



嵌入式系统原理

The Principle of Embedded System



合肥工业大学 · 计算机与信息学院



顾



学院 荣誉 责任



Instruction System (也称为**指令集**，**机器语言**)，指计算机所能执行的全部指令(功能)的集合。从系统结构角度看，它实现了软件和硬件的交互联系，是表征计算机性能的重要因素。

第三章 ARM指令集与汇编程序设计



- **3.1 ARM寻址方式**
- 3.2 ARM**指令集**
- 3.3 ARM**汇编程序设计**
- 3.4 Thumb**指令集**



⊕ 指令格式

➤ 汇编语言指令：由操作码和操作数两部分组成。

操作码	操作数1... 操作数n
-----	--------------

指令的一般格式

- ✓ 操作码：指示指令要执行的具体操作。用助记符（一般为英文字母缩写）表示——指令助记符。
- ✓ 操作数：指出指令执行过程中的操作对象。可以用符号或符号地址表示。



⊕ 寻址方式

- 微处理器根据指令中由操作数(地址码字段)给出的地址信息，来**寻找真实物理地址**的方式。
- ARM处理器具有8种基本寻址方式：
 - (1) 寄存器寻址
 - (2) 立即寻址
 - (3) 寄存器偏移寻址
 - (4) 寄存器间接寻址
 - (5) 基址寻址
 - (6) **多寄存器寻址**
 - (7) 堆栈寻址
 - (8) 相对寻址

(1) 寄存器寻址

➤指令中操作数给出的是**寄存器编号**，指令执行时直接取出寄存器的值来操作。

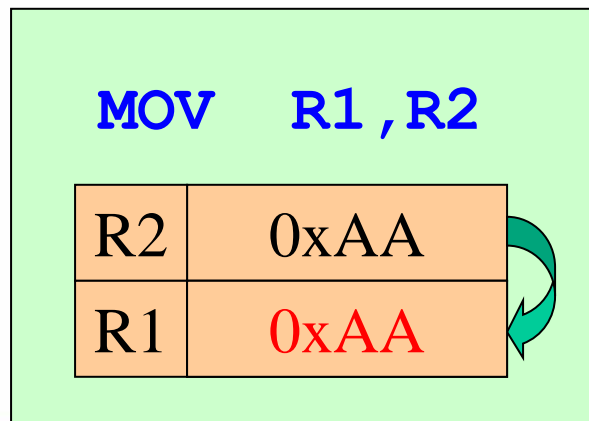
➤举例：

MOV R1,R2

;将R2的值存入R1，即R2→R1

SUB R0,R1,R2

; R0=R1-R2



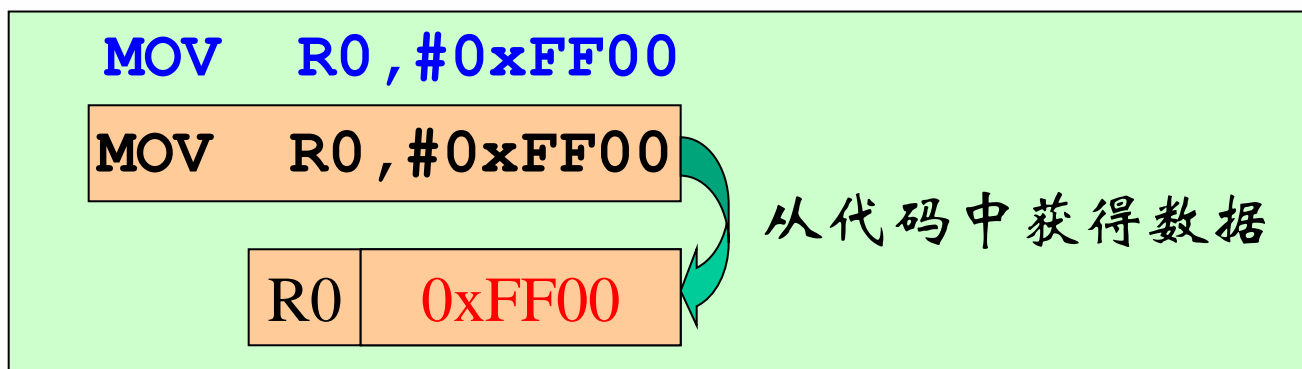
(2) 立即寻址

➤指令中操作数就是**数据本身**，即数据包含在指令中，取出指令也就取出了可以立即使用的数(称为**立即数**)。

➤举例：

SUBS R0,R0,#1 ;R0=R0-1，且影响标志位

MOV R0,#0xFF00 ;将立即数0xFF00装入R0寄存器





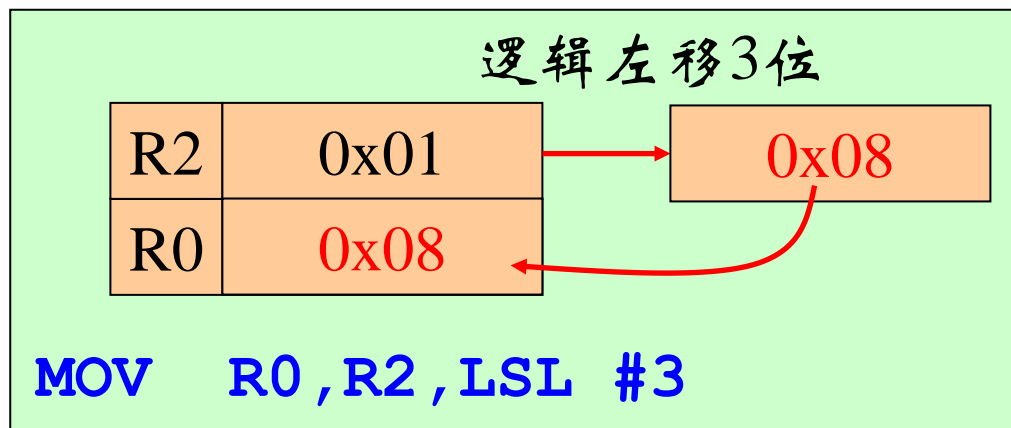
(3) 寄存器偏移寻址

➤指令中操作数在使用前，首先执行移位操作。

➤举例：(ARM指令集特有的寻址方式。)

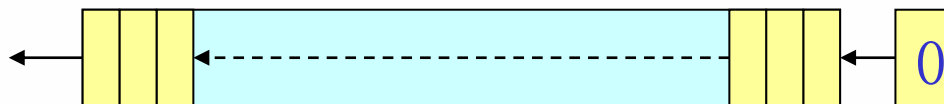
MOV R0,R2,LSL #3 ;R2的值左移3位，结果放入R0，
;即 $R0 = R2 \times 8$ (2^3)

