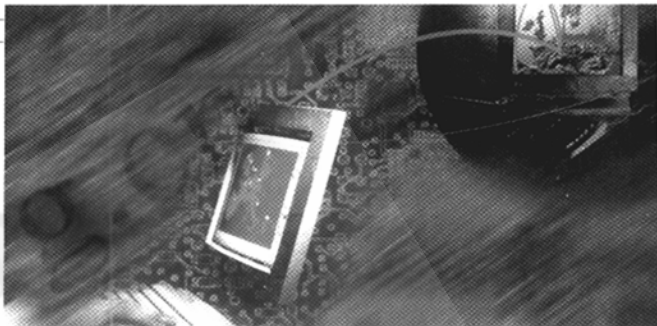


虚拟设备 VxD 异步通信 技术的研究与应用

邱晓奕 (西安 61542 部队网络中心 710016)
刘雪梅 (陕西省农电管理局设计室 710077)



摘要: 本文介绍了在 WINDOWS 多任务系统中, 运行于系统核心层的虚拟设备驱动程序 VxD 与运行于应用层的进程之间的通信方式, 并给出具体的异步通信应用实例。

关键词: VxD VMM VM VtoolsD

在 Windows 多任务操作系统中, 计算机的物理设备可被多个进程使用, 而这些进程运行于系统的 Ring3 层, 它们无法直接与底层的物理设备进行信息交换。要想在 Ring3 层完成对系统物理层的访问, 必须借助于 VxD 技术。本文将介绍如何通过 VxD 进行异步通信, 从而使运行在 ring3 层的应用程序具有访问硬件的能力, 并以 VxD 异步通信为例, 给出一个具体的应用实例。

在 SYSTEM.INT 文件的 [386Enh] 节中静态地加载。在 Windows 98 中, 由于即插即用的引入, VxD 的功能也被增强了。现在 VxD 可以动态地加载或卸载, 以节省系统资源。在很大程度上 VxD 起到了原来 BIOS 的作用。

1 Windows 的虚拟环境及 VxD 技术概述

Windows 的系统核心由虚拟设备驱动程序 VxD, 虚拟机管理器 VMM(Virtual Machine Manager)和虚拟机 VM (Virtual Machine) 三部分构成, 其中虚拟机 VM 分为 DOS 虚拟机和系统虚拟机两种。每个虚拟机都有独立的地址空间、I/O 空间、寄存器、堆栈、局部描述符、中断向量表和执行优先权。每个 DOS 应用程序在各自的 DOS 虚拟机中运行, 而 Windows 应用程序均在系统虚拟机中运行。虚拟机管理器 VMM 包含了所有基本的系统功能, 如任务调度、虚拟内存操作、程序装入及终止、进程间通信, 此外, 还负责处理主要的中断处理及例外情况。虚拟设备驱动程序 VxD 最初是用来支持 Windows 下硬件设备的管理, 扩展系统功能的一类程序, 它以 DLL 的形式链接入操作系统的核心层 Ring0, 运行在 Ring3 层的应用程序通过与 Ring0 层的 VxD 通信获得访问硬件的能力。所有 VxD 的运行都在 VMM 的监控下。VxD、VMM 和 VM 的关系如图 1 所示:

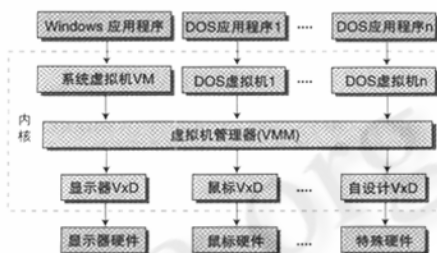


图 1 VxD、VMM 和 VM 的关系

设备驱动程序 VxD 是管理系统软硬资源的二进制可执行代码。它是 1 个 32 位保护模式下的可执行 DLL, 在 16 位的 Windows 3.x 中, VxD 一般具有后缀名.386, 并且

2 虚拟设备驱动程序 VxD 的开发过程

过去的 VxD 全部用 Intel 汇编语言编写, 编程者需要有很好的 x86 汇编语言功底, 还得对 Windows 体系结构有相当的了解。如今由美国 Vireo Software 公司推出的 VtoolsD for Windows 95 开发工具包提供了对 VxD 编程的全线 C/C++ 类库支持, 绝大多数的 VMM 和 VxD 的服务都可以通过类库中的成员函数来实现。

用 VtoolsD 工具包中的 QuickVxD 可为编程者生成 VxD 的 C/C++ 程序框架 (生成 *.h, *.cpp, 和 *.mak 三个文件), 用户在此基础上添加必要的代码, 最后再用 VC++ 编译器经编译、链接生成相应的设备驱动程序 VxD。

