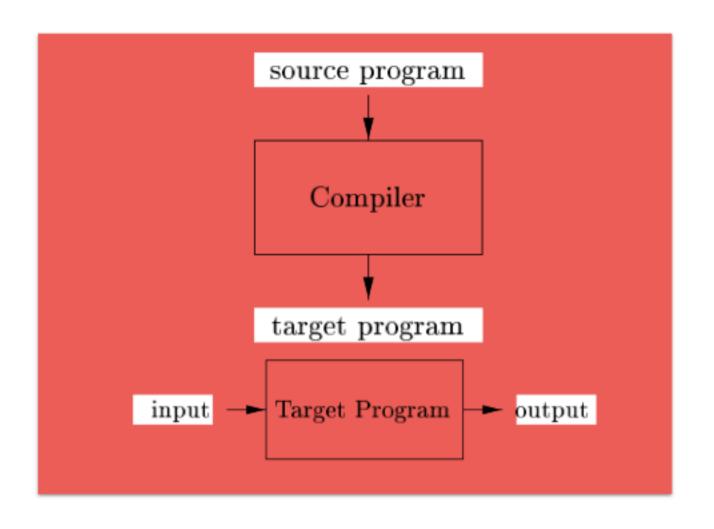
بسم الله الرحمن الرحيم

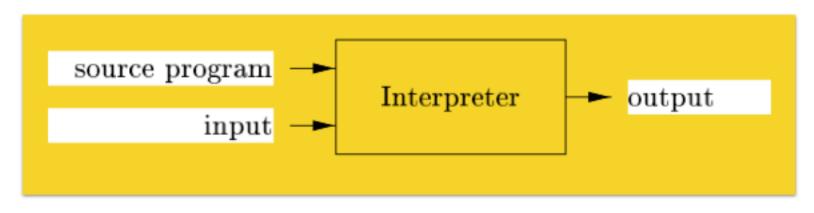
مقدمه

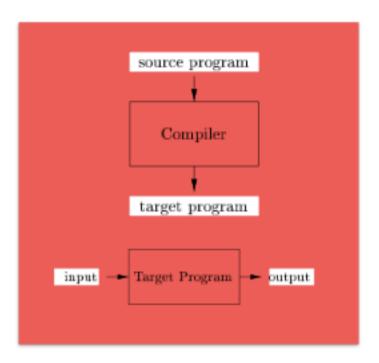
كامپايلر

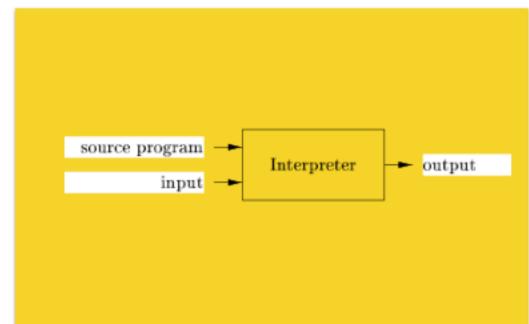
فهرست

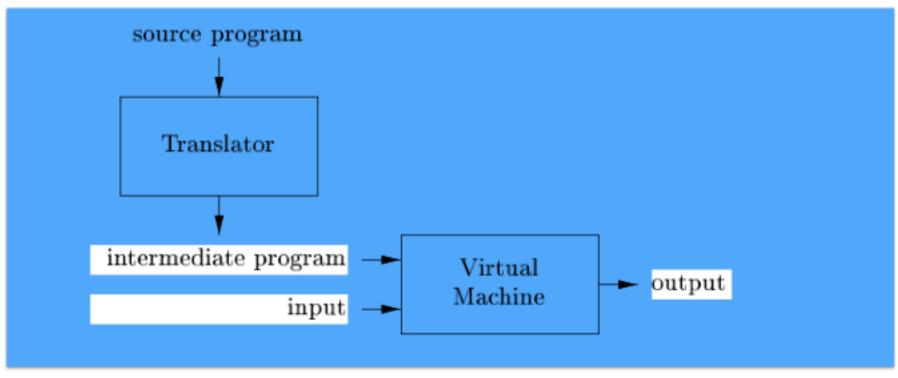
- ساختار كامپايلر
- تكامل زبانهاى برنامهسازى
- برخی مفاهیم زبانهای برنامهسازی

