



# 第9章 运行时存储组织

---

## ■ 主要内容

- 运行时存储组织的任务
- 运行时刻的内存划分(Partition)
- 活动记录与过程调用
- 存储分配策略
  - 静态分配策略
  - 栈式(Stack)动态存储分配策略
  - 堆式(Heap)动态存储分配策略



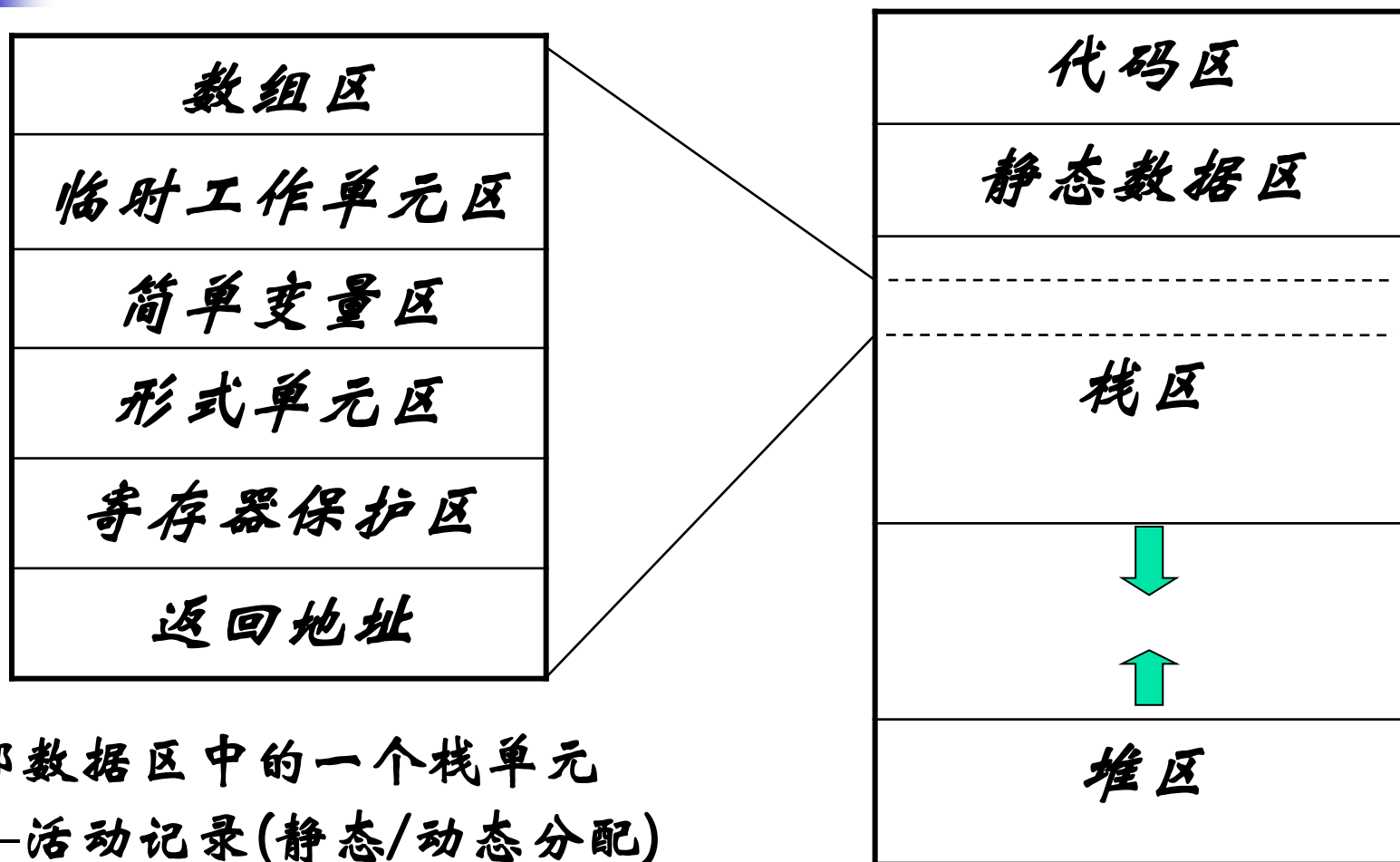
## 9.1.1 运行时刻存储组织概述

---

### ■ 运行时刻环境

- 编译器支持各种抽象概念：名字、作用域、数据类型、运算符、过程、参数…
- 编译器需要和操作系统等系统软件协作，在目标机上实现上述概念
- 运行时刻环境：目标程序运行的环境，包括命名对象的分配和安排存储位置、确定目标程序访问变量时使用的机制、过程间的连接、参数传递、与操作系统接口、输入输出接口等。

