## Функции и процедуры

Наумов Д.А., доц. каф. КТ, ИТГД

Алгоритмические языки и программирование, 2019

# Содержание лекции

- 🚺 Подпрограммы: процедуры и функции
  - Подпрограммы
  - Описание функций
  - Описание процедуры

🗿 Варианты заданий

#### Подпрограммы

идентифицированная часть компьютерной программы, содержащая описание определённого набора действий, которая может быть многократно вызвана из разных частей программы.

### Назначение подпрограмм:

- выделить целостную подзадачу, имеющую типовое решение;
- сделать программу более понятной и обозримой.

#### Преимущества подпрограмм:

- 💶 декомпозиция сложной задачи;
- 2 уменьшение дублирования кода;
- возможность повторного использования кода;
- 🕚 разделение задач между исполнителями или стадиями проекта;
- сокрытие деталей реализации;
- 🧿 упрощение отладки.

Виды подпрограмм в языке Pascal: функции и процедуры. Синтаксическая форма описания функции:

```
1 function < ИмяФункции>([<СписокФормПарам>]):<ТипВозврЗнач>;
2 [<РазделОписаний>]
3 begin
4 < Оператор1>;
5 < Оператор2>;
6 ...;
7 < Оператор3>;
8 end;
```

- < ИмяФункции > имя функции, идентификатор;
- < СписокФормПарам > список формальных параметров с указанием их типа.
- < ТипВозврЗнач > тип значения, возвращаемого функцией.
- < Раздел Описаний > раздел описаний локальных меток, констант, переменных, типов данных, процедур и функций.

Пример описания функции для вычисления степени с натуральным показателем:

```
1 function CalcPower(x: real; n: integer):real;
2 var
 i: integer;
   p: real;
 begin
6
 p := 1;
7 for i := 1 to n do
8
        p := p * x;
9
   CalcPower := p; (*возвращаем значение*)
10
  end;
```

- х, п формальные параметры;
- і, р локальные переменные;

### При обращении к функции происходит:

- вычисление значений фактических параметров (слева направо);
- подстановка значений фактических параметров на место формальных параметров;
- выполнение операторов тела функции;
- 🐠 возврат значения функции в основную программу;
- 🧿 возврат управления в точку вызова;

Вычисление выражения  $z = x^5 + (x+1)^3$ :

```
11 var x, z: real;
12 begin
13    x := 1.001;
14    z := CalcPower(x, 5) + CalcPower(x+1, 3);
15    writeln('x=', x:6:4, 'z=', z:6:4);
16 end.
```

 вызов функции должен осуществляться в некотором выражении (иначе "потеряется" возвращаемое значение);

```
1 function Tan(x: real):real;
2 begin
3   Tan := Sin(x)/Cos(x);
4 end;
5 begin
6   Tan(Pi/4); //возвращаемое значение "теряется"
7 end.
```

• в теле функции должен выполниться хотя бы раз оператор вида  $\mathit{Имя}\Phi\mathit{ункции} := \mathit{Значение}$  (иначе возвращаемое значение будет неопределено).

```
1 function IsLeapYear(aYear: integer):boolean;
2 begin
3    if aYear div 400 = 0 then
4        IsLeapYear := true
5    else if aYear div 100 = 0 then
6        IsLeapYear := false
7    else if aYear div 4 = 0 then
8        IsLeapYear := true;
9 end;
```

# Синтаксическая форма описания процедуры

```
1 procedure <ИмяПроцедуры>([<СписокФормПарам>]);
2 [<РазделОписаний>]
3 begin
4 <Оператор1>;
5 <Оператор2>;
6 ...;
7 <Оператор3>;
8 end;
```

- < ИмяПроцедуры > имя функции, идентификатор;
- СписокФормПарам > список формальных параметров с указанием их типа.
- < Раздел Описаний > раздел описаний локальных меток, констант, переменных, типов данных, процедур и функций.

## Блочный принцип организации программы

Программа, процедура или ункция представляют собой блоки со своими разделами описаний и определений, которые могут быть вложены друг в друга.

#### Внешний блок

блок, содержащий в своем описании другие блоки (по отношению к этим блокам).

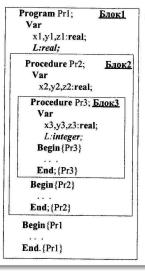
Объекты, описанные во внешнем блоке, и не имеющие других описаний, являются глобальными для внутренних блоков.

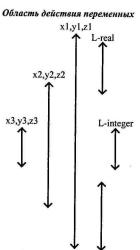
### Внутренний блок

блок, содержащийся в другом блоке.

