

# 第2章 IA-32处理器基本功能

---

## 2.1 IA-32处理器简介

## 2.2 通用寄存器及使用

## 2.3 标志寄存器及使用

## 2.4 段寄存器

## 2.5 寻址方式

## 2.6 指令指针寄存器和简单控制转移

## 2.7 堆栈和堆栈操作

## 2.1 IA-32处理器简介

---

### 2.1.1 IA-32系列处理器

### 2.1.2 保护方式和实地址方式

## 2.1.1 IA-32系列处理器

---

### ➤ IA-32系列处理器

✓ 泛指：基于英特尔IA-32架构的32位微处理器

Intel 80386/80486

Intel Pentium（奔腾）

Intel Xeon（至强）

Intel Core（酷睿）

✓ 最大特点：保持与先前处理器的兼容

## 2.1.1 IA-32系列处理器

---

### ➤ 处理器的重要指标

#### ✓ 处理数据的位数

- 16位
- 32位
- 64位

#### ✓ 主频

#### ✓ 平行化程度

- 流水线
- 多核

## 2.1.1 IA-32系列处理器

---

### ➤早期的**16**位处理器

- ✓ 1978年，Intel率先推出16位微处理器8086
- ✓ 1979年，Intel推出准16位微处理器8088
- ✓ 1982年，Intel推出“超级”16位微处理器80286

## 2.1.1 IA-32系列处理器

---

### ➤第一款**32**位处理器

- ✓ 1985年，Intel推出32位微处理器80386
- ✓ 全面支持32位数据类型和32位操作
- ✓ 支持实地址方式和保护方式两种工作方式
- ✓ 保护方式下，可寻址的物理地址空间高达4G
- ✓ 保护方式下，提供了完善的保护机制
- ✓ 为进入32位时代做好了充分准备

## 2.1.1 IA-32系列处理器

---

### ➤不断推陈出新

- ✓ 1989年，推出80486
- ✓ 1993年，推出Pentium（奔腾）
- ✓ 1995年，推出Pentium Pro（高能奔腾）
- ✓ 2000年，Pentium 4系列处理器面世
- ✓ 2001年，Xeon（至强）处理器系列被推出
- ✓ 2003年，Pentium M处理器被推出
- ✓ 最近几年，新的功能更强的处理器不断被推出

从普通程序员角度去看，这些处理器并没有显著差异

## 2.1.2 保护方式和实地址方式

---

### ➤ 保护方式

- ✓ 现在保护方式 (Protected mode) 是IA-32系列处理器的常态工作方式
- ✓ 只有在保护方式下, IA-32系列处理器才能够发挥出其全部性能和特点
- ✓ Windows操作系统和基于IA-32处理器的Linux操作系统都运行于保护方式



## 2.1.2 保护方式和实地址方式

---

### ➤ 保护方式

- ✓ 全部**32**根地址线有效，**可寻址高达4G字节的物理地址空间**
- ✓ 支持存储器分段管理和可选的存储器分页管理机制
- ✓ 支持虚拟存储器的实现
- ✓ 提供完善的保护机制
- ✓ 支持操作系统实现多任务管理
- ✓ 支持**虚拟8086方式** (Virtual-8086 mode)



## 2.1.2 保护方式和实地址方式

---

### ➤ 实地址方式

- ✓ 实地址方式 (Real-address mode) 是最初的工作方式
- 实地址方式是处理器重新运行后的最初工作方式。
- 实地址方式是IA-32系列处理器中最初的处理器的\*\*工作方式\*\*。很久以前的 8086/8088处理器只具有所谓的实地址方式，没有保护方式。