创建虚拟设备驱动程序的基本步骤如下:

2.1 利用 VtoolsD 工具包中的 QuickVxD 生成 VxD 框架

在 QuickVxD 可视化环境中, 程序员只需在 VxD 快速生成对话框中选定和定义所需 VxD 的基本特征, 如实现语言(C或C++)、设备参数、控制消息、调用方式、VxD 服务以及其他一些文件名和类名后, 即可自动生成指定语言的 VxD 源程序框架。如果要求 VxD 能够被动态加载并且要与 Ring3 层进行通信, 则必需在 VxD 控制消息框中选中 SYS_DYNAMIC_DEVICE_EXIT、SYS_DYNAMIC_DEVICE_INIT、W32_DEVICEIOCONTROL 三项。

2.2 重载类成员函数

自动生成的 VxD 源程序中包含三个非常主要的类: VDevice、VvirtualMachine、VThread。其中 VDevice 用于响应 VMM 或由其他 VxD 传来的消息, VVirtualMachine 用于响应 VM 的控制消息, VThread 用于对特定线程的创建、终止进行控制。当 Windows 系统装载 VxD 时, Vdevice 类的一个实例将自动被创建, 而 VvirtualMachine 和 Vthread 类的实例必需由手工创建。QuickVxD 为这些类的成员函数提供缺省的消息处理方式, 程序员只需重载感兴趣的成员函数即可处理相应的控制消息。

2.3 添加必要的代码

利用 VxD 可以实现对中断、DMA、热键、I/O 端口、内存分配、定时、事件等服务的处理。VtoolD 为每项服务提供相应的类, 所有这些服务处理类都必须从 VDevice 类中派生。程序员根据具体应用的需要创建所需类的实例, 重载缺省的消息处理方式, 添加必要的成员函数。

2.4 生成 VxD 程序

虚拟设备驱动程序可以在 MS VC++ 集成环境中编译生成 VxD 文件。在 VC++ 集成环境中选择 Project \ Setting 菜单选项, 在工程设置对话框的 Build command line 选项中设置 "NMAKE /f FileName.mak", 在 Output file name 选项中设置 "FileName.vxd"。设置完毕后, 进行编译连接即可生成 VxD 程序。

2.5 编写 Ring3 层应用程序

生成的 VxD 程序需要 Ring3 层的应用程序来加载和测试。对于可动态加载的 VxD, 应用程序通过 CreateFile() 函数动态加载 VxD, 用 CloseHandle() 函数动态卸载 VxD, 用 DeviceIoControl() 函数与 VxD 通信。

3 VXD 通信技术的实现

作为设备驱动程序, VxD 运行于 Ring0 层, 所以没有它不能完成的事情, Ring3 层应用程序利用 VxD 底层硬件访问能力, 通过与 VxD 通信来完成自己不能完成的任务。

与 VxD 通信主要接口函数有: DeviceIoControl, CreateEvent, GetOverlappedResult, OnW32DeviceIoControl, VWIN32_DIOCCCompletionRoutine(具体的函数定义请查阅有关资料)。

(1) Ring3 层的应用程序通过 DeviceIoControl 函数使 VMM 发送 W32_DEVICEIOCONTROL 消息给 VxD。该函数的定义如下:

```
BOOL DeviceIoControl(  
    HANDLE hDevice, 用 CreateFile 函数加载的 VxD  
    设备句柄  
    DWORD dwIoControlCode, Ring3 层程序向 VxD 传  
    递的命令参数  
    LPVOID lpInBuffer, Ring3 层程序向 VxD 传递的数  
    据输入缓冲地址  
    DWORD nInBufferSize, Ring3 层程序向 VxD 传递的  
    数据输入缓冲字节数  
    LPVOID lpOutBuffer, VxD 返回数据的缓冲地址  
    DWORD nOutBufferSize, VxD 返回数据的缓冲区字  
    字节数  
    LPDWORD lpBytesReturned, VxD 实际返回数据的  
    字节数  
    LPOVERLAPPED lpOverlapped 用于异步通信的  
    OVERLAPPED 结构地址  
)
```

应用程序通过 dwIoControlCode 参数向 VxD 发送控制命令, 通过 lpInBuffer 缓冲区向 VxD 发送数据, 通过 lpOutBuffer 缓冲区从 VxD 接收数据。