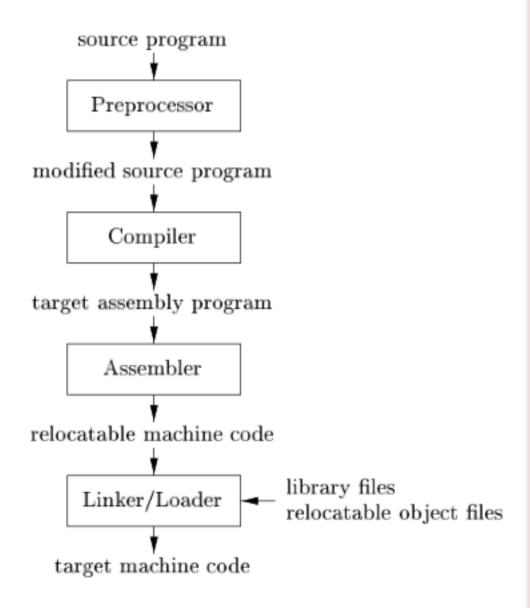




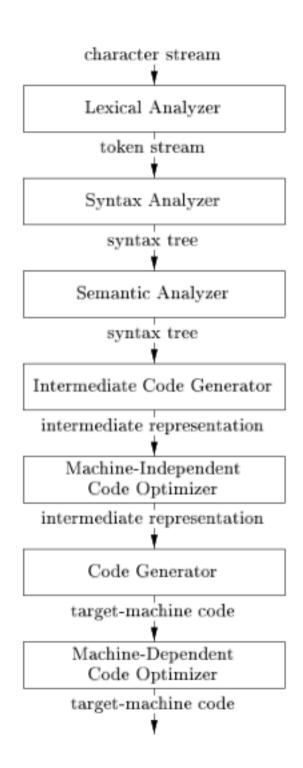




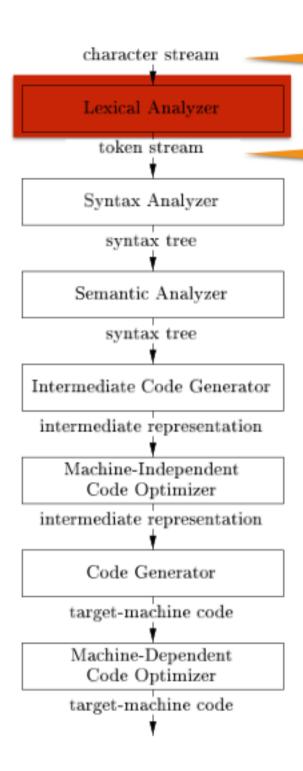








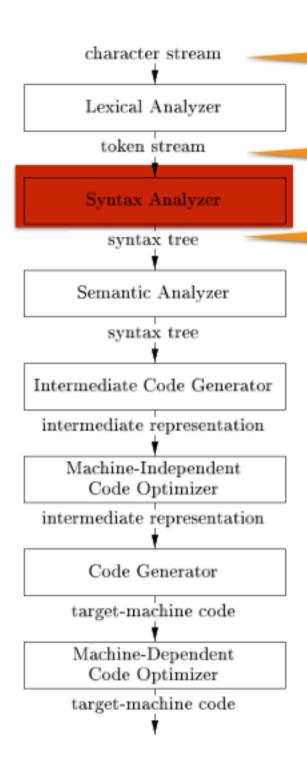




$$\langle \mathbf{id}, 1 \rangle \langle = \rangle \langle \mathbf{id}, 2 \rangle \langle + \rangle \langle \mathbf{id}, 3 \rangle \langle * \rangle \langle 60 \rangle$$

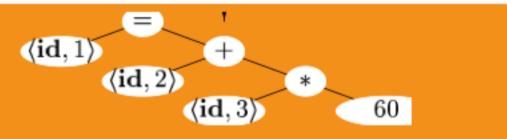
1	position	• • • •
2	initial	
3	rate	

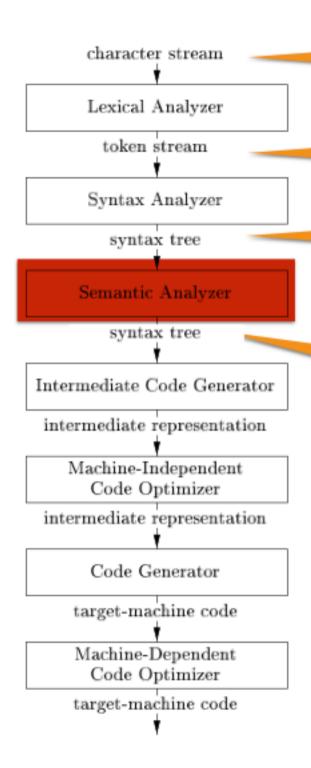
SYMBOL TABLE



position = initial + rate * 60

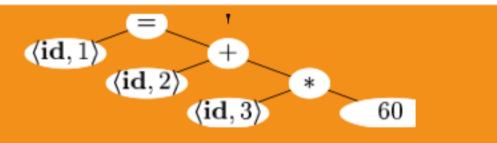
 $\langle \mathbf{id}, 1 \rangle \langle = \rangle \langle \mathbf{id}, 2 \rangle \langle + \rangle \langle \mathbf{id}, 3 \rangle \langle * \rangle \langle 60 \rangle$

