

# ASM. S

## Hongj i e

主要处理 cpu 发生的各种异常，也是必须要做的工作。

异常表如下：

异常号	异常处理函数
0	di vi de_error
1	debug
2	nmi
3	overfl ow
4	bounds
5	i nval i d_op
6	de vi ce_not_avai l abl e
7	double_faul t
8	coprocessor_segment_overrun
9	i nval i d_TSS
10	segment_not_present
11	stack_segment
12	general _protecti on
13	page_faul t
14	reserved
15	coprocessor_error

这些函数的处理过程大致相同，先将实际处理任务的函数地址入栈，然后使用汇编语句 jmp 跳到 no\_error\_code 处或 error\_code 处执行。那我们先看看 error\_code。

error\_code:

```
xchgl %eax, 4(%esp)    # error code <-> %eax  //eax 为错误代码
xchgl %ebx, (%esp)    # &function <-> %ebx//ebx 为处理任务的函数地址
pushl %ecx
pushl %edx
pushl %edi
pushl %esi
pushl %ebp
push %ds
push %es
push %fs              //顺序保存以上寄存器
pushl %eax            # error code  //错误代码入栈
lea 44(%esp), %eax    # offset      //偏移量入栈
pushl %eax
movl $0x10, %eax      //0x10 为内核数据段选择子
```

```

mov %ax,%ds      //设为内核数据段
mov %ax,%es      //设为内核数据段
mov %ax,%fs      //设为内核数据段
call *%ebx       //调用处理任务的函数
addl $8,%esp
pop %fs
pop %es
pop %ds
popl %ebp
popl %esi
popl %edi
popl %edx
popl %ecx
popl %ebx
popl %eax        //顺序出栈
iret             //中断，异常返回

```

在顺序保存寄存器之后有三行语句：

```

pushl %eax      //错误代码入栈
leal 44(%esp),%eax //偏移量
pushl %eax

```

这里连续两次入栈是为了调用下面的实际处理函数做准备，实际上相当于他们的参数。错误代码好理解，那偏移量是什么呢？在发生异常或中断之后，系统自动将 cs, eip, eflags, esp 入栈。44(%esp)就是这时的栈顶。这主要是为了报告那里出现了问题而设的。

这里为什么非要把函数地址入栈，然后再调用呢？如果直接在 error\_code 中调用函数，那就要书写 13 次这样的代码。原来这样做，error\_code 相当于一个子函数，函数地址相当于参数，使整个代码结构化了。

No\_error\_code 和 error\_code 区别在于 No\_error\_code 将常数 0 作为错误代码入栈。