

程序 14-24 linux/include/linux/math_emu.h

```

1  /*
2  * linux/include/linux/math_emu.h
3  *
4  * (C) 1991 Linus Torvalds
5  */
6  #ifndef _LINUX_MATH_EMU_H
7  #define _LINUX_MATH_EMU_H
8
9  #include <linux/sched.h> // 调度程序头文件。定义了任务结构 task_struct、任务 0 的数据，
// 还有一些有关描述符参数设置和获取的嵌入式汇编函数宏语句。
10
// CPU 产生异常中断 int 7 时在栈中分布的数据构成的结构，与系统调用时内核栈中数据分布类似。
11 struct info {
12     long __math_ret; // math_emulate() 调用者 (int7) 返回地址。
13     long __orig_eip; // 临时保存原 EIP 的地方。
14     long __edi; // 异常中断 int7 处理过程入栈的寄存器。
15     long __esi;
16     long __ebp;
17     long __sys_call_ret; // 中断 7 返回时将去执行系统调用的返回处理代码。
18     long __eax; // 以下部分 (18--30 行) 与系统调用时栈中结构相同。
19     long __ebx;
20     long __ecx;
21     long __edx;
22     long __orig_eax; // 如不是系统调用而是其它中断时，该值为-1。
23     long __fs;
24     long __es;
25     long __ds;
26     long __eip; // 26 -- 30 行 由 CPU 自动入栈。
27     long __cs;
28     long __eflags;
29     long __esp;
30     long __ss;
31 };
32
// 为便于引用 info 结构中各字段 (栈中数据) 所定义的一些常量。
33 #define EAX (info->__eax)
34 #define EBX (info->__ebx)
35 #define ECX (info->__ecx)
36 #define EDX (info->__edx)
37 #define ESI (info->__esi)
38 #define EDI (info->__edi)
39 #define EBP (info->__ebp)
40 #define ESP (info->__esp)
41 #define EIP (info->__eip)
42 #define ORIG_EIP (info->__orig_eip)
43 #define EFLAGS (info->__eflags)
44 #define DS (*(unsigned short *) &(info->__ds))
45 #define ES (*(unsigned short *) &(info->__es))
46 #define FS (*(unsigned short *) &(info->__fs))
47 #define CS (*(unsigned short *) &(info->__cs))
48 #define SS (*(unsigned short *) &(info->__ss))

```

```

// 终止数学协处理器仿真操作。在 math_emulation.c 程序中实现(L488 行)。
// 下面 52-53 行上宏定义的实际作用是把 __math_abort 重新定义为一个不会返回的函数
// (即在前面加上了 volatile)。该宏的前部分:
// (volatile void (*)(struct info *, unsigned int))
// 是函数类型定义, 用于重新指明 __math_abort 函数的定义。后面是其相应的参数。
// 关键词 volatile 放在函数名前来修饰函数, 是用来通知 gcc 编译器该函数不会返回,
// 以让 gcc 产生更好一些的代码。详细说明请参见第 3 章 §3.3.2 节内容。
// 因此下面的宏定义, 其主要目的就是利用 __math_abort, 让它即可用作普通有返回函数,
// 又可以在使用宏定义 math_abort() 时用作不返回的函数。
50 void __math_abort(struct info *, unsigned int);
51
52 #define math_abort(x, y) \
53 (((volatile void (*)(struct info *, unsigned int)) __math_abort)((x), (y)))
54
55 /*
56  * Gcc forces this stupid alignment problem: I want to use only two longs
57  * for the temporary real 64-bit mantissa, but then gcc aligns out the
58  * structure to 12 bytes which breaks things in math_emulate.c. Shit. I
59  * want some kind of "no-align" pragma or something.
60  */
61 /*
62  * Gcc 会强迫这种愚蠢的对齐问题: 我只想使用两个 long 类型数据来表示 64 比特的
63  * 临时实数尾数, 但是 gcc 却会将该结构以 12 字节来对齐, 这将导致 math_emulate.c
64  * 中程序出问题。唉, 我真需要某种非对齐 "no-align" 编译指令。
65  */
66 // 临时实数对应的结构。
67 typedef struct {
68     long a, b;          // 共 64 比特尾数。其中 a 为低 32 位, b 为高 32 位 (包括 1 位固定位)。
69     short exponent;    // 指数值。
70 } temp_real;
71 // 为了解决上面英文注释中所提及的对齐问题而设计的结构, 作用同上面 temp_real 结构。
72 typedef struct {
73     short m0, m1, m2, m3;
74     short exponent;
75 } temp_real_unaligned;
76 // 把 temp_real 类型值 a 赋值给 80387 栈寄存器 b (ST(i))。
77 #define real_to_real(a, b) \
78 ((* (long long *) (b) = *(long long *) (a)), ((b)->exponent = (a)->exponent))
79 // 长实数 (双精度) 结构。
80 typedef struct {
81     long a, b;          // a 为长实数的低 32 位; b 为高 32 位。
82 } long_real;
83 // 定义短实数类型。
84 typedef long short_real;
85 // 临时整数结构。
86 typedef struct {
87     long a, b;          // a 为低 32 位; b 为高 32 位。