## 2.1.2 保护方式和实地址方式

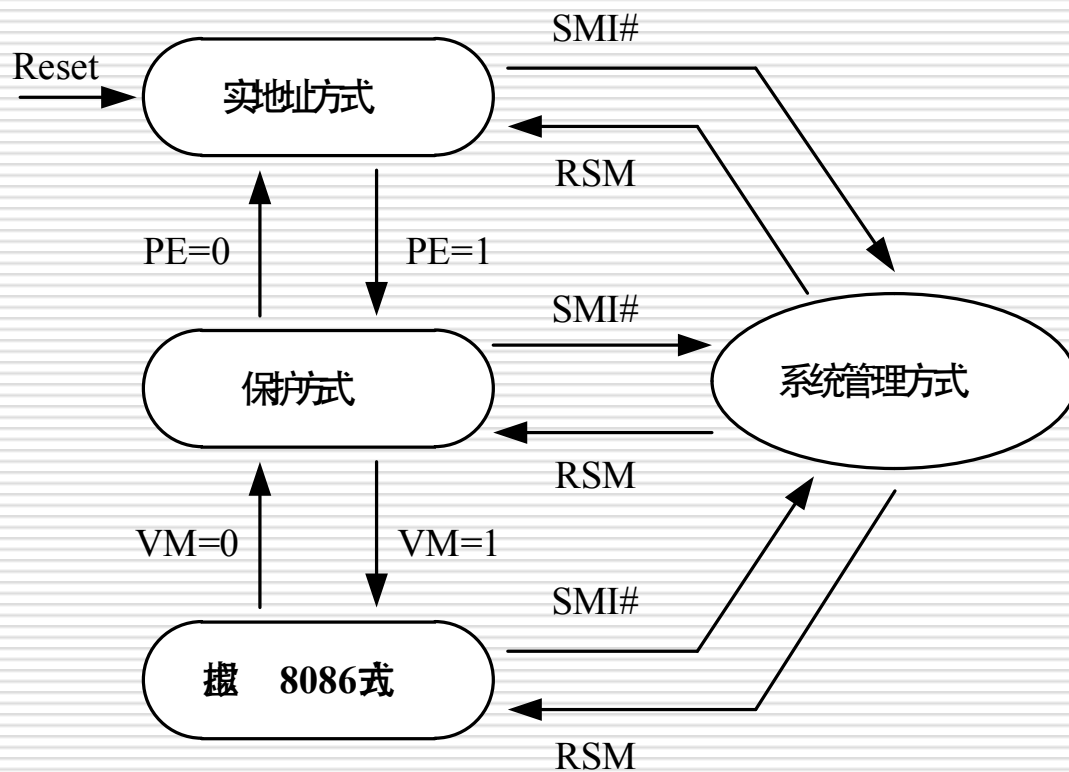
---

### ➤ 实地址方式

- ✓ 只能访问最低端的1M字节的物理地址空间。地址空间的范围是00000H至FFFFFFH
- ✓ 只支持存储器的分段管理，而且每个存储段的大小限于64K字节
- ✓ 实地址对应保护方式下的虚地址。这应该是实地址方式的名称由来。实地址方式常常被简称为**实方式**
- ✓ 在实方式下，IA-32系列处理器不能发挥其全部性能

## 2.1.2 保护方式和实地址方式

### ➤工作方式的切换



## 2.2 通用寄存器及使用

---

### 2.2.1 通用寄存器

### 2.2.2 简单传送指令

### 2.2.3 简单加减指令

### 2.2.4 VC嵌入汇编和实验

## 2.2.1 通用寄存器

---

### ➤寄存器

- ✓处理器内的特殊存储单元
- ✓处理器内有多种不同用途的寄存器
- ✓寄存器分别有各自的名称，以便表示及访问

## 2.2.1 通用寄存器

---

### ➤通用寄存器

✓IA-32系列CPU有8个32位的通用寄存器 (General-Purpose Registers)

✓通用寄存器不仅能存储数据，而且能参与算术逻辑运算，还能给出存储单元的地址

✓名称分别是：

EAX、EBX、ECX、EDX、ESI、EDI、EBP、ESP

## 2.2.1 通用寄存器

---

### ➤ 通用寄存器

	31	0
EAX		
EBX		
ECX		
EDX		
ESI		
EDI		
EBP		
ESP		



## 2.2.1 通用寄存器

---

### ➤通用寄存器

MOV EAX, 12345678H ;EAX=12345678H

MOV ESI, 11223344H ;ESI=11223344H

ADD EAX, ESI ;EAX=235689BCH

MOV EBX, EAX ;EBX=235689BCH

MOV ECX, [ESI] ;ESI作为指针给出存储单元地址

MOV EDX, [EBX+8] ;EBX作为计算存储单元地址的一部分

## 2.2.1 通用寄存器

### ➤通用寄存器

- ✓可以单独直接访问这些通用寄存器的低16位
- ✓它们是8个16位的通用寄存器
- ✓名称分别是 **AX、BX、CX、DX、SI、DI、BP、SP**
- ✓对应16位处理器Intel 8086的8个通用寄存器

