

Systemprogrammierung

Grundlagen von Betriebssystemen

Teil B – V.2 Rechnerorganisation: Maschinenprogramme

27. Juni 2024

Rüdiger Kapitza

(© Wolfgang Schröder-Preikschat, Rüdiger Kapitza)



Lehrstuhl für Informatik 4
Systemsoftware



Friedrich-Alexander-Universität
Technische Fakultät

Gliederung

Einführung

Hybrid

Programmhierarchie

Hochsprachenkonstrukte

Assemblersprachenanweisungen

Betriebssystembefehle

Organisationsprinzipien

Funktionen

Komponenten

Zusammenfassung

Agenda

Einführung

Hybrid

Programmhierarchie

Hochsprachenkonstrukte

Assemblersprachenanweisungen

Betriebssystembefehle

Organisationsprinzipien

Funktionen

Komponenten

Zusammenfassung

Lehrstoff

- Maschinenprogramm als Entität einer **hybriden Schicht** verstehen
 - Instruktionen an die Befehlssatzebene, die direkt ausgeführt werden
 - Instruktionen an das Betriebssystem, die partiell interpretiert werden
- Ebene_[2,3] als **Programmhierarchie** virtueller Maschine vertiefen
 - indem exemplarisch für x86 und Linux das Zusammenspiel dieser Maschinen zur Diskussion gestellt wird
 - dabei die prinzipielle Funktionsweise von Systemaufrufen erkennen
- **Grobstruktur** von Maschinenprogrammen im Ansatz kennenlernen
 - mit dem Laufzeitsystem und den Systemaufrufstümpfen als zwei zentrale Bestandteile der Systemsoftware
 - inklusive Anwendungsroutinen zusammengebunden zum **Lademodul**

Auch wenn wir die Programmbeispiele symbolisch dargestellt sehen, ist zu beachten, dass Maschinenprogramme letztlich numerischer Natur sind. (vgl. [3, S. 18])

Einführung

Hybrid

Betriebssystem ≡ Programm der Befehlssatzebene

- ein Betriebssystem implementiert die Maschinenprogrammebene
 - es zählt damit selbst nicht zur Klasse der Maschinenprogramme
 - es setzt normalerweise keine Systemaufrufe (an sich selbst) ab
 - es unterbricht sich normalerweise niemals von selbst
 - gleichwohl sollten Betriebssysteme es zulassen, in der Ausführung eigener Programme unterbrochen werden zu können
 - nicht durch Systemaufrufe
 - aber durch *Traps* oder *Interrupts* – **Ausnahmen**
- ↪ sie interpretieren die eigenen Programme nur eingeschränkt partielle

Teilinterpretation von Betriebssystemprogrammen

Bewirkt **indirekt rekursive Programmausführungen** im Betriebssystem^a und erfordert daher die Fähigkeit zum **Wiedereintritt** (*re-entrance*). Je nach Operationsprinzip^b des Betriebssystems ist dies zulässig oder (temporär) unzulässig.

^aausgelöst durch synchrone/asynchrone Unterbrechungen

^bnichtblockierende/blockierende Synchronisation

Hybride Schicht in einem Rechesystem

- Maschinenprogramme enthalten zwei Sorten von Befehlen:
 - i **Maschinenbefehle** der Befehlssatzebene (ISA)
 - normalerweise direkt interpretiert durch die Zentraleinheit¹
 - ausnahmsweise partiell interpretiert durch das Betriebssystem
 - ii **Systemaufrufe** an das Betriebssystem
 - normalerweise partiell interpretiert durch das Betriebssystem

Hybrid (lat. *hybrida* Bastard, Mischling, Frevelkind)^a

^agr. *hýbris* Übermut, Anmaßung

„etwas Gebündeltes, Gekreuztes oder Gemischtes“ [6]

- ein System das zwei Techniken miteinander kombiniert:
 - i Interpretation von Programmen der Befehlssatzebene
 - ii partielle Interpretation von Maschinenprogrammen
- ein Maschinenprogramm ist **Hybridsoftware**, die auf Ebene_[2,3] läuft

¹*central processing unit*, CPU

Gliederung

Einführung

Hybrid

Programmhierarchie

Hochsprachenkonstrukte

Assemblersprachenanweisungen

Betriebssystembefehle

Organisationsprinzipien

Funktionen

Komponenten

Zusammenfassung

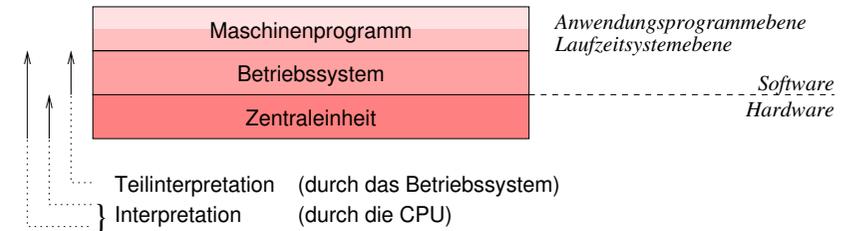
Maschinensprache(n)

