



# 编译原理

## 第九章 运行时存储空间组织

# 第九章 运行时存储空间组织

- 目标程序运行时的活动
- 运行时存储器的划分
- 静态存储管理
- 一个简单栈式存储分配
- 嵌套过程语言的栈式实现

# 第九章 运行时存储空间组织

- 目标程序运行时的活动
- 运行时存储器的划分
- 静态存储管理
- 一个简单栈式存储分配
- 嵌套过程语言的栈式实现

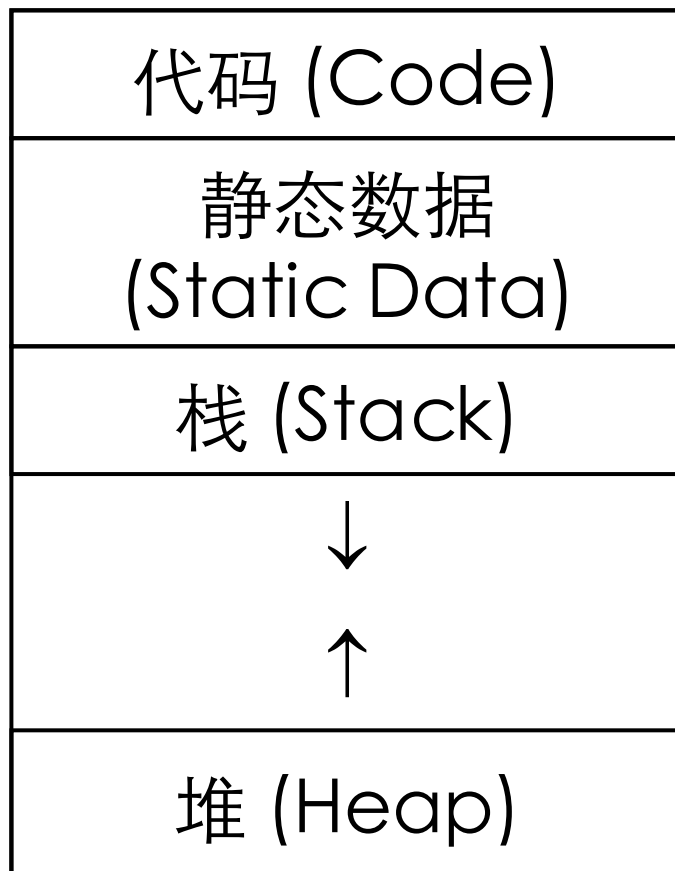
# 编译程序组织存储空间须考虑的问题

- 过程是否允许递归？
- 当控制从一个过程的活动返回时，对局部名称的值如何处理？
- 过程是否允许引用非局部名称？
- 过程调用时如何传递参数；过程是否可以做为参数被传递和做为结果被返回？
- 存储空间可否在程序控制下进行动态分配？
- 存储空间是否必须显式地释放？

## 9.2 运行时存储器的划分

- 一个目标程序运行所需的存储空间包括
  - 存放目标代码的空间
  - 存放数据项目的空间
  - 存放程序运行的控制或连接数据所需单元（控制栈）

# 程序在运行时刻的内存划分



## 9.2.2 活动记录

### ■ 假定语言的特点

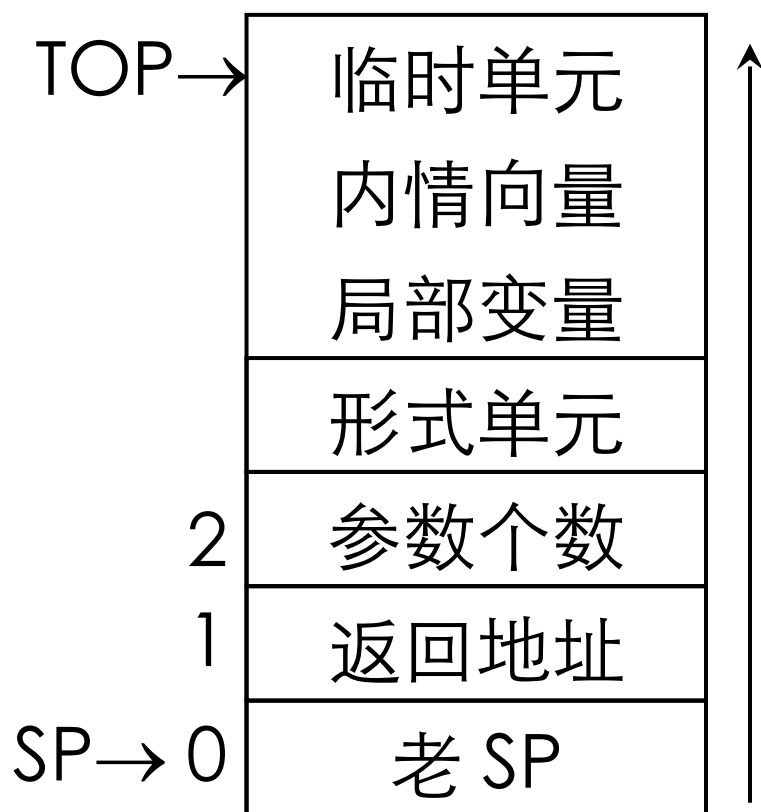
- 允许过程递归调用、允许过程含有可变数组
- 过程定义不允许嵌套，如 C 语言