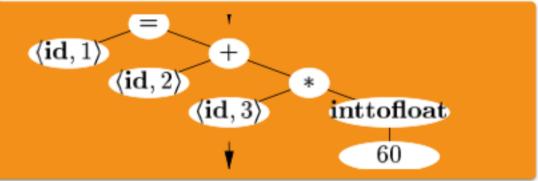


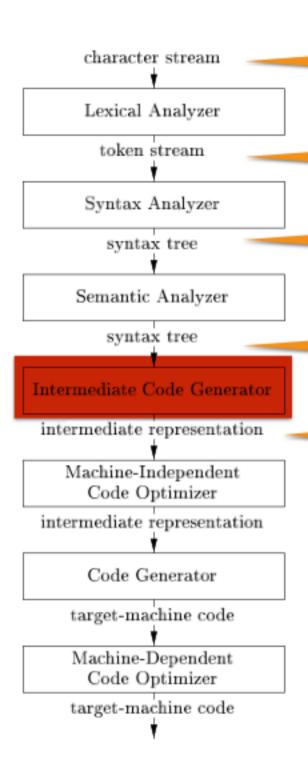


position = initial + rate * 60

 $\langle \mathbf{id}, 1 \rangle \langle = \rangle \langle \mathbf{id}, 2 \rangle \langle + \rangle \langle \mathbf{id}, 3 \rangle \langle * \rangle \langle 60 \rangle$







$$\langle \mathbf{id}, 1 \rangle \langle = \rangle \langle \mathbf{id}, 2 \rangle \langle + \rangle \langle \mathbf{id}, 3 \rangle \langle * \rangle \langle 60 \rangle$$

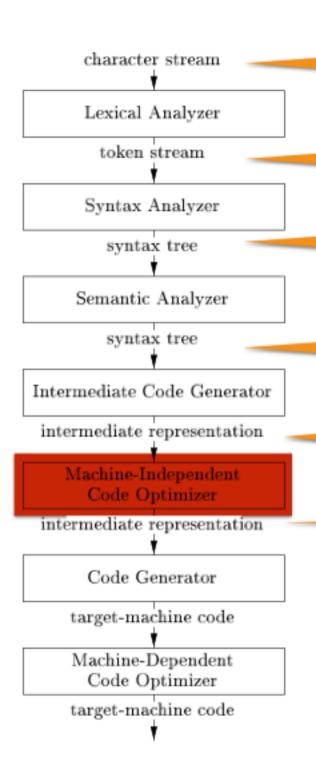
$$\langle \mathbf{id}, 1 \rangle$$
 $*$ $\langle \mathbf{id}, 2 \rangle$ $*$ 60

$$t1 = inttofloat(60)$$

$$t2 = id3 * t1$$

$$t3 = id2 + t2$$

$$id1 = t3$$



$$\langle \mathbf{id}, 1 \rangle \langle = \rangle \langle \mathbf{id}, 2 \rangle \langle + \rangle \langle \mathbf{id}, 3 \rangle \langle * \rangle \langle 60 \rangle$$

$$(\mathbf{id}, 1)$$
 $(\mathbf{id}, 2)$ $*$ 60

$$t1 = inttofloat(60)$$

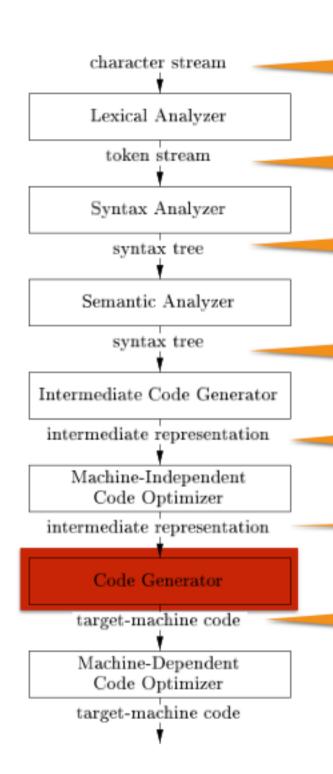
$$t2 = id3 * t1$$

$$t3 = id2 + t2$$

$$id1 = t3$$

$$t1 = id3 * 60.0$$

 $id1 = id2 + t1$



$$\langle \mathbf{id}, 1 \rangle \langle = \rangle \langle \mathbf{id}, 2 \rangle \langle + \rangle \langle \mathbf{id}, 3 \rangle \langle * \rangle \langle 60 \rangle$$