- Maschinenprogramme setzen sich aus Anweisungen zusammen, die **ohne Übersetzung** von einem Prozessor ausführbar sind
 - gleichwohl werden sie (normalerweise) durch Übersetzung generiert
 - nahezu ausschließlich automatisch: Kompilierer, Assembler, Binder
 - in seltenen Fällen manuell: **nativer Kode** (*native code*)²
 - sie repräsentieren sich technisch als **Lademodul** (*load module*)
 - erzeugt durch Dienstprogramme (*utilities*): `gcc(1)`, `as(1)`, `ld(1)`
 - geladen, verarbeitet und entsorgt durch Betriebssysteme
 - d.h., als **ausführbares Programm** und in numerischer Form
- Grundlage für die Entwicklung von Maschinenprogrammen bilden Hoch- und Assemblersprachen, und zwar für jede Art Software:
 - Anwendungsprogramme, Laufzeitsysteme und Betriebssysteme
 - symbolisch repräsentiert auf Ebene_{4,5}, numerisch auf Ebene₃

²Binärkode des realen Prozessors, auch: Maschinenkode.

„Triumvirat“

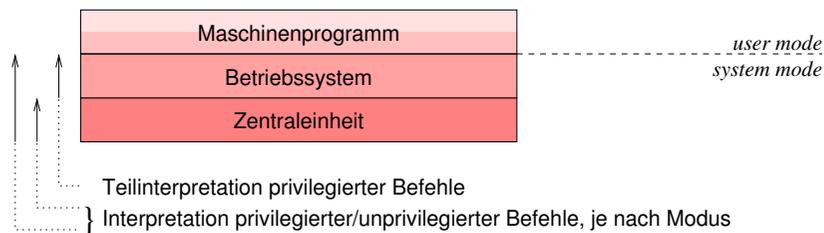
...zur Ausführung von Anwendungsprogrammen



- Maschinenprogramm = Anwendungsprogramm + Laufzeitsystem
 - beide Teilebenen liegen im selben **Adressraum**, der zudem (logisch) per **Speicherschutz** von anderen Adressräumen isoliert ist
 - einfache Unterprogrammaufrufe aktivieren das Laufzeitsystem
- Ausführungsplattform = Betriebssystem + Zentraleinheit (CPU)
 - Verarbeitung eines Maschinenprogramms durch einen Prozessor, der in Hard- und Software implementiert vorliegt
 - komplexe **Systemaufrufe** (*system calls*) aktivieren das Betriebssystem

Benutzer-/Systemgrenze

Betriebsmodus



- Maschinenprogramm = Benutzerebene (*user level, user space*)
 - eingeschränkter Umgang mit Merkmalen der Befehlssatzebene in Bezug auf Maschinenbefehle, Hardwarekomponenten und Peripheriegeräte
 - nur **unprivilegierte Operationen** werden direkt ausgeführt, privilegierte Operationen erfordern den **Moduswechsel** \leadsto Systemaufruf
- Ausführungsplattform = Systemebene (*system level, kernel space*)
 - uneingeschränkter Umgang mit den Merkmalen der Befehlssatzebene
 - alle Maschinenbefehle werden direkt ausgeführt, alle Operationen gültig

Programmhierarchie

Hochsprachenkonstrukte

- ein auf Ebene₅ symbolisch repräsentiertes Programm der Ebene₃:

```

1 void echo() {
2     char c;
3     while (read(0, &c, 1) == 1) write(1, &c, 1);
4 }

```

echo.c

Funktion `read(2)` überträgt ein Zeichen von Standardeingabe (0) an die Arbeitsspeicheradresse der lokalen Variablen `c`, deren Inhalt anschließend mit der Funktion `write(2)` zur Standardausgabe (1) gesendet wird. Die Schleife terminiert durch Unterbrechung, unter UNIX z.B. nach Eingabe von `^C`.

- dasselbe Programm (S. 13) symbolisch repräsentiert auf Ebene₄³

```

1 .file "echo.c"
2 .text
3 .p2align 4,,15
4 .globl echo
5 .type echo,@function
6 echo:
7     pushl %ebx
8     subl $40, %esp
9     leal 28(%esp), %ebx
10    jmp .L2
11 .p2align 4,,7
12 .p2align 3
13 .L3:
14     movl $1, 8(%esp)
15     movl %ebx, 4(%esp)
16     movl $1, (%esp)
17     call write
18 .L2:
19     movl $1, 8(%esp)
20     movl %ebx, 4(%esp)
21     movl $0, (%esp)
22     call read
23     cmpl $1, %eax
24     je .L3
25     addl $40, %esp
26     popl %ebx
27     ret

```

- **unaufgelöste Referenzen** der Systemfunktionen `read(2)` und `write(2)` werden vom Binder `ld(1)` aufgelöst \mapsto `libc.a`