### ■ 采用栈式存储分配机制

### ■ 活动记录

- 运行时，每当进入一个过程就有一个相应的活动记录累筑于栈顶
- 此记录含有连接数据、形式单元、局部变量、局部数组的内情向量和临时工作单元等

# 每个过程的活动记录内容（非嵌套语言）



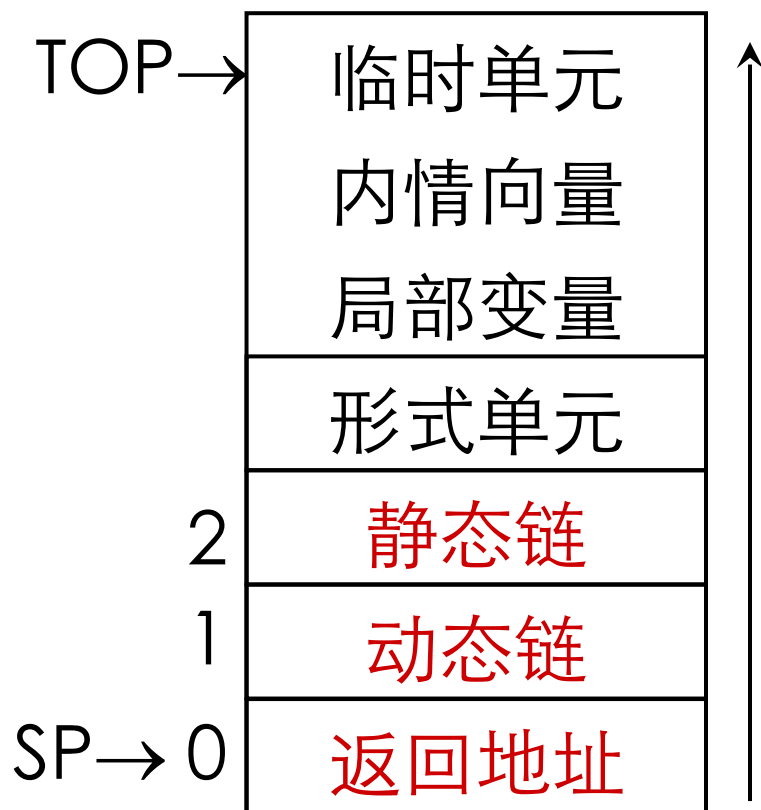
对任何局部变量  $X$  的引用可表示为变址访问：

$dx[SP]$

$dx$ ：变量  $X$  相对于活动记录起点的地址，在编译时可确定。



# 每个过程的活动记录内容（嵌套调

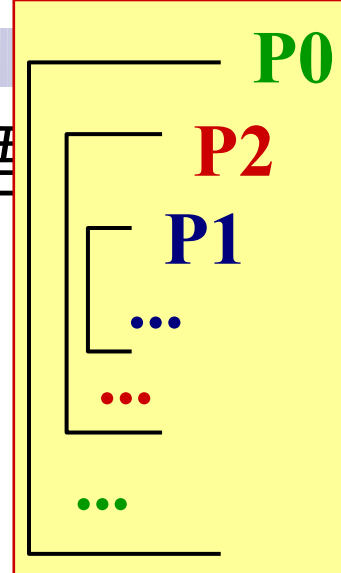


## □ 连接数据

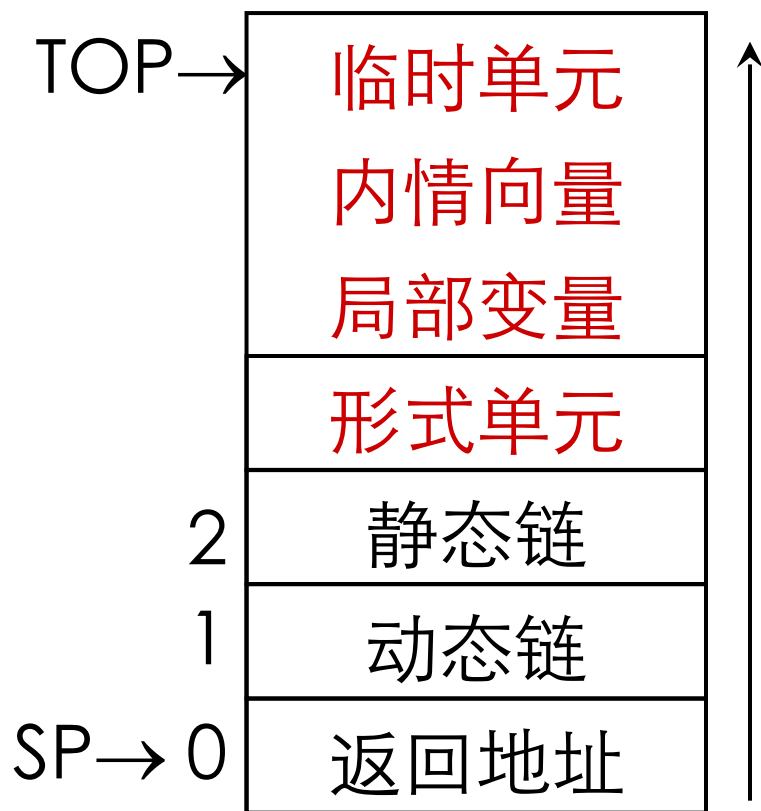
➤ 返回地址

➤ **动态链**：指向调用该过程前的最新活动记录地址的指针。

➤ **静态链**：指向静态直接外层最新活动记录地址的指针，用来访问非局部数据。



# 每个过程的活动记录内容



- **形式单元**：存放相应的实在参数的地址或值。
- **局部数据区**：局部变量、内情向量、临时工作单元（如存放对表达式求值的结果）。

## 9.2.3 存储分配策略

### ■ 静态分配策略 (FORTRAN)

如果在编译时能确定数据空间的大小，则可采用静态分配方法：在编译时刻为每个数据项目确定出在运行时刻的存储空间中的位置。

### ■ 动态分配策略 (PASCAL)

如果在编译时不能确定运行时数据空间的大小，则必须采用动态分配方法。允许递归过程和动态申请释放内存。

