

RICEVIMENTO : MERCOLEDÌ alle 14:30 (enla su [www.di.unipi.it/~pao10/](http://www.di.unipi.it/~pao10/))  
VENERDÌ alle 14:00 ( " " " )

GIOVEDÌ PATTINA : esercitazione

" POMERIGGIO: simulazione del compito

o ————— o

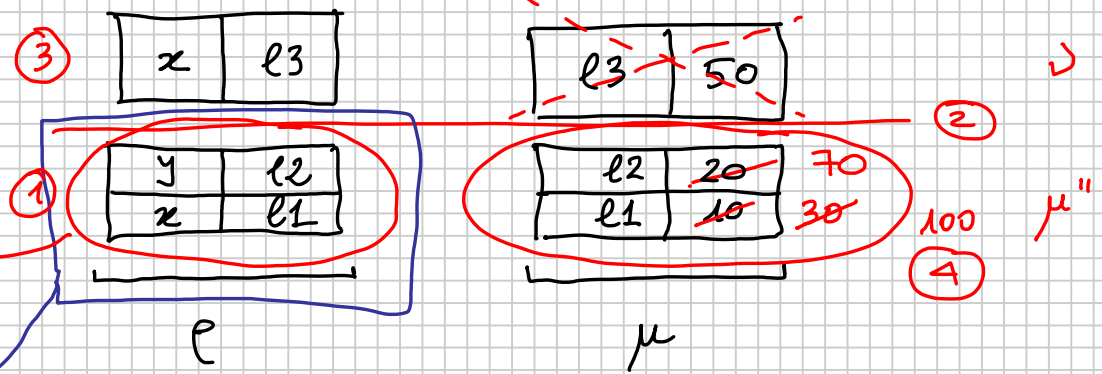
### SEMANTICA del BLOCCO

Com ::= { Declist Comlist }

```

{ int x = 10; ①
  int y = 20;
  x = x + y; ②
  { int x = 50; ③
    y = y + x;
  }
  x = x + y; ④
}
    
```

→ viene eseguito nell'ambiente



$$\text{Sem}_{\mu} C \rho \mu = \text{Sem}_c C \rho \mu \quad \text{se } C \in \text{Com}$$

