

Programação Estruturada

Subprogramas

Profa. Heloisa – PLP2019

HAC

PLP2019

1

Subprogramas

Sebesta, R.W. *Concepts of Programming Languages*. 9a.edição/
Addison-Wesley, 2009. Capítulo 10.

- Duas formas de abstração são possíveis em linguagens de programação: abstração de processo e abstração de dados.
- **Abstração de processos:** aparece na forma de subprogramas, que permitem:
 - o reuso de código
 - economia de tempo e de memória.
 - facilitar a leitura do programa (permite ver a estrutura lógica do programa, escondendo detalhes de codificação)

HAC

PLP2018

2



Características dos subprogramas estudados

- Cada subprograma tem um único ponto de entrada
- A unidade chamadora é suspensa durante a execução da unidade chamada – existe um único subprograma em execução a cada momento
- O controle sempre retorna a unidade chamadora quando acaba a execução da unidade chamada
- Outras formas de subprogramas:
 - corotinas
 - unidades concorrentes
 - tratadores de exceção

HAC

PLP2018

3



```

void fun1 (void);
void fun2 (void);
void fun3 (void);
void main ( ) {
    int a, b, c;
    ....
    fun1(a,b);
}
void fun1 (void) {
    int b, c, d;
    ...
    fun2(a,b);
    ...
}
void fun2 (void) {
    int c, d, e;
    ...
}
void fun3 (void) {
    int d, e, f;
    ...
}

```

HAC

Chamada de fun1 – para a execução de main, passa o controle para fun1

Após a conclusão de fun1, controle retorna para main

Chamada de fun2 – para a execução de fun1, passa o controle para fun2

Após a conclusão de fun2, controle retorna para fun1

PLP2018

4



Implementação de subprogramas

- **Ligação de subprograma**: operações de chamada e retorno de subprograma
- A implementação de subprograma deve seguir a **semântica da ligação** de subprograma da linguagem.
- A **chamada** e o **retorno** de subprograma tem diversas operações associadas, executadas tanto pela unidade chamadora como pela unidade chamada.

HAC

PLP2018

5



Implementação de subprogramas

- Durante a chamada, execução e retorno de um subprograma, diversas **informações não código** precisam ser geradas e armazenadas.
- Essas informações são armazenadas em uma estrutura chamadas **registro de ativação**, que são alocados na pilha de execução
- **Pilha de Execução**:
 - ☐ parte da memória usada como pilha que guarda informações sobre ativações de subprogramas.
 - ☐ parte do **sistema de execução**

HAC

PLP2018

6



Implementação de subprogramas

- Estudaremos inicialmente a implementação de subprogramas para linguagens:
 - ☐ com escopo estático
 - ☐ com variáveis locais dinâmicas de pilha
 - ☐ sem subprogramas aninhados

HAC

PLP2018

7



Registro de ativação

Ativação de subprograma:

acontece quando o subprograma é chamado.

Registro de Ativação:

formato das informações não código que devem ser armazenadas durante a ativação.

Instância de registro de Ativação:

coleção particular de dados na forma de RA.

HAC

PLP2018

8



Formato de RA X Tamanho de RA

Formato (layout):

- Determina quais as informações fazem parte do RA
- Na maioria das linguagens, conhecido em tempo de compilação

Tamanho:

- Pode mudar quando variáveis locais tem tamanho variável (arrays)
- Conhecido em tempo de compilação quando as variáveis locais tem tamanho fixo.
- Pode depender da chamada em algumas linguagens (Ada), em que o tamanho de arrays locais depende de um parâmetro real

HAC

PLP2018

9



Implementação de subprogramas com variáveis locais dinâmicas de pilha

- Característica principal: implementam recursão.
- O compilador deve gerar código para fazer alocação e liberação implícita de memória para variáveis locais.
- Pode haver múltiplas instâncias de RA para o mesmo subprograma
- O número de instâncias possíveis é limitado apenas pelo tamanho da memória da máquina
- Instâncias de RA devem ser criadas dinamicamente

