

FACULDADE DE CIÊNCIAS E TECNOLOGIA UNIVERSIDADE DE COIMBRA

Relatório Projeto Compiladores 2021/22

Compilador para a linguagem DeiGo Professor: Alexandre Jesus

Realizado por:

Sofia Santos Neves N.º: 2019220082 Email: sofianeves@student.dei.uc.pt
 Tatiana Silva Almeida N.º: 2019219581 Email: tsalmeida@student.dei.uc.pt

Índice

1. Gr	amática	. 3
1.1.	Notação EBNF	. 3
1.2.	Precedência	. 3
2. Al	goritmos e estruturas de dados da AST e da tabela de símbolos	. 4
2.1.	Estruturas de dados da AST	. 4
2.2.	Algoritmos da AST	. 5
2.3.	Tabela de símbolos	. 6

1. Gramática

1.1. Notação EBNF

Durante a alteração da gramática EBNF tomámos algumas decisões para que a mesma aceita-se listas de produções, nomeadamente:

1. Quanto aos casos em que a produção era opcional. Como por exemplo:

```
VarsAndStatements \longrightarrow VarsAndStatements [VarDeclaration | Statement] SEMICOLON | \epsilon
```

Aqui, optámos por criar duas produções:

```
VarsAndStatements: /* epsilon */

| SEMICOLON VarsAndStatements
| VarDeclaration SEMICOLON VarsAndStatements
| Statement SEMICOLON VarsAndStatements
|;
```

2. Nos casos onde a produção podia ter zero ou mais repetições. Por exemplo:

```
VarSpec → ID {COMMA ID} Type
```

Decidiu-se criar uma nova produção como no seguinte exemplo:

```
VarSpec: ID VarSpecs Type

VarSpecs: COMMA ID VarSpecs

/* epsilon */

;
```

Em ambos os casos anteriores, adotou-se a estratégia de utilizar a recursividade à direita de modo a se conseguir obter uma lista de tamanho variável.

1.2. Precedência

Para a reescrita da gramática foi necessário tomarmos algumas decisões a fim de resolver conflitos. Para isso definimos precedências:

Precedência	Operador	Associatividade
1	UNARY	%nonassoc
2	ELSE	%nonassoc

3	LPAR, RPAR, LSQ, RSQ, LBRACE, RBRACE	%left
4	NOT	%right
5	STAR, DIV, MOD	%left
6	PLUS, MINUS	%left
7	EQ, NE, GT, GE, LT, LE	%left
8	AND	%left
9	OR	%left
10	ASSIGN	%right
11	СОММА	%left

2. Algoritmos e estruturas de dados da AST e da tabela de símbolos

2.1. Estruturas de dados da AST

Para criar a AST usámos listas ligadas simples. Cada nó pode, ou não, ter um filho, também, pode ter zero ou mais irmãos.

Cada estrutura **Node** usou os seguintes tipos de dados que representam:

- type: o nome, ex: ParamDecl, Block, If, entre outros;
- data: uma estrutura onde fica guardado o valor, linha e coluna;
- child: o nó filho na árvore;
- nextSibling: o nó irmão na árvore;
- annotation: o tipo do nó, ex: Int, String, etc;
- param_list: os parâmetros de uma função, inicializado no "Call";
- is_expr: um booleano para saber que ID's são da produção expressão(Expr);
- is valid: um booleano para verificar se uma dada função é válida.

Cada estrutura **Data** usou os seguintes tipos de dados que representam:

```
line: a linha;
column: a coluna;
value: o conteúdo, ex: o ld tem o valor 1.

typedef struct Data{
   int line;
   int column;
   char *value;
}Data;
```

typedef struct Node Node;

Type annotation;

param *param_list; bool is_expr, is_valid;

Node *nextSibling;

struct _Node{ // Meta 3

// Meta 2

Type type;

Data data; Node *child;

2.2. Algoritmos da AST

Para a construção da AST criámos os nós ao longo do yacc, usando posteriormente alguns algoritmos para a percorrer, como nas funções de **printAST** e **freeNode**.