³Übersetzung von `echo.c` mit `-S` liefert `echo.s`

Programmhierarchie

Assemblersprachenanweisungen

Programmhierarchie

Betriebssystembefehle

■ **Stümpfe** der Systemfunktionen auf Ebene₃, symbol. aufbereitet:

```

1 read:                               12 write:
2  push %ebx                          13  push %ebx
3  movl 16(%esp),%edx                  14  movl 16(%esp),%edx
4  movl 12(%esp),%ecx                  15  movl 12(%esp),%ecx
5  movl 8(%esp),%ebx                   16  movl 8(%esp),%ebx
6  mov  $3,%eax                        17  mov  $4,%eax
7  int  $0x80                           18  int  $0x80
8  pop  %ebx                             19  pop  %ebx
9  cmp  $-4095,%eax                    20  cmp  $-4095,%eax
10 jae  __syscall_error                 21  jae  __syscall_error
11 ret                                  22  ret
    
```

- nach Kompilation⁴ Verwendung der `disassemble`-Operation von `gdb(1)`

■ **Systemaufruf** wird durch `int $0x80` (*software interrupt*) ausgelöst

- Operationskode in `%eax`
- Parameter in `%ebx, %ecx` und `%edx`
- Resultat in `%eax` zurück

```

23 __syscall_error:
24  neg %eax
25  mov %eax,errno
26  mov $-1,%eax
27  ret
28
29  .comm errno,16
    
```

⁴Übersetzung von `echo.c` inklusive abschließender Bindung.

■ **Systemaufrufzuteiler** (*system call dispatcher*):

- ein auf Ebene₄ symbolisch repräsentiertes Programm der Ebene₂
- `kernel-source-2.4.20/arch/i386/kernel/entry.S` (Auszug)

Prolog	Abruf und Ausführung	Epilog
1 system_call:	14 ...	25 restore_all:
2 pushl %eax	15 cml \$ (NR_syscalls),%eax	26 popl %ebx
3 cld	16 jae badsys	27 popl %ecx
4 pushl %es	17 call *sys_call_table(,%eax,4)	28 popl %edx
5 pushl %ds	18 movl %eax,24(%esp)	29 popl %esi
6 pushl %eax	19 ret_from_sys_call:	30 popl %edi
7 pushl %ebp	20 ...	31 popl %ebp
8 pushl %edi	21 jmp restore_all	32 popl %eax
9 pushl %esi	22 badsys:	33 popl %ds
10 pushl %edx	23 movl \$-ENOSYS,24(%esp)	34 popl %es
11 pushl %ecx	24 jmp ret_from_sys_call	35 addl \$4,%esp
12 pushl %ebx		36 iret
13 ...		

- 4-12** ■ Sicherung des Prozessorzustands des Maschinenprogramms
- 7-12** ■ Übernahme der aktuellen Parameter von Systemaufrufen
- 15-18** ■ Überprüfung des Operationskodes und Aufruf der Systemfunktion
- 26-34** ■ Wiederherstellung des gesicherten Prozessorzustands
- 36** ■ Wiederaufnahme der Ausführung des Maschinenprogramms

■ **Befehlsabruf- und -ausführungszyklus** (*fetch-execute cycle*) zur Ausführung von Systemaufrufen

1. Prozessorstatus des unterbrochenen Programms sichern Prolog
 - Aufforderung der CPU zur Teilinterpretation nachkommen
2. Systemaufruf interpretieren Abruf und Ausführung
 - i Systemaufrufnummer (Operationskode) abrufen
 - ii auf Gültigkeit überprüfen und ggf. Fehlerbehandlung auslösen
 - iii bei gültigem Operationskode, zugeordnete Systemfunktion ausführen
3. Prozessorstatus wiederherstellen und zurückspringen Epilog
 - Beendigung der Teilinterpretation der CPU „mitteilen“
 - Ausführung des unterbrochenen Programms wieder aufnehmen

- mangels „echter“ **Systemimplementierungssprache**⁵ ist hier in dem Kontext der Einsatz von Assemblersprache erforderlich
 - Teilinterpretation erfordert kompletten Zugriff auf den Prozessorstatus
 - dieser ist nicht mehr Teil des Programmiermodells einer Hochsprache

⁵Höhere Programmiersprache mit hardwarenahen Sprachelementen.

- ein auf Ebene₅ symbolisch repräsentiertes Programm der Ebene₂:
- `kernel-source-2.4.20/fs/read_write.c` (Auszug)

