

stage-3

学号：2021012806

姓名：尤梓锐

step6

实验内容

作用域

首先自定义了作用域类型栈的数据类型ScopeStack:

```
class ScopeStack:
-     pass
\ No newline at end of file
+     def __init__(self) -> None:
+         self.stack = []
+
+     def is_empty(self) -> bool:
+         if len(self.stack) == 0:
+             return True
+         else:
+             return False
+
+     def size(self) -> int:
+         return len(self.stack)
+
+     def push(self, scope: Scope) -> None:
+         self.stack.append(scope)
+
+     def pop(self) -> Optional[Scope]:
+         if self.is_empty():
+             return None
+         else:
+             return self.stack.pop()
+
+     # def top(self) -> Optional[Scope]:
+     #     if self.is_empty():
+     #         return None
+     #     else:
+     #         return self.stack[-1]
+
+     def __iter__(self):
+         self.count = 0
+         return self
+
+     def __next__(self):
+         if self.count + self.size() > 0:
+             self.count = self.count - 1
+             return self.stack[self.count]
+         else:
+             raise StopIteration
```

在Namer初始化时中加入scopestack:

```
+class Namer(Visitor[ScopeStack, None]):
+     def __init__(self) -> None:
+         self.scopestack = ScopeStack()
+         pass
```

在transform阶段加入应该要位于栈底的全局变量层:

```

ctx = Scope(program.globalScope)

self.scopestack.push(ctx)
program.accept(self, ctx)
self.scopestack.pop()
return program

```

每一个block对应一个新的作用域层次，因此在每次访问一个block时新建一个ctx并将其压入栈中，访问block结束后scopestack弹栈：

```

def visitBlock(self, block: Block, ctx: Scope) -> None:
    ctx = Scope(ScopeKind.LOCAL)
    self.scopestack.push(ctx)
    for child in block:
        child.accept(self, ctx)
        # print(type(child))
        # print(self.scopestack.size())
        # print(ctx)
    self.scopestack.pop()

```

有了作用域之后，每次访问identifier就需要考虑其可能不定义在当前局部的作用域，而在更外层的作用域，即检查该符号是否被定义过需要对栈进行遍历，找到最近的含有该符号的ctx。由于本step中没有全局变量相关的内容，检查到全局作用域的时候报错：

```

if ctx.lookup(ident.value) == None:
    raise DecafUndefinedVarError(ident.value)

ident.setattr("symbol", ctx.get(ident.value))
for context in self.scopestack:
    if bool(context.lookup(ident.value)):
        ident.setattr("symbol", context.get(ident.value))
        break
elif context.kind == ScopeKind.GLOBAL:
    raise DecafUndefinedVarError

```

数据流

在后端，对于每个tac的block（根据分支、返回等指令对tac进行分割，每一段完全顺序执行无跳转的代码块是一个block），数据流分析部分的任务是检查是否存在不会运行到的block，如果有，那么在生成riscv代码的时候就可以将这部分省略。

具体的方法就是对控制流图（每个block指向自己可能跳转到的下一个block）进行DFS，统计遍历到的block节点，将没统计到的节点忽略：

```

stack = [0]
touch = [0]
while len(stack) > 0:
    node_index = stack.pop()
    succ_indices = self.links[node_index][1]
    for succ_index in succ_indices:
        if succ_index not in touch:
            touch.append(succ_index)
            stack.append(succ_index)

self.nodes = []
for node_index in touch:
    self.nodes.append(nodes[node_index])

```

思考题

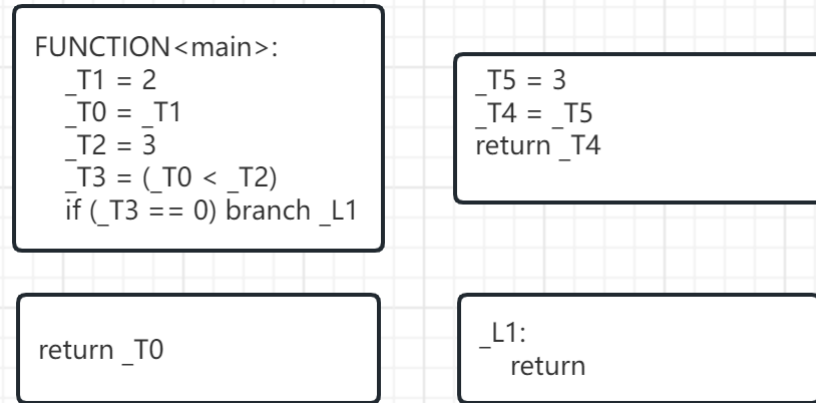
该程序的tac代码如下：

```

FUNCTION<main>:
  _T1 = 2
  _T0 = _T1
  _T2 = 3
  _T3 = (_T0 < _T2)
  if (_T3 == 0) branch _L1
  _T5 = 3
  _T4 = _T5
  return _T4
return _T0
_L1:
  return

```

对其进行block切分如下：



构建控制流图如下：

