1. 深度剖析数据在内存中的存储

本章重点

- 1. 数据类型详细介绍
- 2. 整形在内存中的存储:原码、反码、补码
- 3. 大小端字节序介绍及判断
- 4. 浮点型在内存中的存储解析

正文开始

1. 数据类型介绍

前面我们已经学习了基本的内置类型:

```
      char
      //字符数据类型

      short
      //短整型

      int
      //整形

      long
      //长整型

      long long
      //更长的整形

      float
      //单精度浮点数

      double
      //双精度浮点数

      //c语言有没有字符串类型?
```

以及他们所占存储空间的大小。

类型的意义:

- 1. 使用这个类型开辟内存空间的大小(大小决定了使用范围)。
- 2. 如何看待内存空间的视角。

1.1 类型的基本归类:

整形家族:

```
char
unsigned char
signed char
short
unsigned short [int]
signed short [int]
int
unsigned int
signed int
long
unsigned long [int]
signed long [int]
```

浮点数家族:

```
float
double
```

构造类型:

- > 数组类型
- > 结构体类型 struct
- > 枚举类型 enum
- > 联合类型 union

指针类型

```
int *pi;
char *pc;
float* pf;
void* pv;
```

空类型:

void 表示空类型 (无类型)

通常应用于函数的返回类型、函数的参数、指针类型。



2. 整形在内存中的存储

我们之前讲过一个变量的创建是要在内存中开辟空间的。空间的大小是根据不同的类型而决定的。

那接下来我们谈谈数据在所开辟内存中到底是如何存储的?

比如:

```
int a = 20;
int b = -10;
```

我们知道为a分配四个字节的空间。

那如何存储?

下来了解下面的概念:

2.1 原码、反码、补码

计算机中的整数有三种表示方法,即原码、反码和补码。

三种表示方法均有符号位和数值位两部分,符号位都是用0表示"正",用1表示"负",而数值位

负整数的三种表示方法各不相同。

原码

直接将二进制按照正负数的形式翻译成二进制就可以。

反码

将原码的符号位不变,其他位依次按位取反就可以得到了。

补码

比特就业课主页:https://m.cctalk.com/inst/s9yewhfr

正数的原、反、补码都相同。

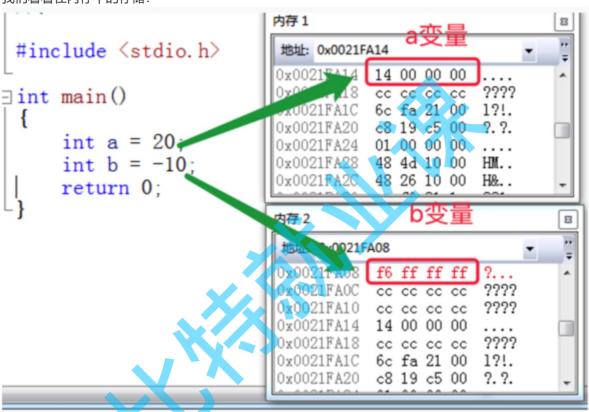
对于整形来说:数据存放内存中其实存放的是补码。

为什么呢?

在计算机系统中,数值一律用补码来表示和存储。原因在于,使用补码,可以将符号位和数值域统一处理;

同时,加法和减法也可以统一处理(**CPU只有加法器**)此外,补码与原码相互转换,其运算过程是相同的,不需要额外的硬件电路。

我们看看在内存中的存储:



我们可以看到对于a和b分别存储的是补码。但是我们发现顺序有点**不对劲**。 这是又为什么?