HAC

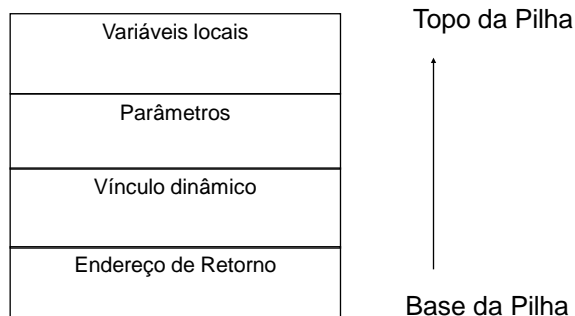
PLP2018

10



Formato típico de RA

(sem aninhamento de subprogramas)



Endereço de Retorno, Vínculo Dinâmico e Parâmetros - colocados pelo **chamador**
 Variáveis Locais: colocadas pelo **chamado**

HAC

PLP2018

11



■ Endereço de Retorno:

- um ponteiro para a instrução seguinte à chamada do subprograma no segmento de código da unidade chamadora.

■ Vínculo Dinâmico:

- Ponteiro para a base do RA do chamador. Em linguagem de escopo estático é usado para recuperar informação quando ocorre erro em tempo de execução. Em linguagens de escopo dinâmico é usado pra acessar variáveis não locais.

HAC

PLP2018

12



Parâmetros

- valores ou endereços fornecidos pelo chamador
- Passagem por valor: valores são copiados para a pilha. Posição é usada como variável
- Passagem por resultado: Posição usada como variável local. Resultado copiado no parâmetro real.
- Passagem por valor-resultado: combinação dos dois casos anteriores.
- Passagem por referência: endereço do parâmetro real é colocado na pilha.

HAC

PLP2018

13



Exemplo

```
void sub(float total, int part) {
    int list [5];
    float sum;
    ...
}
```

Variáveis locais que são estruturas são as vezes alocadas em outro lugar e apenas seus descritores ficam no RA.

Local	sum
Local	list [4]
Local	list [3]
Local	list [2]
Local	list [1]
Local	list [0]
Parâmetro	part
Parâmetro	total
Vínculo dinâmico	
Endereço de retorno	

HAC

PLP2018

14



Pilha de execução

A **semântica de chamada e retorno** dessas linguagens especifica que o último subprograma chamado é o primeiro que termina.

Assim, é adequado criar instâncias de RA para os subprogramas em uma estrutura de pilha.

Pilha de Execução:

- ☐ parte da memória usada como pilha que guarda informações sobre ativações de subprogramas.
- ☐ parte do sistema de execução

HAC

PLP2018

15



Toda ativação de subprograma, recursiva ou não recursiva, cria uma nova instância do RA na pilha

Isso garante cópias separadas de parâmetros, variáveis locais e endereço de retorno.

HAC

PLP2018

16



Ponteiro de Ambiente de Execução (PE)

- Usado para acessar variáveis locais e parâmetros durante a execução de um subprograma.
- Inicialmente aponta para a base (primeiro endereço) do RA do programa principal
- Durante a execução do programa, aponta para a base do RA do subprograma que está sendo executado
- Quando um subprograma é chamado, PE atual é armazenado no novo registro de ativação como o vínculo dinâmico

HAC

PLP2018

17



- O novo valor de PE passa a ser a base do novo registro de ativação criado
- Quando ocorre o retorno do subprograma, o ponteiro de topo da pilha é redefinido para o valor atual de PE menos 1
- O novo valor de PE passa a ser o valor do vínculo dinâmico do RA do subprograma que acabou de ser executado.
- Redefinindo o ponteiro de topo da pilha o RA do subprograma que acabou de ser executado é removido da pilha

HAC

PLP2018

18

Exemplo sem recursão

```

void fun1 (float r) {
    int s, t;
    ... ----- 1
    fun2(s);
    ...
}

void fun2(int x) {
    int y;
    ... -----2
    fun3 (y);
    ...
}

void fun3 (int q) {
    .... ----- 3
}

void main ( ) {
    float p;
    ...
    fun1(p);
    ...
}