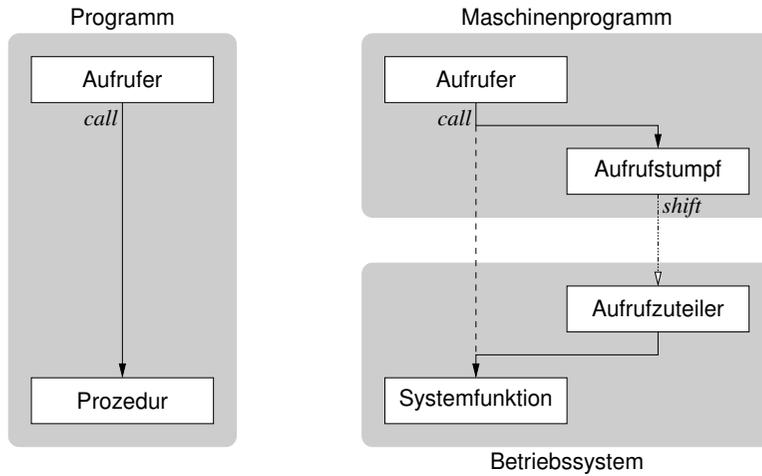
```

1 asmlinkage
2 ssize_t sys_read(unsigned int fd, char *buf, size_t count) {
3     ssize_t ret;
4     struct file *file;
5
6     ret = -EBADF;
7     file = fget(fd);
8     if (file) {
9         ...
10    }
11    return ret;
12 }
13
14 asmlinkage ssize_t sys_write ...
    
```

- **Systemfunktion** (Implementierung) innerhalb des Betriebssystems
 - aktiviert durch `call *sys_call_table(,%eax,4)` (S. 18, Zeile 17)

⁶Standardmäßig werden komplette Parameter systemintern auf dem Stapel zu übergeben. Registern übergeben, für x86-32: `eax, ecx` und `edx`.

Prozedur- vs. Systemaufruf



- Systemaufruf als adressraumübergreifender Prozeduraufruf
 - verlagert (*shift*) die weitere Prozedurausführung ins Betriebssystem

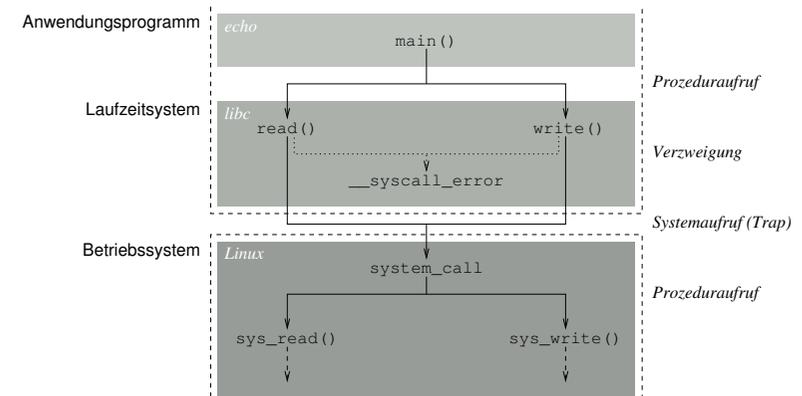
Organisationsprinzipien

Funktionen

Gliederung

- Einführung
 - Hybrid
- Programmhierarchie
 - Hochsprachenkonstrukte
 - Assemblersprachenanweisungen
 - Betriebssystembefehle
- Organisationsprinzipien
 - Funktionen
 - Komponenten
- Zusammenfassung

Domänenübergreifende Aufrufhierarchie



- „obere“ Domäne (Ebene₃, □)
 - Anwendungsmodus
 - unprivilegiert (graduell)
 - räumlich isoliert (total)
 - transient (logisch)
- „untere“ Domäne (Ebene₂, □)
 - Systemmodus
 - privilegiert (graduell)
 - räumlich isoliert (partiell)
 - resident (logisch)

Systemaufrufchnittstelle (system call interface)⁷

```

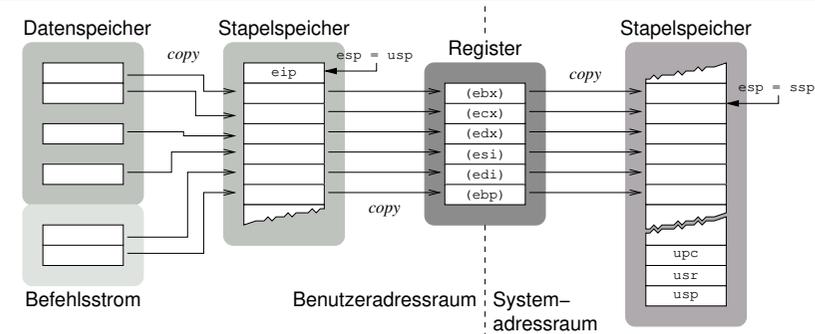
1 read:
2   push %ebx
3   movl 16(%esp),%edx
4   movl 12(%esp),%ecx
5   movl 8(%esp),%ebx
6   mov  $3,%eax
7   int  $0x80
8   pop  %ebx
9   cmp  $-4095,%eax
10  jae  __syscall_error
11  ret
    
```

- „Grenzübergangsstelle“ **Aufrufstumpf**
 - einerseits erscheint ein Systemaufruf als normaler **Prozeduraufruf**
 - andererseits bewirkt der Systemaufruf einen **Moduswechsel**
- sorgt für **Ortstransparenz** (funktional)
 - die Lokalität der aufgerufenen Systemfunktion muss nicht bekannt sein

