\_\_asm\_\_("divl %4":"=a" (block),"=d" (sec):"0" (block),"1" (0),  
"r" (hd\_info[dev].sect));  
\_\_asm\_\_("divl %4":"=a" (cyl),"=d" (head):"0" (block),"1" (0),  
"r" (hd\_info[dev].head));

：block=柱面号\*磁头数\*扇区数+磁头号\*扇区数+扇区号  
2：扇区号=block/扇区数的余数，所得商记为tmp=柱面号\*磁头数+磁头号；  
3：磁头号=tmp/磁头数的余数，所得的商就是柱面号。  
其中2对应于第一个asm语句，3对应于第二个asm语句。  
第一个asm语句把余数即扇区号放入edx，所以sec=扇区号，所得的商放在eax中，所以block=tmp；  
第二个asm语句把余数即磁头号放入edx，所以head=磁头号，所得的商放在eax中，所以cyl=柱面号。

// 下面嵌入汇编代码用来从硬盘信息结构中根据起始扇区号和每磁道扇区数计算在磁道中的

// 扇区号(sec)、所在柱面号(cyl)和磁头号(head)。

sec = hd\_info[dev].sect;

\_asm {

mov eax,block

xor edx,edx

mov ebx,sec

div ebx

mov block,eax

mov sec,edx

}

//\_\_asm\_\_ ("divl %4": "=a" (block), "=d" (sec):"" (block), "1" (0),

// "r" (hd\_info[dev].

// sect));

head = hd\_info[dev].head;

\_asm {

mov eax,block

xor edx,edx

mov ebx,head

div ebx

mov cyl,eax

mov head,edx

}

//\_\_asm\_\_ ("divl %4": "=a" (cyl), "=d" (head):"" (block), "1" (0),

// "r" (hd\_info[dev].

// head));