```

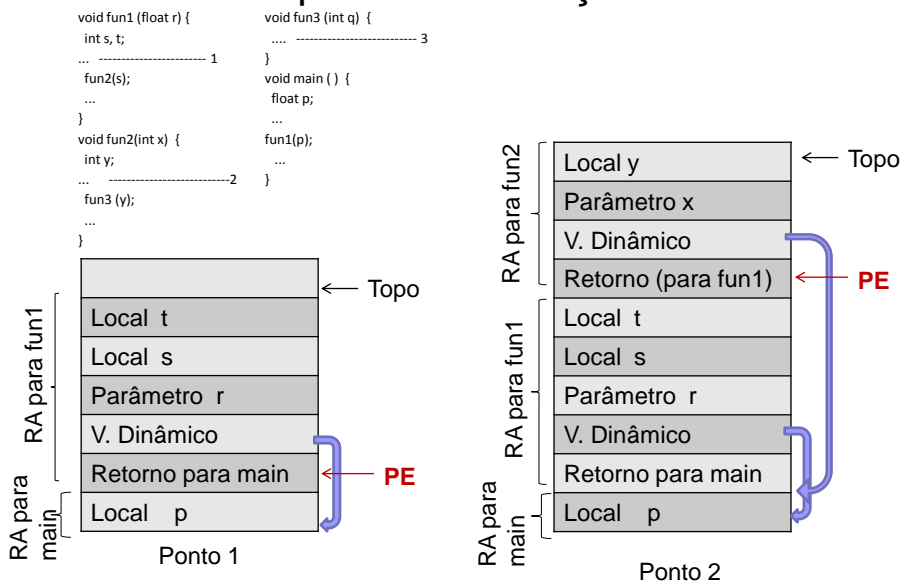
Sequência de chamadas:
 main chama fun1
 fun1 chama fun2
 fun2 chama fun3

HAC

PLP2018

19

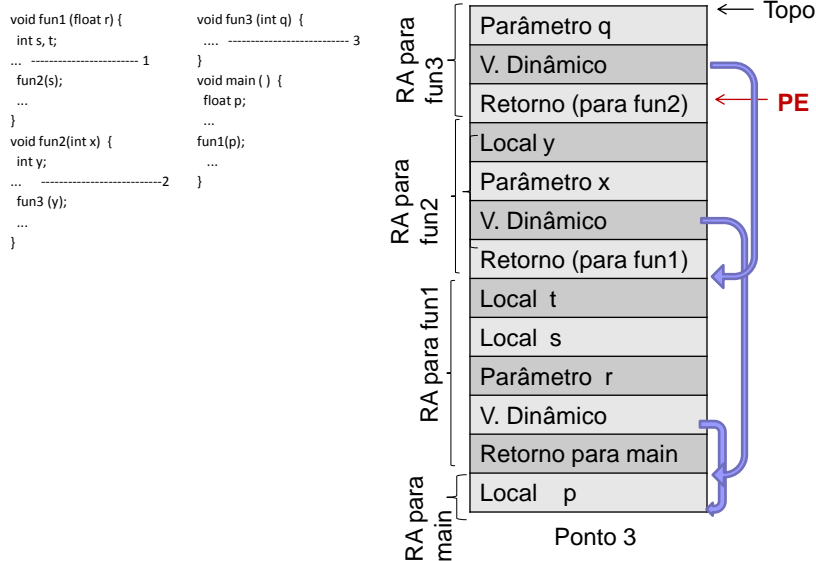
Conteúdo da pilha de execução



HAC

PLP2018

20



HAC

PLP2018

21



Funções

- O formato típico de registros de ativação para funções inclui uma posição adicional, para o valor que a função retorna.