## 9.1.2 运行时刻的内存划分





## 9.1.3 运行时的存储分配策略

---

- static: 对应编译时刻
- dynamic: 对应运行时刻
- 存储分配的策略有静态分配与动态分配两类.
  - 静态分配: 编译时已经确定好的量, 合于无动态申请内存, 无可变体积数组, 无递归调用的程序. 如 FORTRAN, BASIC 等.
  - 动态存储分配适用面广是目前最常用的分配方案
  - 动态分配又有栈式分配与堆式分配两种.



# 1.静态存储分配

---

## ■ 特点

- 编译时刻确定存储位置
- 访问效率高

## ■ 主要用途

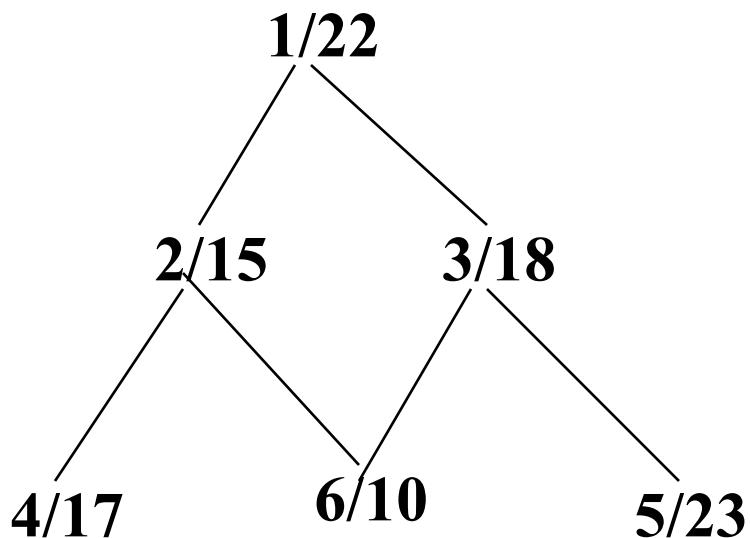
- 子程序的目标代码段
- 全局数据目标（全局变量）

## ■ ?? 用什么样的算法实现静态存储分配

# 静态存储分配策略介绍

## ■ 顺序分配算法

### ■ 按照程序段出现的先后顺序逐段分配



程序段 区域

1 0~21

2 22~36

3 37~54

4 55~71

5 72~94

6 95~104

共需要105个存储单元

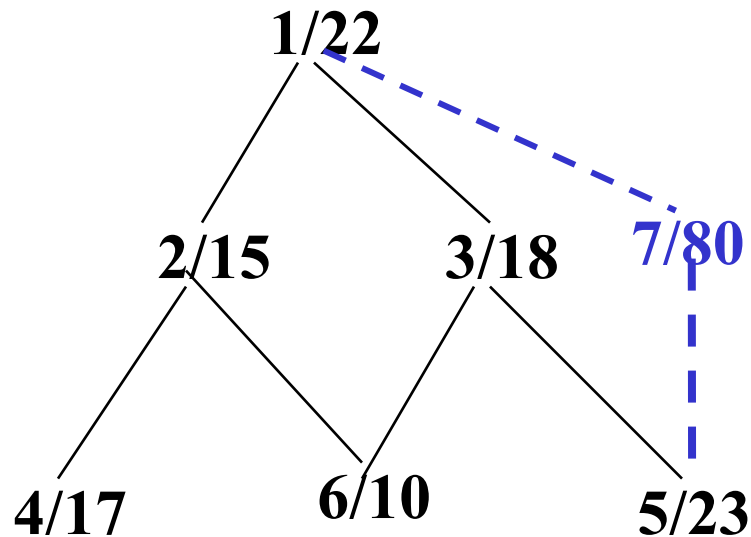
能用更少的空间么？

程序段之间的调用关系

程序段号/所需数据空间

# 静态存储分配策略介绍

允许程序段之间的覆盖（覆盖可能性分析）



原始总存储需求=105个存储单元

思考：如何设计分配算法？

程序段	区域
6	0~9
5	0~22
4	0~16
3	23~40
2	17~31
1	41~62

共需要63个存储单元



# 静态存储分配无法克服的问题

---

- 动态数组问题
- 递归调用问题
  - 栈式存储分配
- 动态申请存储空间问题
  - 堆式存储分配
- 被调用者的生存期超过调用者/局部数据需要保留 ( save )
  - 堆式存储分配





