才是在内存中的真正地址
    DWORD    SizeOfRawData; //节在文件中的对齐后的尺寸
    DWORD    PointerToRawData; //节区在文件中的偏移
    DWORD    PointerToRelocations; //调试相关
    DWORD    PointerToLinenumbers;
    WORD     NumberOfRelocations;
    WORD     NumberOfLinenumbers;
    DWORD    Characteristics; //节的属性
} IMAGE_SECTION_HEADER, *PIMAGE_SECTION_HEADER;
```

### 3、节属性说明

数据位	常量符号	位为 1 时的含义
5	IMAGE_SCN_CNT_CODE 或 00000020h	节中包含代码
6	IMAGE_SCN_CNT_INITIALIZED_DATA 或 00000040h	节中包含已初始化数据
7	IMAGE_SCN_CNT_UNINITIALIZED_DATA 或 00000080h	节中包含未初始化数据
8	IMAGE_SCN_LNK_OTHER 或 00000100h	保留供将来使用
25	IMAGE_SCN_MEM_DISCARDABLE 或 02000000h	节中的数据在进程开始以后将被丢弃，如 .reloc
26	IMAGE_SCN_MEM_NOT_CACHED 或 04000000h	节中的数据不会经过缓存
27	IMAGE_SCN_MEM_NOT_PAGED 或 08000000h	节中的数据不会被交换到磁盘
28	IMAGE_SCN_MEM_SHARED 或 10000000h	表示节中的数据将被不同的进程所共享
29	IMAGE_SCN_MEM_EXECUTE 或 20000000h	映射到内存后的页面包含可执行属性
30	IMAGE_SCN_MEM_READ 或 40000000h	映射到内存后的页面包含可读属性
31	IMAGE_SCN_MEM_WRITE 或 80000000h	映射到内存后的页面包含可写属性



课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

Virtual Table Hook

## 1、什么是HOOK?

<1> HOOK是用来获取、更改程序执行时的某些数据，或者是用于更改程序执行流程的一种技术。

<2> HOOK的两种主要形式：

1、改函数代码

INLINE HOOK

2、改函数地址

IAT HOOK

SSDT HOOK

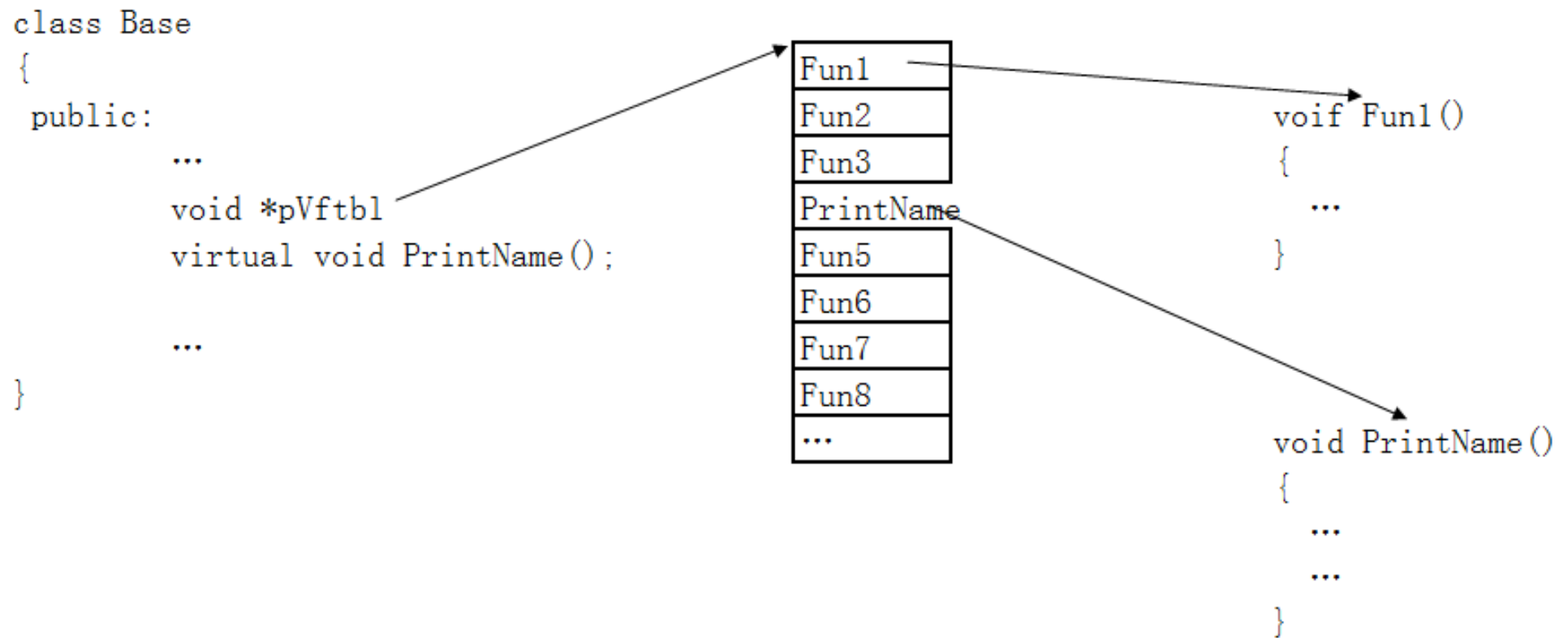
IDT HOOK

EAT HOOK

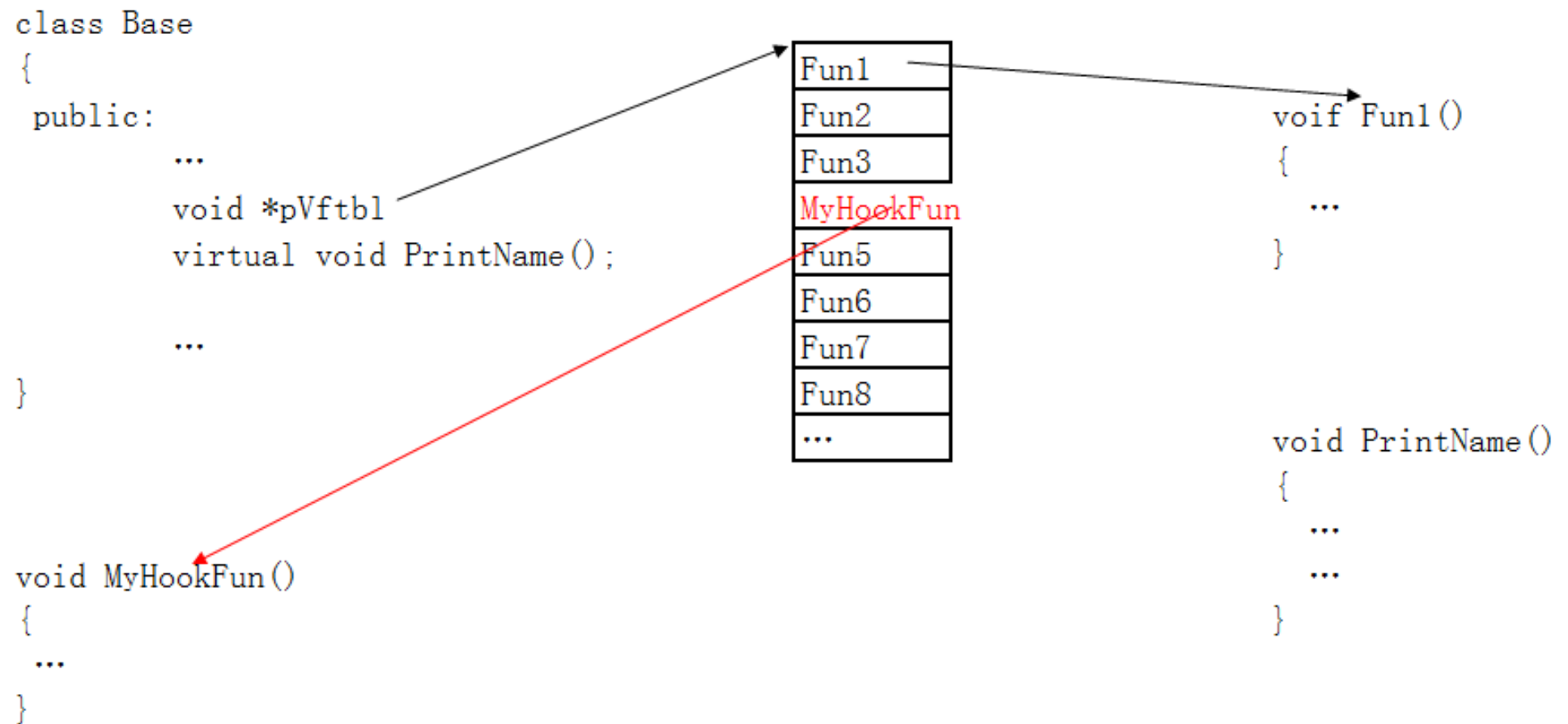
IRP HOOK

....

