5 Speicherbelegung für Variablen

Ziel:

Ordne jeder Variablen x statisch, d. h. zur Übersetzungszeit, eine feste (Relativ-)Adresse ρx zu!

Annahmen:

- Variablen von Basistypen wie int, ... erhalten eine Speicherzelle.
- Variablen werden in der Reihenfolge im Speicher abgelegt, wie sie deklariert werden, und zwar ab Adresse 1.

Folglich erhalten wir für die Deklaration $d \equiv t_1 x_1; \dots t_k x_k;$ $(t_i \text{ einfach})$ die Adress-Umgebung ρ mit

$$\rho x_i = i, \quad i = 1, \dots, k$$

5.1 Felder

Beispiel: int [11] *a*;

Das Feld a enthält 11 Elemente und benötigt darum 11 Zellen. ρa ist die Adresse des Elements a[0].

a[10]

a[0]

Notwendig ist eine Funktion sizeof (hier: $|\cdot|$), die den Platzbedarf eines Typs berechnet:

$$|t| = \begin{cases} 1 & \text{falls } t \text{ einfach} \\ k \cdot |t'| & \text{falls } t \equiv t'[k] \end{cases}$$

Dann ergibt sich für die Deklaration $d \equiv t_1 x_1; \dots t_k x_k;$

$$\rho x_1 = 1$$

$$\rho x_i = \rho x_{i-1} + |t_{i-1}| \qquad \text{für } i > 1$$

Weil $|\cdot|$ zur Übersetzungszeit berechnet werden kann, kann dann auch ρ zur Übersetzungszeit berechnet werden.

Aufgabe:

Erweitere code_L und code_R auf Ausdrücke mit indizierten Feldzugriffen.

Sei t[c] a; die Deklaration eines Feldes a.

Um die Anfangsadresse der Datenstruktur a[i] zu bestimmen, müssen wir $\rho a + |t| * (R\text{-}Wert \ von \ i)$ ausrechnen. Folglich:

$$code_{L} a[e] \rho = loadc (\rho a)$$

$$code_{R} e \rho$$

$$loadc |t|$$

$$mul$$

$$add$$

... oder allgemeiner:

```
code_{L} e_{1}[e_{2}] \rho = code_{R} e_{1} \rho
code_{R} e_{2} \rho
loadc |t|
mul
add
```

Bemerkung:

- In C ist ein Feld ein Zeiger. Ein deklariertes Feld *a* ist eine Zeiger-Konstante, deren R-Wert die Anfangsadresse des Feldes ist.
- Formal setzen wir für ein Feld e: $code_R e \rho = code_L e \rho$
- In C sind äquivalent (als L-Werte):

$$2[a]$$
 $a[2]$ $a+2$

5.2 Strukturen

In Modula heißen Strukturen Records.

Vereinfachung:

Komponenten-Namen werden nicht anderweitig verwandt. Alternativ könnte man zu jedem Struktur-Typ st eine separate Komponenten-Umgebung ρ_{st} verwalten :-)

Sei **struct** { **int** a; **int** b; } x; Teil einer Deklarationsliste.

- x erhält die erste freie Zelle des Platzes für die Struktur als Relativ-Adresse.
- Für die Komponenten vergeben wir Adressen relativ zum Anfang der Struktur, hier $a \mapsto 0, b \mapsto 1$.

Sei allgemein $t \equiv \mathbf{struct} \{t_1 \ c_1; \dots t_k \ c_k; \}$. Dann ist

$$|t| = \sum_{i=1}^{k} |t_i|$$

$$\rho c_1 = 0 \text{ und}$$

$$\rho c_i = \rho c_{i-1} + |t_{i-1}| \text{ für } i > 1$$

Damit erhalten wir:

$$code_{L}(e.c) \rho = code_{L} e \rho$$

$$loadc(\rho c)$$
add

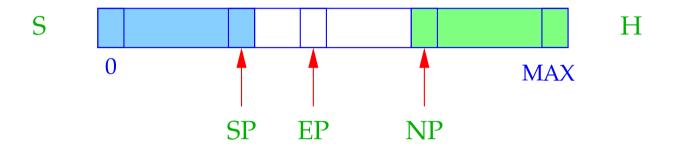
Beispiel:

```
Sei struct { int a; int b; } x; mit \rho = \{x \mapsto 13, a \mapsto 0, b \mapsto 1\}. Dann ist \operatorname{code}_{L}(x.b) \rho = \operatorname{loadc} 13 \operatorname{loadc} 1 add
```

6 Zeiger und dynamische Speicherverwaltung

Zeiger (Pointer) gestatten den Zugriff auf anonyme, dynamisch erzeugte Datenelemente, deren Lebenszeit nicht dem LIFO-Prinzip unterworfen ist.

→ Wir benötigen eine weitere potentiell beliebig große Datenstruktur H – den Heap (bzw. die Halde):



- NP \(\hat{=}\) New Pointer; zeigt auf unterste belegte Haldenzelle.
- EP $\hat{}$ Extreme Pointer; zeigt auf die Zelle, auf die der SP maximal zeigen kann (innerhalb der aktuellen Funktion).