# 栈 (Stack) 式存储分配

---

- 用于有效实现可动态嵌套的程序结构
  - 如实现过程/函数，块层次结构
- 可以实现递归过程/函数
  - 比较：静态分配不宜实现递归过程/函数
- 运行栈中的数据单元是活动记录（后面介绍）



# 栈 (Stack) 式存储分配

- 过程调用和返回由一个运行时刻的栈管理，这个栈称为运行栈。
- 运行栈中的每个记录用于管理每个活动，称为一个活动记录或栈帧
- 特点
  - 嵌套调用次序
  - 先进后出
  - 生存期限于本次调用
  - 自动释放

运行栈

活动记录

活动记录

活动记录



# 堆 (Heap) 式存储分配

---

- 用于动态数据结构
  - 存储空间的动态分配和释放
- 实现方法：
  - 将内存空间分为若干块，根据用户要求分配
  - 无法满足时，调用无用单元收集程序将被释放的块收集起来重新分配
- 存储管理器（存储空间分配和回收）



# 堆 (Heap) 式存储分配

---

- 从堆空间为数据对象分配/释放存储
  - 灵活 数据对象的存储分配和释放不限时间和次序
- 显式的分配或释放 (*explicit allocation / deallocation*)
  - 程序员负责应用程序的 (堆) 存储空间管理 (借助于编译器与 (或) 运行时系统所提供的默认存储管理机制)
- 隐式的分配或释放 (*implicit allocation / deallocation*)
  - (堆) 存储空间的分配或释放不需要程序员负责, 由编译器与 (或) 运行时系统自动完成



## 堆 (Heap) 式存储分配

---

### — 某些语言有显式的堆空间分配和释放命令

- 如：Pascal 中的 *new*, *dispose*  
C++ 中的 *new*, *delete*
- 比较：C 语言没有堆空间管理机制，*malloc()* 和 *free()* 是标准库中的函数，可以由 *library vendor* 提供

### — 某些语言支持隐式的堆空间释放

- 采用垃圾回收 (*garbage collection*) 机制
- 如：Java 程序员不需要考虑对象的析构



# 堆 (Heap) 式存储分配

---

## — 不释放堆空间的方法

- 只分配空间，不释放空间，空间耗尽时停止
- 适合于堆数据对象多数为一旦分配，永久使用的情形
- 在虚存很大及无用数据对象不致带来很大零乱的情形也可采用



# 堆式存储分配

## — 堆空间的管理

- **分配算法** 面对多个可用的存储块，选择哪一个

如：**最佳适应算法**（选择浪费最少的存储块）

**最先适应算法**（选择最先找到的足够大的存储块）

**循环最先适应算法**（起始点不同的最先适应算法）

- **碎片整理算法** 压缩合并小的存储块，使其更可用

（可以分专门的话题讨论，超出本课程范围）

（部分内容可参考数据结构和操作系统课程）

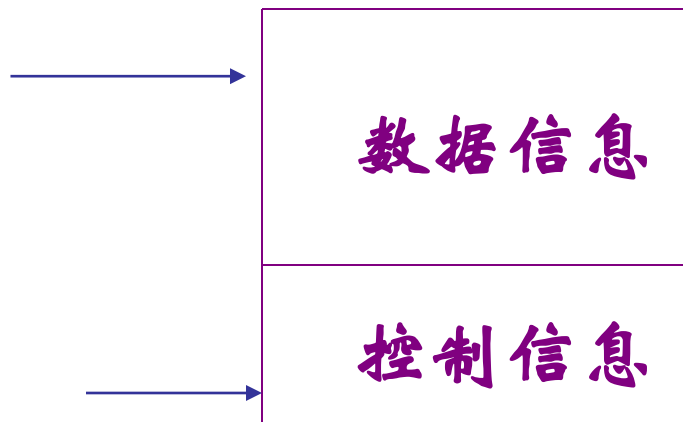
## 9.2 活动记录

### — 过程活动记录

- 函数/过程调用或返回时，在运行栈上创建或从运行栈上消去的**栈帧** (*frame*)，包含**局部变量**，**函数实参**，**临时值**（用于表达式计算的中间单元）等数据信息以及必要的**控制信息**

某个数据对象的地址 =  
活动记录起始地址  
+ 偏移地址 (*offset*)