- Systemaufrufe sind **Prozedurfernaufrufe**, um **Prozessdomänen** in kontrollierter Weise zu überwinden
 - 3–5** ■ tatsächliche Parameter (Argumente) in Registern übergeben
 - 6** ■ Systemaufrufnummer (Operationskode) in Register übergeben
 - 7** ■ Domänenwechsel (Ebene₃ ↦ Ebene₂) auslösen
 - Aufruf abfangen (*trap*) und dem Betriebssystem zustellen
 - 9–10** ■ Status überprüfen und ggf. Fehlerbehandlung durchführen

⁷UNIX Programmers Manual (UPM), Lektion 2 — man(2)

Parametertransfer: Linux



- **Werteübergabe** (*call by value*) für alle Parameter
 - Variable: Befehlsoperand ist Adresse im Datenspeicher inkl. Register
 - Direktwert: Bestandteil des Befehls im Befehlsstrom
 - stark abhängig vom **Programmiermodell** der Befehlssatzebene⁸
 - die Registeranzahl bestimmt die Anzahl direkter Parameter
 - ggf. sind weitere Parameter indirekt über den Stapelzeiger zu laden
- ⁸...und der problemorientierten Programmiersprachenebene, des Kompilers.

Laufzeitumgebung (runtime environment)⁹

- **Programmbausteine** in Form eines zur Laufzeit zur Verfügung gestellten universellen Satzes von Funktionen und Variablen
 - Lesen/Schreiben von Dateien, Ein-/Ausgabegeräte steuern
 - Daten über Netzwerke transportieren oder verwalten
 - formatierte Ein-/Ausgabe, ...

Laufzeitbibliothek von C unter UNIX (Auszug)

	printf	scanf	perror		
man(3)	↓	↓	↓		
	putchar	getchar	malloc	free	errno
	↓	↓	↓		
man(2)	socket	write	read	sbreak	

⁹UNIX Programmers Manual (UPM), Lektion 3 — man(3)

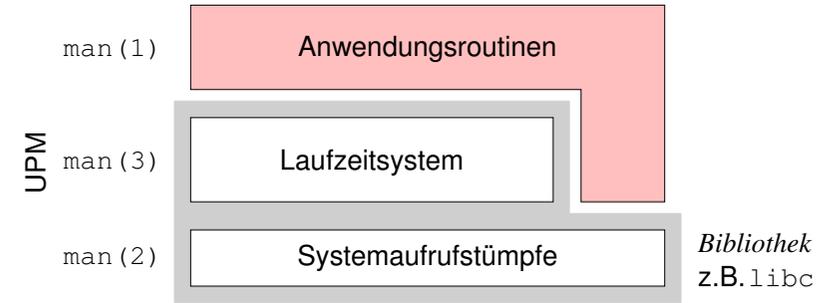
Ensemble problemspezifischer Prozeduren

- **Anwendungsroutinen** (des Rechners)
 - bei C/C++ die Funktion `main()` und anderes Selbstgebautes
 - setzen u.a. Betriebssystem- oder Laufzeitsystemaufrufe ab
- **Laufzeitsystemfunktionen** (des Kompilers/Betriebssystems)
 - bei C z.B. die Bibliotheksfunktionen `printf(3)` und `malloc(3)`
 - setzt Betriebssystem- oder (andere) Laufzeitsystemaufrufe ab
- **Systemaufrufstümpfe** (des Betriebssystems)
 - bei UNIX z.B. die Bibliotheksfunktionen `read(2)` und `write(2)`
 - setzen Aufrufe an das Betriebssystem ab
 - Systemaufruf ↦ Abfangstelle im Betriebssystem ~ *Trap*
- bilden zusammengebunden das **Maschinenprogramm** (Lademodul)

Organisationsprinzipien

Komponenten

Grobstruktur von Maschinenprogrammen I



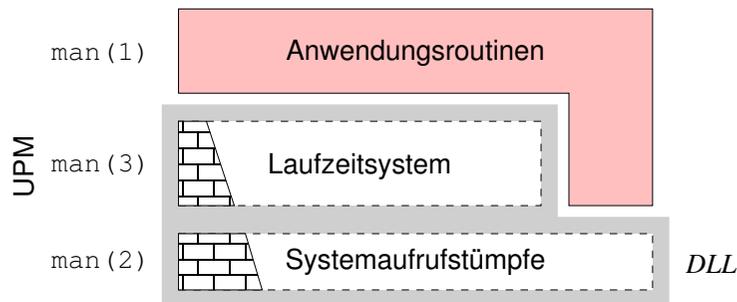
- statisch gebundenes Programm
 - zum Ladezeitpunkt des Programms sind alle Referenzen aufgelöst
 - Kompilierer und Assembler lösen lokale (interne) Referenzen auf
 - der Binder löst globale (`extern`, `.globl`) Referenzen auf
 - Schalter `-static` bei `gcc(1)` oder `ld(1)`
- Laufzeitüberprüfung von Bibliotheksreferenzen entfällt