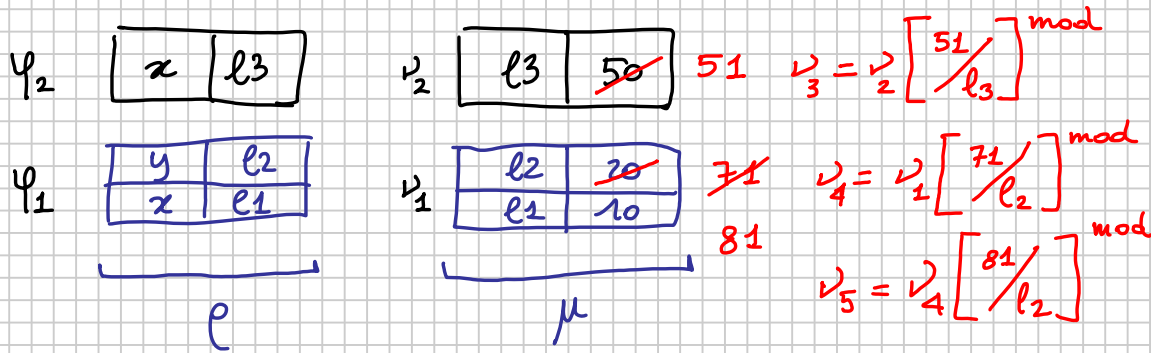
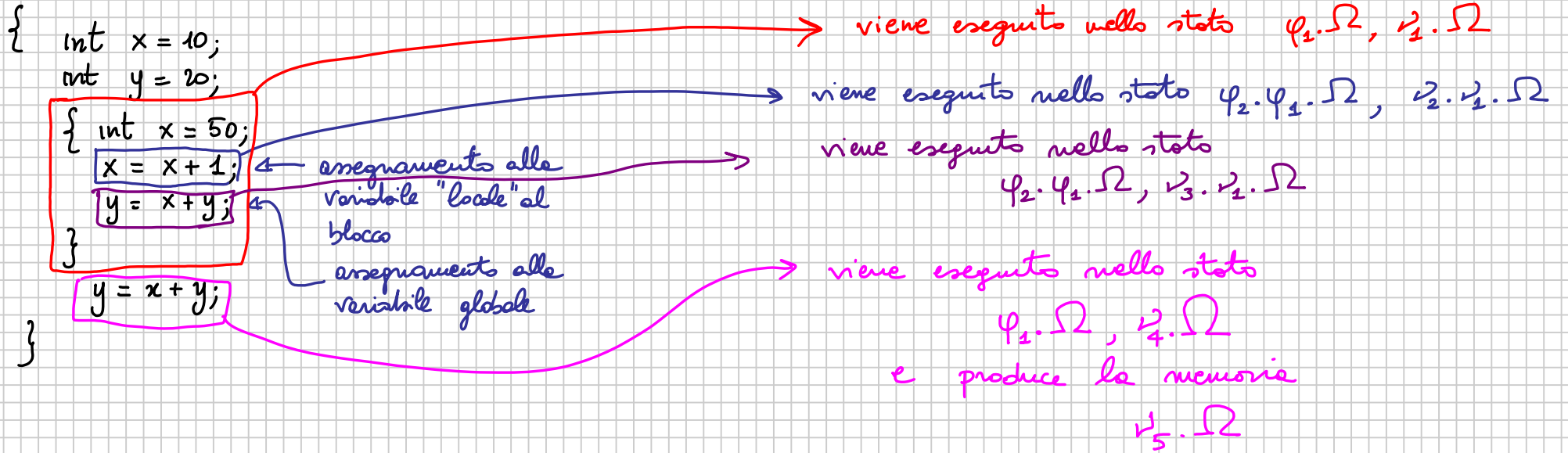
$$\text{Sem}_{\mu} [C \text{ CL}] \rho \mu = \text{Sem}_{\mu} \text{CL} \rho (\text{Sem}_c C \rho \mu)$$

memoria modificata dall'esecuzione di C

$$\text{Sem}_c \{DL \text{ CL}\} \rho \mu = \mu''$$

$$\text{dove } \text{Sem}_{\mu} DL \omega \rho \omega \mu = \varphi \rho \nu' \mu$$

$$\text{Sem}_{\mu} \text{CL} \varphi \rho \nu' \mu = \nu' \mu''$$



## Assegnamento

Com ::= Ide = Exp

$$\text{Sem}_{\mathcal{L}} \ x = E \ \rho \ \mu = \boxed{\mu \left[ \frac{v}{\rho(x)} \right]^{\text{mod}}}$$

dove  $v = \text{Sem}_{\mathcal{L}} \ E \ \rho \ \mu$

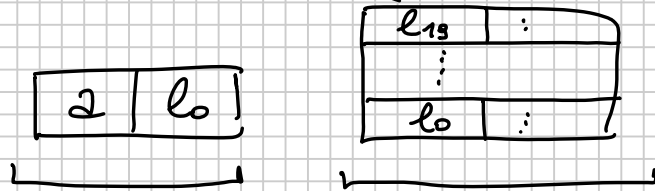
Sia  $\mu = \nu_1 \cdot \nu_2 \cdot \dots \cdot \nu_k \cdot \Omega$  e supponiamo che  $\rho(x)$  sia una locazione tale che  $\nu_i(\rho(x)) \neq \perp$

Allora, per definizione di  $\pi \left[ \frac{b}{2} \right]^{\text{mod}}$ ,  $\mu \left[ \frac{v}{\rho(x)} \right]^{\text{mod}}$  è la pila