Объекты, описанные внутри блока, являются локальными по отношению к нему, не доступны во внешних блоках, но доступны во внутренних блоках начиная с момента описания.

#### Области видимости





# Обмен данным с подпрограммой

- обмен данными между подпрограммами осуществляется при помощи формальных и фактических параметров.
- использование глобальных переменных для обмена данных не рекомендуется, так как это усложняет разработку и отладку, и может привести к неконтролируемому изменению данных и контекста выполнения;
- для передачи нестандратных типов данных необходимо их описание в разделе type.

```
type
    TComplex = record
3
      Re, //вещественная часть
4
      Im: TCElem; //мнимая часть
5
    end;
 procedure Add(const A, B: TComplex; var C: TComplex);
```

### Процедура сортировки массива:

```
1 type
   TIndex = 1..10;
3
   TElem = real;
4
   TArray = array[TIndex] of TElem;
5 procedure Sort(var V:TArray; const n:TIndex);
6 var
7 i, j: TIndex;
8
   tmp: TElem;
9 begin
10
   for i := 1 to n-1 do
11
      for j := i + 1 to n do
12
        if V[i] > V[j] then
13
        begin
14
          tmp := V[i]; V[i] := V[j]; V[j] := tmp;
15
       end:
16 end;
```

### При обращении к процедуре происходит:

- вычисление значений фактических параметров (слева направо);
- подстановка значений фактических параметров на место формальных параметров;
- выполнение операторов тела процедуры;
- возврат управления в точку вызова;

#### Сортировка массива:

```
11 var vector: TVector;
12 var i: TIndex;
13 begin
14
   for i := 1 \text{ to } 10 \text{ do}
15
         vector[i] := random(100);
16
     Sort(vector, 10);
17 end.
```

Вызов процедуры должен осуществляться в отдельном операторе.

# Виды параметров подпрограмм

```
параметры-значения;
  параметры-переменные;
  параметры-константы;
  • параметры процедурного (функционального) типа.
1 type
   TArray = array[1..100] of real;
3
   TFunction = function(x: real):real;
4 //х - параметр-значение
5 function Sqr(x: real): real;
6 //v - параметр-переменная
7 procedure Sort(var v: TArray; n: integer);
8 //m - параметр-константа
9 function Find(x: real; const m: TArray; n: integer): real;
10 //f - параметр функционального типа
11 function Integral(a, b: real; f: TFunction): real;
                                                   1 = ► = 100 C
```

## Параметры-значения

#### Параметры-значения

формальные параметры, описанные в загловоке подпрограммы без использования ключевых слов var или const.

- для чего нужны: передача входных данных в подпрограмму;
- как передается: по значению (в стеке создается копия значения актического параметра), которая после завершения подпрограммы уничтожается;
- может ли изменяться внутри подпрограммы: да;
- влияет ли изменение ормального параметра на актический: нет;
- что может являться актическим параметром: выражение, совместимое по присваиванию с типом ормального параметра.

## Параметры-значения

```
1 function IsIdentifier(s: string): boolean;
2 const
3
   LETTERS = ['A'...'Z', 'a'...'z'];
    DIGITS = ['0'..'9'];
 begin
    if not (s[1] in LETTERS + ['_']) then begin
6
      IsIdentifier := false;
8
      exit; //выход из подпрограммы
9
    end else
10
   for i: integer := 2 To length(s) do
11
       if not (s[i] In LETTERS + DIGITS + ['_']) then begin
12
          IsIdentifier := false;
13
          exit; //выход из подпрограммы
14
       end:
15
     IsIdentifier := true;
16 end
```

## Параметры-переменные

#### Параметры-переменные

это формальные параметры, описанные в загловоке подпрограммы с использованием ключевого слова var.

- для чего нужны: передача входных данных в подпрограмму и выходных данных в программу;
- как передается: по адресу актического параметра;
- может ли изменяться внутри подпрограммы: да;
- влияет ли изменение формального параметра на актический: да;
- что может являться фактическим параметром: L-value ( выражение, указывающее на переменную (область памяти для хранения изменяемого значения) соответствующего типа).

Вопрос: использовать ли параметры-переменные для функции?