	31	16 15	0
EAX			AX
EBX			BX
ECX			CX
EDX			DX
ESI			SI
EDI			DI
EBP			BP
ESP			SP

## 2.2.1 通用寄存器

### ➤通用寄存器

- ✓可单独直接访问**AX**、**BX**、**CX**和**DX**的高8位和低8位
- ✓它们是8个8位的通用寄存器
- ✓名称分别是 **AH**、**AL**、**BH**、**BL**、**CH**、**CL**、**DH**、**DL**

	31	16	15	8	7	0	
EAX					AH	AL	AX
EBX					BH	BL	BX
ECX					CH	CL	CX
EDX					DH	DL	DX
ESI					SI		
EDI					DI		
EBP					BP		
ESP					SP		

有名称的通用寄存器，  
可以独立访问；  
否则，不行

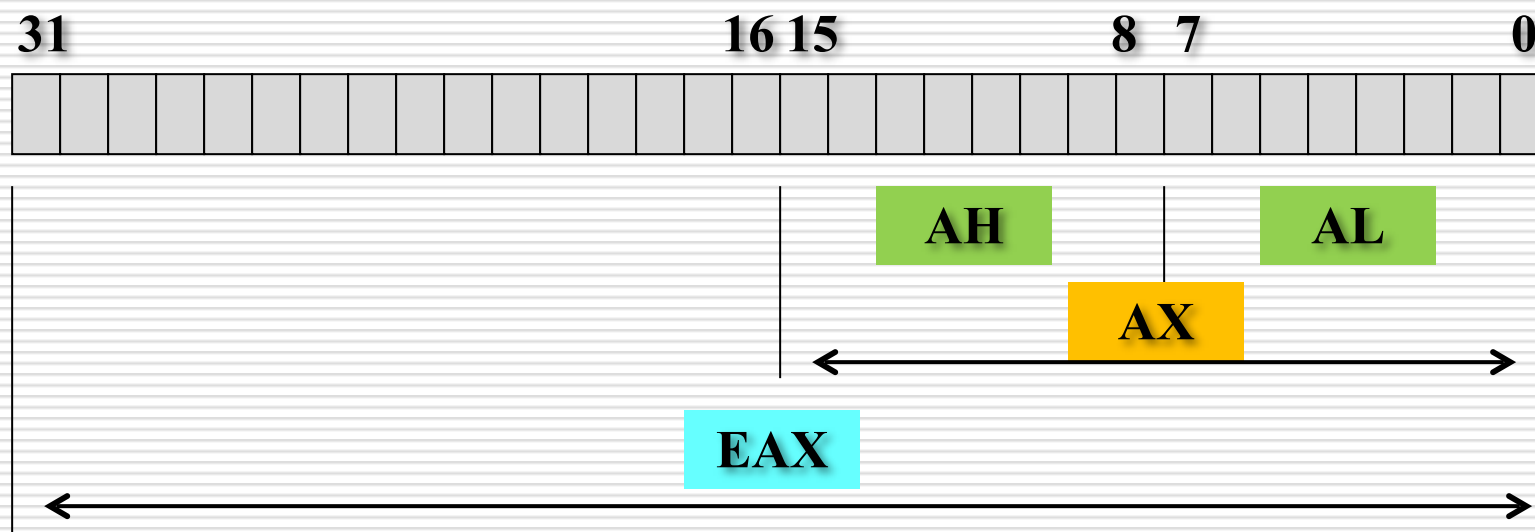
## 2.2.1 通用寄存器

### ➤通用寄存器

✓32位通用寄存器的名称是在对应16位寄存器名称前加字母E

✓AH是AX的高（High）字节；AL是AX的低（Low）字节

✓EAX是AX的扩展



## 2.2.1 通用寄存器

---

### ➤ 通用寄存器

对**32**位寄存器低**16**位独立操作，  
不影响高**16**位

MOV EAX, 11112222H ;EAX=11112222H

MOV AX, 9999H ;EAX=**1111****9999**H

MOV EDX, EAX ;EDX=11119999H

MOV DX, 8765H ;EDX=**1111****8765**H

ADD AX, DX ;EAX=**1111****20FE**H

## 2.2.1 通用寄存器

---

### ➤ 通用寄存器

对**16**位寄存器的**8**位独立操作，  
不影响另外**8**位

MOV EBX, 11112222H ;EBX=11112222H

MOV BH, 77H ;EBX=1111**77**22H

MOV BL, 99H ;EBX=1111**77****99**H

ADD BL, 82H ;EBX=1111**77****1B**H

## 2.2.2 简单传送指令

---

- 传送指令MOV
- 交换指令XCHG

## 2.2.2 简单传送指令

### ➤ 传送指令 (**MOV**)

✓ MOV指令的一般格式

**MOV    *DST*, *SRC***

✓ MOV指令的动作

**DST ← SRC**

- 把一个字节、一个字或者一个双字，从源SRC送到目标DST。

这是在程序中用得最多的指令。注意：  
源和目标的尺寸必须一致；  
不能同时是存储单元！



## 2.2.2 简单传送指令

### ➤ 传送指令 (**MOV**)

#### ✓ 使用举例

MOV EAX, 12345678H

MOV EBX, EAX

MOV ESI, 256

MOV ECX, -1

MOV BX, 'b'

MOV AH, AL

MOV CX, AX

MOV AX, SI

MOV SI, BX

MOV AL, BH

EAX = 12345678H

