三 ARM指令集

1.存储器访问(L/S)指令

常规

LDR R2,[R5];将R5为地址的存储单元中的数据加载到R2中。

STR R1,[R0,#0x04];将R1中的内容存放在以 R0 + 0x04 的内存地址单元中。

传送指令类型:

LDRB R3,[R2],#1;以R2为地址读取一个字节数据到R3中。

STRH R1, [R0,#2]! ;半字送达,传送R1中低两字节数据至R0+2为地址的存储单元,R0更新。

多寄存器补充:

在非用户或系统模式下,可出现"^"后缀,若LDM指令寄存器列表包含PC,则会额外将SPSR拷贝给CPSR。

2.数据处理类指令

例:

MOV R1, R0;将R0的数据放进R1中;

MOV R1,R0,LSL #3;将R0的数值成8赋值给R1;

MVN R0,#0;将立即数0取反传赋值给R0;

3.算术逻辑运算指令

例1: 64为整数加法

R0/R1与R2/R3分别放两个加数的低/高32位,R4/R5存放结果的低/高32位

ADDS R4,R0,R2;带S后缀结果会影响CPSR中的标志位C,如果不带S那么计算中的ADC R5,R1,R3;带进位的加法,C标志位参与运算。

例2: 64为整数减法

```
SUBS R4,R4,R2
SBC R5,R1,R3
```

例3: 逆向减法

```
RSB R0,R1,R2 ;R0 = R2 - R1。
RSC R0,R1,R2 ;R0 = R2 - R1 - C标志位的反码。
```

例4: 逆向减法

```
AND R0,R0,#3;保持R0的0位和1位,其余清0。
ORR R0,R0,#3;置位R0的0位和1位,其余不变。
EOR R0,R0,#3;反转R0的0位和1位,其余不变。
BIC R0,R0,#3;清0 R0的0位和1位,其余不变。
```

例5: 比较指令

```
CMP R1,R0;R1 - R0,结果影响CPSR中的标志位,但是不保留运算的结果。CMN R0,#1;判断R0的数值是否是1的补码,如果是则Z置位。
```

例6: 测试指令

```
TST R1,#3 ;按位与,结果影响CPSR中的标志位。
TEQ R1,R2 ;按位或,结果影响CPSR中的标志位。
```

例7: 乘法指令

MUL: 32位乘法。

MLA: 3位操作数,将操作数1与操作数2相乘,结果加第三个操作书,存入

目的寄存器。

```
MAL Rd,Rm,Rs,Rn;Rd = Rm * Rs + Rn。
```

规则: Rd和Rm不能是用一寄存器;

形成两个矢量的标志量积例程:

```
MOV R11,#20;计数即代表矢量维度
MOV R10,#0 ;初始化结果寄存器
LOOP:
LDR R0,[R8],#4;读取矢量1指针
LDR R1,[R9],#4;读去矢量2指针
MAL R10,R0,R1,R10
SUBS R11,R1,R10
BNE LOOP
```

4.跳转指令

含义:跳转指令用于控制程序的走向,可以完成从当前指令向前或向后4字节的地址空间跳转,包括基本跳转指令,带返回跳转指令BL,带状态切换(ARM与Thumb之间)的跳转指令BX,带返回和状态切换的跳转指令BLX

例:

```
BL LABEL ;程序无条件挑战到LABEL处执行
;同时将PC数值存放到R14中
MOV LR,PC
B LABEL ;利用B指令也可以完成上面的操作
```

此外还有不受范围限制的跳转指令:

LDR PC, =LABEL

5.程序状态寄存器访问指令

CPSR[31:24]: _f(标志域) CPSR[23:16]: _s(状态域) CPSR[15:08]: _x(扩展域) CPSR[07:00]: _c(控制域)

例:

清CPSR标志位

MSR RO, CPSR;将CPSR的数值赋值给RO;MSR指令用于CPSR赋值给寄存器

BIC R0,R0,#0xF0000000 ;清高四位

MSR CPSR_f,R0;将R0的数值赋给CPSR,因为带了标志域,则指令只会修改31-24

结尾:

初学ARM汇编将其分段整理成笔记供自己参考也供与大家学习,如有错误请大佬们直言指出,如果感觉有用那就点个赞留个言,谢谢观众老爷们的赏脸。

若想获得上述内容的PDF版本移步到GitHub下载。

地址: https://github.com/QianquanChina/Study-Notes