```

```

83     short sign;        // 符号标志。
84 } temp_int;
85
    // 80387 协处理器内部的状态字寄存器内容对应的结构。（参见图 11-6）
86 struct swd {
87     int ie:1;          // 无效操作异常。
88     int de:1;          // 非规格化异常。
89     int ze:1;          // 除零异常。
90     int oe:1;          // 上溢出异常。
91     int ue:1;          // 下溢出异常。
92     int pe:1;          // 精度异常。
93     int sf:1;          // 栈出错标志，表示累加器溢出造成的异常。
94     int ir:1;          // ir, b: 若上面 6 位任何未屏蔽异常发生，则置位。
95     int c0:1;          // c0—c3: 条件码比特位。
96     int c1:1;
97     int c2:1;
98     int top:3;         // 指示 80387 中当前位于栈顶的 80 位寄存器。
99     int c3:1;
100    int b:1;
101 };
102
    // 80387 内部寄存器控制方式常量。
103 #define I387 (current->tss.i387)          // 进程的 80387 状态信息。参见 sched.h 文件。
104 #define SWD (*(struct swd *) &I387.swd) // 80387 中状态控制字。
105 #define ROUNDING ((I387.cwd >> 10) & 3) // 取控制字中舍入控制方式。
106 #define PRECISION ((I387.cwd >> 8) & 3) // 取控制字中精度控制方式。
107
    // 定义精度有效位常量。
108 #define BITS240          // 精度有效数：24 位。（参见图 11-6）
109 #define BITS532          // 精度有效数：53 位。
110 #define BITS643          // 精度有效数：64 位。
111
    // 定义舍入方式常量。
112 #define ROUND_NEAREST 0 // 舍入方式：舍入到最近或偶数。
113 #define ROUND_DOWN    1 // 舍入方式：趋向负无限。
114 #define ROUND_UP      2 // 舍入方式：趋向正无限。
115 #define ROUND_0       3 // 舍入方式：趋向截 0。
116
    // 常数定义。
117 #define CONSTZ (temp_real_unaligned) {0x0000, 0x0000, 0x0000, 0x0000, 0x0000} // 0
118 #define CONST1 (temp_real_unaligned) {0x0000, 0x0000, 0x0000, 0x8000, 0x3FFF} // 1.0
119 #define CONSTPI (temp_real_unaligned) {0xC235, 0x2168, 0xDAA2, 0xC90F, 0x4000} // Pi
120 #define CONSTLN2 (temp_real_unaligned) {0x79AC, 0xD1CF, 0x17F7, 0xB172, 0x3FFE} // Loge(2)
121 #define CONSTLG2 (temp_real_unaligned) {0xF799, 0xFBCF, 0x9A84, 0x9A20, 0x3FFD} // Log10(2)
122 #define CONSTL2E (temp_real_unaligned) {0xF0BC, 0x5C17, 0x3B29, 0xB8AA, 0x3FFF} // Log2(e)
123 #define CONSTL2T (temp_real_unaligned) {0x8AFE, 0xCD1B, 0x784B, 0xD49A, 0x4000} // Log2(10)
124
    // 设置 80387 各状态
125 #define set_IE() (I387.swd |= 1)
126 #define set_DE() (I387.swd |= 2)
127 #define set_ZE() (I387.swd |= 4)
128 #define set_OE() (I387.swd |= 8)
129 #define set_UE() (I387.swd |= 16)