SP

Organisationsprinzipien

B - V.2 / 24

Grobstruktur von Maschinenprogrammen II



- dynamisch gebundenes Programm
 - Bibliotheksfunktionen erst bei Bedarf (vom Betriebssystem) einbinden
 - Ebene_[2,3] erkennt einen **Bindungsfehler** (*link trap*, Multics [4])
 - den ein **bindender Lader** (*linking loader*) im Betriebssystem behandelt
 - dynamische Bibliothek (*shared library*, *dynamic link library* (DLL))
- Laufzeitüberprüfung von Bibliotheksref. ~ **Teilinterpretation**

SP

Organisationsprinzipien

B - V.2 / 25

Gliederung

Einführung

Hybrid

Programmhierarchie

Hochsprachenkonstrukte

Assemblersprachenanweisungen

Betriebssystembefehle

Organisationsprinzipien

Funktionen

Komponenten

Zusammenfassung

SP

Zusammenfassung

B - V.2 / 26

- Bedeutung der Maschinenprogrammebene als **Hybrid** skizziert
 - **Maschinenbefehle** der Befehlssatzebene und **Betriebssystembefehle**
 - letztere als **Systemaufrufe** abgesetzt und partiell interpretiert
 - Betriebssysteme als Programme der Befehlssatzebene eingeordnet
- Ebene_[2,3] als **Programmhierarchie** virtueller Maschinen erklärt
 - Repräsentation einer **Systemfunktion** in Hochsprache, Assemblersprache und symbolischen Maschinencode behandelt
 - in dem Zusammenhang die Implementierung von Systemaufrufen erörtert: **Systemaufrufstumpf** und **Systemaufrufzuteiler**
 - Befehlsabruf- und ausführungszyklus eines Betriebssystems und damit die Funktion als **Interpreter** (von Betriebssystembefehlen) verdeutlicht
- **Organisationsprinzipien** von Maschinenprogrammen präsentiert
 - domänenübergreifende **Aufrufhierarchie** von Funktionen verschiedener Abstraktionsebenen im Zuge der Ausführung eines Systemaufrufs
 - Ebene₃-Programme sind ein Ensemble von (a) Anwendungsroutinen und (b) Laufzeitsystem und Systemaufrufstümpfen
 - Komplex (b) ist Teil einer statischen/dynamischen **Programmbibliothek**

Literaturverzeichnis (1)

- [1] FOG, A. :
Optimization Manuals.
 4. Instruction Tables.
 Technical University of Denmark, Dez. 2014
- [2] INTEL CORPORATION (Hrsg.):
Addendum—Intel Architecture Software Developer's Manual.
 2: Instruction Set Reference.
 Intel Corporation, 1997.
 (243689-001)
- [3] KLEINÖDER, J. ; SCHRÖDER-PREIKSCHAT, W. :
Virtuelle Maschinen.
 In: LEHRSTUHL INFORMATIK 4 (Hrsg.): *Systemprogrammierung.*
 FAU Erlangen-Nürnberg, 2015 (Vorlesungsfolien), Kapitel 5.1

Zusammenfassung

Bibliographie

Literaturverzeichnis (2)

- [4] ORGANICK, E. I.:
The Multics System: An Examination of its Structure.
 MIT Press, 1972. –
 ISBN 0-262-15012-3
- [5] VASUDEVAN, A. ; YERRABALLI, R. ; CHAWLA, A. :
A High Performance Kernel-Less Operating System Architecture.
 In: ESTIVILL-CASTRO, V. (Hrsg.) ; Australian Computer Society (Veranst.): *Proceedings of the Twenty-Eighth Australasian Computer Science Conference (ACSC2005)* Bd. 38 Australian Computer Society, CRPIT, 2005. –
 ISBN 1-920682-20-1, S. 287-296
- [6] WIKIPEDIA:
<http://de.wikipedia.org/wiki/Hybrid>.
 2015

Anhang

Betriebssystembefehle

Programmbeispiel: Speicherzelleninhalte austauschen

■ Ebene₅

```
1 void swap(long *one, long *other) {           6 extern long foo, bar;
2     long aux = *one;                          7
3     *one = *other;                             8 swap(&foo, &bar);
4     *other = aux;
5 }
```

■ Ebene₄ beziehungsweise Ebene_[3,2] im symbolischen Maschinencode

```
10 swap:                                         23 pushl    $_bar
11     pushl    %ebp                             24 pushl    $_foo
12     movl    %esp, %ebp                       25 call    swap
13     pushl    %esi                               23-24 Parameterübergabe
14     movl    12(%ebp), %eax                     25 Unterprogrammaufruf
15     movl    8(%ebp), %ecx
16     movl    (%ecx), %edx
17     movl    (%eax), %esi
18     movl    %esi, (%ecx)
19     movl    %edx, (%eax)
20     popl    %esi
21     popl    %ebp
22     retl
```