ANDS R1,R1,R2,LSL R3 ;R2的值左移R3位，然后和R1
;相“与”操作，结果放入R1

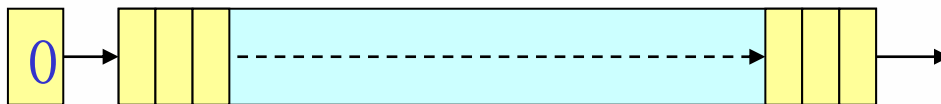


⊕ ARM支持的移位操作

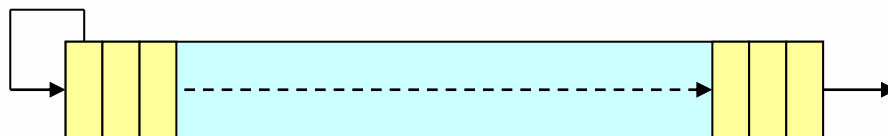
LSL移位操作：
(逻辑左移)



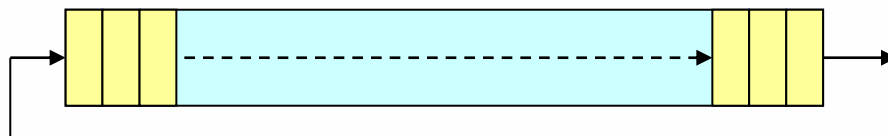
LSR移位操作：
(逻辑右移)



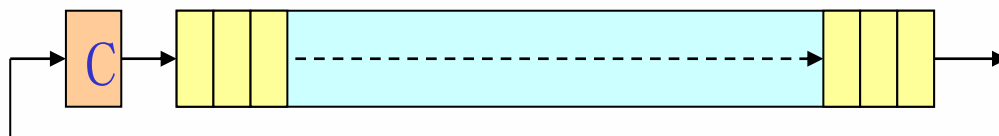
ASR移位操作：
(算术右移)



ROR移位操作：
(循环右移)



RRX移位操作：
(带进位位的循环右移)



(4) 寄存器间接寻址

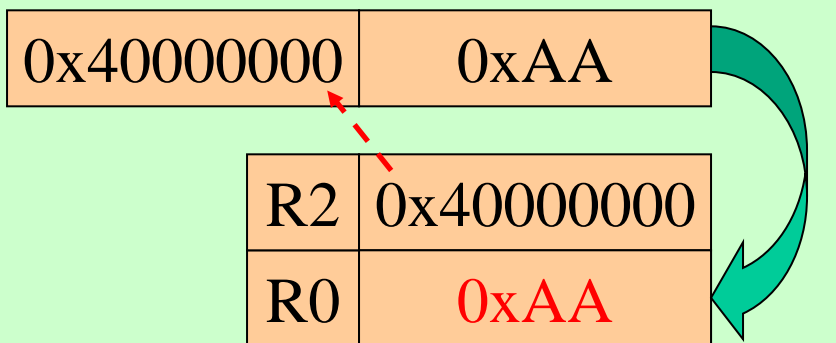
➤ 指令操作数给出的是通用寄存器的编号，真正的数据保存在寄存器指定地址的存储单元中，即寄存器为操作数的地址指针。

➤ 举例：

LDR R0,[R2] ;将R2指向的存储单元中的内容读出，放入R0

SWP R1,R1,[R2] ;将寄存器R1的值和R2指向的存储单元的内容交换

LDR R0, [R2]



(5) 基址寻址

➤将基址寄存器的内容与指令中给出的偏移量相加，形成操作数的有效地址。

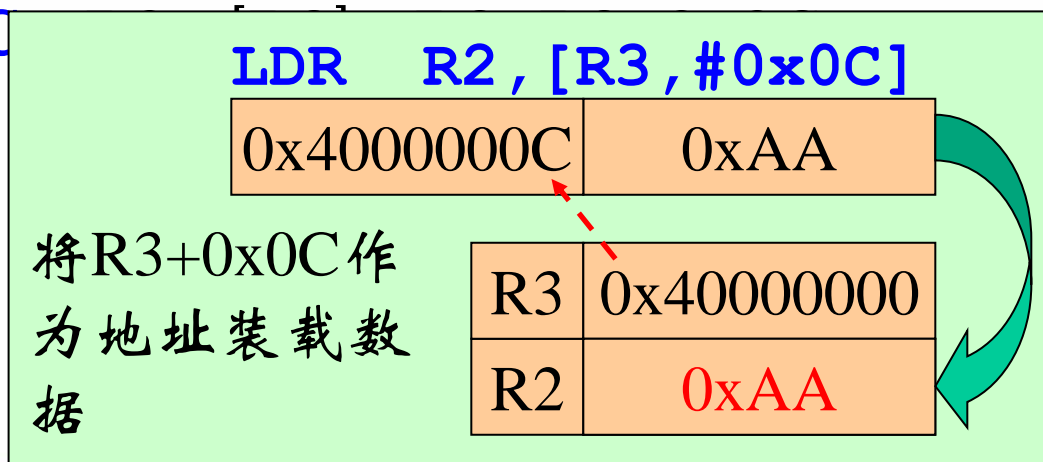
➤举例：

LDR R2,[R3,#0x0C] ;读取R3+0x0C指向的存储单元的内容，放入R2

STR R1,[R0,#-4]! ;把R1的值保存到R0=R0-4指向的存储单元

LDR R0,[R3],#0x0C

LDR R0,[R1,R2]





(5) 基址寻址

➤将基址寄存器的内容与指令中给出的偏移量相加，形成操作数的有效地址。

➤举例：

LDR R2,[R3,#0x0C] ;读取R3+0x0C指向的存储单元的内容，放入R2

STR R1,[R0,#-4]! ;把R1的值保存到R0=R0-4指向的存储单元

LDR R0,[R3],#0x0C ; R0= [R3] , R3=R3+0x0C

LDR R0,[R1,R2]



(6) 多寄存器寻址

➤一次可传送几个寄存器值。允许一条指令传送不超过16个寄存器。

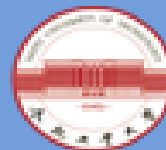
➤举例：

LDMIA R1!,{R2-R4,R6} ;将R1指向的顺序存储单元中的数据读出到R2~R4、R6，且每读取一次，R1自动加4。

STMIA R0!,{R2-R7,R12} ;将寄存器R2~R7、R12的值保存到R0指向的顺序存储单元，且每保存一次，R0自动加4。

使用多寄存器寻址指令时，寄存器子集的顺序是按由小到大的顺序排列，连续的寄存器可用“—”连接；否则用“，”分隔书写。

LDMIA R1!,{R2-R4,R6}



(6) 多寄存器寻址

➤ 一次可传送几个寄存器值。允许一条指令传送不超过16个寄存器。

➤ 举例：

LDMIA R1!, {R2-R4, R6} ; 将R1指向的顺序存储单元中的数据读出到R2~R4、R6，且每读取一次，R1自动加4。

R6	0x04	0x04	0x4000000C
R4	0x03	0x03	0x40000008
R3	0x02	0x02	0x40000004
R2	0x01	0x01	0x40000000
R1	0x40000010	存储器	