```

```

130 #define set_PE() (I387.swd |= 32)
131
132 // 设置 80387 各控制条件
132 #define set_C0() (I387.swd |= 0x0100)
133 #define set_C1() (I387.swd |= 0x0200)
134 #define set_C2() (I387.swd |= 0x0400)
135 #define set_C3() (I387.swd |= 0x4000)
136
137 /* ea.c */
138
139 // 计算仿真指令中操作数使用到的有效地址值，即根据指令中寻址模式字节计算有效地址值。
140 // 参数：__info - 中断时栈中内容对应结构；__code - 指令代码。
141 // 返回：有效地址值。
139 char * ea(struct info * __info, unsigned short __code);
140
141 /* convert.c */
142
143 // 各种数据类型转换函数。在 convert.c 文件中实现。
143 void short_to_temp(const short_real * __a, temp_real * __b);
144 void long_to_temp(const long_real * __a, temp_real * __b);
145 void temp_to_short(const temp_real * __a, short_real * __b);
146 void temp_to_long(const temp_real * __a, long_real * __b);
147 void real_to_int(const temp_real * __a, temp_int * __b);
148 void int_to_real(const temp_int * __a, temp_real * __b);
149
150 /* get_put.c */
151
152 // 存取各种类型数的函数。
152 void get_short_real(temp_real *, struct info *, unsigned short);
153 void get_long_real(temp_real *, struct info *, unsigned short);
154 void get_temp_real(temp_real *, struct info *, unsigned short);
155 void get_short_int(temp_real *, struct info *, unsigned short);
156 void get_long_int(temp_real *, struct info *, unsigned short);
157 void get_longlong_int(temp_real *, struct info *, unsigned short);
158 void get_BCD(temp_real *, struct info *, unsigned short);
159 void put_short_real(const temp_real *, struct info *, unsigned short);
160 void put_long_real(const temp_real *, struct info *, unsigned short);
161 void put_temp_real(const temp_real *, struct info *, unsigned short);
162 void put_short_int(const temp_real *, struct info *, unsigned short);
163 void put_long_int(const temp_real *, struct info *, unsigned short);
164 void put_longlong_int(const temp_real *, struct info *, unsigned short);
165 void put_BCD(const temp_real *, struct info *, unsigned short);
166
167 /* add.c */
168
169 // 仿真浮点加法指令的函数。
169 void fadd(const temp_real *, const temp_real *, temp_real *);
170
171 /* mul.c */
172
173 // 仿真浮点乘法指令。
173 void fmul(const temp_real *, const temp_real *, temp_real *);
174

```

```
175 /* div.c */
176
177 // 仿真浮点除法指令。
178 void fdiv(const temp_real *, const temp_real *, temp_real *);
179
180 /* compare.c */
181 // 比较函数。
182 void fcom(const temp_real *, const temp_real *); // 仿真浮点指令 FCOM, 比较两个数。
183 void fucom(const temp_real *, const temp_real *); // 仿真浮点指令 FUCOM, 无次序比较。
184 void ftst(const temp_real *); // 仿真浮点指令 FTST, 栈顶累加器与 0 比较。
185 #endif
186
```