EBX = 12345678H

ESI = 00000100H

ECX = FFFFFFFFH

EBX = 12340062H

EAX = 12347878H

ECX = FFFF7878H

EAX = 12340100H

ESI = 00000062H

EAX = 12340100H

## 2.2.2 简单传送指令

### ➤ 交换指令 (**XCHG**)

✓ **XCHG**指令的一般格式

**XCHG OPRD1, OPRD2**

✓ **XCHG**指令的动作

**OPRD1  $\longleftrightarrow$  OPRD2**

- 操作数**OPRD1**的内容与操作数**OPRD2**的内容交换。

源和目标的尺寸必须一致。  
不能同时是存储单元。

## 2.2.2 简单传送指令

---

### ➤ 交换指令 (**XCHG**)

#### ✓ 使用举例

XCHG AL, AH ;8位交换  
XCHG SI, BX ;16位交换  
XCHG EAX, EBX ;32位交换

XCHG AL, [EBX] ;AL与由EBX指定的字节存储单元交换  
XCHG [ESI], BX ;BX与由ESI指定的字存储单元交换  
XCHG EDX, [EDI] ;EDX与由EDI指定的双字存储单元交换

## 2.2.3 简单加减指令

---

- 加法指令ADD
- 减法指令SUB
- 加1指令INC
- 减1指令DEC
- 取补指令NEG

## 2.2.3 简单加减指令

### ➤ 加法指令 (**ADD**)

✓ **ADD**指令的一般格式

**ADD    *DST, SRC***

✓ **ADD**指令的动作

**$DST \leftarrow DST + SRC$**

- 把目标**DST**和源**SRC**相加，结果送到目标**DST**。

这是在程序中运用得很普遍的指令。

实现**8**位相加、**16**位相加或者**32**位相加。

注意：源和目标的尺寸必须一致。

## 2.2.3 简单加减指令

### ➤ 加法指令 (**ADD**)

#### ✓ 使用举例

MOV EAX, 12345678H

EAX = 12345678H

MOV ECX, 01010101H

ECX = 01010101H

ADD EAX, ECX

EAX = 13355779H

ADD CX, AX

ECX = 0101587AH

ADD AL, CH

EAX = 133557D1H

ADD AL, 3

EAX = 133557D4H

ADD CX, 2000H

ECX = 0101787AH

## 2.2.3 简单加减指令

### ➤ 加法指令 (**ADD**)

✓ 使用举例

MOV EAX, 00001298H

ADD AL, 81H

MOV EAX, 00001298H

ADD AX, 81H

MOV EAX, 00009876H

MOV EBX, 00008765H

ADD BX, AX

MOV EAX, 00009876H

MOV EBX, 00008756H

ADD EAX, EBX

**8位或16位  
独立操作!**

EAX = 00001298 (十六进制)

