

Der Code für `return e;` entspricht einer Zuweisung an eine Variable mit Relativadresse -3 .

$$\text{code } \text{return } e; \rho = \text{code}_R e \rho$$

`storer -3`
`return`

Beispiel: Für die Funktion

```
int fac (int x) {  
    if (x ≤ 0) return 1;  
    else return x * fac (x - 1);  
}
```

erzeugen wir:

<code>_fac:</code>	<code>enter q</code>	<code>loadc 1</code>	<code>A:</code>	<code>loadr -3</code>	<code>mul</code>
	<code>alloc 0</code>	<code>storer -3</code>		<code>loadr -3</code>	<code>storer -3</code>
	<code>loadr -3</code>	<code>return</code>		<code>loadc 1</code>	<code>return</code>
	<code>loadc 0</code>	<code>jump B</code>		<code>sub</code>	<code>B: return</code>
	<code>leq</code>			<code>mark</code>	
	<code>jumpz A</code>			<code>loadc _fac</code>	
				<code>call</code>	
				<code>slide 0</code>	

Dabei ist $\rho_{\text{fac}} : x \mapsto (L, -3)$ und $q = 1 + 1 + 3 = 5$.

10 Übersetzung ganzer Programme

Vor der Programmausführung gilt:

$$SP = -1 \quad FP = EP = 0 \quad PC = 0 \quad NP = \text{MAX}$$

Sei $p \equiv V_defs \ F_def_1 \dots F_def_n$, ein Programm, wobei F_def_i eine Funktion f_i definiert, von denen eine `main` heißt.

Der Code für das Programm p enthält:

- Code für die Funktions-Definitionen F_def_i ;
- Code zum Anlegen der globalen Variablen;
- Code für den Aufruf von `main()`;
- die Instruktion `halt`.

Dann definieren wir:

```
code  $p \ \emptyset$  =      enter ( $k + 4$ )  
                      alloc ( $k + 1$ )  
                      mark  
                      loadc _main  
                      call  
                      slide k  
                      halt  
_f1:  code  $F_{def_1} \ \rho$   
      :  
_fn:  code  $F_{def_n} \ \rho$ 
```

wobei $\emptyset \hat{=}$ leere Adress-Umgebung;
 $\rho \hat{=}$ globale Adress-Umgebung;
 $k \hat{=}$ Platz für globale Variablen