STAGE5: 数组 实验报告

邢竞择 2020012890

1 Step11

1.1 数组设计

本步骤主要需要支持 1)数组的定义 2)数组的索引,整体上我采用了 type::Type 嵌套的方式来表示数组类型,并额外设计了以下语法树节点。

- ast::ArrayType (继承 ast::Type), 它将为 ast::Lvalue 提供类型指引, 它包括如下成员
 - ast::Type *base: 由于数组的维度信息和基本类型信息在源代码中不是连续的,所以记录下来基本类型,在 build_sym 中调用 setBaseType 函数来设置数组基本类型(当然对于本实验只需要支持 int 数组,其实不需要实现这一方法)
- ast::ArrayIndex: 支持数组索引,只记录一维的索引,通过嵌套来索引整个数组,它包含以下成员
 - ArrayIndex *lower: 指向下一级索引,在我的实现中 lower 是更低的维度
 - Expr *offset:这一级索引的表达式
 - type::Type *ATTR(dim): 记录了当前维度以及更低维度的数组形状信息,数组最高维的 ATTR(dim) 在 type_check 中从符号表中获取,再递归地设置给各个低维索引节点。在这一设置过程中能方便地检查索引是否符合数组维度,也能快捷地将数组展开成一维。
 - tac::Temp ATTR(offset): 计算出的展开成一维后的索引
- ast::ArrayRef: 所有数组元素访问都会由这个节点处理,它包含以下成员
 - ArrayIndex *index: 索引信息
 - symb::Variable *ATTR(sym): 符号信息
 - std::string name: 变量名

对于存放在栈中的数组,将它的首指针存在 Variable 的 Temp 中,方便 ArrayRef 使用。接下来具体描述各阶段的改动。

1.2 前端

添加两类非终结符

```
%nterm<mind::type::Type*> ArrayDim
%nterm<mind::ast::ArrayIndex*> ArrayIndex
```

分别表示数组维度和数组索引

1.3 中端

在 type_check 阶段检查索引符合要求的 visit 函数如下

```
void SemPass2::visit(ast::ArrayIndex *a) {
    a->offset->accept(this);
    if (!a->ATTR(dim)->isArrayType()) {
```

```
4
            issue(a->getLocation(), new NotArrayError());
 5
            return;
 6
        }
 7
        ArrayType *p = static_cast<ArrayType *>(a->ATTR(dim));
        if (a->lower == NULL) { // lowest dim
 8
 9
            if (!p->getElementType()->isBaseType())
                 issue(a->getLocation(), new NotArrayError());
10
11
            return:
12
        } else {
13
            a->lower->ATTR(dim) = p->getElementType();
14
            a->lower->accept(this);
15
        }
    }
16
```

在 translation 中,将索引展开成一维的 visit 函数如下

```
1
    void Translation::visit(ast::ArrayIndex *idx) {
 2
        if (idx->lower != NULL)
 3
            idx->lower->accept(this);
 4
        idx->offset->accept(this);
        ArrayType *at = static_cast<ArrayType *>(idx->ATTR(dim));
 5
 6
        Temp newdim = tr->genLoadImm4(at->getElementType()->getSize());
 7
        if (idx->lower != NULL)
 8
            idx->ATTR(offset) =
 9
                tr->genAdd(tr->genMul(idx->offset->ATTR(val), newdim),
10
                            idx->lower->ATTR(offset));
11
        else
            idx->ATTR(offset) = tr->genMul(idx->offset->ATTR(val), newdim);
12
13 }
```

还需要修改 ast::AssignExpr, 若左值是一个数组元素,则直接将结果写到内存中;修改 ast::LvalueExpr,对于数组元素,需将值从内存中取出。

添加了三地址码 ALLOC ,它的参数是一个 Temp 和一个 int ,表示在栈上开辟一定的空间,并将这段空间的开头位置存入 Temp 中,这个 Temp 应当在此 TAC 处被首次定义。

1.4 后端

添加了 ALLOC 的翻译函数

1.5 思考题

1. C 语言规范规定,允许局部变量是可变长度的数组(Variable Length Array, VLA),在我们的实验中为了简化,选择不支持它。请你简要回答,如果我们决定支持一维的可变长度的数组(即允许类似 int n = 5; int a[n];这种,但仍然不允许类似 int n = ...; int m = ...; int a[n] [m];这种),而且要求数组仍然保存在栈上(即不允许用堆上的动态内存申请,如 malloc 等来实现它),应该在现有的实现基础上做出那些改动?