- 栈式动态分配
- 堆式动态分配

# 第九章 运行时存储空间组织

- 目标程序运行时的活动
- 运行时存储器的划分
- 静态存储管理
- 一个简单栈式存储分配
- 嵌套过程语言的栈式实现

## 9.3 静态存储管理

```
PROGRAM MAIN
```

```
...
```

```
integer X , Y
```

```
COMMON /C/A , B
```

```
...
```

```
END
```

```
SUBROUTINE SUB1
```

```
...
```

```
real X , Z
```

```
COMMON /C/A1 , B1
```

```
...
```

```
END
```

## 9.3 静态存储管理

### ■ FORTRAN 程序的特点

- 整个程序所需数据空间的总量在编译时完全确定
- 每个数据名的地址可以静态地进行分配

### ■ 每个 FORTRAN 程序段可以独立编译，运行前由装入程序把各段连成可运行的整体

### ■ 按数据区组织存储

- 每个程序段定义一个局部数据区，用来存放程序段中未出现在 COMMON 里的局部名的值
- 每个公用块定义一个公用数据区，用来存放公用块里各个名字的值

- 每个数据区有一个编号，地址分配时，在符号表中，对每个数据名登记其所属数据区编号及在该区中的相对位置
- 每个局部数据区的内容及存放次序



To understand a program you must become both the machine and the program.

