

1. [9] Considere um sistema de registo de coordenadas GPS. Cada entrada do registo é representada por um objecto do tipo `GPS_ENTRY`. Estas entradas são guardadas em `gps_all`, com o inteiro `all_sz` a indicar o número total de entradas, das quais as primeiras `sorted_sz` estão ordenadas de acordo com o critério definido em `cmp_entries`:

gps.h	gps.c
<pre>#define DTIME_SIZE 14+1 typedef struct gps_entry { int group_id; // id do grupo int lat, lng; // coord GPS char dtime[DTIME_SIZE]; // data/hora'\0' char * description; // descrição } GPS_ENTRY; GPS_ENTRY * gps_parse(char * line); int gps_add(GPS_ENTRY * gps); int gps_sort(); void gps_removeOneOf(int group_id);</pre>	<pre>#define MAX_GPS_ENTRIES 0x50 GPS_ENTRY * gps_all[MAX_GPS_ENTRIES]; /* Colecção de aquisições GPS */ int all_sz; /* Número total de elementos em gps_all */ int sorted_sz; /* Número de elementos ordenados em gps_all */ /* Formato de line: * "group_id latitude longitude yyyymmddhhmmss description" * ex: "1 163850 -398730 20130118190000 desc1" */ GPS_ENTRY * gps_parse(char * line) { /* ToDo */ } /* Formato dos dh: "yyyymmddhhmmss" */ int cmp_dtimes(const char *dh1, const char *dh2) { /* Done */ } /* Compara 2 GPS_ENTRY por grupo e dentro do grupo por data/hora. * A ordem do grupo e data/hora é crescente */ int cmp_entries(const void * _v1, const void * _v2) { /* ToDo */ } /* Ordena gps_all segundo o critério definido em cmp_entries */ void gps_sort() { qsort(gps_all, all_sz, sizeof (void*), cmp_entries); sorted_sz = all_sz; } /* Remove de gps_all uma das entradas do grupo indicado, * libertando os recursos alocados */ void gps_removeOneOf(int group_id) { /* ToDo */ }</pre>
<pre>.intel_syntax noprefix .global gps_add gps_add: xor eax, eax mov edx, all_sz cmp edx, 0x50 je .L0 mov ecx, [esp+0x4] mov [edx*4+gps_all], ecx inc edx mov all_sz, edx inc eax .L0: ret</pre>	

- a) [1] Considere a implementação em *assembly* da função `gps_add` presente em `gps_a.s`. Indique qual o critério de adição de uma coordenada GPS considerando os vários cenários de ocupação de `gps_all`.
- b) [2] Implemente em C a função `gps_parse` que cria e retorna uma nova entrada `GPS_ENTRY`, devidamente iniciada com a informação recebida em `line`. O formato de `line`, juntamente com um exemplo, é mostrado no comentário em `gps.c`.
- c) [2] Implemente em *assembly* IA-32 a função `gps_sort`, presente no ficheiro `gps.c`.
- d) [2] Implemente em C o critério de ordenação dado pela função `cmp_entries` sabendo que `gps_all` é ordenado por grupos e dentro de cada grupo por data/hora. A ordem de ordenação é crescente. A comparação entre duas data/horas está implementado na função `cmp_dtimes` com o critério de retorno igual ao da função `strcmp`.
- e) [2] Implemente em C a função `gps_removeOneOf` que remove uma das entradas do grupo indicado, mantendo a ordem relativa das restantes entradas. Deverão ser libertados os recursos alocados para a entrada removida.

NOTA: Sugere-se a remoção da primeira que for encontrada percorrendo sequencialmente as entradas de `gps_all`.

Declaração de algumas funções da biblioteca C:

```
void qsort(void * base, size_t nmemb, size_t size, int (*compar)(const void *, const void *));
void * memcpy(void * dest, const void * src, size_t n);
char * strcpy(char * dest, const char * src);
char * strtok(char * str, const char * delim);
int atoi(const char * nptr);
```

2. [2,5] Considere um programa com dois ficheiros fonte: `f1.c` e `f2.c`. Apresenta-se ao lado o código de `f1.c` e o resultado de invocar o utilitário `nm` sobre `f2.o`, que é o ficheiro objecto resultante da compilação isolada de `f2.c`.