EAX = 00001219

EAX = 00001298 (十六进制)

EAX = 00001319

EAX = 00009876 (十六进制)

EBX = 00008765

EBX = 00001FDB

EAX = 00009876 (十六进制)

EBX = 00008765

EBX = 00011FDB

## 2.2.3 简单加减指令

### ➤ 减法指令 (**SUB**)

✓ SUB指令的一般格式

**SUB    *DST, SRC***

✓ SUB指令的动作

**DST ← DST - SRC**

- 把目标**DST**减去源**SRC**，结果送到目标**DST**。

实现**8**位相减、**16**位相减或**32**位相减。

注意：源和目标的尺寸必须一致。



## 2.2.3 简单加减指令

---

### ➤ 减法指令 (**SUB**)

#### ✓ 使用举例

SUB EDX, 1000 ;使EDX减去1000

SUB ESI, EBX ;使ESI减去EBX值

SUB DI, 20 ;使DI减去20

SUB DH, CL ;使DH减去CL值

SUB AL, 7 ;使AL减去7

SUB ECX, [EDI] ;使ECX减去由EDI指定的双字存储单元值

## 2.2.3 简单加减指令

### ➤ 加**1**指令 (**INC**)

✓ **INC**指令的一般格式

**INC    *DST***

✓ **INC**指令的动作

**$DST \leftarrow DST + 1$**

- 对操作数**DST**加**1**，然后把结果送回**DST**。

操作数**DST**可以是通用寄存器，也可以是存储单元。  
操作数**DST**可以是**8**位、**16**位或**32**位。

## 2.2.3 简单加减指令

---

### ➤ 加**1**指令 (**INC**)

#### ✓ 使用举例

INC ESI ;使寄存器ESI值加1

INC DI ;使寄存器DI值加1

INC CL ;使寄存器CL值加1

## 2.2.3 简单加减指令

### ➤ 减1指令 (**DEC**)

✓ **DEC**指令的一般格式

**DEC    *DST***

✓ **DEC**指令的动作

**$DST \leftarrow DST - 1$**

- 对操作数**DST**减1，然后把结果送回**DST**。

操作数**DST**可以是通用寄存器，也可以是存储单元。  
操作数**DST**可以是**8**位、**16**位或**32**位。

## 2.2.3 简单加减指令

---

### ➤ 减1指令 (**DEC**)

#### ✓ 使用举例

DEC EDI ;使寄存器EDI值减1

DEC SI ;使寄存器SI值减1

DEC AL ;使寄存器AL值减1

## 2.2.3 简单加减指令

### ➤ 取补指令 (**NEG**)

✓ **NEG**指令的一般格式

**NEG    *OPRD***

✓ **NEG**指令的动作

**$OPRD \leftarrow 0 - OPRD$**

- 取得操作数的负数，结果送回OPRD。
- 操作数是以补码表示的。

操作数**OPRD**可以是通用寄存器，也可以是存储单元。

## 2.2.3 简单加减指令

---

### ➤ 取补指令 (**NEG**)

#### ✓ 使用举例

MOV AL, 3 ;AL=03H

NEG AL ;AL=FDH (-3)