Valor da função
Variáveis locais
Parâmetros
Vínculo dinâmico
Endereço de retorno

HAC

PLP2018

22



Recursão

```

int fatorial (int n) {
    ←-----1
    if (n <= 1)
        return 1;
    else return ( n * fatorial (n-1));
    ←-----2
}

void main ( ) {
    int value;
    value = fatorial(3)
}

```

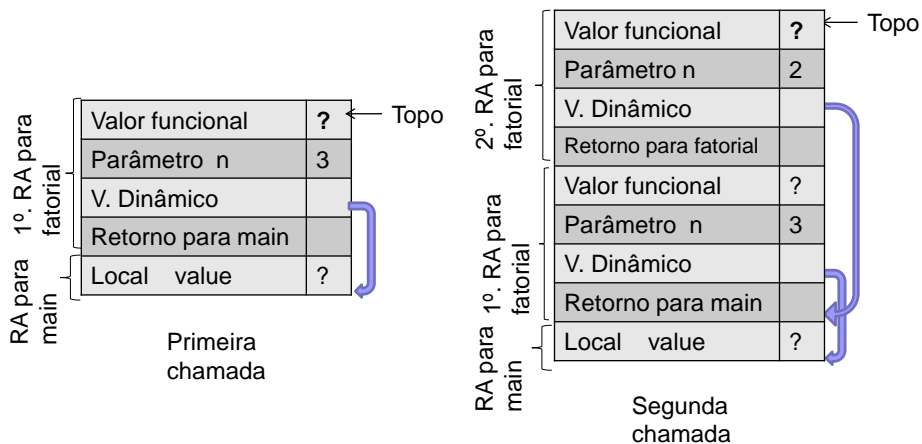
HAC

PLP2018

23



Conteúdo da pilha de execução



HAC

PLP2018

24



RA para 3º. RA para fatorial	Valor funcional	?	← Topo
	Parâmetro n	1	
	V. Dinâmico		
	Retorno para fatorial		
2º. RA para fatorial	Valor funcional	?	←
	Parâmetro n	2	
	V. Dinâmico		
	Retorno para fatorial		
1º. RA para fatorial	Valor funcional	?	←
	Parâmetro n	3	
	V. Dinâmico		
	Retorno para main		
RA para main	Local value	?	←

Terceira chamada
PLP2018

HAC

25



Conteúdo da pilha no ponto 2

RA para 3º. RA para fatorial	Valor funcional	1	← Topo
	Parâmetro n	1	
	V. Dinâmico		
	Retorno para fatorial		
2º. RA para fatorial	Valor funcional	?	←
	Parâmetro n	2	
	V. Dinâmico		
	Retorno para fatorial		
1º. RA para fatorial	Valor funcional	?	←
	Parâmetro n	3	
	V. Dinâmico		
	Retorno para main		
RA para main	Local value	?	←

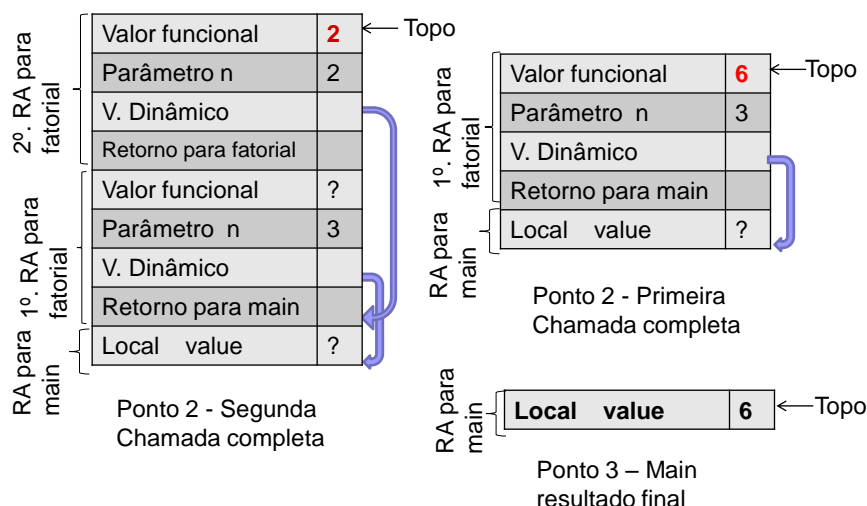
Ponto 2 - Terceira Chamada completa
PLP2018

HAC

26



Conteúdo da pilha de execução



HAC

PLP2018

27



Subprogramas aninhados

- Algumas linguagens permitem que subprogramas sejam definidos dentro de outros subprogramas (Pascal, Ada, Python, JavaScript, Ruby)
- Pela regra semântica das linguagens de escopo estático, temos que:
 - em um dado subprograma, apenas variáveis declaradas em escopos de **antecessores estáticos** são visíveis e podem ser acessadas.
 - um subprograma é “chamável” apenas quando seus antecessores estáticos estão ativos.