- a) [1] Apresente o conteúdo que espera encontrar em `f2.h`. Tenha em conta que `f2err_t` é um nome alternativo para `int`.
- b) [1] Indique que símbolos existirão no ficheiro objecto resultante da compilação de `f1.c`, indicando, para os definidos no módulo, as secções a que pertencem.
- c) [0,5] Apresente a definição de `err` que deverá existir em `f2.c`.

f1.c
<pre>#include "f2.h" #define F1_ERR 31 int arg = 3; int main() { int res; f2err_t e; res = f2_oper(arg); e = f2_err(); return (e == F2_OK) ? res : F1_ERR; }</pre>

nm f2.o
<pre>00000004 D F2_ERR 00000000 D F2_OK 00000000 b err 00000000 T f2_err 0000000a T f2_oper</pre>

(continua)

3. [2] No programa apresentado ao lado existem dois erros. A constante definida como CODE deveria ser 123, mas foi inserido um W por lapso entre o 2 e o 3. Já em main, invoca-se `printheX` com h minúsculo, quando deveria ser `printHex` com H maiúsculo. Responda às seguintes questões, justificando devidamente as suas respostas:

- a) [1] A compilação do código apresentado não terá sucesso. Em que linha ou linhas serão indicados erros?
- b) [1] Se a constante CODE for corrigida para 123, mas mantendo-se o erro em `printheX`, que erro ou erros ocorrem durante a geração do executável a partir do código fonte?

```
1 #include <stdio.h>
2
3 #define CODE 12W3
4 #define printHex(VAl) printf("%X", VAl)
5
6 int main() {
7     printheX(CODE);
8     return 0;
9 }
```

4. [1] Uma *cache direct-mapped* pode ser vista como um caso particular de *cache N-way set-associative*, com $N=1$. Já uma *cache fully-associative* pode ser vista como outro caso particular, em que só existe um *set*. Qual a vantagem das *caches N-way set-associative*, com N baixo mas maior do que 1, em relação aos outros dois tipos?
5. [5,5] Considere o código em C apresentado a seguir que define a interface `InputStream` e a utilização de duas concretizações: `FileInputStream`, que tem como fonte de dados um ficheiro, e `StringInputStream`, cuja fonte é uma *string*.

```
#include <stdio.h>

struct InputStreamMethods;
typedef struct InputStream {
    InputStreamMethods * vptr;
} InputStream;

typedef int (*IS_getc_t)(InputStream *);
typedef int (*IS_cleanup_t)(InputStream *);

typedef struct InputStreamMethods {
    /* leitura de um char da stream
     * retorna -1 se não há mais caracteres
     */
    IS_getc_t getc;
    /* liberta os recursos internos da stream */
    IS_cleanup_t cleanup;
} InputStreamMethods;

/* Elimina InputStream alocado dinamicamente */
void IS_delete(InputStream * is) {
    is->vptr->cleanup(is); free(is);
}

/* Implementação parcial do construtor
 * de FileInputStream
 */
void FIS_init(FileInputStream *this,
              const char *filename) {
    /* To complete */
    this->file = fopen(filename, "r");
}

/* Implementação de "getc" em FileInputStream */
int FIS_getc(FileInputStream * this) {
    return fgetc(this->file);
}
```

```
/* Construtor de StringInputStream */
void SIS_init(StringInputStream * this,
              const char * str);

/* Alocação dinâmica dos vários tipos de InputStream */
StringInputStream * newSIS(const char * str);
FileInputStream * newFIS(const char * filename);

void dumpAll(InputStream * strs[], int nstrs) {
    int i, c;
    for (i = 0; i < nstrs; ++i)
        while ((c = strs[i]->vptr->read(strs[i])) != EOF)
            putchar(c);
}

void deleteAll(InputStream * strs[], int nstrs) {
    int i;
    for (i = 0; i < nstrs; ++i) {
        IS_delete(strs[i]);
    }
}

int main() {
    InputStream * streams[] = {
        (InputStream *) newSIS("Primeira linha.\n"),
        (InputStream *) newFIS("teste.txt"),
        (InputStream *) newSIS("Ultima linha.\n")
    };
    const int nstreams= sizeof (streams) /
                        sizeof (InputStream *);

    dumpAll(streams, nstreams);
    deleteAll(streams, nstreams);
    return 0;
}
```

OUTPUT:
Primeira linha.
Conteúdo do ficheiro teste
Ultima linha.

- a) [1] Implemente as funções `newSIS` e `newFIS`.
- b) [4,5] Complete o construtor de `FileInputStream` e defina os tipos, variáveis e funções que permitem a implementação completa de `FileInputStream` e `StringInputStream`.

Duração: 2 horas e 30 minutos

Bom teste!