MOV EDX, -5 ;EAX=FFFFFFFFFBH

NEG EDX ;EAX=00000005H

## 2.3 标志寄存器及使用

---

### 2.3.1 标志寄存器

### 2.3.2 状态标志

### 2.3.3 状态标志操作指令

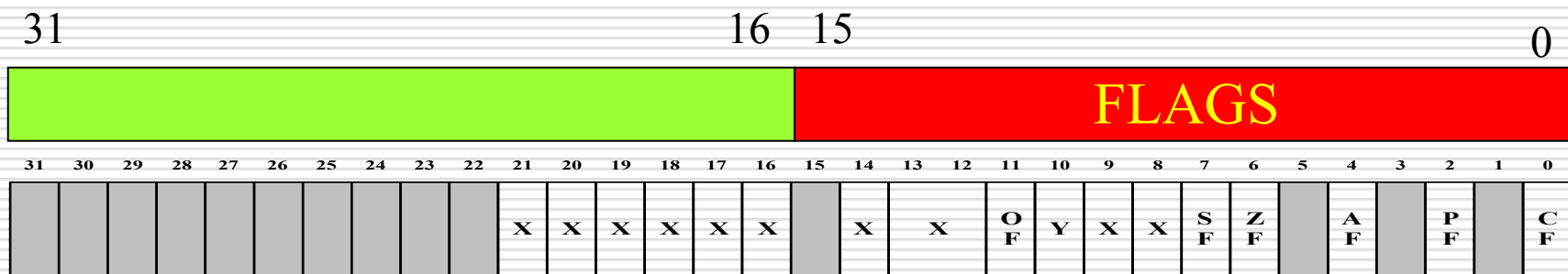
### 2.3.4 带进位加减指令



## 2.3.1 标志寄存器

### ➤ 标志寄存器 (EFLAGS register)

- ✓ 一个32位的寄存器
- ✓ 用于反映处理器的状态和运算结果的某些特征
- ✓ 可以暂时认为主要是，状态标志和控制标志
- ✓ 低端16位对应8086的FLAGS寄存器



## 2.3.1 标志寄存器

---

### ➤ 标志寄存器的低16位 (FLAGS register)

✓ 一组状态标志

✓ 一组系统标志

✓ 一个控制标志

5	4	3	2	1	0	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
				O F	D F	I F	T F	S F	Z F		A F		P F		C F

## 2.3.2 状态标志

---

### ➤ 状态标志

15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
				OF	DF	IF	TF	SF	ZF		AF		PF		CF

- **CF**: 进位标志 (Carry Flag)
- **ZF**: 零标志 (Zero Flag)
- **SF**: 符号标志 (Sign Flag)
- **OF**: 溢出标志 (Overflow Flag)
- **PF**: 奇偶标志 (Parity Flag)
- **AF**: 辅助进位标志 (Auxiliary Carry Flag)

## 2.3.2 状态标志

### ➤CF: 进位标志 (Carry Flag)

✓当算术运算产生进位或者借位时，置标志；否则清标志。

✓作为无符号数运算产生溢出的条件。77009966 (十六进制)

MOV	EDX, 55440000H	EDX =	55440000	
ADD	EAX, EDX	EAX =	CC449966	CF=0
ADD	EDX, EAX	EDX =	21889966	CF=1
ADD	AX, AX	EAX =	CC4432CC	CF=1
ADD	AL, 6	EAX =	CC4432D2	CF=0
ADD	AL, 52H	EAX =	CC443224	CF=1
ADD	AX, 0CDDCH	EAX =	CC440000	CF=1
ADD	EAX, 33BC0000H	EAX =	00000000	CF=1

## 2.3.2 状态标志

### ➤ZF: 零标志 (Zero Flag)

✓当运算结果为0时，置标志；否则清标志。

```
MOV  EAX, 77009966H
MOV  EDX, 55440000H
ADD  EAX, EDX
ADD  EDX, EAX
ADD  AX, AX
ADD  AL, 6
ADD  AL, 52H
ADD  AX, 0CDDCH
ADD  EAX, 33BC0000H
```

```
EAX = 77009966 (十六进制)
EDX = 55440000
EAX = CC449966  ZF=0
EDX = 21889966  ZF=0
EAX = CC4432CC  ZF=0
EAX = CC4432D2  ZF=0
EAX = CC443224  ZF=0
EAX = CC440000  ZF=1
EAX = 00000000  ZF=1
```

## 2.3.2 状态标志

### ➤SF: 符号标志 (Sign Flag)

✓反映运算结果的符号位; (符号位为1, 置标志; 否则清)

✓与运算结果的最高位相同。

MOV EAX, 77009966H	EAX = 77009966 (十六进制)
MOV EDX, 55440000H	EDX = 55440000
ADD EAX, EDX	EAX = CC449966 SF=1
ADD EDX, EAX	EDX = 21889966 SF=0
ADD AX, AX	EAX = CC4432CC SF=0
ADD AL, 6	EAX = CC4432D2 SF=1
ADD AL, 52H	EAX = CC443224 SF=0
ADD AX, 0CDDCH	EAX = CC440000 SF=0
ADD EAX, 33BC0000H	EAX = 00000000 SF=0