■ 考虑子程序段：  
 SUBROUTINE SWAP(A,B)  
 T=A  
 A=B  
 B=T  
 RETURN  
 END



Alan J. Perlis

名字 NAME	性质 ATTRIBUTE	地址	
		DA	ADDR
SWAP	子程序，二目		
A	哑，实变量	k	a
B	哑，实变量	k	a+2
T	实变量	k	a+4





# 第九章 运行时存储空间组织

- 目标程序运行时的活动
- 运行时存储器的划分
- 静态存储管理
- 一个简单栈式存储分配
- 嵌套过程语言的栈式实现

## 9.4 一个简单栈式存储分配

- 假定语言的特点为

- 允许过程递归调用、允许过程含有可变数组
- 过程定义不允许嵌套，如 C 语言

- 采用栈式存储分配机制

- 活动记录

- 运行时，每当进入一个过程就有一个相应的活动记录累筑于栈顶
- 此记录含有连接数据、形式单元、局部变量、局部数组的内情向量和临时工作单元等

## 全局数据说明

```
Main( ) {
```

Main 中的数据说明

```
}
```

```
void R( ) {
```

R 中的数据说明

```
}
```

```
...
```

```
void Q( ) {
```

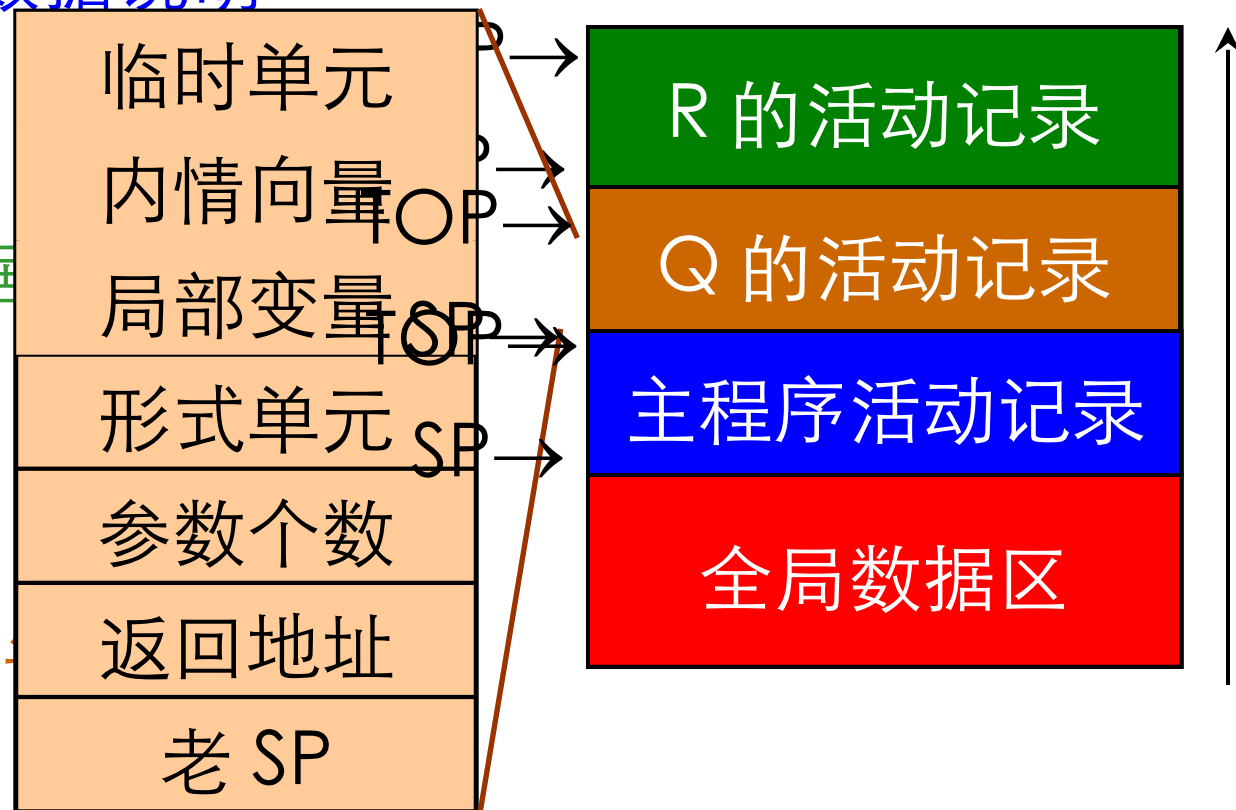
Q 中的数据说明

```
}
```

■ 主程序

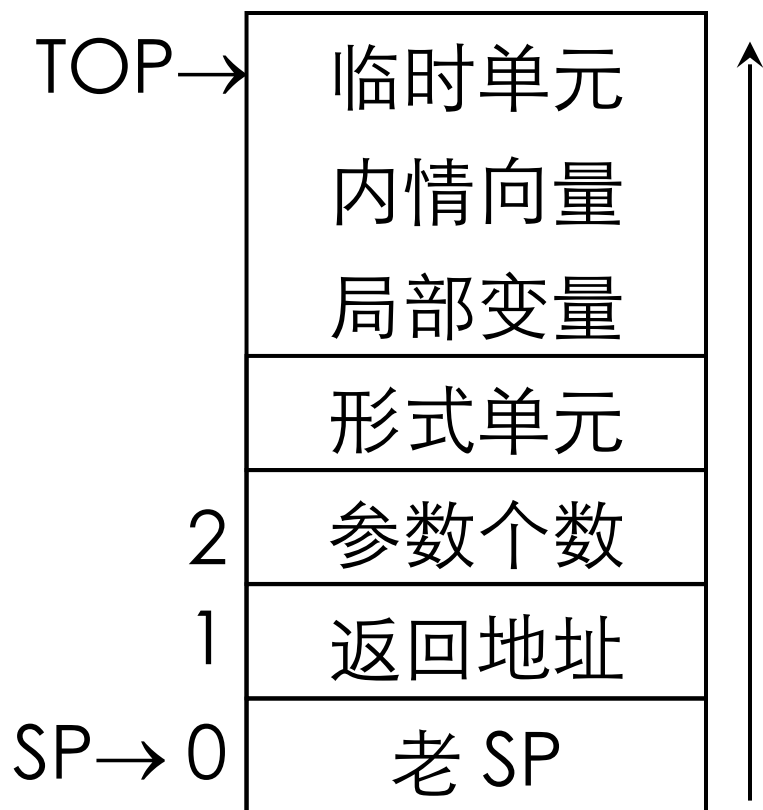
■ → 过程 Q

■ → 过程 R



## 9.4.1 C 的活动记录

- 每个过程的活动记录内容如图：



对任何局部变量  $X$  的引用可表示为变址访问：

$dx[SP]$

$dx$ : 变量  $X$  相对于活动记录起点的地址，在编译时可确定。

## 9.4.2 C 的过程调用、过程进入、数组空间分配和过程返回

- 过程调用的语句

