

Linker 笔记

2017年9月6日 星期三 下午2:18

先来个4.4.3的源码分析

直接从__linker_init 开始分析

首先就是把自己的的一些elf header里的偏移赋值

```
1835 linker_so.size = phdr_table_get_load_size(phdr, elf_hdr->
e_phnum);
```

```
1836 linker_so.load_bias = get_elf_exec_load_bias(elf_hdr);
```

这两个函数一个获取LOAD段的起始和结束地址，第二个函数获取第一个LOAD段

调用soinfo_link_image()进行自举和重定位

获取phdr和dynamic section的地址保存起来

另外获取一个arm_exidx section的内容，可能是跟异常处理有关的，然后就是解析dynamicsection里的各个字段，把这些值赋值到传进来的soinfo里，解析的东西比较多，期间还有一些条件编译宏，比如MIPS的，但是这个并不重要，我们只分析arm的，这些case可以自己去看。

赋值完了之后，对几个值做一个检查，比如strtab，strsym，nbucket。

然后就是加载环境变量里指定的so，这个操作主要是针对要加载进来的so的，但是我们现在的linker还在自举当中，所以不需要

```
// If this is the main executable, then load all of the libraries from
LD_PRELOAD now.
```

```
1494 if (si->flags & FLAG_EXE) {
1495     memset(gLdPreloads, 0, sizeof(gLdPreloads));
1496     size_t preload_count = 0;
1497     for (size_t i = 0; gLdPreloadNames[i] != NULL; i++) {
```

```

1498     soinfo* lsi = find_library(gLdPreloadNames[i]);
1499     if (lsi != NULL) {
1500         gLdPreloads[preload_count++] = lsi;
1501     } else {
1502         // As with glibc, failure to load an LD_PRELOAD library is
just a warning.
1503         DL_WARN("could not load library \"%s\" from
LD_PRELOAD for \"%s\"; caused by %s",
1504             gLdPreloadNames[i], si->name,
linker_get_error_buffer());
1505     }
1506 }
1507 }

```

在这之后，linker开始加载dynamic里tag为DT_NEEDED的字段，也就是一些so文件，忘findlibrary跟，就会发现又跑到soinfo_link_image这里了，所以就不分析了。

```

    soinfo** needed = (soinfo**) alloca((1 + needed_count) *
sizeof(soinfo*));
1510     soinfo** pneeded = needed;
1511
1512     for (Elf32_Dyn* d = si->dynamic; d->d_tag != DT_NULL; ++d) {
1513         if (d->d_tag == DT_NEEDED) {
1514             const char* library_name = si->strtab + d->d_un.d_val;
1515             DEBUG("%s needs %s", si->name, library_name);
1516             soinfo* lsi = find_library(library_name);
1517             if (lsi == NULL) {
1518                 strcpy(tmp_err_buf, linker_get_error_buffer()),
sizeof(tmp_err_buf));

```

```

1519         DL_ERR("could not load library \"%s\" needed by \"%s\";
caused by %s",
1520         library_name, si->name, tmp_err_buf);
1521         return false;
1522     }
1523     *pneeded++ = |si;
1524 }
1525 }
1526 *pneeded = NULL;

```

然后是判断so有无重定位，有的话就修改属性，之后的话还得改回来。

最后就是最重要的重定位了，总共两个，一个plt_rel,一个rel，重定位的主要工作主要是修复导入符号的引用

```

1542
1543 if (si->plt_rel != NULL) {
1544     DEBUG("[ relocating %s plt ]", si->name);
1545     if (soinfo_relocate(si, si->plt_rel, si->plt_rel_count, needed))
{
1546         return false;
1547     }
1548 }
1549 if (si->rel != NULL) {
1550     DEBUG("[ relocating %s ]", si->name);
1551     if (soinfo_relocate(si, si->rel, si->rel_count, needed)) {
1552         return false;
1553     }
1554 }

```

看4.4.3的代码，这一块，这两个重定位都调用了soinfo_relocate()

```
一个重定位数据的格式如下， struct{
    Elf32_Addr r_offset; 需要重定位的信息
    Elf32_Word r_info ; 低8为重定位类型，高24代表符号表中的位置
}
```

程序首先 符号表的索引值有么有，然后获取符号名称，看其他so是否有加载这个符号，也就是调用了

```
9      sym_name = (char*)(strtab + symtab[sym].st_name);
870     s = soinfo_do_lookup(si, sym_name, &lsi, needed);
```

，不过有就用找到的这个，没有就为0

首先看soinfo_do_lookup干了些什么事情，这个函数主要是根据名字，去so自己，或者是其他加载的so里去找符号的信息，最终返回一个符号信息，查找符号主要是用到了nbucket chain，这个后面可以再分析，这两个其实是为了快速找到符号而准备的。正常情况下这个符号是一定找到的，也就是最后sym_addr一定有值的，如果没有，没准就是被修改了。。。

接着又是一个switch，把sym地址根据不同的类型给reloc，如果函数是内部的，直接加上so的机制就好

关于符号表类型的问题可以参考boyliang的博客

<http://blog.csdn.net/L173864930/article/details/40507359>，其中也讲到了bucket，chain的东西，我就不再展开了。

这个就是重定位的流程了。

在重定位完成之后，代码执行_linker_init_post_relocation(args,linker) 执行主逻辑，和linker不是特别相关的代码就略过了。