LDMIA R1!, {R2-R4, R6}

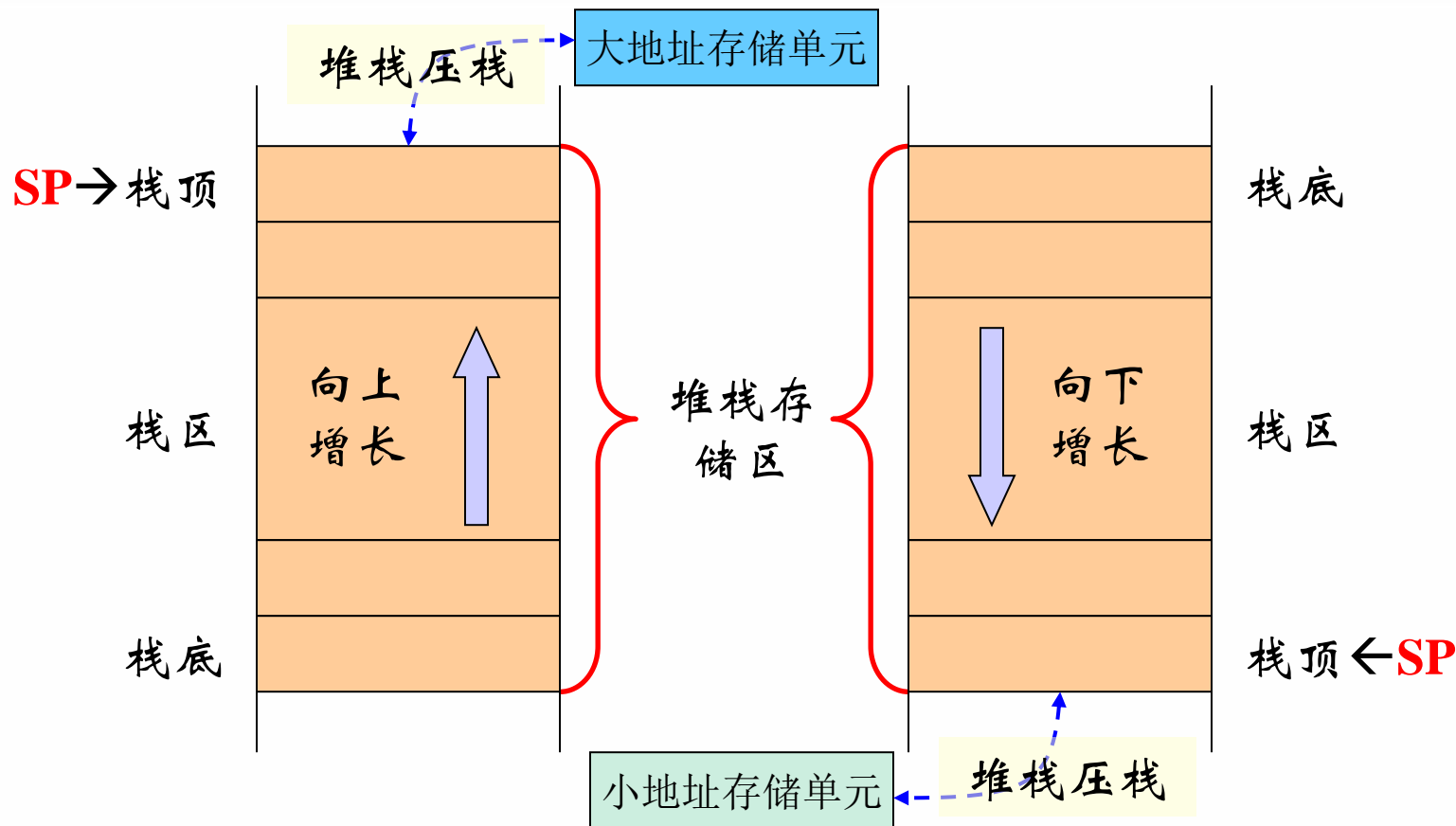
2的值保存到R0指向的
存一次，R0自动加4。



(7) 堆栈寻址

- **堆栈**是存储器中一个按特定顺序(**先进后出** or **后进先出**)进行存取的区域。
- 隐含的寻址：使用专门的寄存器(**即堆栈指针SP**)指向一块存储区域。SP所指向的存储单元称为**栈顶**。
- **分类1**（——根据 入栈* 时SP的变化）：
 - ✓ **向上生长**：向高(大)地址方向生长，称为**递增堆栈**。
 - ✓ **向下生长**：向低(小)地址方向生长，称为**递减堆栈**。

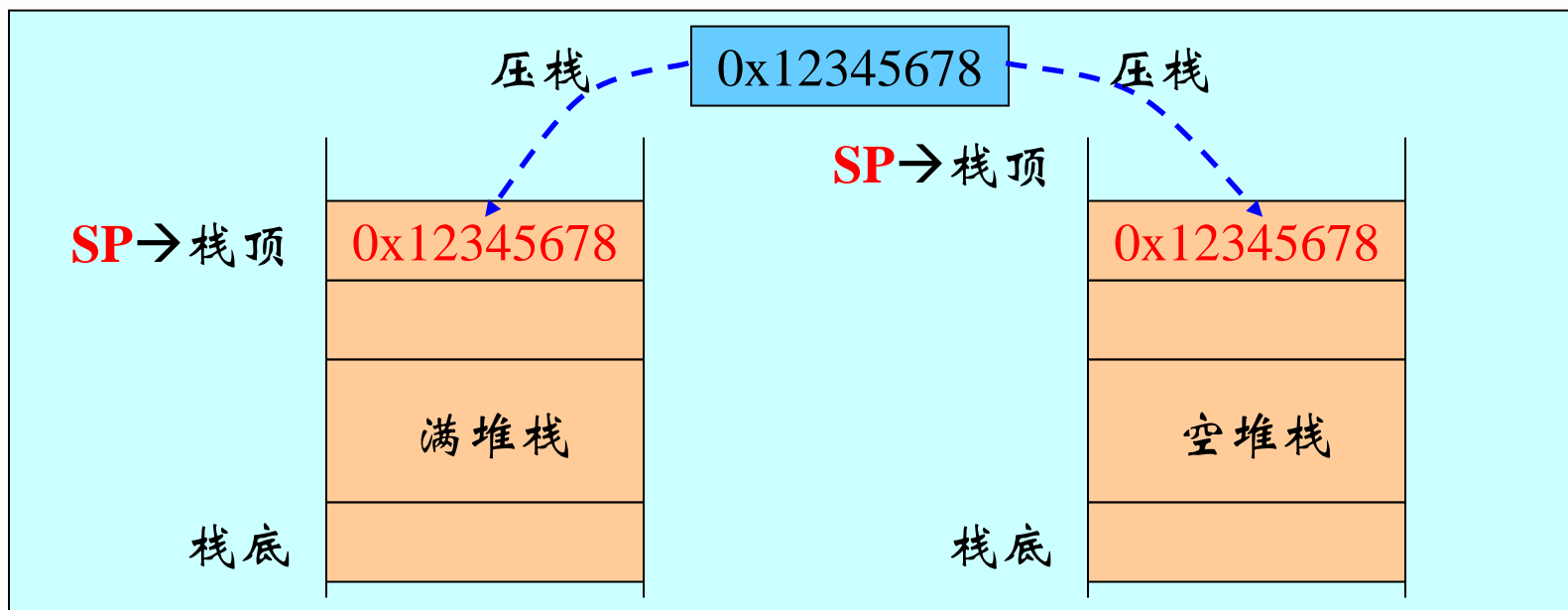
(7) 堆栈寻址 (续)