$$\langle \mathbf{id}, 1 \rangle$$
 $*$ 60

$$t1 = inttofloat(60)$$

$$t2 = id3 * t1$$

$$t3 = id2 + t2$$

$$id1 = t3$$

$$t1 = id3 * 60.0$$

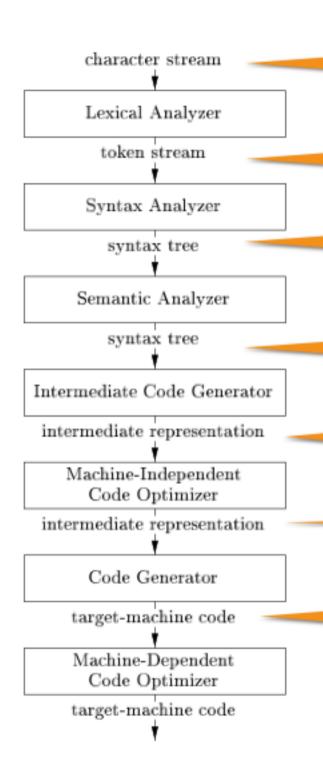
 $id1 = id2 + t1$

LDF R2, id3 MULF R2, R2, #60.0 LDF R1, id2 ADDF R1, R1, R2

STF id1, R1

1	position	
2	initial	
3	rate	

Symbol Table



$$\langle \mathbf{id}, 1 \rangle \langle = \rangle \langle \mathbf{id}, 2 \rangle \langle + \rangle \langle \mathbf{id}, 3 \rangle \langle * \rangle \langle 60 \rangle$$

$$(\mathbf{id}, 1)$$
 $(\mathbf{id}, 2)$ $*$ 60

$$t1 = inttofloat(60)$$

$$t2 = id3 * t1$$

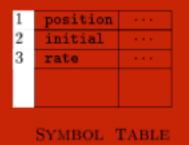
$$t3 = id2 + t2$$

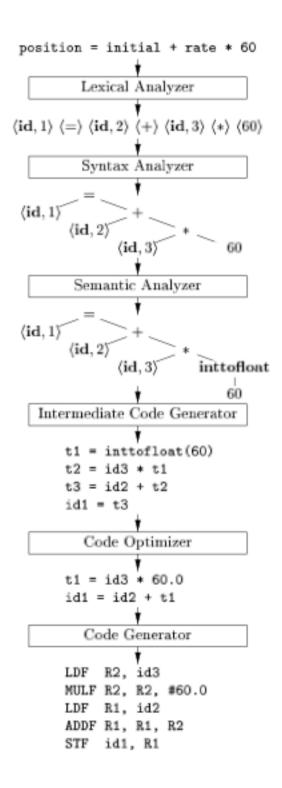
$$id1 = t3$$

LDF

$$t1 = id3 * 60.0$$

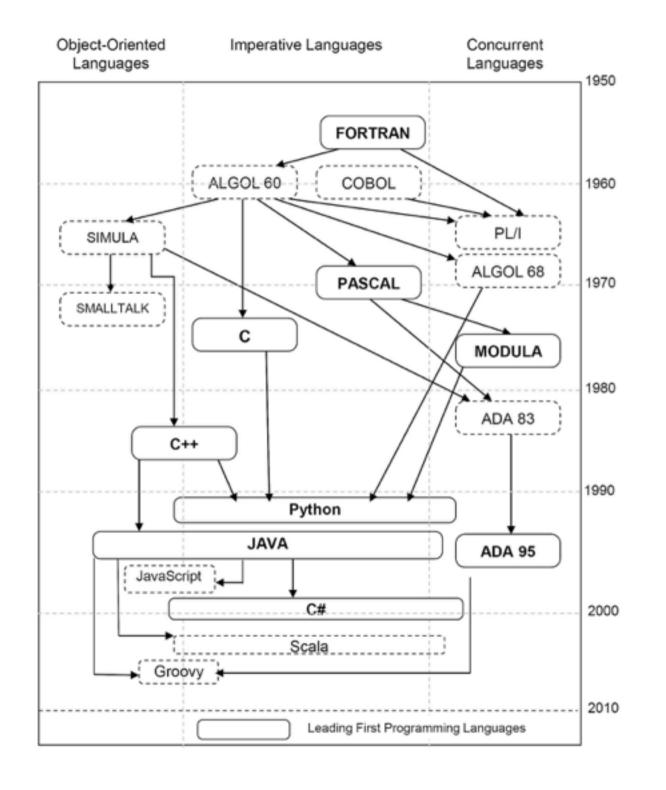
 $id1 = id2 + t1$







تكامل زبانهاى برنامهسازى





- Directly understood by computers
 - Uses processor instructions
 - Processor-dependent
 - In binary form