## Параметры-переменные

```
//do: получение частного комплексных чисел
//in: A - делимое, B - делитель
//out: C - частное A / B
1 procedure Div(const A, B: TComplex; var C: TComplex;
    var ErrorCode: integer);
2 var d: TCElem;
3
   begin
4
    d := B.Re * B.Re + B.Im * B.Im;
5
     if abs(d) < 1e-10 then begin
7
       ErrorCode := -1;
8
       exit;
9
     end;
10
    ErrorCode := 0:
11
   C.Re := (A.Re * B.Re + A.Im * B.Im) / d:
12
    C.Im := (A.Im * B.Re - A.Re * B.Im) / d;
13 end:
```

## Параметры-константы

#### Параметры-константы

это формальные параметры, описанные в загловоке подпрограммы с использованием ключевого слова const.

- для чего нужны: передача входных данных в подпрограмму с контролем из неизменности;
- как передается: по адресу фактического параметра;
- может ли изменяться внутри подпрограммы: нет (попытка приведет к ошибке компиляции);
- влияет ли изменение формального параметра на актический: -;
- что может являться фактическим параметром: выражение, совместимое по присваиванию с типом ормального параметра.

## Параметры-константы

```
1 type
2 	ext{TIndex} = 1.. 	ext{Nmax};
3 TElem = real;
   TVector = array[TIndex] Of TElem;
 5 function SearchElement(const V:TVector:
     const Element:TElem; StartIndex, EndIndex: TIndex):TIndex
 6 var
7 i: TIndex;
8 begin
 9 for i := StartIndex to EndIndex do
     if abs(V[i] - Element) <= 1e-8 then begin
10
11
       SearchElement := i;
12
       exit
13 end;
14
     SearchElement := -1;
15 end:
```

### Процедурный тип

описывается в разделе type подобно описанию процедур и функций без указания их имени.

```
1 type
2 TFunction = function(x:real):real; far;
3 {$F+}
4 TProcedure = procedure(var x:real);
```

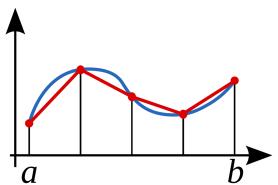
Описание процедурного типа позволяет использовать в качестве фактических параметров процедуры и функции.

- подпрограмма-фактический параметр должна быть в области видимости (не локальная, не стандартная подпрограмма);
- должны совпадать сигнатуры (тип и количество формальных параметров и возвращаемое значение) у фактического параметра-подпрограммы и формального параметра;
- в старых компиляторах должна использоваться директива комплиятора far.

#### Метод трапеций

Метод трапеций — метод численного интегрирования функции одной переменной, заключающийся в замене на каждом элементарном отрезке подынтегральной функции на многочлен первой степени, то есть линейную функцию.

### Схема для численного интегрирования



## Метод трапеций

#### Формула для интегрирования

$$\int_a^b f(x)\,dx = h\left(rac{f_0+f_n}{2}+\sum_{i=1}^{n-1}f_i
ight) + E_n(f)$$

```
1 type TFunction = function(x:real):real;
2 function FSin(x: real):real;
3 begin
4  FSin := sin(x);
5 end;
6 function FCos(x: real):real;
7 begin
8  FCos := cos(x);
9 end;
```

```
//функция численного интегрирования по формуле трапеций для
// заданного числа шагов
1 function CalcIntegralStep(F: TFunction; LimitA, LimitB,
    Step: real): real;
2 var
3 s, x: real;
4 i, n: integer;
4 begin
//получаем количество разбиений
   n := round((LimitB - LimitA) / Step);
5
6 s := 0:
7
   for i := 1 to n - 1 do begin
8
     x := LimitA + Step * i;
//обращаемся к параметру F функционального типа
9
     s := s + F(x):
10 end;
   CalcIntegralStep := Step*((F(LimitA)+F(LimitB))/2+s);
12 end;
                                       ▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ▲□▶ ■ めぬぐ
```

```
//функция численного интегрирования по формуле трапеций
// с заданной точностью
1 function CalcIntegral(F:TFunction;LimitA,LimitB:real):real;
2 var
3 i: integer;
4 prev, curr, step: real;
5 begin
6 step := (LimitB - LimitA) / FIRST_STEP;
7 i := 0;
8
  curr := CalcIntegralStep(F, LimitA, LimitB, step);
9
  repeat
10 i := i + 1;
11 step := step / 2; //уменьшаем шаг вдвое
12 prev := curr;
13
     curr := CalcIntegralStep(F, LimitA, LimitB, step);
14
   until (abs(prev - curr) < EPS) or (i > LIMIT);
15
   CalcIntegral := curr;
16 end;
```

