



12.3.5 程序控制指令

1 无条件转移指令JMP

JMP指令的操作是无条件地使程序转移到指定的目标地址，并从该地址开始执行新的程序段。

段内转移：**CS**不变，仅改变**IP**的值；

段间转移：**CS**、**IP**寄存器的内容均发生改变。

转移指令对状态标志位没有影响。



1) 段内直接转移

格式: **JMP Label**

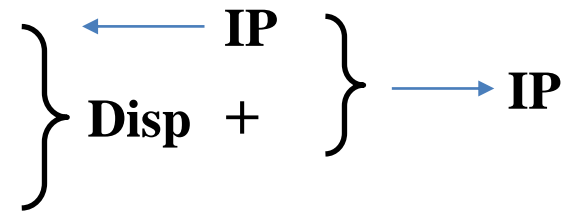
操作: **LAB→IP**

Label: 段内标号, 也称为符号地址, 汇编程序确定转移目标代码的偏移地址, 必须在同一代码段内。

即: **JMP XXXXH ; 偏移地址**

例,

```
      ⋮  
      MOV AX,    BX  
      JMP NEXT  
      INC  CX  
      ⋮  
NEXT:  MOV BX,    0
```



汇编后的位移量



2) 段内间接转移

格式: **JMP OPRD**

OPRD: 为通用寄存器或存储器根据相应寻址方式而获得的一个16位操作数来作为转移目标偏移地址。

操作: **OPRD→IP**

例, 若**DS=3000H**, **BX=1200H**,
[31200H]=50H, **[31201H]=23H**

JMP BX ; 1200H→IP

JMP WORD PTR [BX] ; 2350H→IP



3) 段间直接转移

格式: JMP FAR PTR Label

Label: 段间标号, 也称远标号, 在另一个代码段。
汇编程序确定要转移的**16位段地址**和**16位偏移地址**,
即标号所在的代码段及其位置的偏移地址。

操作: 段地址→CS, 偏移地址→IP

例, JMP FAR PTR NEXT

即, JMP XXXXH: XXXXH



4) 段间间接转移

格式: JMP OPRD

OPRD: 是一个根据寻址方式而获得的32位存储器操作数。

操作: OPRD(高16位) \rightarrow CS

OPRD(低16位) \rightarrow IP

例, 若DS=3000H, BX=3000H, [33000]=0BH, [33001H]=20H, [33002H]=10H, [33003H]=80H

JMP DWORD PTR [BX]

200BH \rightarrow IP, 8010H \rightarrow CS



2 条件转移指令

- 根据前一条指令执行后标志位的状态来决定是否转移。
- 若满足转移条件，则转移到指定的地址，否则顺序执行下一条指令。
- 转移地址采用直接寻址方式的短转移，即只能以当前IP(转移指令的下一条)为中心的-128~127字节。
- 条件转移不影响标志位。



简单条件转移指令

标志位	指令	转移条件	含义
CF	JC	CF=1	有进位/借位转移
	JNC	CF=0	无进位/借位转移
ZF	JE/JZ	ZF=1	相等/等于0转移
	JNE/JNZ	ZF=0	不相等/不等于0转移
SF	JS	SF=1	负数转移
	JNS	SF=0	正数转移
OF	JO	OF=1	有溢出转移
	JNO	OF=0	无溢出转移
PF	JP/JPE	PF=1	偶数个1转移
	JNP/JPO	PF=0	奇数个1转移



无符号数条件转移指令

指令	转移条件	含义
JA/JNBE	$CF=0$ 且 $ZF=0$	$A > B$
JAЕ/JNB	$CF=0$	$A \geq B$
JB/JNAE	$CF=1$	$A < B$
JBE/JNA	$CF=1$ 或 $ZF=1$	$A \leq B$

有符号数条件转移指令

指令	转移条件	含义
JG/JNLE	$SF=OF$ 且 $ZF=0$	$A > B$
JGE/JNL	$SF=OF$ 或 $ZF=1$	$A \geq B$
JL/JNGE	$SF \neq OF$ 且 $ZF=0$	$A < B$
JLE/JNG	$SF \neq OF$ 或 $ZF=1$	$A \leq B$



3 循环控制指令

- 循环的次数必须先送入**CX**寄存器中。
- 控制转向的目标偏移地址是以当前**IP**内容(循环控制指令的下一条)为中心的**-128~127**字节范围内标号所代表的偏移地址。
- 循环控制指令不影响状态标志位，标志位主要由之前指令改变。



1) LOOP指令

格式: **LOOP Label**

操作: **CX-1→CX**

$\left\{ \begin{array}{l} \text{CX} \neq 0, \text{Label} \rightarrow \text{IP} \\ \text{CX} = 0, \text{退出循环, 执行下一条指令} \end{array} \right.$

例, **LEA BX, Mem1**

MOV CX, 100

T1: MOV BYTE PTR[BX], 0

INC BX

LOOP T1



2) LOOPZ/LOOPE指令

格式: **LOOPZ Label**

LOOPE Label

操作: **CX-1→CX**

$\left\{ \begin{array}{l} \text{CX} \neq 0, \text{ZF} = 1, \text{Label} \rightarrow \text{IP} \\ \text{CX} = 0 \text{ 或 } \text{ZF} = 0, \text{退出循环, 执行下一条指令} \end{array} \right.$