HAC

PLP2018

28



Subprogramas aninhados

- **Variáveis não locais** (definidas em unidades mais externas) precisam ser acessadas e podem estar em subprogramas diferentes.
- Variáveis não locais estão em registros de ativação que já foram criados e estão em algum lugar da pilha.
- Para referências não locais em linguagens de escopo estático é necessário encontrar todos os RA na pilha que correspondem aos ancestrais estáticos do subprograma

HAC

PLP2018

29



Encadeamento estático

- É a maneira mais comum de implementar escopo estático em linguagens que permitem aninhamento de subprogramas.
- Utiliza o **vínculo estático**: ponteiro que aponta para a base do registro de ativação do pai estático do subprograma e é utilizado para acessar variáveis não locais.
- **Encadeamento estático** é uma sequência de vínculos estáticos que conectam registros de ativação de subprogramas aninhados.
- O encadeamento estático liga cada registro de ativação aos seus ancestrais estáticos.

HAC

PLP2018

30



Encontrando a instância de RA correta para referências não locais

- Quando é feita uma referência a uma variável não local, os **ponteiros estáticos** são percorridos até encontrar um RA que contenha essa variável.
- Alternativamente, como o aninhamento de escopos é conhecido em tempo de compilação, o compilador pode determinar o tamanho da cadeia a ser seguida para acessar a variável.

HAC

PLP2018

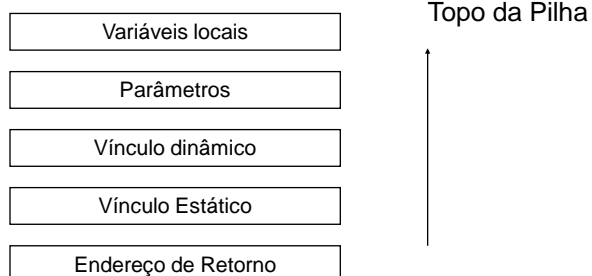
31



Vínculo Estático

Para as linguagens com aninhamento de subprogramas, o registro de ativação tem uma informação a mais:

Vínculo Estático



Endereço de Retorno, Vínculo Estático, Vínculo Dinâmico e Parâmetros - colocados pelo **chamador**
 Variáveis Locais: colocadas pelo **chamado**

HAC

PLP2018

32

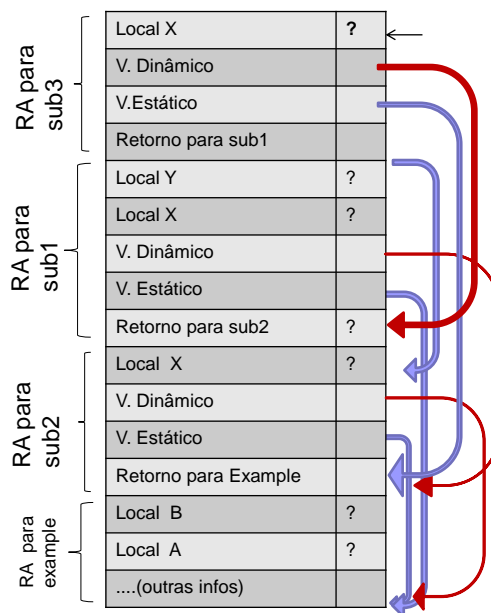


```

procedure Example is
  A, B, : Integer;
  .....
  procedure Sub1 is
    X, Y, : Integer;
    begin { sub1 }
      sub3( ); ←----- 2
    end; { sub1 }
  procedure Sub2 is;
    X : Integer;
    .....
    procedure Sub3 is;
      X : Integer;
      begin { Sub3 }
        ..... ←----- 1
      end; { Sub3 }
    begin { Sub2 }
      sub1( ); ←----- 3
    end; { Sub2 }
  begin { Example }
    sub2( ); ←----- 4
  end; { Example }

```

HAC



PLP2018

33