活动记录起始地址







# 活动记录中过程所用信息

临时变量

局部变量

机器状态

实在参数

返回值

控制链

访问链

- 用于表达式的计算
- 局部数据
- 寄存器、程序计数器（返回地址）
- 保存实在参数的值或地址
- 存放返回值
- 保存调用者活动记录地址等 (SP)
- 用于存取嵌套外层过程中的非局部数据

# 例子——函数的活动记录

```
int sub( i, p )
int i;
char *p;
{
    char buf[32];
    buf[i] = *(p + i);
    return i + 1;
}
```

临时变量:  $t_1, t_2, t_3$

局部变量: buf[32]

机器状态:  $R_0, \dots,$   
 $R_9, SP, PC, PS$

参数: i, p

返回值

控制链

Display



# 活动记录的管理

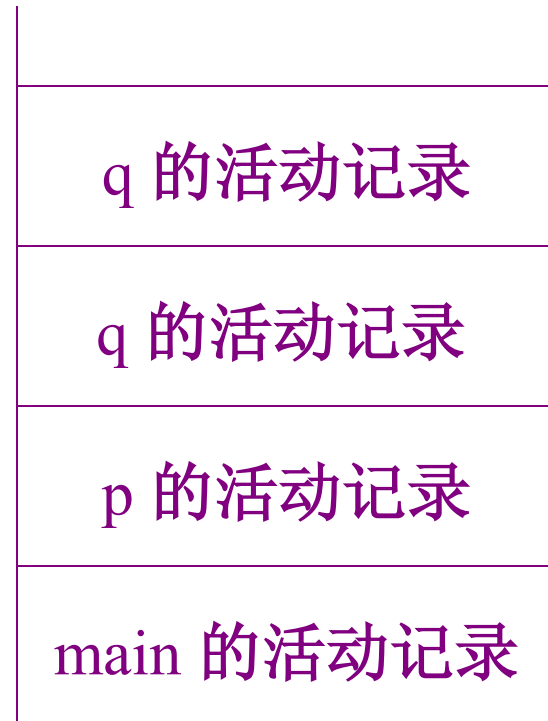
## – 过程活动记录的栈式分配举例

```
void p() {  
    ...  
    q();  
}
```

```
void q() {  
    ...  
    q();  
}
```

```
int main {  
    p();  
}
```