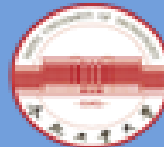


(7) 堆栈寻址 (续)

➤ 分类2 (——根据SP指向的内容) :

- ✓ **满堆栈**: SP指向最后压入堆栈的**有效数据项**。
- ✓ **空堆栈**: SP指向下一个待压入数据的**空位置**。





(7) 堆栈寻址（续）

➤ 四种类型的堆栈（两种分类组合）：

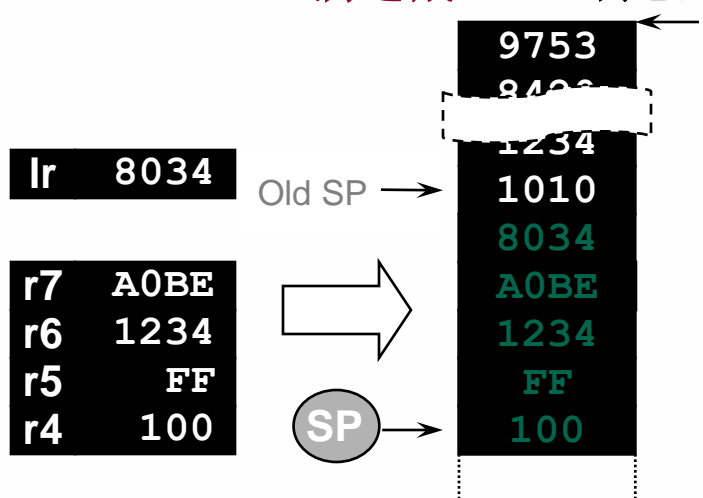
- ✓ **满递增（FA）**：堆栈向上增长，堆栈指针指向存放有效数据项的最高地址。指令如LDMFA、STMFA等；
- ✓ **空递增（EA）**：堆栈向上增长，堆栈指针指向堆栈上的第一个空位置。指令如LDMEA、STMEA等；
- ✓ **满递减（FD）**：堆栈向下增长，堆栈指针指向存放有效数据项的最低地址。指令如LDMFD、STMTD等；
- ✓ **空递减（ED）**：堆栈向下增长，堆栈指针向堆栈下的第一个空位置。指令如LDMED、STMED等。

入栈

STMFD sp!, {r4-r7, lr}

满递减

高地址

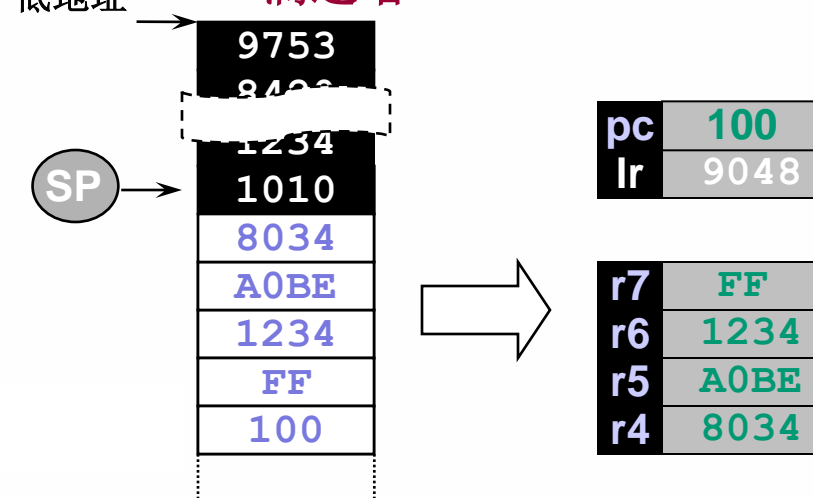


出栈

LDMFA sp!, {r4-r7, pc}

低地址

满递增



★ARM规定：无论哪种堆栈寻址，寄存器列表中索引(编号)最小的寄存器永远对应最低地址！



(8) 相对寻址

➤是基址寻址的一种变通。由程序计数器PC提供基准地址，指令中的操作数作为偏移量，两者相加得到的地址即为有效地址EA。

➤举例：

BL SUBR1 ; 调用SUBR1子程序

...

SUBR1 ...

MOV PC,R14 ; 返回



- 3.1 ARM**寻址方式**
- **3.2 ARM指令集**
- 3.3 ARM**汇编程序设计**
- 3.4 Thumb**指令集**



⊕ ARM微处理器的指令集

➤ RISC→加载/存储(Load/Store)型:

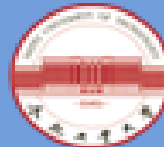
- ✓ 指令集仅能处理寄存器中的数据，而且处理结果要放回寄存器。
 - ✓ 对存储器的访问需要通过专门的加载/存储指令来完成。
- ### ➤ 带T变种的微处理器（如ARM7TDMI-S等）的指令集，包括：
- ✓ ARM指令集
 - ✓ Thumb指令集

⊕ ARM指令集与Thumb指令集的关系



ARM指令集支持ARM核所有的特性，具有高效、快速的特点。

Thumb指令集具有灵活、小巧的特点。



- (1) 指令基本格式
- (2) 分支指令(跳转指令)
- (3) 数据处理指令
- (4) 存储器访问指令
- (5) 杂项指令
- (6) 伪指令

⊕ ARM指令的基本格式

<opcode> {<cond>} {S} <Rd> ,<Rn> {,<operand2>}

其中：<>号内的项是必须的，{}号内的项是可选的。

ARM指令编码格式

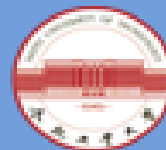
31-28	27-25	24-21	20	19-16	15-12	11-0
cond	001	opcode	S	Rn	Rd	operand2

- **Rd**: 目标寄存器;
- **Rn**: 第1个操作数寄存器;
- **operand2**: 第2个操作数, 可选。



⊕ 条件码cond

- 可以实现高效的逻辑操作，提高代码效率。
- 所有的ARM指令都可以条件执行；而Thumb指令只有**B（跳转）指令**具有条件执行功能。
- 如果不标明条件码，则默认为**无条件(AL)**执行。



指令条件码表

操作码	条件助记符	标志	含义
0000	EQ	Z=1	相等
0001	NE	Z=0	不相等
0010	CS/HS	C=1	无符号数大于或等于
0011	CC/LO	C=0	无符号数小于
0100	MI	N=1	负数
0101	PL	N=0	正数或零
0110	VS	V=1	溢出
0111	VC	V=0	没有溢出
1000	HI	C=1,Z=0	无符号数大于
1001	LS	C=0,Z=1	无符号数小于或等于
1010	GE	N=V	有符号数大于或等于
1011	LT	N!=V	有符号数小于
1100	GT	Z=0,N=V	有符号数大于
1101	LE	Z=1,N!=V	有符号数小于或等于
1110	AL	任何	无条件执行 (指令默认条件)
1111	NV	任何	从不执行(不要使用)

⊕ 标志影响位S

- 默认情况下，**数据处理指令**不影响CPSR的条件标志位(N、Z、C、V)，但可以选择通过添加“S”来影响。
- **特殊**：比较指令不需要添加“S”默认改变条件标志位。
- **举例**：

loop

...