# Пример сортировки массива

```
1 //функция сравнения элементов массива
   TCompareFunction = function(FirstValue,
       SecondValue: TElem):boolean;
3 //функция сравнения элементов для сортировки по возрастанию
4 function SortAscending(FirstValue,
     SecondValue: TElem):boolean;
5 begin
    SortAscending := FirstValue <= SecondValue;</pre>
7 end;
8 //функция сравнения элементов для сортировки по убыванию
9 function SortDescending(FirstValue,
     SecondValue: TElem):boolean;
10 begin
   SortDescending := FirstValue >= SecondValue;
```

12 end:

◆□▶ ◆□▶ ◆■▶ ◆■▶ ● 夕Qで

# Пример сортировки массива

```
//процедура сортировки
1 procedure Sort(var aVector: TVector; aCount: TIndex;
     aSortFunction: TCompareFunction);
2 var
     i, k : TIndex; tmp: TElem;
 begin
5
    for i:=1 to NMax-1 do
6
      for k:=i downto 1 do
        //если значения расположены не в требуемом порядке
8
         if not aSortFunction(aVector[k], aVector[k+1]) then
9
        begin
10
            tmp := aVector[k];
11
            aVector[k] := aVector[k + 1];
12
            aVector[k + 1] := tmp;
13
           end;
14 end.
```

# Пример сортировки массива

```
//сортируем по возрастанию, передавая в качестве параметра
//функцию SortAscending

Sort(MyVector, NMax, SortAscending);

//сортируем по убыванию, передавая в качестве параметра
//функцию SortDescending

Sort(MyVector, NMax, SortDescending);
```

Вариант 1. Дана целочисленная прямоугольная матрица. Определить:

- 💶 количество строк, не содержащих ни одного нулевого элемента (оформить в виде функции);
- максимальное из чисел, встречающихся в заданной матрице более одного раза (оформить в виде процедуры).

Вариант 2. Дана целочисленная прямоугольная матрица.

### Определить:

- 💶 количество столбцов, не содержащих ни одного нулевого элемента (оформить в виде функции);
- Характеристикой строки целочисленной матрицы назовем сумму ее положительных четных элементов. Переставляя строки заданной матрицы, расположить их в соответствии с ростом характеристик (оформить в виде процедуры).

**Вариант 3**. Дана целочисленная прямоугольная матрица. Определить:

- количество столбцов, содержащих хотя бы один нулевой элемент (оформить в виде функции);
- номер строки, в которой находится самая длинная серия одинаковых элементов (оформить в виде процедуры).

Вариант 4. Дана целочисленная квадратная матрица. Определить:

- произведение элементов в тех строках, которые не содержат отрицательных элементов (оформить в виде функции);
- максимум среди сумм элементов диагоналей, параллельных главной диагонали матрицы (оформить в виде процедуры).

#### Вариант 5. Дана целочисленная квадратная матрица. Определить:

- сумму элементов в тех столбцах, которые не содержат отрицательных элементов (оформить в виде функции);
- минимум среди сумм модулей элементов диагоналей, параллельных побочной диагонали матрицы (оформить в виде процедуры).

### Вариант 6. Дана целочисленная квадратная матрица. Определить:

- такие k, что k-я строка матрицы совпадает с k-м столбцом (оформить в виде процедуры);
- найти сумму элементов в тех строках, которые содержат хотя бы один отрицательный элемент (оформить в виде функции).

### Вариант 7. Дана целочисленная квадратная матрица. Определить:

- сумму элементов в тех столбцах, которые не содержат отрицательных элементов (оформить в виде функции);
- минимум среди сумм модулей элементов диагоналей, параллельных побочной диагонали матрицы (оформить в виде процедуры).

Вариант 8. Дана целочисленная прямоугольная матрица. Характеристикой столбца целочисленной матрицы назовем сумму модулей его отрицательных нечетных элементов.

- переставляя столбцы заданной матрицы, расположить их в соответствии с ростом характеристик (оформить в виде процедуры);
- Найти сумму элементов в тех столбцах, которые содержат хотя бы один отрицательный элемент (оформить в виде функции).

#### Вариант 9. Дана целочисленная квадратная матрица. Определить:

- сумму элементов в тех столбцах, которые не содержат отрицательных элементов (оформить в виде функции);
- минимум среди сумм модулей элементов диагоналей, параллельных побочной диагонали матрицы (оформить в виде процедуры).

### Вариант 10.

- Коэффициенты системы линейных уравнений заданы в виде прямоугольной матрицы. С помощью допустимых преобразований привести систему к треугольному виду (оформить в виде процедуры);
- Найти количество строк, среднее арифметическое элементов которых меньше заданной величины (оформить в виде функции).