## 2.3.2 状态标志

### ➤OF: 溢出标志 (Overflow Flag)

✓反映有符号数的加减运算是否引起溢出;

✓如果溢出, 置标志; 否则清标志。

MOV EAX, 77009966H	EAX = 77009966	(十六进制)
MOV EDX, 55440000H	EDX = 55440000	
ADD EAX, EDX	EAX = CC449966	OF=1
ADD EDX, EAX	EDX = 21889966	OF=0
ADD AX, AX	EAX = CC4432CC	OF=1
ADD AL, 6	EAX = CC4432D2	OF=0
ADD AL, 52H	EAX = CC443224	OF=0
ADD AX, 0CDDCH	EAX = CC440000	OF=0
ADD EAX, 33BC0000H	EAX = 00000000	OF=0

## 2.3.3 状态标志操作指令

### ➤ 进位标志操作指令

**CLC** ; 清CF  
**STC** ; 置CF  
**CMC** ; CF取反

### ➤ 使用举例

MOV AX, 8899H

ADD AL, AH

CLC

STC

CMC

CMC

AX = 8899H

AX = 8821H CF=1

CF=0

CF=1

CF=0

CF=1



## 2.3.3 状态标志操作指令

---

### ➤ 获取状态标志操作指令 (LAHF)

#### LAHF

- 把标志寄存器的低8位，送到通用寄存器AH中

## 2.3.3 状态标志操作指令

---

### ➤ 设置状态标志操作指令 (SAHF)

#### SAHF

- 使得状态标志SF、ZF、AF、PF和CF分别成为来自寄存器AH中对应位的值

## 2.3.3 状态标志操作指令

### ➤ 演示程序 **dp25**

```
#include <stdio.h>
```

```
int main( )
```

```
{ //定义3个无符号字节变量
```

```
    unsigned char flag1, flag2, flag3;
```

```
    //嵌入汇编
```

```
    _asm {
```

```
        .....
```

```
}
```

```
    printf("flag1=%02XH\n", flag1); //显示为flag1=02H
```

```
    printf("flag2=%02XH\n", flag2); //显示为flag1=13H
```

```
    printf("flag3=%02XH\n", flag3); //显示为flag1=86H
```

```
    return 0;
```

```
}
```

## 2.3.3 状态标志操作指令

### ➤ 演示程序 **dp25**

**\_asm {**

MOV AH, 0

SAHF //SF=0, ZF=0, PF=0, AF=0, CF=0

LAHF //把标志寄存器低8位(02H)又回送到AH

MOV flag1, AH //把AH的值保存到变量flag1

;

MOV DX, 7799H //DX=7799H

ADD DL, DH //DX=7710H, AF=1, CF=1

LAHF //把标志寄存器低8位(13H)送到AH寄存器

MOV flag2, AH //把AH的值保存到变量flag2

;

SUB DH, 84H //DH=F310H, SF=1, CF=1

CLC //CF=0

LAHF //把标志寄存器低8位(86H)送到AH

MOV flag3, AH //把AH的值保存到变量flag3

ASM YJW

**}**

## 2.3.4 带进位加减指令

---

➤ 带进位加法指令ADC

➤ 带借位减法指令SBB

## 2.3.4 带进位加减指令

### ➤带进位加指令 (**ADC**)

✓ADC指令的一般格式 (**ADD with Carry**)

**ADC    *DST, SRC***

✓ADC指令的动作

**$DST \leftarrow DST + SRC + CF$**

- 把目标DST、源SRC和进位标志CF相加，结果送到目标DST。

该指令实现带进位的加操作。

注意：源和目标的尺寸必须一致。

## 2.3.4 带进位加减指令

---

### ➤带进位加指令 (**ADC**)

✓使用举例

```
SUB  EAX, EAX      ;EAX=0, CF=0
```

```
ADC  EAX, 2        ;EAX=2, CF=0
```

```
STC                      ;CF=1
```

```
ADC  EAX, 2        ;EAX=5, CF=0
```