SUBS R1,R1,#1 ← R1减1，并设置条件标志位

BNE loop ← 如果 Z标志清零(R1≠0)则跳转

指令功能：若 $R1 \neq 1$ ，则跳转到loop处。



⊕ 举例

- LDR R0, [R1] ;读取R1指向的存储单元的内容到R0, 无执行条件
 - 寄存器寻址
 - 寄存器间接寻址
- BEQ D1 ;分支指令, 执行条件EQ, 即若相等则跳转到D1
 - 相对寻址
- ADDS R1, R1, #1 ;加法指令, $R1+1 \rightarrow R1$, 影响CPSR寄存器
 - 立即寻址
- SUBNES R1, R1, #0x10 ;减法指令, $R1 - 0x10 \rightarrow R1$,
;执行条件NE, 影响CPSR寄存器



1

- 分支指令（跳转指令）

2

- 数据处理指令

3

- 乘法指令

4

- 存储器访问指令

5

- 杂项指令

6

- 伪指令



1.分支指令（跳转指令）

- 用于实现程序流程的跳转。
- 在ARM程序中有两种方法可以实现程序的跳转：
 - ✓ 使用专门的跳转指令。——可以实现在向前或向后32MB地址空间的跳转
 - ✓ 直接向程序计数器PC写入跳转地址值。——可以实现在4GB地址空间的跳转
- 在跳转之前结合使用指令MOV LR, PC，可以保存返回的地址值，从而实现在4GB地址空间的子程序调用。



分支(跳转)指令包括以下4条指令:

助记符	说明	操作	条件码位置
B label	跳转指令	$PC \leftarrow label$	B {cond}
BL label	带返回的跳转指令	$LR \leftarrow PC - 4, PC \leftarrow label$	BL {cond}
BX Rm	带状态切换的跳转指令	$PC \leftarrow Rm$, 切换处理器状态	BX {cond}
BLX Rm	带返回和状态切换的跳转指令	$LR \leftarrow PC - 4, PC \leftarrow Rm$, 切换处理器状态	BLX {cond}



2. 数据处理指令

数据处理指令 { 数据传送指令
算术/逻辑运算指令
比较指令

- 只能对寄存器进行操作，不能对存储器进行操作。
- 可选择使用S后缀，并影响状态标志。比较指令即使不使用S后缀，也会影响状态标志。

ARM数据处理指令----数据传送指令

助记符	说明	操作	条件码位置
MOV Rd,operand2	数据传送	$Rd \leftarrow \text{operand2}$	MOV{cond}{S}
MVN Rd,operand2	数据非传送	$Rd \leftarrow (\sim \text{operand2})$	MVN{cond}{S}

ARM数据处理指令----比较指令

助记符	说明	操作	条件码位置
CMP Rn, operand2	比较指令	标志 N、Z、C、 $V \leftarrow Rn - \text{operand2}$	CMP{cond}
CMN Rn, operand2	负数比较指令	标志 N、Z、C、 $V \leftarrow Rn + \text{operand2}$	CMN{cond}
TST Rn, operand2	位测试指令	标志 N、Z、C、 $V \leftarrow Rn \ \& \ \text{operand2}$	TST{cond}
TEQ Rn, operand2	相等测试指令	标志 N、Z、C、 $V \leftarrow Rn \ \wedge \ \text{operand2}$	TEQ{cond}

ARM数据处理指令----算术运算指令

助记符	说明	操作	条件码位置
ADD Rd, Rn, operand2	加法运算指令	$Rd \leftarrow Rn + \text{operand2}$	ADD{cond}{S}
SUB Rd, Rn, operand2	减法运算指令	$Rd \leftarrow Rn - \text{operand2}$	SUB{cond}{S}
RSB Rd, Rn, operand2	逆向减法指令	$Rd \leftarrow \text{operand2} - Rn$	RSB{cond}{S}
ADC Rd, Rn, operand2	带进位加法指令	$Rd \leftarrow Rn + \text{operand2} + \text{Carry}$	ADC{cond}{S}
SBC Rd, Rn, operand2	带进位减法指令	$Rd \leftarrow Rn - \text{operand2} - (\text{NOT})\text{Carry}$	SBC{cond}{S}
RSC Rd, Rn, operand2	带进位逆向减法指令	$Rd \leftarrow \text{operand2} - Rn - (\text{NOT})\text{Carry}$	RSC{cond}{S}

ARM数据处理指令----逻辑运算指令

助记符	说明	操作	条件码位置
AND Rd, Rn, operand2	逻辑与操作指令	$Rd \leftarrow Rn \& \text{operand2}$	AND {cond} {S}
ORR Rd, Rn, operand2	逻辑或操作指令	$Rd \leftarrow Rn \text{operand2}$	ORR {cond} {S}
EOR Rd, Rn, operand2	逻辑异或操作指令	$Rd \leftarrow Rn \wedge \text{operand2}$	EOR {cond} {S}
BIC Rd, Rn, operand2	位清除指令	$Rd \leftarrow Rn \& (\sim \text{operand2})$	BIC {cond} {S}