2.2 大小端介绍

什么大端小端:

大端 (存储) 模式,是指数据的低位保存在内存的高地址中,而数据的高位,保存在内存的低地址中;

小端 (存储)模式,是指数据的低位保存在内存的低地址中,而数据的高位,保存在内存的高地址中。

为什么有大端和小端:

为什么会有大小端模式之分呢?这是因为在计算机系统中,我们是以字节为单位的,每个地址单元都对应着一个字节,一个字节为8 bit。但是在C语言中除了8 bit的char之外,还有16 bit的 short型,32 bit的long型(要看具体的编译器),另外,对于位数大于8位的处理器,例如16位或者32位的处理器,由于寄存器宽度大于一个字节,那么必然存在着一个如何将多个字节安排的比特就业课主页:https://m.cctalk.com/inst/s9yewhfr

问题。因此就导致了大端存储模式都外端存储模式。

例如:一个 16bit 的 short 型 x ,在内存中的地址为 0x0010 , x 的值为 0x1122 ,那么 0x11 为高字节,0x22 为低字节。对于大端模式,就将 0x11 放在低地址中,即 0x0010 中,0x22 放在高地址中,即 0x0011 中。小端模式,刚好相反。我们常用的 x86 结构是小端模式,而 KEIL C51则为大端模式。很多的ARM,DSP都为小端模式。有些ARM处理器还可以由硬件来选择是大端模式还是小端模式。

百度2015年系统工程师笔试题:

请简述大端字节序和小端字节序的概念,设计一个小程序来判断当前机器的字节序。(10分)

```
//代码1
#include <stdio.h>
int check_sys()
    int i = 1;
   return (*(char *)&i);
}
int main()
    int ret = check_sys();
   if(ret == 1)
        printf("小端\n");
    }
    else
        printf("大端\n");
    return 0;
}
//代码2
int check_sys()
    union
    {
       int i;
       char c;
    }un;
    un.i = 1;
   return un.c;
}
```

2.3 练习

```
比特就业课-专注IT大学生就业的精品课程

1.

//输出什么?

#include <stdio.h>
int main()

{
    char a= -1;
    signed char b=-1;
    unsigned char c=-1;
    printf("a=%d,b=%d,c=%d",a,b,c);
    return 0;
}
```

下面程序输出什么?

```
2.
#include <stdio.h>
int main()
{
    char a = -128;
    printf("%u\n",a);
    return 0;
}
```

```
3.
#include <stdio.h>
int main()
{
    char a = 128;
    printf("%u\n",a);
    return 0;
}
```

```
4.
int i= -20;
unsigned int j = 10;
printf("%d\n", i+j);
//按照补码的形式进行运算,最后格式化成为有符号整数
```

```
5.
unsigned int i;
for(i = 9; i >= 0; i--)
{
    printf("%u\n",i);
}
```

```
b.
int main()
{
    char a[1000];
    int i;
    for(i=0; i<1000; i++)
    {
        a[i] = -1-i;
    }
    printf("%d",strlen(a));
    return 0;
}</pre>
```

```
7.
#include <stdio.h>

unsigned char i = 0;
int main()
{
    for(i = 0;i<=255;i++)
    {
        printf("hello world\n");
    }
    return 0;
}</pre>
```

3. 浮点型在内存中的存储

常见的浮点数:

```
3.14159
1E10
浮点数家族包括: float、double、long double 类型。
浮点数表示的范围: float.h中定义
```

3.1 一个例子

浮点数存储的例子:

```
int main()
{
    int n = 9;
    float *pFloat = (float *)&n;
    printf("n的值为: %d\n",n);
    printf("*pFloat的值为: %f\n",*pFloat);

    *pFloat = 9.0;
    printf("num的值为: %d\n",n);
    printf("rum的值为: %f\n",*pFloat);
    return 0;
}
```

C:\WINDOWS\system32\cmd.exe

n的值为: 9 *pFloat的值为: 0.000000 num的值为: 1091567616 *pFloat的值为: 9.000000 请按任意键继续. . .