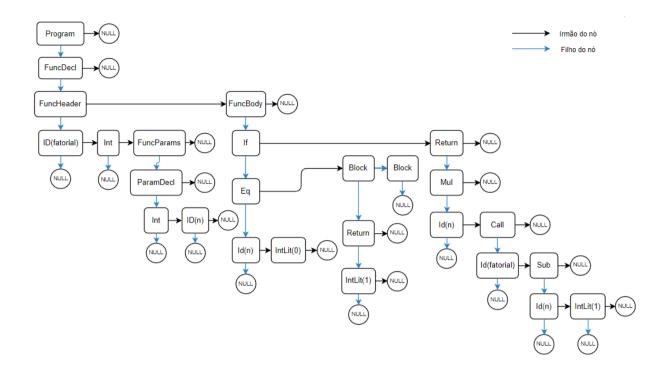
Para estas mesmas funções, a travessia pelos nós da árvore é iniciada pelo primeiro nó - Program -, continuando depois recursivamente para os filhos e, posteriormente, para os irmãos.

```
void printAST(Node *node, int depth, int semantic_analysis) {
  printNode(node, depth, semantic_analysis);
  if (node->child) {
    printAST(node->child, depth + 1, semantic_analysis);
  }
  if (node->nextSibling) {
    printAST(node->nextSibling, depth, semantic_analysis);
  }
}
```

Para o exemplo abaixo, segue-se a sua representação da AST:

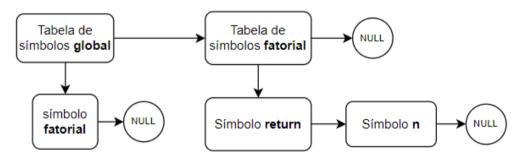
```
package main;

func factorial(n int) int {
    if n == 0 {
        return 1;
    };
    return n * factorial(n-1);
};
```



2.3. Tabela de símbolos

A construção da tabela de símbolos passa pela travessia da árvore. Essa tabela foi construída, recursivamente, como sendo uma lista ligada de tabelas(sym_table), onde a primeira tabela corresponde à global e cada uma das tabelas seguintes correspondem a funções válidas. Cada uma das tabelas tem também associada uma lista de símbolos, como representado na seguinte figura:



Cada estrutura sym_table usou os seguintes tipos de dados que representam:

- name: o nome da tabela (data->value);
- symbol_list: uma lista de símbolos (symbol) dessa mesma tabela;
- next: um ponteiro para a próxima tabela.

```
typedef struct _sym_table sym_table;
struct _sym_table{
   char *name;
   symbol *symbol_list;
   sym_table *next;
};
```

Cada estrutura **symbol** usou os seguintes tipos de dados que representam:

- is: se o símbolo é uma função, variável, parâmetro ou um return;
- name: o conteúdo do nó, ex: o ld tem o valor 1;
- type: o tipo do nó, ex: Int, String, entre outros;
- param_list: os parâmetros do símbolo;
- next: um ponteiro para o próximo símbolo da tabela;
- used: com um booleano, se o símbolo foi usado ou não;
- line: a linha;
- column: a coluna.

```
typedef struct _symbol symbol;
struct _symbol{
    enum
    {
        func,
                    //1
                    //2
        var,
        parameter, //3
       return_,
    } is;
    char *name;
    Type type;
    param *param_list;
    symbol *next;
    // error declared but never used
    bool used;
    int line, column;
};
```

Cada estrutura **param** usou os seguintes tipos de dados que representa:

- id: o nome da variável;
- type: o tipo do parâmetro, ex: Int, String, etc;
- next: um ponteiro para o próximo parâmetro da função;

```
typedef struct _parameters param;
struct _parameters{
    char *id;
    Type type;
    param *next;
};
```