ARM数据处理指令----乘法指令

- 三种乘法指令：
 - 32×32 位乘法指令；
 - 32×32 位乘加指令；
 - 32×32 位结果为64位的乘/乘加指令。

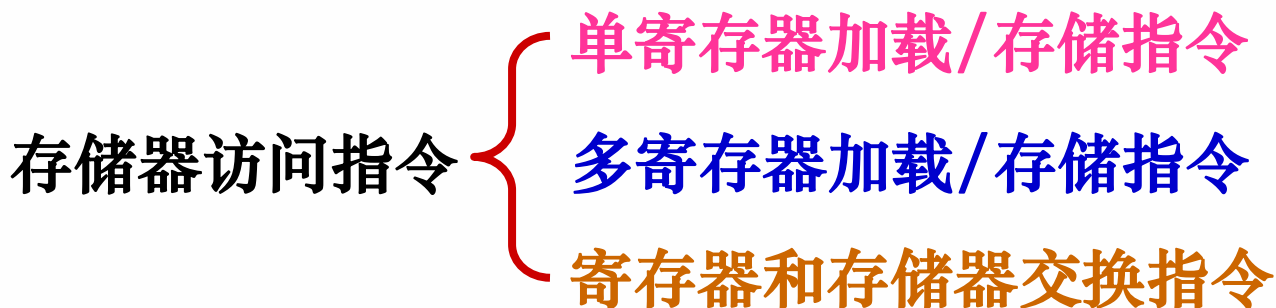


乘法指令

助记符	说明	操作	条件码位置
MUL Rd,Rm,Rs	32位乘法指令	$Rd \leftarrow Rm * Rs$ (Rd≠Rm)	MUL{cond}{S}
MLA Rd,Rm,Rs,Rn	32位乘加指令	$Rd \leftarrow Rm * Rs + Rn$ (Rd≠Rm)	MLA{cond}{S}
UMULL RdLo,RdHi,Rm,Rs	64位无符号乘法指令	$(RdLo, RdHi) \leftarrow Rm * Rs$	UMULL{cond}{S}
UMLAL RdLo,RdHi,Rm,Rs	64位无符号乘加指令	$(RdLo, RdHi) \leftarrow Rm * Rs + (RdLo, RdHi)$	UMLAL{cond}{S}
SMULL RdLo,RdHi,Rm,Rs	64位有符号乘法指令	$(RdLo, RdHi) \leftarrow Rm * Rs$	SMULL{cond}{S}
SMLAL RdLo,RdHi,Rm,Rs	64位有符号乘加指令	$(RdLo, RdHi) \leftarrow Rm * Rs + (RdLo, RdHi)$	SMLAL{cond}{S}



3. 存储器访问指令



➤ 用于对内存变量的访问、内存缓冲区数据的访问、查表、外围部件的控制操作等。

➤ 使用单寄存器加载指令加载数据到PC寄存器，可实现程序的跳转功能。

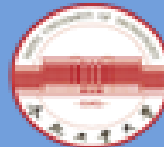
⊕ 存储器访问指令----单寄存器加载指令

助记符	说明	操作	条件码位置
LDR Rd , addressing	加载字数据	$Rd \leftarrow [addressing]$	LDR{cond}
LDRB Rd , addressing	加载无符号 字节 数据	$Rd \leftarrow [addressing]$	LDR{cond}B
LDRH Rd , addressing	加载无符号 半字 数据	$Rd \leftarrow [addressing]$	LDR{cond}H
LDRSB Rd , addressing	加载 有符号 字节数据	$Rd \leftarrow [addressing]$	LDR{cond}SB
LDRSH Rd , addressing	加载 有符号 半字数据	$Rd \leftarrow [addressing]$	LDR{cond}SH



⊕ 存储器访问指令----单寄存器存储指令

助记符	说明	操作	条件码位置
STR Rd, addressing	存储字数据	$[addressing] \leftarrow Rd$	STR{cond}
STRB Rd, addressing	存储字节数据	$[addressing] \leftarrow Rd$	STR{cond}B
STRH Rd, addressing	存储半字数据	$[addressing] \leftarrow Rd$	STR{cond}H



(1) 字 和 无符号字节加载/存储指令

➤ **LDR指令**：用于从内存中读取一个字或字节数据，存入寄存器中。

➤ **STR指令**：用于将寄存器中的一个字或字节数据保存到内存。

➤ **指令格式如下：**

LDR{cond} Rd,<地址> ;读出一个字 (32位)

STR{cond} Rd,<地址> ;存入一个字 (32位)

LDR{cond}B Rd,<地址> ;读出一个字节, 高24位补0

STR{cond}B Rd,<地址> ;存入一个字节, 高24位不变



(2) 半字和 有符号字节加载/存储指令

➤可加载有符号半字或字节，可加载/存储无符号半字。

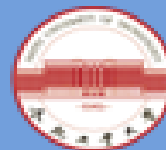
➤指令格式如下：

LDR{cond}SB Rd,<地址> ;读出一个带符号字节，高24位补齐符号位

LDR{cond}SH Rd,<地址> ;读出一个带符号半字，高16位补齐符号位

LDR{cond}H Rd,<地址> ;读出一个无符号半字，高16位补0

STR{cond}H Rd,<地址> ;写入半字，高16位不变



⊕ 指令举例

LDRSB R1, [R0, R3] ; 将R0+R3地址上的字节数据读出到
; R1, 高24位用符号位扩展

LDRSH R1, [R9] ; 将R9地址上的半字数据读出到R1,
; 高16位用符号位扩展

LDRH R6, [R2], #2 ; 将R2地址上的半字数据读出到R6,
; 高16位用零扩展, R2=R2+2

STRH R1, [R0, #2]! ; 将R1的数据保存到R0+2地址中
; 只存储低2字节数据, R0=R0+2

⊕ load/store指令应用举例——链表搜索操作

- 每个链表元素包括两个字：第1个字中包含一个字节数据；第2个字中包含指向下一个链表元素的指针，为0时表示链表结束。

0x52361580

0x10425234

0x88

- 执行前R0指向链表的头元素，R1中存放要搜索的数据；执行后R0指向第1个匹配元素；若没有匹配元素，R0为0。

search

R0

0x52361580

R1

0x000000F3

CMP

R0,#0

;判断指针R0是否为空

LDRNEB

R2,[R0]

;读取当前元素中的字节数据

CMPNE

R1,R2

;判断数据是否为搜索的数据

LDRNE

R0,[R0,#4]

;如果不是,R0指向下一个元素

BNE

search

;跳转到search执行

MOV

PC,LR

;搜索完成，程序返回



⊕ 存储器访问指令----多寄存器加载/存储指令

- 实现在一组寄存器和一块连续的内存单元之间传输数据。
 - **LDM**: 加载多个连续的内存单元内容到多个寄存器。
 - **STM**: 存储多个寄存器内容到多个连续的内存单元。
- 允许一条指令传送**16个寄存器**的任何子集或所有寄存器。
- **指令格式:**

LDM{cond}<模式> Rn{!},reglist{^}

STM{cond}<模式> Rn{!},reglist{^}

主要用途是现场保护、数据复制、参数传递等。

⊕ LDM/STM指令格式说明

- 寄存器Rn为基址寄存器：用于存放传送数据的初始地址，Rn不允许为R15（即PC）。
- 后缀“!”：表示最后的地址要写回Rn。——更新Rn
- 寄存器列表reglist：可包含多个寄存器或寄存器范围，使用“，”分开，例如{R1, R2, R6-R9}。ARM规定：寄存器按由小到大排列（★）。
- 后缀“^”：不允许在用户模式或系统模式下使用。
 - LDM指令：若寄存器列表中包含PC，除正常的多寄存器传送外，还将SPSR拷贝到CPSR，用于异常处理返回。
 - 若寄存器列表不包含PC，则加载/存储的是用户模式的寄存器，而不是当前(异常)模式的寄存器。

⊕ 八种模式

模式	说明	模式	说明
IA	每次传送后地址加4	FD	满递减堆栈
IB	每次传送前地址加4	ED	空递减堆栈
DA	每次传送后地址减4	FA	满递增堆栈
DB	每次传送前地址减4	EA	空递增堆栈
数据块传送操作		堆栈操作	

- 进行数据复制时，先设置好源数据指针和目标指针，然后使用多寄存器寻址指令 LDMIA/STMIA、LDMIB/STMIB、LDMDA/STMDA、LDMDB/STMDB 进行读取和存储。
- 进行堆栈操作时，要先设置堆栈指针（SP），然后使用堆栈寻址指令 STMFD/LDMFD、STMED/LDMED、STMFA/LDMFA 和 STMEA/LDMEA 实现堆栈操作。