## 2、Virtual Table 是什么？



### 3、Virtual Table Hook 是什么？



课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

IAT HOOK

## 1、什么是HOOK?

<1> HOOK是用来获取、更改程序执行时的某些数据，或者是用于更改程序执行流程的一种技术。

<2> HOOK的两种主要形式：

1、改函数代码

INLINE HOOK

2、改函数地址

IAT HOOK

SSDT HOOK

IDT HOOK

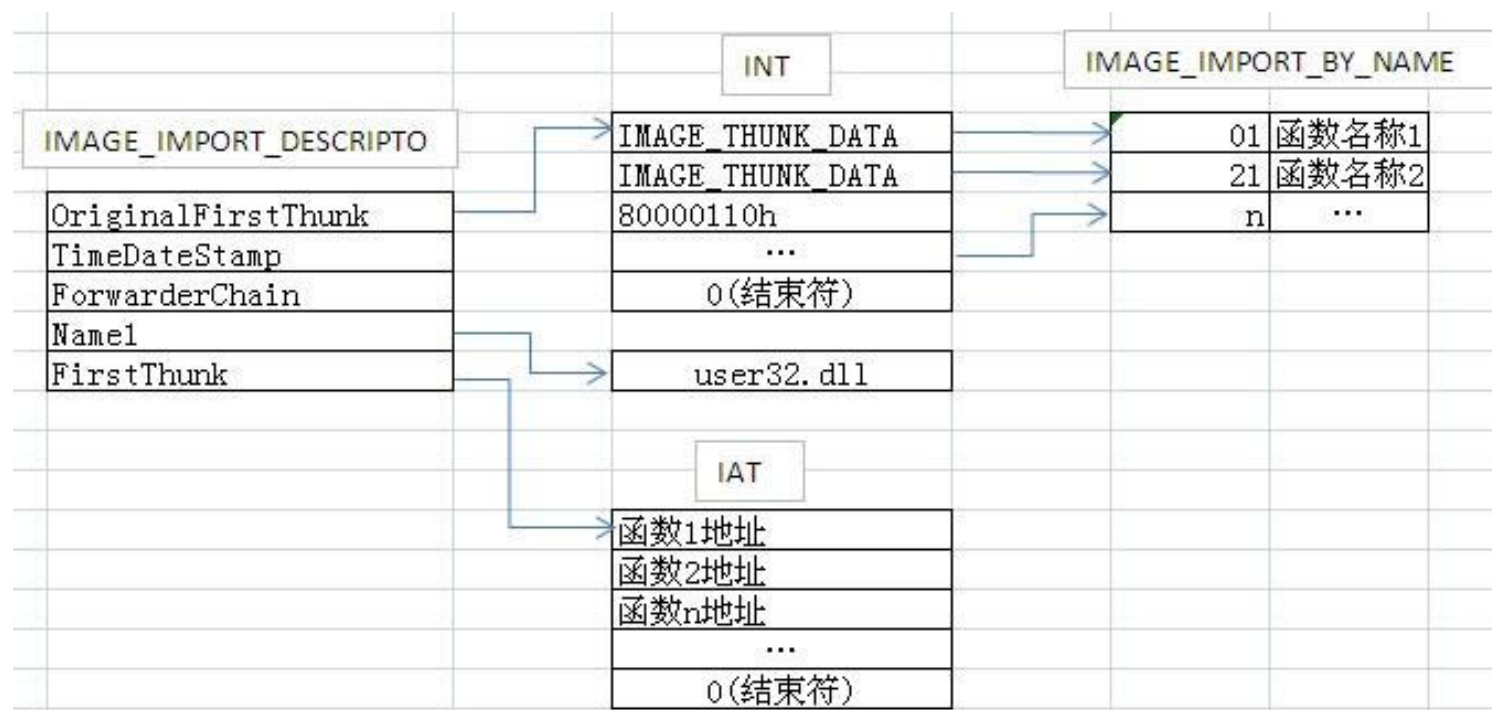
EAT HOOK

IRP HOOK

....