## 2.3.4 带进位加减指令

### ➤ 演示程序 **dp26**

```
#include <stdio.h>
```

```
int main( )
```

```
{
```

```
    unsigned char vch1=188,vch2=172,vch3=233;//定义3个字节变量
```

```
    unsigned int  sum=0;                //无符号整型变量
```

```
    //嵌入汇编
```

```
    _asm {
```

```
        . . . . .
```

```
    }
```

```
    printf("sum=%u\n", sum);    //显示为sum=593
```

```
    return 0;
```

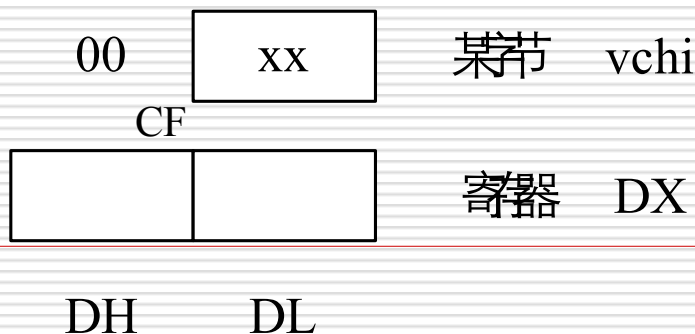
```
}
```



## 2.3.4 带进位加减指令

### ➤ 演示程序 **dp26**

```
_asm {  
    SUB  EDX, EDX      //使EDX为0, 用DX存放累加和  
    ADD  DL, vch1      //加第1个字节  
    ADC  DH, 0         //高8位相加 (保持形式一致)  
    ADD  DL, vch2      //加第2个字节  
    ADC  DH, 0         //高8位相加 (考虑可能出现的进位)  
    ADD  DL, vch3      //加第3个字节  
    ADC  DH, 0         //高8位相加 (考虑可能出现的进位)  
    MOV  sum, EDX      //把结果送到变量sum  
}
```



## 2.3.4 带进位加减指令

### ➤ 带借位减指令 (**SBB**)

✓ **SBB**指令的一般格式 ( Integer Subtraction with borrow )

**SBB    *DST, SRC***

✓ **SBB**指令的动作

**$DST \leftarrow DST - (SRC + CF)$**

- 把目标**DST**减去源**SRC**和借位标志**CF**，结果送到目标**DST**

该指令实现带借位减操作。

注意：源和目标的尺寸必须一致。

## 2.3.4 带进位加减指令

---

### ➤ 带借位减指令 (**SBB**)

✓ 使用举例

```
MOV  AX, 620H      ;AX=0620H
SUB  AL, 21H        ;AL=FFH, CF=1, AX=06FFH
SBB  AH, 2           ;AH=03H, CF=0, AX=03FFH
SBB  AH, 2           ;AH=01H, CF=0
```

# \*指令对标志位的影响

✓指令对标志的影响情况，根据每条指令的功能而定。

✓算术运算指令根据运算结果，影响6个状态标志。

MOV	EAX, 12345678H	EAX = 12345678 (十六进制)
MOV	EDX, 20000000H	EDX = 20000000
SUB	EAX, EDX	EAX = F2345678 CF=1, ZF=0, SF=1, OF=0, PF=1,
ADC	DL, 0	AF=0 EDX = 20000001
ADD	AL, AH	CF=0, ZF=0, SF=0, OF=0, PF=0, AF=0
STC		EAX = F23456CE CF=0, ZF=0, SF=1, OF=1, PF=0, AF=0

ASM YJW

CF = 1

# \*指令对标志位的影响

---

@续前页

SBB EAX, EDX

EAX = F23456CE (十六进制)

EDX = 20000001 CF=1

ADC AX, 39H

EAX = D23456CC

CF=0, ZF=0, SF=1, OF=0, PF=1,  
AF=0

SBB DH, DL

EAX = D2345705

CF=0, ZF=0, SF=0, OF=0, PF=1,  
AF=1

SUB DL, DL

EDX = 2000FF01

CF=1, ZF=0, SF=1, OF=0, PF=1,  
AF=1

EDX = 2000FF00

CF=0, ZF=1, SF=0, OF=0, PF=1,

ASM YJW