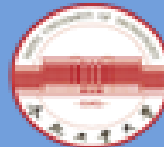
⊕ 指令举例

LDMIA R0!, {R3 - R9} ; 加载R0指向地址上的多字数据
 ; 保存到R3~R9中, R0值更新

STMIA R1!, {R3 - R9} ; 将R3~R9的数据存储到R1指
 ; 向的地址上, R1值更新

STMFD SP!, {R0 - R7, LR} ; 现场保存, 将R0~R7、LR
 ; 入栈

LDMFD SP!, {R0 - R7, PC} ; 恢复现场, 异常处理返回



⊕ 存储器访问指令----寄存器与存储器交换指令

- **SWP指令**：用于将一个内存单元(地址在寄存器Rn中)的内容读取到一个寄存器Rd中，同时将另一个寄存器Rm的内容写入到该内存单元中。
- 可用于实现信号量操作。
- **指令格式**：

SWP{cond}{B} Rd, Rm, [Rn]

- (1) B为可选后缀。若有B，则交换字节，否则交换32位字；
- (2) Rd用于保存从存储器中读入的数据；
- (3) Rm的数据用于存储到存储器中。若Rm与Rd相同，则为寄存器与存储器内容进行交换；
- (4) Rn为要进行数据交换的存储器地址，Rn不能与Rd和Rm相同。



⊕ 指令举例

SWP R1, R1, [R0] ;将R1的内容与R0指向的存储单元的内
 ;容进行交换

SWPB R1, R2, [R0] ;将R0指向的存储单元的内容读取一字
 ;节数据到R1中(高24位清零), 并将R2
 ;的低8位数据(最低字节)写入到该存
 ;储单元中



5. 杂项指令

助记符	说明	操作	条件码位置
MRS Rd, psr	读状态寄存器指令	$Rd \leftarrow psr$, psr为CPSR或SPSR	MRS{cond}
MSR psr_fields, Rd / #immed_8r	写状态寄存器指令	$psr_fields \leftarrow Rd / \#immed_8r$, psr为CPSR或SPSR	MSR{cond}
SWI immed_24	软中断指令	产生软中断, 处理器进入管理模式	SWI{cond}



⊕ 杂项指令----读状态寄存器指令

➤ 指令格式:

注意：在ARM处理器中，只有MRS指令可以将状态寄存器CPSR或SPSR读出到通用寄存器中。

MRS {cond} Rd, psr

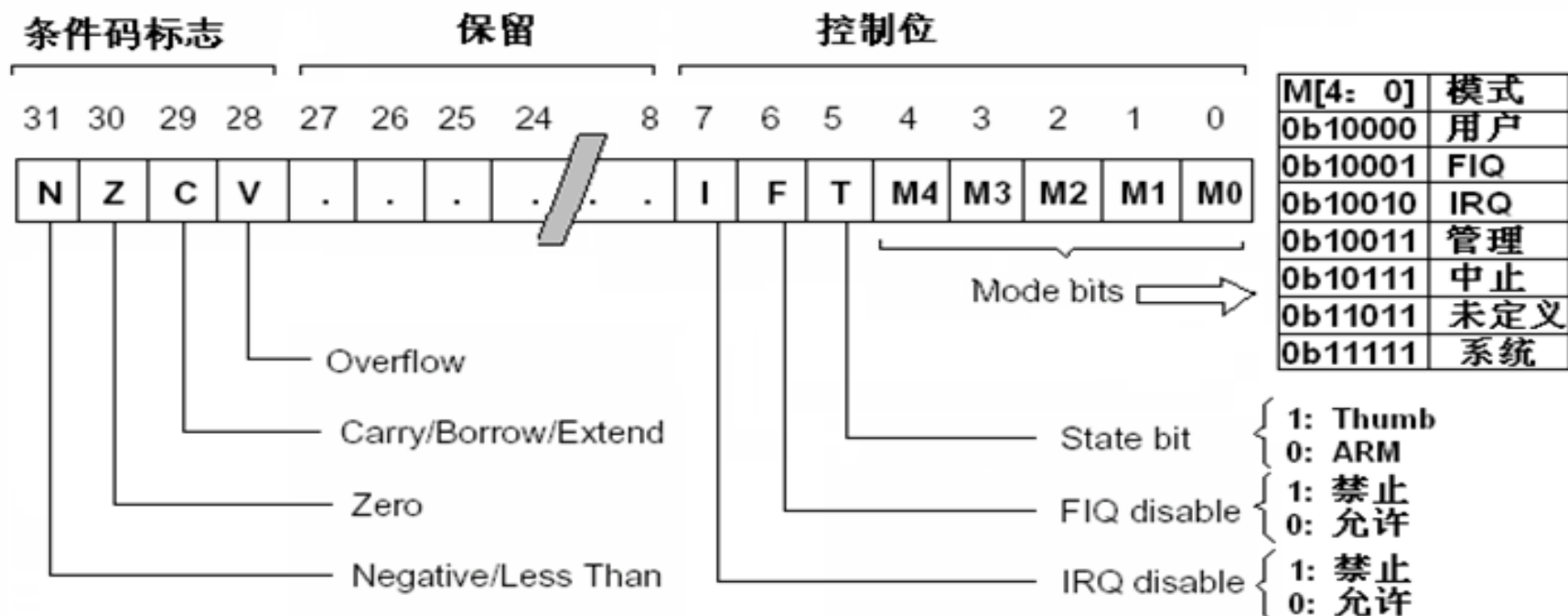
其中：Rd-目标寄存器,不允许为R15。
psr-CPSR或SPSR。

⊕ 指令举例

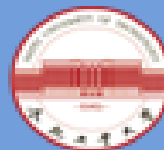
MRS R1,CPSR ; 读取CPSR状态寄存器内容, 保存到R1中

MRS R2,SPSR ; 读取SPSR状态寄存器内容, 保存到R2中

CPSR/SPSR寄存器格式:



```
MSR CPSR_cxsf, R3 ; 到管理模式
; CPSR=R3
```



★MSR与MRS配合使用：可以对CPSR或SPSR寄存器的读-修改-写操作，从而实现切换处理器模式、允许/禁止IRQ/FIQ中断等。

应用示例1:

;子程序：使能IRQ中断

ENABLE_IRQ

MRS R0, CPSR

BIC R0, R0, #0x80

MSR CPSR_c, R0

MOV PC, LR

应用示例2:

;子程序：禁止IRQ中断

DISABLE_IRQ

MRS R0, CPSR

ORR R0, R0, #0x80

MSR CPSR_c, R0

MOV PC, LR

1.将CPSR寄存器内容读出到R0;

2.修改对应于CPSR中的I控制位;

3.将修改后的值写回CPSR寄存器的对应控制域;

4.返回上一层函数;