3.2 浮点数存储规则

num 和 *pFloat 在内存中明明是同一个数,为什么浮点数和整数的解读结果会差别这么大?要理解这个结果,一定要搞懂浮点数在计算机内部的表示方法。

详细解读:

根据国际标准IEEE(电气和电子工程协会) 754、任意一个二进制浮点数V可以表示成下面的形式:

- (-1)^S * M * 2^E
- (-1)^s表示符号位, 当s=0, V为正数; 当s=1, V为负数。
- M表示有效数字,大于等于1,小于2。
- 2^E表示指数位。

举例来说:

十进制的5.0,写成二进制是 101.0,相当于 1.01×2^2。 那么,按照上面V的格式,可以得出s=0,M=1.01,E=2。

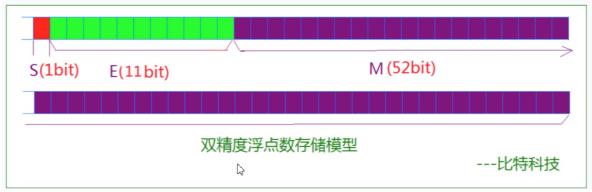
十进制的-5.0,写成二进制是-101.0,相当于-1.01×2^2。那么,s=1,M=1.01,E=2。

IEEE 754规定:

对于32位的浮点数,最高的1位是符号位s,接着的8位是指数E,剩下的23位为有效数字M。



对于64位的浮点数,最高的1位是将导动光,接着的大学传递指数是光频下的52位为有效数字M。



IEEE 754对有效数字M和指数E,还有一些特别规定。

前面说过,1≤M<2 ,也就是说,M可以写成 1.xxxxxx 的形式,其中xxxxxx表示小数部分。

IEEE 754规定,在计算机内部保存M时,默认这个数的第一位总是1,因此可以被舍去,只保存后面的 xxxxxx部分。比如保存1.01的时候,只保存01,等到读取的时候,再把第一位的1加上去。这样做的目的,是节省1位有效数字。以32位浮点数为例,留给M只有23位,将第一位的1舍去以后,等于可以保存24位有效数字。

至于指数E,情况就比较复杂。

首先, E为一个无符号整数 (unsigned int)

这意味着,如果E为8位,它的取值范围为0_{255;如果E为11位,它的取值范围为0}2047。但是,我们知道,科学计数法中的E是可以出现负数的,所以IEEE 754规定,存入内存时E的真实值必须再加上一个中间数,对于8位的E,这个中间数是127;对于11位的E,这个中间数是1023。比如,2^10的E是10,所以保存成32位浮点数时,必须保存成10+127=137,即10001001。

然后,指数E从内存中取出还可以再分成三种情况

E不全为0或不全为1

这时,浮点数就采用下面的规则表示,即指数E的计算值减去127 (或1023) ,得到真实值,再将有效数字M前加上第一位的1。

比如:

E全为0

这时,浮点数的指数E等于1-127(或者1-1023)即为真实值, 有效数字M不再加上第一位的1,而是还原为0.xxxxxxx的小数。这样做是为了表示±0,以及接近于 0的很小的数字。

E全为1

这时,如果有效数字M全为0,表示±无穷大(正负取决于符号位s);

好了,关于浮点数的表示规则,就说到这里。

解释前面的题目:

比特就业课主页:https://m.cctalk.com/inst/s9yewhfr

由于指数E全为0,所以符合上一节的第二种情况。因此,浮点数V就写成: V=(-1)^0 × 0.0000000000000000001001×2^(-126)=1.001×2^(-146) 显然,V是一个很小的接近于0的正数,所以用十进制小数表示就是0.000000。

再看例题的第二部分。

请问浮点数9.0,如何用二进制表示?还原成十进制又是多少?首先,浮点数9.0等于二进制的1001.0,即1.001×2^3。

 $9.0 \rightarrow 1001.0 \rightarrow (-1)^{0}1.0012^{3} \rightarrow s=0, M=1.001, E=3+127=130$

那么,第一位的符号位s=0,有效数字M等于001后面再加20个0,凑满23位,指数E等于3+127=130, 即10000010。

所以,写成二进制形式,应该是s+E+M,即

0 10000010 001 0000 0000 0000 0000 0000

这个32位的二进制数,还原成十进制,正是1091567616。

本章完。