第一步__libc_init_tls(args),初始化tls，然后 linker_env_init,检查setuid，还有一些加载的环境变量。然后获取LD_PRELOAD 宏定义的so，如果有的话，后续会进行加载。接着分配一个soinfo结构体，并对其赋值

然后又调用了soinfo_link_image(),

接着add_vdso(),这个给漏洞利用提供了一种新的思路,这个args是kernel传

进来的 新时就不必了

还不行，再试试别的吧。

```
1591 static void add_vdso(KernelArgumentBlock & args UNUSED) {
1592 #ifdef AT_SYSINFO_EHDR
1593   Elf32_Ehdr* ehdr_vdso = reinterpret_cast<Elf32_Ehdr*>
( args.getauxval(AT_SYSINFO_EHDR));
1594
1595   soinfo* si = soinfo_alloc("[vdso]");
1596   si->phdr = reinterpret_cast<Elf32_Phdr*>(reinterpret_cast<char*>
( ehdr_vdso) + ehdr_vdso->e_phoff);
1597   si->phnum = ehdr_vdso->e_phnum;
1598   si->link_map.l_name = si->name;
1599   for (size_t i = 0; i < si->phnum; ++i) {
1600     if (si->phdr[i].p_type == PT_LOAD) {
1601       si->link_map.l_addr = reinterpret_cast<Elf32_Addr>(ehdr_vdso) - si->
phdr[i].p_vaddr;
1602       break;
1603     }
1604   }
1605 #endif
1606 }
```

最后调用

```
1735 si->CallPreInitConstructors();
1736
1737 for (size_t i = 0; gLdPreloads[i] != NULL; ++i) {
1738   gLdPreloads[i]->CallConstructors();
1739 }
1740
1741 /* After the link_image, the si->load_bias is initialized.
1742  * For so lib, the map->l_addr will be updated in notify_gdb_of_load.
1743  * We need to update this value for so exe here. So Unwind_Backtrace
1744  * for some arch like x86 could work correctly within so exe.
1745  */
1746 map->l_addr = si->load_bias;
1747 si->CallConstructors();、
```

做一些main之前的初始化操作

之后如果定义了relro这个flag的话，就把重定位表设置成只读，这个写利用的

同学就比较了解了，里面实际是用了mprotect进行保护
最后还有一个操作通知gdb，so加载完成了。。。。。厉害咯

最后 设置soinfo_pool为只读属性

```
static void set_soinfo_pool_protection(int protection) {  
290 for (soinfo_pool t* p = gSoInfoPools; p != NULL; p = p->next) {  
291   if (mprotect(p, sizeof(*p), protection) == -1) {  
292     abort(); // Can't happen.  
293   }  
294 }  
295}
```

通过System.loadLibrary进入

最后在so层会通过dlopen打开，这个函数会调用find_library加载一个so，返回soinfo，然后，调用so的init函数。Find_library函数调用load_library进行so的加载，这个load_libray可以看作是一个__linker_init函数了，因为它做的事和linker有点像，都调用了soinfo_link_image，然后就返回了，soinfo_link_image。

关键点是调用loadlibrary的时候，有一个ElfReader，这个会调用Load()进行加载。

```
34 bool ElfReader::Load() {  
135 return ReadElfHeader() &&  
136    VerifyElfHeader() &&  
137    ReadProgramHeader() &&  
138    ReserveAddressSpace() &&  
139    LoadSegments() &&  
140    FindPhdr();  
141 }
```

[4.1.4](#)

实际就是在加载so，这几个都比较简单，易懂就不在分析了。

7.1.1 源码分析

7.0以后linker这里改了好多，用了很多c++代码

Linker一开始创建了一个linker_so对象，然后又是赋值，接着调用linker_so.prelink_image，Androidxref貌似对c++支持不太好，搜定义的时候会搜不到，只能全局搜索。

这个prelink_image跟之前的soinfo_link_image有一定的相似，但是并没有加载其他的so，也没有进行重定位什么的操作

接着调用link_image，基本也是一样的，所以4.4的linker版本

soinfo_link_image == 7.1的pre_link和link_image

往下走，4489行初始化一些全局变量，这些变量是linker，libc共同需要的。4492行调用一些main函数执行前的函数，比如init，init_array指定的函数

```
// Initialize the main thread (including TLS, so system calls really work).  
4482 \_\_libc\_init\_main\_thread\(args\);  
4483  
4484 // We didn't protect the linker's RELRO pages in link_image  
because we  
4485 // couldn't make system calls on x86 at that point, but we can  
now...  
4486 if \(!linker\_so.protect\_relro\(\)\) \_\_linker\_cannot\_link\(args\);  
4487  
4488 // Initialize the linker's static libc's globals  
4489 \_\_libc\_init\_globals\(args\);  
4490  
4491 // Initialize the linker's own global variables  
4492 linker\_so.call\_constructors\(\);
```

4493

再往下是获取libdl的so信息，并把so加到全局列表里，暂时不清楚这个是要干啥，至此linker自举过程就完成了，然后又开始调用主流程

4497 **solist** = get_libdl_info();

4498 **sonext** = get_libdl_info();

4499 **g_default_namespace.add_soinfo**(get_libdl_info());

主流程和之前的没什么太大差别，就不在重复了。