$$P(T_1, T_2, \dots, T_n)$$

- 翻译成四元式序列

par  $T_1$

par  $T_2$

...

par  $T_n$

call  $P, n$

对于 par 和 call 产生的目标代码如下：

1) 每个 par  $T_i (i=1,2,\dots,n)$  可直接翻译成如下指

令：

$(i+3)[TOP] := T_i$  (传值)

$(i+3)[TOP] := \text{addr}(T_i)$  (传地址)

2) call P, n 被翻译成：

$1[TOP] := SP$  (保护现行 SP)

$3[TOP] := n$  (传递参数个数)

JSR P (转子指令)



3) 转进过程 P 后，首先执行下述指令

$SP := TOP + 1$                       ( 定义新的 SP )

$1[SP] := \text{返回地址}$               ( 保护返回地址 )

$TOP := TOP + L$                       ( 新 TOP )

L : 过程 P 的活动记录所需单元数，  
在编译时可确定。



TOP→

4) 过程返回时，应执行下列指令：

TOP:=SP-1 (恢复调用前 TOP)

SP:=0[SP] (恢复调用前 SP)

X:=2[TOP] (把返回地址取到 X 中)

UJ 0[X] (按 X 返回)

SP→

TOP→

SP→

临时单元  
内情向量  
局部变量

形式单元

参数个数

返回地址

老 SP

调用过程的  
活动记录



# 小结

- 运行时存储器的划分
  - 活动记录
- 静态存储管理
- 一个简单栈式存储分配
  - C 的活动记录
  - C 的过程调用、过程进入、数组空间分配和过程返回