- 23-24 Parameterübergabe
- 25 Unterprogrammaufruf
- 11-12 lokale Basis einrichten
- 13 Register sichern
- 14-15 Parameterübernahme
- 16 lokale Variable definieren
- 17-19 Tausch bewerkstelligen
- 20-22 Epilog und Rücksprung

Laufzeitkontext

■ Kontext eines Programmablaufs

- der für einen bestimmten Programmablauf relevante Prozessorstatus
- vorgegeben durch die im Programm festgelegte Berechnungsvorschrift
- je nach Art und Mächtigkeit der Maschinenbefehle unterschiedlich groß

Prozessorstatus

Der im Programmiermodell der CPU für einen (abstrakten/realen) Prozessor definierte Zustand, manifestiert in den im **Registersatz** dieser CPU gespeicherten Daten.

■ Kontextwechsel müssen **Konsistenz** des Prozessorstatus wahren

- hier: Unterprogrammaufrufe, Systemaufrufe, ..., Koroutinenaufrufe
- vorgegeben durch die **Aufrufkonventionen** des jeweiligen Prozessors
 - des Compilers einerseits und des Betriebssystems andererseits

flüchtige Register – Inhalt gilt als unbeständig, darf verändert werden
– bei Aufrufender gespeichert (*caller saved*)¹⁰

nichtflüchtige Register – Inhalt gilt als beständig, muss unverändert bleiben
– bei Aufgerufener gespeichert (*callee saved*)

¹⁰x86: eax, ecx, edx

Varianten von Aktivierungsblöcken

■ funktional gleich auf allen Ebenen, aber nichtfunktional ist Ebene₅ ungleich gegenüber Ebene_[4,3,2] in räum- und zeitlicher Hinsicht

mit lokaler Basis

```
1 swap:
2     pushl    %ebp
3     movl    %esp, %ebp
4     pushl    %esi
5     movl    12(%ebp), %eax
6     movl    8(%ebp), %ecx
7     movl    (%ecx), %edx
8     movl    (%eax), %esi
9     movl    %esi, (%ecx)
10    movl    %edx, (%eax)
11    popl    %esi
12    popl    %ebp
13    retl
```

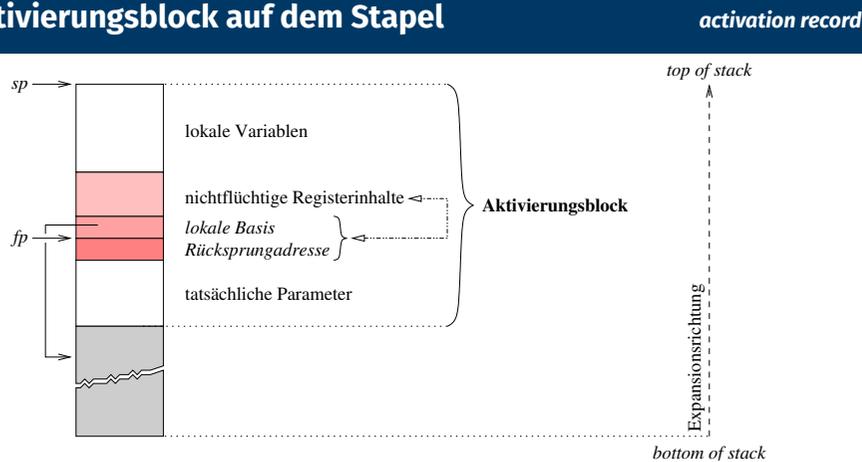
ohne lokaler Basis (-fomit-frame-pointer)

```
21 swap:
22 #
23 #
24     pushl    %esi
25     movl    12(%esp), %eax
26     movl    8(%esp), %ecx
27     movl    (%ecx), %edx
28     movl    (%eax), %esi
29     movl    %esi, (%ecx)
30     movl    %edx, (%eax)
31     popl    %esi
32 #
33     retl
```

■ Art der Lokalisierung der Argumente, aber auch lokaler Variablen

- relativ zum Basiszeiger (*base pointer*), ein **fester Bezugspunkt** oder
- relativ zum Stapelzeiger (*stack pointer*), logisch **variabler Bezugspunkt**

Aktivierungsblock auf dem Stapel



- Prozessorregister der Befehlssatzebene zur Unterprogrammverwaltung

- sp** ■ *stack pointer*, markiert die Oberseite des Stapels
- fp** ■ *frame pointer* (optional)¹¹, die lokale Basis eines Unterprogramms
- Zeiger auf die lokale Basis des umgebenden Unterprogramms

¹¹gcc -fomit-frame-pointer speichert/verwaltet keine lokale Basis (S.40).