Idee dabei:

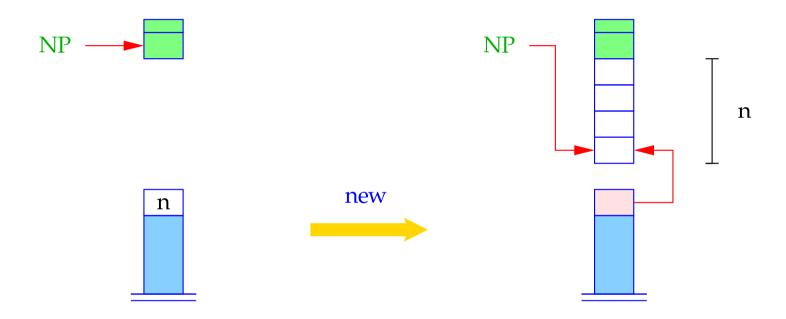
- Chaos entsteht, wenn Stack und Heap sich überschneiden (Stack Overflow).
- Eine Überschneidung kann bei jeder Erhöhung von SP, bzw. jeder Erniedrigung des NP eintreten.
- EP erspart uns die Überprüfungen auf Überschneidung bei den Stackoperationen :-)
- Die Überprüfungen bei Heap-Allokationen bleiben erhalten :-(.

Mit Zeiger (-Werten) rechnen, heißt in der Lage zu sein,

- Zeiger zu erzeugen, d.h. Zeiger auf Speicherzellen zu setzen; sowie
- Zeiger zu dereferenzieren, d. h. durch Zeiger auf die Werte von Speicherzellen zugreifen.

Es gibt zwei Arten, Zeiger zu erzeugen:

(1) Ein Aufruf von **malloc** liefert einen Zeiger auf eine Heap-Zelle:



```
if (NP - S[SP] ≤ EP)
     S[SP] = NULL;
else {
     NP = NP - S[SP];
     S[SP] = NP;
}
```

- NULL ist eine spezielle Zeigerkonstante (etwa 0:-)
- Im Falle einer Kollision von Stack und Heap wird der NULL-Zeiger zurückgeliefert.

(2) Die Anwendung des Adressoperators & liefert einen Zeiger auf eine Variable, d. h. deren Adresse ($\stackrel{\frown}{=}$ L-Wert). Deshalb:

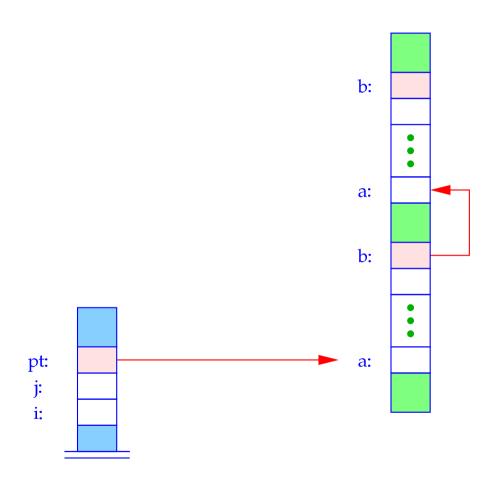
$$code_R$$
 (&e) $\rho = code_L e \rho$

Dereferenzieren von Zeigern:

Die Anwendung des Operators * auf den Ausdruck *e* liefert den Inhalt der Speicherzelle, deren Adresse der R-Wert von *e* ist:

$$code_L (*e) \rho = code_R e \rho$$

```
Beispiel:
                        Betrachte für
                        struct t { int a[7]; struct t *b; };
                        int i, j;
                        struct t * pt;
den Ausdruck e \equiv ((pt \rightarrow b) \rightarrow a)[i+1]
Wegen e \rightarrow a \equiv (*e).a gilt:
                             code_L (e \rightarrow a) \rho = code_R e \rho
                                                         loadc (\rho a)
                                                         add
```



Sei
$$\rho = \{i \mapsto 1, j \mapsto 2, pt \mapsto 3, a \mapsto 0, b \mapsto 7\}$$
. Dann ist:

$$\operatorname{code}_{\operatorname{L}} e \, \rho = \operatorname{code}_{\operatorname{R}} ((pt \to b) \to a) \, \rho = \operatorname{code}_{\operatorname{R}} ((pt \to b) \to a) \, \rho$$
 $\operatorname{code}_{\operatorname{R}} (i+1) \, \rho = \operatorname{loada} 1$
 $\operatorname{loadc} 1 = \operatorname{add}$
 add
 add
 $\operatorname{loadc} 1 = \operatorname{mul}$
 add

Für Felder ist der R-Wert gleich dem L-Wert. Deshalb erhalten wir:

$$\operatorname{code}_{\mathbb{R}}((pt \to b) \to a) \rho = \operatorname{code}_{\mathbb{R}}(pt \to b) \rho = \operatorname{loada} 3$$
 $\operatorname{loadc} 0$
 add
 add
 $\operatorname{loadc} 0$
 load
 $\operatorname{loadc} 0$
 add

Damit ergibt sich insgesamt die Folge:

loada 3 loadc 7	load	loada 1	loadc 1
	loadc 0	loadc 1	mul
add	add	add	add