5th GENERATION

- · Processor dependent
- Uses All techniques
- Computer draws inferences from code

4th GENERATION

- Processor independent
 - Uses form filling
- Computer-aided graphics
 - Screen Instructions

2nd GENERATION

- Processor dependent
- Uses mnemonics to represent binary
- Easier to remember and read

3rd GENERATION

- Processor independent
- Uses variables with sequences
- Includes branches and loops

<u>Legend</u>

- _____- Low level language
 - 🛮 High level language

زبانهای شیئگرا

Simula, Smalltalk C++ C# Java Ruby

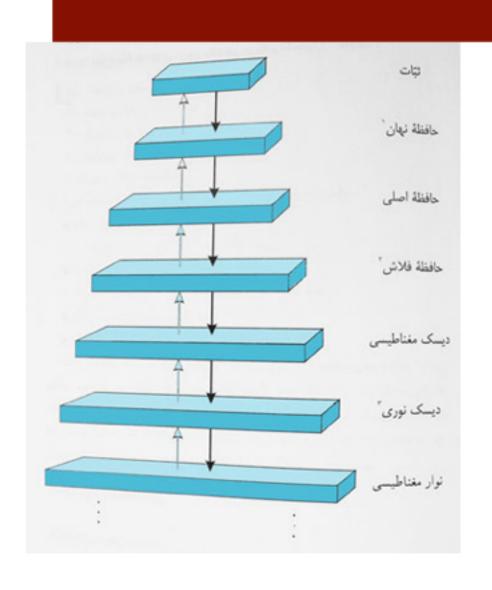
اسكريپت

Awk JavaScript Perl PHP Python Ruby Tcl

زبان سطح بالا

- چک کردن نوع
 - چک آرایه
- فارغ از جزئيات

بهینهسازی برای پردازنده



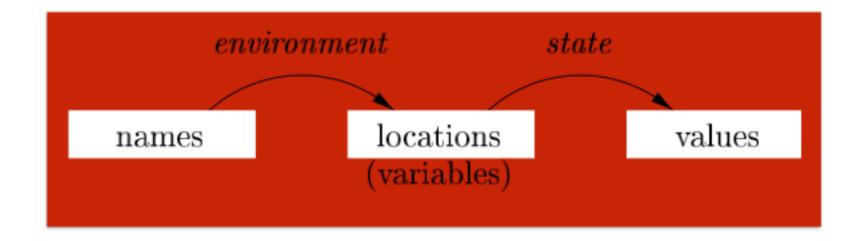
- موازیسازی: خط لوله، دستورات موازی، چندریسمانی
 - سلسلهمراتب حافظه:
 - ساختار پردازنده: RISC و CISC و GPU

برخی مفاهیم زبانهای برنامهنویسی

ایستا و پویا

- زمان كامپايل / زمان اجرا
- حيطه ايستا و حيطه پويا

محيط و حالت



محيط و حالت (ادامه)

- نسبت ایستا و پویای نام به محیط (متغیر محلی و سراسری)
 - نسبت ایستا و پویای مقدار به متغیر

حيطه ايستا

```
main() {
    int a = 1;
                                                 B_1
    int b = 1;
        int b = 2;
                                          B_2
        {
            int a = 3;
                                  B_3
            cout << a << b;
            int b = 4;
                                  B_4
            cout << a << b;
        cout << a << b;
    cout << a << b;
```

كنترل دسترسى

- public, private, protected
 - مانند حيطه
 - برخی تابعهای کلاس
- برخی تابعهای بیرون کلاس که جزو کلاس هستند

حيطه پويا (استثناء)

نمی توان آدرس را در زمان کامپایل به دست آورد

```
#define a (x+1)
int x = 2;
void b() { int x = 1; printf("%d\n", a); }
void c() { printf("%d\n", a); }
void main() { b(); c(); }
```

وراثت چندگانه: متغیر به کدام کلاس اشاره میکند

روش های انتقال متغیر

- با مقدار
- با ارجاع
 - با اسم

نام مستعار

- function q(x,y) {}
- q(x,x);

با تشكر