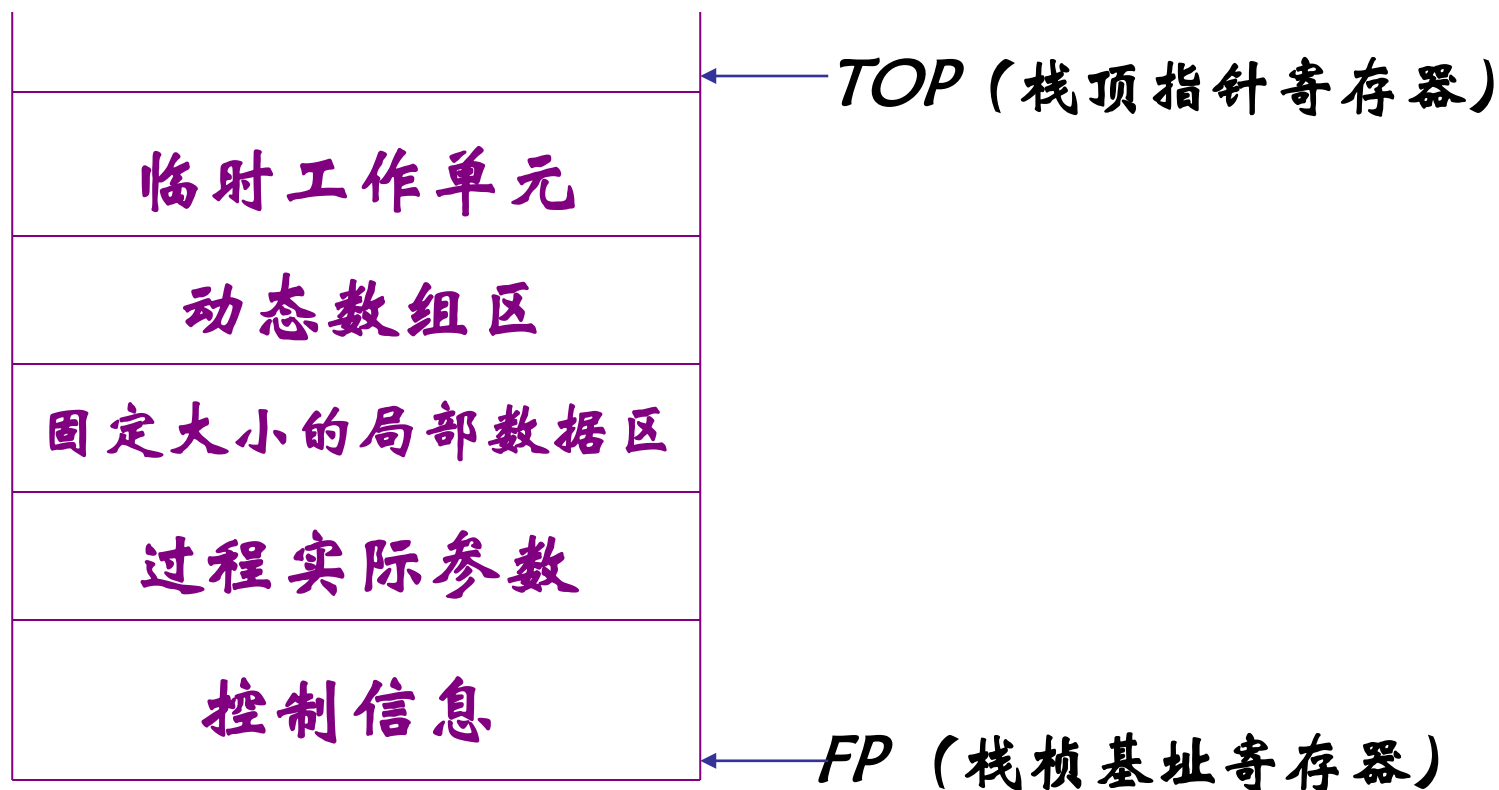
函数 q 被第二次激活时运行栈上活动记录分配情况





# 活动记录

## — 典型的过程活动记录结构

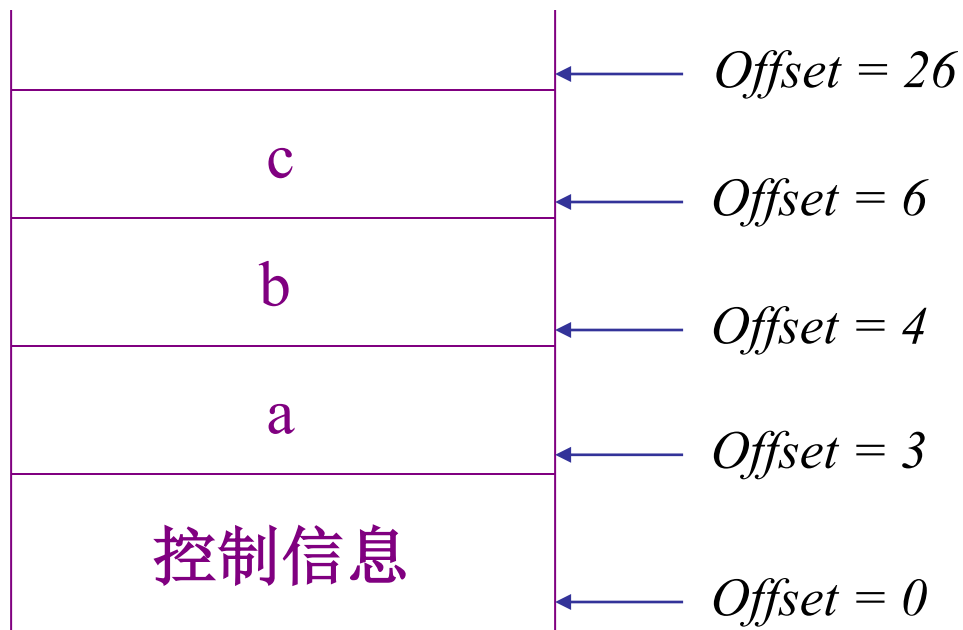


# 活动记录

## — 过程活动记录举例

```
void p( int a) {  
    float b;  
    float c[10];  
    b=c[a];  
}
```

函数 p 的活动记录





# 活动记录

---

## — 含嵌套过程说明语言的栈式分配

- 主要问题

解决对非局部量的引用（存取）

- 解决方案

采用 Display 表

为活动记录增加静态链域



## 9.3 过程调用实现

---

- 简单过程调用

- 实在参数的计算和保存
- 控制转移、返回地址的保存
- 实在参数和形式参数的结合(多种结合方式)
- 局部变量的处理
- 返回值的处理

- 递归过程调用与过程参数

- 每层过程调用信息的保存与相应信息的查找



# 小结

---

- 运行时存储组织概述
- 存储分配策略
  - 静态分配
  - (栈式、堆式) 动态分配
- 活动记录
- 过程调用