Relevante Merkmale der Befehlssatzebene

- die Expansionsrichtung des Stapels verläuft...
 - von hohen zu niedrigen Adressen (*top-down stack*, x86) oder
 - von niedrigen zu hohen Adressen (*bottom-up stack*)
- der Stapelzeiger adressiert...
 - das zuletzt auf dem Stapel abgelegte Datum (x86) oder
 - den nächsten freien Platz an der Oberseite des Stapels
- eine Adresse auf eine Speicherzelle im Stapel ist...
 - repräsentiert durch eine beliebige Bytenummer (x86) oder
 - ausgerichtet passend zur Operandengröße der nächsten Stapeloperation

Jenseits von Assemblersprache oder nativem Kode

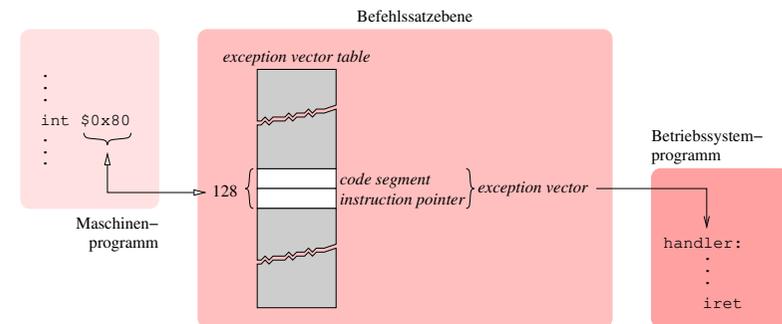
Jedes einzelne dieser Merkmale ist eine prozessorabhängige Größe, die die Software, um den Kontext von Programmabläufen zu speichern, zu verwalten oder zu wechseln nicht übertragbar macht.

↔ Aspekte, die insbesondere für Systemsoftware bedeutsam sind

Anhang

Systemaufrufe

Systemaufruf mittels Unterbrechungsbefehl¹²



- die CPU durchläuft ihren gewöhnlichen **Unterbrechungszyklus**
 - int**
 - (minimalen) Prozessorstatus sichern
 - Befehlszählerregister vom Ausnahmevektor laden
 - privilegierten Betriebsmodus aktivieren
 - iret**
 - (minimalen) Prozessorstatus wieder herstellen
 - nichtprivilegierten Betriebsmodus reaktivieren, zurückspringen

¹²int (x86), trap (m68k, PDP11), sc (PowerPC), ..., svc (System/370)

- den Systemaufruf konventionell über eine **Abfangstelle** (*trap*) laufen zu lassen, ist vergleichsweise „schwergewichtig“
 - Systemaufruf (*int n/iret*) in Relation zu Prozeduraufruf (*call/ret*)
 - je nach x86-Modell, Faktor 3–30 mehr an Latenz (Prozessorakte, [1])
- im Zusammenhang mit der Funktionsweise gängiger Betriebssysteme (z.B. Linux) ist dies zudem unzweckmäßig
 - der im Rahmen der Unterbrechungsbehandlung gesicherte Prozessorstatus entspricht nicht der Wirklichkeit des unterbrochenen Prozesses
 - vielmehr geschieht diese Statussicherung, bevor die Prozessorregister zur Argumentenübergabe verwendet werden (vgl. S. 25, Zeile 2)
 - die Statussicherung durch das Betriebssystem bleibt **inkonsistent** (S. 18)
- der eigentlich bedeutsame Aspekt eines Systemaufrufs ist jedoch der **Domänenwechsel**, der „leichtgewichtig“ bewirkt werden kann
 - für x86-Prozessoren wurden hierfür dedizierte Ebene₂-Befehle eingeführt
 - *sysenter/sysexit* (Intel, [2]) und *syscall/sysret* (AMD)
 - diese ändern lediglich den **Betriebsmodus** des Ebene₂-Prozessors (CPU)

sysenter/syscall unprivilegiert → privilegiert (d.h., Ebene₃→₂)
sysexit/sysret privilegiert → unprivilegiert (d.h., Ebene₂→₃)

- Verwendung im Maschinenprogramm (Ebene₃) für Linux:

Umschaltung hin zur Ebene₂

```

1  __kernel_vsyscall:
2  pushl %ecx
3  pushl %edx
4  pushl %ebp
5  movl  %esp,%ebp
6  sysenter
    
```

- Aufruf ersetzt *int \$0x80* im Systemaufrufstumpf
- sysenter* bewirkt Sprung zu *sysenter_entry* im Kern

Fortsetzung auf Ebene₃

```

7  SYSENTER_RETURN:
8  popl  %ebp
9  popl  %edx
10 popl  %ecx
11  ret
    
```

Sysexit erwartet den PC in *%edx* und den SP in *%ecx*, Werte die der Kern definiert:
 ► *%ecx* ← *%ebp* und
 ► *%edx* ← Zeile 7.
 Die Registerinhalte müssen daher auf Ebene₃ gesichert und wiederhergestellt werden.

- Ausführung von *sysexit* auf Ebene₂ bewirkt Rücksprung an Zeile 7
 - der Wert von *SYSENTER_RETURN* ist eine „Betriebssystemkonstante“
- der Mechanismus kann die Systemaufruflatenz des Ebene₂-Prozessors signifikant verringern (z.B. von 181 auf 92 Taktzyklen [5])