

\$@: 目标的名字

\$^: 构造所需文件列表所有所有文件的名字

\$<: 构造所需文件列表的第一个文件的名字

\$?: 构造所需文件列表中更新过的文件

uart.bin: start.o clock.o uart.o main.o

目标文件 依赖文件 代码段链接地址

链接工具 arm-linux-ld -Ttext 0xD0020010 -o uart.elf \$^ 所有依赖文件

将所有依赖文件链接成elf文件，-Ttext 0xd0020010告诉连接器连接成的文件加载到RAM的0xd0020010处执行

复制文件内容 到另一文件 arm-linux-objcopy -O binary uart.elf \$@ 目标文件

将调试生成的uart.elf可执行文件转换成二进制文件uart .bin

反汇编工具 arm-linux-objdump -D uart.elf > uart.dis

对调试生成的elf文件进行反汇编，用于调试错误，生成.dis文件

%.o: %.c

目标生成.o文件，每个.o文件依赖于对应的.c文件

arm-linux-gcc -c \$< -o \$@ -nostdlib

-c参数将对源程序.c进行预处理、编译、汇编操作，生成.o文件

将目录下所有源程序.c文件预处理生成.o文件

%.o: %.S

-o参数是指定输出格式为.o文件

目标生成.o文件，每个.o文件依赖于对应的.S文件

\$<: 目标文件对应依赖文件名字

\$@: 目标文件名字

arm-linux-gcc -c \$< -o \$@ -nostdlib

将目录下所有源程序.s文件预处理生成.o文件

clean:

rm *.o *.elf *.bin *.dis

清除所有.o .elf .dis .bin文件

-nostdlib: 不连接系统标准启动文件和标准库文件，只把指定文件传递给链接器

-g	可执行程序包含调试信息，目的是为了给 GDB 工具调试程序使用
-o	指定输出文件名，如不指定 -o，默认输出文件名为 a.out
-c	只编译不链接，产生 .o 文件，不产生可执行文件
-C	将当前的工作目录切换到指定目录中
-f	编译用其它文件名书写的 Makefile
-D	执行 gcc 过程中给程序中添加宏定义
-Wall	编译后显示所有警告
-L	指定链接的第三方库所在的目录
-nostdlib	不连接系统标准启动文件和标准库文件，只把指定的文件传递给链接器。

%.o: %.c

等同于下面的写法。

```
1 f1.o: f1.c
2 f2.o: f2.c
```

使用匹配符%，可以将大量同类型的文件，只用一条规则就完成构建。看到这你可能一头雾水，到底怎么用别急，往下看。