## 2、IAT表是什么？



课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

INLINE HOOK

## 1、HOOK的两种主要形式:

<1> 改函数代码

INLINE HOOK

<2> 改函数地址

IAT HOOK

SSDT HOOK

IDT HOOK

EAT HOOK

IRP HOOK

....

## 2、IAT HOOK的缺点：

<1> 容易被检测到

<2> 只能HOOK IAT表里面的函数

### 3、INLINE HOOK的执行流程:

<参见课堂>

课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

INLINE HOOK改进版



## 1、下面代码的问题：

```
void __declspec(naked) NewMessageBox()
{
    _asm
    {
        //1. 保存寄存器
        pushad
        pushfd
        //2. 修改数据: esp+8
        LEA EAX,DWORD PTR DS:[szNewText]
        MOV DWORD PTR SS:[esp+0x24+8],EAX
        //3. 恢复寄存器
        popfd
        popad
        //4. 执行覆盖的代码
        MOV EDI,EDI
        PUSH EBP
        MOV EBP,ESP
        //5. 返回执行
        push dwHookAddress
        add dword ptr ds:[esp], PATCH_LENGTH
        retn
    }
}
```

## 2、另一种INLINE HOOK:

<1> 很多时候，防守的一方都会通过检测E9来判断自己的程序是否被HOOK了

<2> 将JMP.....JMP改为CALL + RET的方式实现

课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

HOOK攻防

## HOOK攻防的常用手段:

### 阶段一:

- (防) 检测JMP(E9)、检测跳转范围
- (破) 想方设法绕

### 阶段二:

- (防) 写个线程全代码校验/CRC校验
- (破) 修改检测代码、挂起检测线程

### 阶段三. A->B->C->D->HOOK 函数

- (防) 先对相关API全代码校验,多个线程互相检测,并检测线程是否在活动中
- (破) 使用瞬时钩子/硬件钩子

课后练习：

<线上班>学员可见

本节内容

瞬时HOOK过检测

## 1、HOOK检测:

阶段一:

- (防) 检测JMP(E9)、检测跳转范围
- (破) 想方设法绕

阶段二:

- (防) 写个线程全代码校验/CRC校验
- (破) 修改检测代码、挂起检测线程

阶段三: A->B->C->D->HOOK 函数

- (防) 先对相关API全代码校验,多个线程互相检测,并检测线程是否在活动中
- (破) 使用瞬时钩子/硬件钩子



## 2、循环检测:

```
for (;;)
{
    Sleep(500);
    //1.    //检测ExitProcess是否被HOOK
    //2.    //检测被保护的函数是否被HOOK
    if (memcmp((LPVOID)dwAPIAddr,szAPICode,0x30)!=0)
    {
        //A        bRet = VirtualProtect((LPVOID)dwAPIAddr,0x10,PAGE_READWRITE,&dwOldProtect);
        f (bRet)
        {
            memcpy((LPVOID)dwAPIAddr,szAPICode,0x30);
            VirtualProtect((LPVOID)dwAPIAddr,0x10,dwOldProtect,&dwOldProtect);
        }
        //B        ExitProcess(0);
    }
}
```

### 3、解决方案:

<1> 对VirtualProtect进行HOOK，只有当调用地址为A时,对ExitProcess进行挂钩,并修正返回结果，改变执行流程。

<2> 在ExitProcess的HOOK处理函数中判断，只有当调用地址为B的时候，才将ExitProcess失效，然后卸载HOOK。

课后练习：

<线上班>学员可见