ZF=1、CX=0 ; ZF=0、CX ≠0; ZF=0、CX =0



3) **LOOPNZ/LOOPNE指令**

格式: LOOPNZ Label

LOOPNE Label

操作: $CX-1 \rightarrow CX$

$\left\{ \begin{array}{l} CX \neq 0, ZF = 0, \text{ Label} \rightarrow IP \\ CX = 0 \text{ 或 } ZF = 1, \text{ 退出循环, 执行下一条指令} \end{array} \right.$



The diagram shows a flow starting from '主程序' (Main Program) at the top left. An arrow points down to a dashed circle, which then points to another dashed circle labeled '子程序' (Subprogram). From this '子程序', an arrow points down to another dashed circle, which then points to a solid circle. This solid circle has an arrow pointing back up to the '子程序' it called, indicating a return. Another arrow points from the solid circle down to another solid circle, which then points back up to the solid circle it called. This illustrates the recursive nature of subprogram calls and returns.

调用指令CALL:

保存主程序断点地址（返回地址）

子程序入口地址→ IP（CS和IP）

返回指令RET:

主程序返回地址→IP（CS和IP）



1) 段内直接调用

格式: **CALL PROC**

操作: **SP-2→SP**

IP高8位→SP+1

IP低8位→SP

PROC→IP

PROC: 一个近过程的符号地址，汇编程序确定调用子程序的入口偏移地址，必须在同一代码段内。

即: **CALL XXXXH**



2) 段内间接调用

格式: **CALL OPRD**

OPRD: 为通用寄存器或存储器根据相应寻址方式而获得的一个16位操作数来作为入口偏移地址。

操作: **$SP-2 \rightarrow SP$**

$IP_{高8位} \rightarrow SP+1$

$IP_{低8位} \rightarrow SP$

$OPRD \rightarrow IP$



3) 段间直接调用

格式: **CALL FAR PTR PROC**

PROC: 远过程的符号地址, 在另一个代码段内。

汇编程序确定要调用子程序的16位段地址和16位偏移地址。

操作: $SP-2 \rightarrow SP$, $CS \rightarrow ([SP+1], [SP])$

$SP-2 \rightarrow SP$, $IP \rightarrow ([SP+1], [SP])$

段地址 $\rightarrow CS$, 偏移地址 $\rightarrow IP$



4) 段间间接调用

格式: **CALL OPRD**

OPRD: 是一个根据寻址方式而获得的32位存储器操作数。

操作: **$SP-2 \rightarrow SP$, $CS \rightarrow ([SP+1], [SP])$**

$SP-2 \rightarrow SP$, $IP \rightarrow ([SP+1], [SP])$

高16位 $\rightarrow CS$, 低16位 $\rightarrow IP$



5) 返回指令**RET**

格式: **RET**

操作:

段内: $([SP+1], [SP]) \rightarrow IP, \quad SP+2 \rightarrow SP$

段间: $([SP+1], [SP]) \rightarrow IP, \quad SP+2 \rightarrow SP$

$([SP+1], [SP]) \rightarrow CS, \quad SP+2 \rightarrow SP$

返回指令一般位于子程序的最后一条，不影响标志位。



5 中断指令

中断指令用于产生软中断，以执行一段特殊用途的中断处理子程序。

格式：INT n

n中断向量码(中断类型码)，取值范围0~255。

中断向量地址= $n \times 4$ 。

CPU根据中断向量地址读取内存，取出中断服务子程序的入口地址。



操作:

① $SP-2 \rightarrow SP$, $FLAGS \rightarrow ([SP+1], [SP])$

② $TF \rightarrow 0$, $IF \rightarrow 0$

③ $SP-2 \rightarrow SP$, $CS \rightarrow ([SP+1], [SP])$

④ $SP-2 \rightarrow SP$, $IP \rightarrow ([SP+1], [SP])$

⑤ $([n \times 4 + 1], [n \times 4]) \rightarrow IP$

⑥ $([n \times 4 + 3], [n \times 4 + 2]) \rightarrow CS$



中断返回指令

格式: **IRET**

中断返回指令位于中断服务子程序的最后一条，用于返回被中断的程序。

操作:

① $([SP+1], [SP]) \rightarrow IP$, $SP+2 \rightarrow SP$

② $([SP+1], [SP]) \rightarrow CS$, $SP+2 \rightarrow SP$

③ $([SP+1], [SP]) \rightarrow FLAGS$, $SP+2 \rightarrow SP$



12.3.6 处理器控制指令

类别	汇编格式	操 作
标志位操作指令	CLC	CF→0, 清进位标志位
	STC	CF→1, 置进位标志位
	CMC	进位标志位取反
	CLD	DF→0, 清方向标志位
	STD	DF→1, 置方向标志位
	CLI	IF→0, 清中断标志位, 关中断
	STI	IF→1, 置中断标志位, 开中断
外部同步指令	HLT	使CPU处于暂停状态, 常用于等待中断
	WAIT	CPU进入等待状态, 用于协处理器或外部设备的同步
	ESC	处理器交权指令, 用于与协处理器的配合
	LOCK	总线锁定指令
	NOP	空操作指令, 消耗3个时钟周期