$\nu_1 \cdot \nu_2 \cdot \dots \cdot \nu_{i-1} \cdot \nu_i \left[ \frac{v}{\rho(x)} \right] \cdot \nu_{i+1} \cdot \dots \cdot \nu_k \cdot \Omega$  è una NUOVA pila memoria

## MEMORIA DINAMICA (heap)

Il linguaggio fino ad ora ci consente solo di usare memoria per le variabili dichiarate nei blocchi. Abbiamo anche la possibilità di usare STRUTTURE (array) però di dimensione prefissata (`int a[20]`, array di 20 elementi)



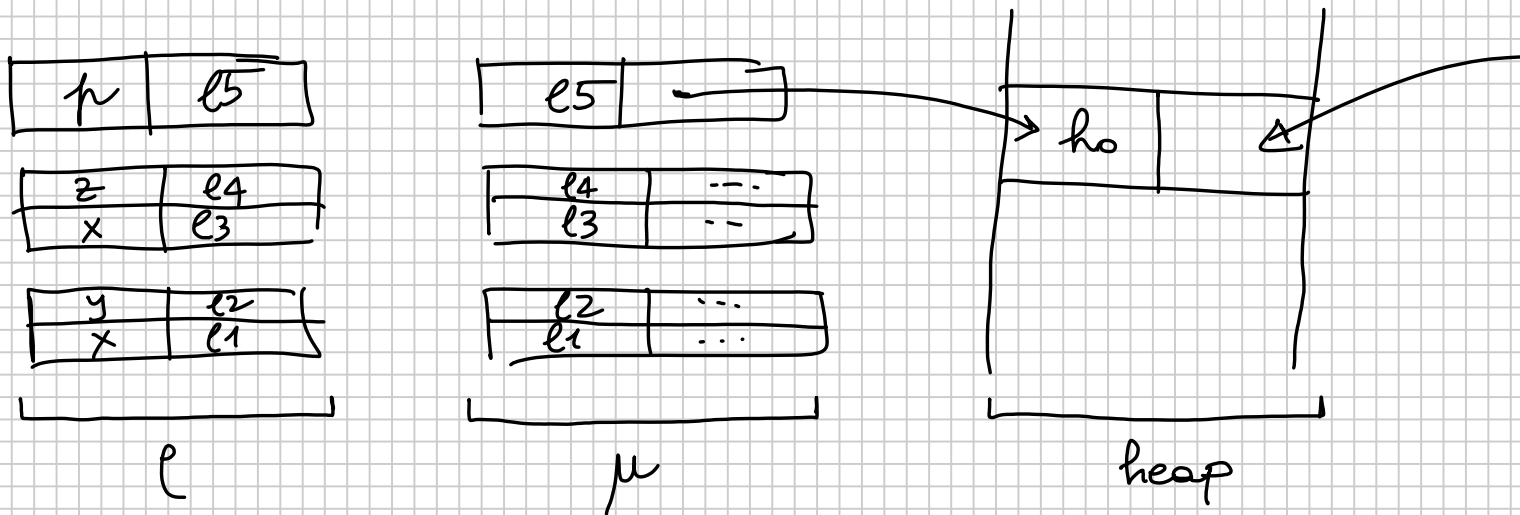
C'è la necessità spesso di utilizzare MEMORIA DINAMICA (la memoria necessaria non è nota nel momento in cui si scrive il programma, ma dipende dall'esecuzione)

La memoria  $\mu$  viene gestita A PILA: ogni volta che si dichiara una variabile (o che si chiama una procedura / funzione) viene riservata in cima alla pila la quantità di memoria necessaria per "accogliere" variabili / parametri ecc.

La memoria DINAMICA (HEAP) è una ULTERIORE porzione dello stato che consente di ALLOCARE spazio per contenere variabili ANONIME -

Sono variabili che NON vengono DICHIARATE mediante una DICHIARAZIONE, ma vengono "richieste" al momento dell'esecuzione, quando servono!