⊕ 杂项指令----软中断指令

- **SWI指令**：用于产生异常中断，实现**用户模式**到**管理模式**的切换，从而在用户模式下能够调用操作系统中特权模式的程序。
- **执行流程**：将处理器置于**svc(管理)模式**，并将CPSR保存到SPSR_svc中，然后跳转到SWI异常处理程序入口(异常向量地址为0x00000008)。
- **指令格式**：

SWI{cond}

immed_24

类似中断类型号

⊕ 指令举例

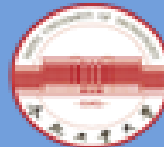
SWI	0	; 软中断，中断立即数为0
SWI	0x123456	; 软中断，中断立即数为0x123456



⊕ SWI指令说明

- 用途：主要用于用户程序调用操作系统的API。
- 两种主要参数传递方法
 - ✓ **第一种：**指令中的24bit立即数指定API号，其它参数通过寄存器传递。

核心思想：在SWI异常处理子程序中执行**LDR R0, [LR, #-4]**，把产生SWI异常的SWI指令(如：**SWI 0x98**)装进R0寄存器。由于指令的低24位保存了指令的操作数(如：0x98)，所以再执行**BIC R0, R0, #0xFF000000**语句，就可以获得*immed_24*操作数的实际内容。



步骤

- 首先，借助SPSR的T位，确定引起软中断的SWI指令是ARM指令还是Thumb指令；
- 然后，通过访问LR寄存器取得该SWI指令的地址；
- 最后，读出该SWI指令，分解出立即数。

SWI_Handler

STMFD SP!, {R0-R3, R12, LR} ; 现场保护

MRS R0, SPSR ; 读取SPSR

STMFD SP!, {R0} ; 保存SPSR

TST R0, #0x20 ; 测试T标志位

LDRNEH R0, [LR, #-2] ; 若是Thumb指令，读取指令码(16位)

BICNE R0, R0, #0xFF00 ; 取得Thumb指令的8位立即数

LDREQ R0, [LR, #-4] ; 若是ARM指令，读取指令码(32位)

BICEQ R0, R0, #0xFF000000 ; 取得ARM指令的24位立即数

...

LDMFD SP!, {R0-R3, R12, PC}^ ; SWI异常中断返回



⊕ SWI指令说明

➤ 两种主要参数传递方法

- ✓ **第二种：忽略**指令中的24bit立即数，由R0指定API号，其它参数通过其它寄存器传递。

MOV R0,#12 ;调用12号软中断

MOV R1,#34 ;设置子功能号为34

SWI 0

立即数无效，
任何值都可以



- 3.1 ARM**寻址方式**
- 3.2 ARM**指令集**
- **3.3 ARM汇编程序设计**
- 3.4 Thumb**指令集**



例1： 实现乘法的指令

MOV R0,R0,LSL #n	;R0=R0<<n; R0= R0*2 ⁿ
ADD R0,R0,R0,LSL #n	;R0=R0+R0*2 ⁿ = R0*(2 ⁿ +1)
RSB R0,R0,R0,LSL #n	;R0=R0*2 ⁿ -R0= R0*(2 ⁿ -1)



例2：64位数据运算

► 设R0和R1存放一个64位数，R0存放低32位；R2和R3中存放另一个64位数，R2存放低32位。

① 两个64位数据的加法运算，结果保存到R0和R1中。

ADDS R0,R0,R2 ;低32位相加，设置CPSR的C标志位。

ADC R1,R1,R3 ;高32位的带位相加

② 两个64位数据的减法运算，结果保存到R0和R1中。

SUBS R0,R0,R2 ;低32位相减，设置CPSR的C标志位。

SBC R1,R1,R3 ;高32位的带位相减

③ 两个64位数据的比较操作，并设置CPSR的条件标志位。

CMP R1,R3 ;比较高32位

CMPEQ R0,R2 ;如果高32位相等，比较低32位



例3：转换内存中数据存储器方式

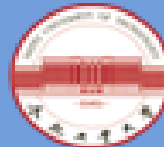
➤ 将寄存器R0中的数据存储器方式转换成另一种存储器方式。指令执行前R0数据存储器方式为：**R0=A,B,C,D**；指令执行后R0数据存储器方式为：R0=D,C,B,A。

EOR R1,R0,R0, ROR #16 ;R1=A^C,B^D,C^A,D^B

BIC R1,R1,#0xFF0000 ;R1=A^C,0,C^A,D^B

MOV R0,R0,ROR #8 ;R0=D,A,B,C

EOR R0,R0,R1,LSR #8 ;R0=D,C,B,A



例4：子程序的调用

➤ **BL指令**在执行跳转操作的同时，保存下一条指令的地址，用于从被调用的子程序中返回。

.....

BL **function** ;调用子程序function

.....

;子程序结束后，程序将返回到这里执行

.....

function ;子程序的程序体

.....

MOV PC,LR ;子程序中的返回语句



例5：条件执行

➤ 实现类似于C语言中if-else功能的代码段。

■ C语言代码为：

```
int  gcb (int a, int b)
{
    while (a!=b)
    {   if (a>b)  a=a-b;
        else    b=b-a;
    }
    return a;
}
```

对应的ARM代码段。（执行前R0中存放a，R1中存放b；执行后R0中存放最大公约数。）

gcb

CMP R0,R1 ;比较a和b的大小

SUBGT R0,R0,R1 ;if(a>b) a=a-b

SUBLT R1,R1,R0 ;if(b>a) b=b-a

BNE gcb ;if(a!=b)跳转到gcb继续执行

MOV PC,LR ;子程序结束，返回



例6：循环语句

➤ 下面代码段实现了程序循环执行。

```
MOV    R0,#loopcount    ;初始化循环次数
```

```
loop                                ;循环体
```

```
.....
```

```
SUBS   R0,R0,#1          ;循环计数器减1，设置条件标志
```

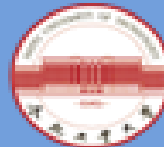
```
BNE    loop              ;循环计数器不为0,跳到loop继续执行
```

```
.....                  ;循环计数器为0，程序继续执行
```

**ARM没有
LOOP指令!**



- 3.1 ARM**寻址方式**
- 3.2 ARM**指令集**
- 3.3 ARM**汇编程序设计**
- **3.4 Thumb指令集**



⊕ Thumb指令

- 可以看作是ARM指令压缩形式的子集。
 - 为减小代码量而提出；
 - 具有16位的代码密度。
- 指令体系不完整，只支持通用功能。
- 必要时仍需要使用ARM指令。
 - 例如：进入异常时。



⊕ 与ARM指令的主要区别

- 只有B指令可以条件执行，其它都不能条件执行。
- 分支指令的跳转范围有更多限制。
- 单寄存器访问指令(LDR/STR)只能操作R0~R7。
- 多寄存器访问指令(LDM/STM)可对R0~R7的任何子集进行操作。
- PUSH和POP指令：R0~R7，PC



The End!



⊕ ARM指令系统，要求达到“简单应用”层次。

- 熟练掌握八种基本寻址方式。
- 认识指令的结构，通过例子熟悉常用**ARM**指令的格式、功能和使用方法。
- 在读懂汇编程序的基础上，初步编写简单的程序。