答:需要在 parser 中需要支持用表达式定义数组维度,并且在 build_sym 阶段检查用表达式定义维度的数组是一维的。三地址码 ALLOC 本身的逻辑就是将 SP 减小指定的大小,所以自动支持新的定义。在生成汇编码时,需要在函数开始就减小 SP ,给临时变量留足空间,修改后需要使用 BP 寄存器作为临时变量的基地址,这样在新开数组的时候就可以避免覆盖掉存在栈上的临时变量了。

2 Step12

2.1 前端

为了支持初始化,添加了 typedef util::List<int> Initializer 来储存用于初始化的数列。

2.2 中端

初始化的工作自然要交给 ast::VarDecl 来完成,故给 ast::VarDecl 添加成员 Initializer *arrayinit 来存放数组的初始化值。此外,由于全局数组在后端处理,而后端只能访问到符号表,故需要在 Variable 中添加成员 Initializer *arrinit 以及相关的设置和读取方法。

若数组被作为函数的实参,则它必定被解析为 ast::VarRef 节点,相应的翻译发生在 ast::LvalueExpr 中,所以我对 ast::LvalueExpr 的处理逻辑进行了较大改动。

- 对于全局变量,如果是普通变量,则生成 LOAD_SYMBOL 与 LOAD,将值从数组加载到寄存器中;如果是数组变量,则仅生成一个 LOAD_SYMBOL 即可得到其首地址作为参数
- 对于非全局变量, Variable 对于普通变量保存其数值,对于数组变量保存其首指针,故只需使用 Variable 中存的值即可

```
void Translation::visit(ast::LvalueExpr *e) {
2
       e->lvalue->accept(this);
3
       ast::Lvalue *lv = e->lvalue;
       if (lv->ATTR(lv_kind) == ast::Lvalue::SIMPLE_VAR) {
5
           ast::VarRef *var = static_cast<ast::VarRef *>(lv);
6
           // a variable or ptr of an array
7
           ast::VarRef *var = dynamic_cast<ast::VarRef *>(lv);
8
           if (var->ATTR(sym)->isGlobalVar()) {
9
               tr->genLoad(var->ATTR(sym)->getTemp(), tr->genLoadSymbol(var->var),
```

```
10
                             0);
11
                if (var->ATTR(type)->isBaseType()) {
                    e->ATTR(val) = tr->getNewTempI4();
12
                    tr->genLoad(e->ATTR(val), tr->genLoadSymbol(var->var), 0);
13
                } else {
14
15
                    e->ATTR(val) = tr->genLoadSymbol(var->var);
                }
16
            } else {
17
                e->ATTR(val) = var->ATTR(sym)->getTemp();
18
19
            }
20
            e->ATTR(val) = var->ATTR(sym)->getTemp();
21
        } else {
22
            // an array element
            ast::ArrayRef *var = static_cast<ast::ArrayRef *>(lv);
23
24
            e->ATTR(val) = tr->getNewTempI4();
            if (var->ATTR(sym)->isGlobalVar()) {
25
26
                Temp baseptr = tr->genLoadSymbol(var->var);
                Temp ptr = tr->genAdd(baseptr, var->index->ATTR(offset));
27
                tr->genLoad(e->ATTR(val), ptr, 0);
28
            } else {
29
30
                Temp ptr =
31
                    tr->genAdd(var->ATTR(sym)->getTemp(), var->index->ATTR(offset));
32
                tr->genLoad(e->ATTR(val), ptr, 0);
33
            }
34
        }
35 }
```

此外,带初始化的局部数组也在 translation 中生成初始化指令,具体而言就是调用 fill_n 再进行数次 STORE, 具体步骤如下

```
if (decl->arrayinit != NULL) {
 1
 2
                 tr->genParam(baseptr, 0);
                 tr->genParam(tr->genLoadImm4(0), 1);
 3
                 tr->genParam(tr->genLoadImm4(t->getSize() / 4), 2);
 4
                Label dst = tr->getNewLabel();
 5
                 dst->str_form = std::string("fill_n");
 6
 7
                 tr->genCall(dst);
 8
                 int offset = 0;
 9
                 for (auto it = decl->arrayinit->begin();
10
                      it != decl->arrayinit->end(); it++) {
11
                     tr->genStore(tr->genLoadImm4(*it), baseptr, offset);
12
                     offset += 4;
13
                 }
            }
14
```

2.3 后端

全局数组的定义与初始化在此完成,对于无初始化或初始化数值全为 0 的数组,将其放在 .bss 段,只需说明其占用的空间即可;对于其他情况,则放在 .data 段,手动添加 0 补满空间。

2.4 思考题

1. 作为函数参数的数组类型第一维可以为空。事实上,在 C/C++ 中即使标明了第一维的大小,类型检查依然会当作第一维是空的情况处理。如何理解这一设计?

答:在实现中,不难发现将多维数组索引转化成一维的并不需要第一维的大小信息,C++实际上只需要数组的首地址以及除第一维以外的维度信息,即可正常编译函数内的全部数组使用,因此只需要知道第一维存在,而其大小是无用信息,可以舍弃。