Le variabili ANONIME vengono gestite attraverso PUNTATORI



a questo valore non si accede attraverso un nome (come per  $x, y, z, p$  in figura) ma solo attraverso un puntatore  $*p$

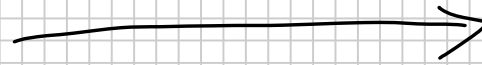
## ALLOCAZIONE DINAMICA di MEMORIA nello HEAP

In C si usa la funzione di `<stdlib.h>` `malloc`

```
int *p;
```

```
⋮
```

```
p = malloc (sizeof (int))
```



```
p = new;
```

da qui in poi, attraverso `p`, posso utilizzare una nuova variabile di tipo `int`.

- Nel modello formale "estraiemo" dai dettagli e usiamo una versione semplificata di `malloc`

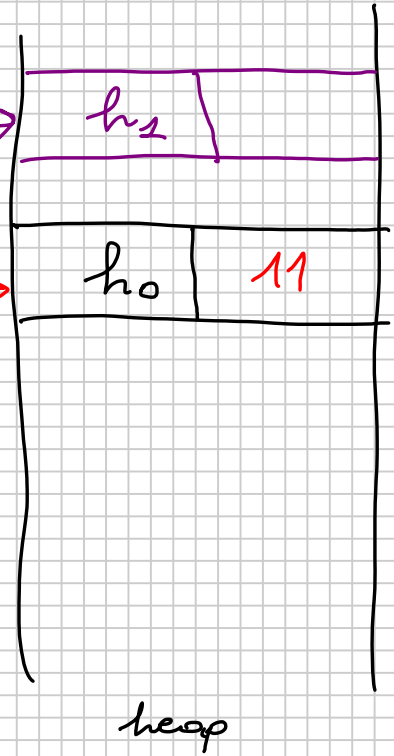
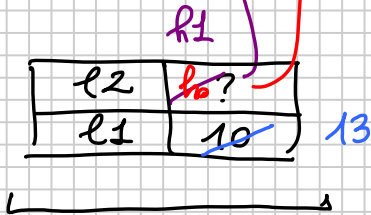
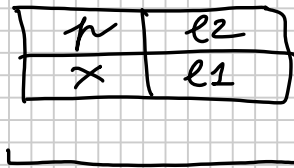
`new`: è una nuova espressione che restituisce un indirizzo nello heap.

ESEMPIO

```

{
  int x = 10;
  int *p;
  ...
  p = new;
  *p = x + 1;
  x = *p + 2;
  ...
  p = new;
}
    
```

finché non modifichiamo p  
 \*p punta alle variabile ANONIMA dello heap



questo assegnamento fa sì che la variabile ANONIMA all'indirizzo h0 non sia più utilizzabile (abbiamo prodotto GARBAGE)

] sistemi prevedono algoritmi sofisticati di GARBAGE COLLECTION

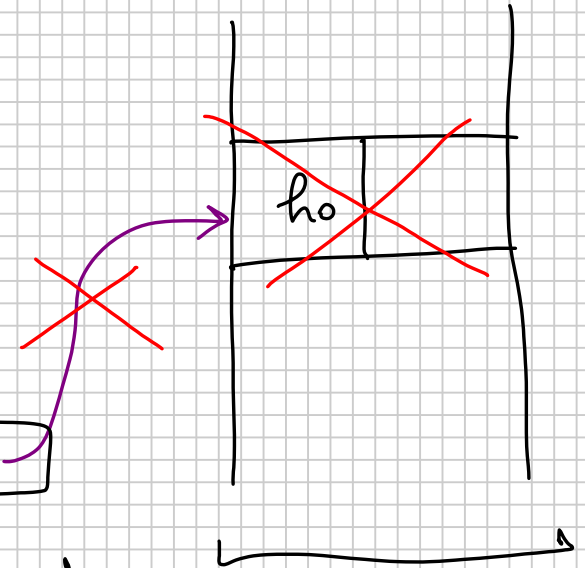
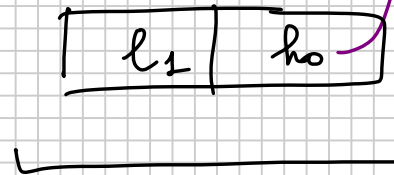
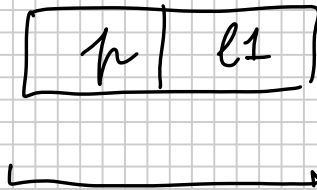