(2) 应用程序通过 CreateEvent 函数创建异步通信事件, 该异步事件通过 OVERLAPPED 结构的 hEvent 传递给 VxD。

(3) 在异步通信方式中, 应用程序向 VxD 发送控制信息后, 通过调用 GetOverlappedResult 函数进入异步等待状态。

(4) 在 VxD 内部, 设备驱动程序通过 OnW32DeviceIoControl 函数处理 WIN32_DEVICEIOCONTROL 消息。当应用程序加载 VxD、卸载 VxD 以及调用 DeviceIoControl 时, OnW32DeviceIoControl 函数将自动被触发。

(5) 当 VxD 完成 Ring3 层应用程序发出的控制命令后, 通过 VWIN32_DIOCCCompletionRoutine 函数将异步事件对象置为有信号状态, 以便唤醒处于等待状态的 Ring3 层应用程序。

在异步通信中, CreateFile 函数的 fdwAttrsAndFlags 参数必须含有标志 FILE_FLAG_OVERLAPPED 以表明系统要以异步方式访问虚拟设备。为了安全起见, VxD 可用 VMM 服务 _LinPageLock, 按页锁定 OnW32DeviceIoControl 函数参数 PIOCTLPARAMS 结构中 dioc_InBuf 指向的应用程序输入缓冲区, dioc_OutBuf 指向的输出缓冲区, lpoOverlapped 指向的 OVERLAPPED 结构。要交换数据时, 可置数据及数据总量到 dioc_OutBuf 及 lpoOverlapped->O_InternalHigh。具体的通信流程如图 2 所示:

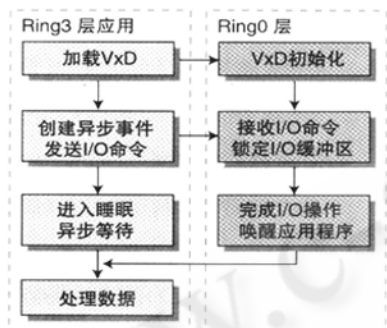


图 2 异步通信流程

4 VxD 异步通信具体应用

作者在利用 C30 语音采集器开发语音处理软件时, 需要编写 VxD 将语音采集器采集的语音数据提交给 Windows 应用程序进行处理。由于异步通信方式能较好的实现多任务处理, 提高系统的整体效率, 所以 VxD 与应用程序间采取异步通信方式。现将语音采集系统中的 VxD 通信的关键代码摘录如下:

```

HANDLE hEvent, hVxd;
DWORD cbRet = 0;
OVERLAPPED ovlp = {0,0,0,0,0};
char InBuffer [255], OutBuffer [255];
int result, BufferSize = 255;
hVxd=CreateFile("\\\\.\\My_C30vxd.vxd", 0,
0,0,CREATE_NEW,FILE_FLAG_DELETE_ON_CLOSE|
FILE_FLAG_OVERLAPPED,0);
hEvent = CreateEvent(0, true,false, NULL);
ovlp.hEvent=hEvent;
DeviceIoControl(hVxd,START_COLLECT,InBuffer,
BufferSize, OutBuffer, BufferSize, cbRet, &ovlp); //以
START_COLLECT 为标记向 V x D 发控制信号
  
```

```

GetOverlappedResult(hVxd, &ovlp, &cbRet, true); // 异
步等待 VxD 操作结束
  
```

```

..... // 处理 OutBuffer 中采集来的数据
  
```

```

CloseHandle(hVxd);
  
```

```

VxD 对控制命令的响应代码:
  
```

```

DWORD My_C30Device::OnW32DeviceIoControl
(PIOCTLPARAMS pDIOCPParams)
  
```

```

{
OVERLAPPED* pOverlap;
switch(pDIOCPParams->dioc_IOCTLCode)
{
case DIOC_OPEN:
.....// 语音采集器初始化处理
break;
case DIOC_CLOSEHANDLE:
.....// 语音采集器结束处理
break;
case START_COLLECT: // START_COLLECT 控制
命令的处理
.....// 语音数据的采集
// 向 Ring3 层应用传送语音数据, ptSoundData 为语
音数据在采集器中地址指针
memcpy(pDIOCPParams->dioc_OutBuf, ptSoundData,
255);
(DWORD *)pDIOCPParams->dioc_bytesret=255; // 提
交的字节数
pOverlap=(OVERLAPPED *)pDIOCPParams->
dioc_ovrIp;
VWIN32_DIOCCCompletionRoutine(pOverlap->
O_Internal); // 置异步事件为有信号 break;
case 其他控制命令:
.....// 相应命令的处理
break; }
return 0;
}
  
```

为简单起见, 以上代码中所有函数的调用均未对返回值进行判断, 这在实际编程中切不可如此。文章仅列举了 VxD 的通信部分代码, 有关 VxD 初始化控制以及各种类的使用与相互调用关系请参阅相关资料。■