## RESTITUZIONE di MEMORIA DINAMICA

**free (p)** è un comando che restituisce allo heap la variabile dinamica puntata da p.

```

{ int * p;
  ⋮
  p = new; ①
  ⋮
  free (p); ②
  ⋮
}
    
```



Esempio

```
{ int i; int* a[10];  
  :  
  for (i=0; i<10; i++)  
    a[i] = new;
```

L'uso che faremo dello heap è quello che consente di creare LISTE di oggetti



Cerri sul modello formale dopo il 1° computino ....

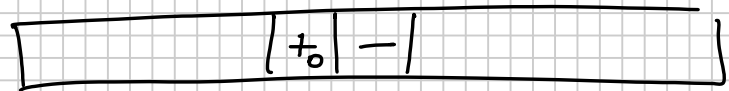
## ESERCIZI di C

Scrivere una funzione

`int check (int a[], int dim)`

che controlli che nell'array `a` tutti i valori negativi precedano tutti i valori non negativi.

- (1) true se la prop. è verificata
- (0) false altrimenti



$$(\forall i \in [\emptyset, \text{dim}-1]. a[i] \geq 0 \Rightarrow a[i+1] \geq 0)$$

- 5 -

Cerco in  $[\emptyset, \text{dim}-1)$  un indice che NON verifica la proprietà

$$\underline{a[i] \geq 0 \wedge a[i+1] < 0}$$

```
int check (int a[], int dim)
{ int i = 0; int trovato = 0;
  while (i < dim-1 && ! trovato)
    if (a[i] >= 0 && a[i+1] < 0)
      trovato = 1;
      else i++;
  return (! trovato);
}
```

int ok = 1;

&& ok

ok = 0;

return (ok);

```
int check (int a[], int dim)
```

```
{ int i; int ok; = 1
```

```
  for (i=0; i < dim-1; i++)
```

```
    if (a[i] >= 0 && a[i+1] < 0) ok = 0
```

```
      else ok = 1;
```

```
  return (ok);
```

```
}
```

errore tipico di chi usa  
impropriamente l'iterazione  
determinata al posto  
dell'iterazione  
indeterminata

Che valore restituisce questa funzione?

restituisce il valore di verità di !(a[dim-2] >= 0 && a[dim-1] < 0)

```
void mag0 (int a[], int dim, int *num)
```

/\* restituisce nella variabile puntata da num, il numero di elementi di a  
maggiori di 0. \*/

```
{ int i; int conte = 0; *num = 0;  
  for (i = 0; i < dim; i++)  
    if (a[i] > 0) conte++; (*num)++;  
  
  *num = conte;  
}
```

```
main ()  
{ int b[20]; int x;  
  < legge gli elementi  
    di b >  
  mag0 (b, 20, &x);  
}
```

```
int diff (int a[], int dim)
```

/\* restituisce il valore massimo delle differenze tra  
un valore di a e quello successivo

$$\max \{ a[i] - a[i+1] \mid i \in [0, \text{dim}-1] \} \quad \text{*/}$$

```
{   int i;   int massimo = a[0] - a[1];
```

```
   for (i=01; i < dim-1; i++)
```

```
       if ((a[i] - a[i+1]) > massimo)
```

```
           massimo = a[i] - a[i+1];
```

```
   return (massimo);
```

```
}
```