

Funzioni e Procedure

Alcuni Esempi:

```
#include<stdio.h>
void h(int X, int *Y);

main()
{int A, B;
 A=0;
 B=0;
 h(A, &B); /*B e` un parametro
             di uscita*/
 printf("\n %d \t %d", A, B);
}

void h(int X, int *Y)
{
 X=X+1;
 *Y=*Y+1;
 printf("\n %d \t %d", X, *Y);
}

1    1      (stampa di "h")
0    1      (stampa di "main")
```

Esercizio:

Calcolo delle radici di una equazione di secondo grado.
 $Ax^2 + Bx + C = 0$

```
#include <stdio.h>
#include <math.h>

typedef enum {false,true} boolean;

boolean radici(int A, int B, int C,
                float *X1, float *X2);

main()
{ int A,B,C;
 float X,Y;
 scanf("%d%d%d\n", &A, &B, &C);
 if ( radici(A,B,C,&X,&Y) )
     printf("%f%f\n", X, Y);
}
```

```
boolean radici(int A, int B, int C,
                float *X1, float *X2)
{float D;
 boolean result;

D= B*B-4*A*C;
 if (D<0) result=false;
 else
 { D=sqrt(D);
   *X1 = (-B+D)/(2*A);
   *X2= (-B-D)/(2*A);
   result=true;
 }
 return result;
}
```

Esercizio:

Programma che stampa i numeri primi compresi tra 1 ed n (n dato).

```
#include <stdio.h>
#include <math.h>

typedef enum{false,true} boolean;

int isPrime(int n); /*dichiarazioni*/
int primes(int n);

void main()
{
int n, primi;

do {
    printf("\nNumeri primi non
           superiori a:\t");
    scanf("%d", &n);
} while (n<1);

primi=primes(n);
if(primi>0)
    printf("\nTrovati %d numeri primi.\n",
           primi);
}
```

```

int isPrime(int n)
{
int max,I,result;
boolean trovato;

if (n>0 && n<4) result=true;
/* 1, 2 e 3 sono primi */
else if (!(n%2)) result=false;
/* escludi i pari > 2 */
max = sqrt( (double)n );
/* CAST:sqrt ha arg double */
trovato=false;
for(i=3; i<=max && !trovato; i+=2)
/* provo per tutti i dispari */
if (!(n%i)){
    result=false;
    trovato=true;
}
if (!trovato) result=true;
return result;
}

int primes(int n)
{
int i,count;

count=0;
if (n>=1)
{ printf("%d\t",1);
  count++;
}
if (n>=2)
{ printf("%d\t",2);
  count++;
}
for(i=3;i<=n;i+=2)
if (isPrime(i))
{ printf("%d\t",i);
  count++;
}
printf("\n");
return count;
}

```

Esercizio:

Scrivere una procedura che risolve un sistema lineare di due equazioni in due incognite

$$\begin{aligned} a_1x + b_1y &= c_1 \\ a_2x + b_2y &= c_2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} x &= (c_1b_2 - c_2b_1) / (a_1b_2 - a_2b_1) = XN / D \\ y &= (a_1c_2 - a_2c_1) / (a_1b_2 - a_2b_1) = YN / D \end{aligned}$$

Soluzione:

```

#include <stdio.h>
void sistema(int A1, int B1, int C1,
             int A2, int B2, int C2,
             float *X, float *Y);

main()
{
    int A1,B1,C1,A2,B2,C2;
    float X,Y;

    scanf("%d%d%d%\n", &A1, &B1, &C1);
    scanf("%d%d%d%\n", &A2, &B2, &C2);

    sistema(A1,B1,C1,A2,B2,C2,&X,&Y);
    printf("%f%f\n", X, Y);
}

```

```

void sistema (int A1, int B1, int C1,
              int A2, int B2, int C2,
              float *X, float *Y)
{
    int XN,YN,D;
    XN = (C1*B2 - C2*B1);
    D = (A1*B2 - A2*B1);
    YN = (A1*C2 - A2*C1);
    if (D == 0)
        {if (XN == 0)
            printf("sistema indeterminato\n");
         else
            printf("sistema impossibile\n");
        }
    else
        { printf("Determinante%d",D);
          *X=(float) (XN) /D;
          *Y=(float) (YN) /D;
        }
}

```

Vettori come parametri di funzioni

In C i vettori sono sempre passati **attraverso il loro indirizzo**:

Ad esempio:

```
#include <stdio.h>
#define MAXDIM 30
typedef enum{false,true} boolean;

int getvet(int v[], int maxdim);

main()
{
    int vet[MAXDIM];
    int dim;
    dim=getvet(vet,MAXDIM);
    ...
}
```

Definizione della funzione:

```
int getvet(int *v, int maxdim);
{ int i=0;
  char s[3];
  boolean fine=false;
  while(i<maxdim && !fine)
  {  printf("%d elemento:\t", i+1);
     scanf("%d", &v[i]);
     printf("Fine?(si/no)");
     scanf("%s",s);
     if (!strcmp(s,"si")) fine=true;
     i++;
}
```

```
    }
    return(i);
}
```

► Il vettore è modificato all'interno della funzione e le modifiche sopravvivono all'esecuzione della funzione poiché in C i vettori sono trasferiti *per indirizzo*.

Struttura di un Programma C

Se un programma fa uso di funzioni/procedure, la sua struttura viene estesa come segue:

```
#include <stdio.h>
/* variabili e tipi globali al programma:
   visibilità nell'intero programma */
tipovar nomevar, ...;

/* dichiarazioni funzioni */
int F1 ( parametri );
...
int FN ( parametri );

/*main*/
main ( void )
{ /* variabili locali al main:
   visibilità nel solo main */

/* codice del main: si invocano le Fi */
} /* fine main */

/* definizioni funzioni */
int F1 ( ... )
{ /* parte dichiarativa */
/* codice di F1... */
}
```

- Le definizioni di funzioni non possono essere innestate in altre funzioni o blocchi.

Variabili locali:

Nella parte dichiarativa di un sottoprogramma (procedura o funzione) possono essere dichiarati costanti, tipi, variabili (detti **locali** o **automatiche**).

```
#include <stdio.h>
char saltabianchi (void);
main(void)
{char C;
 C = saltabianchi();
 printf("\n%c",C); /* stampa */
}

char saltabianchi (void)
{char Car; /* Car e` locale*/
 do
 { scanf("%c", &Car);}
 while (Car==' ');
 return Car;
}
```

- Alla variabile Car si può far riferimento solo nel corpo della funzione saltabianchi (**campo di azione**).
- Il **tempo di vita** di Car è il tempo di esecuzione della funzione saltabianchi.
- I parametri formali vengono trattati come variabili locali.

Variabili Locali

- Quando una funzione viene chiamata, viene creata una associazione tra l'identificatore di ogni variabile locale (e parametro formale) ed una cella di memoria allocata automaticamente.

Esempio:

```
int f(char Car)
{
 int P;
}

main()
{ char C;
 f(C);
}
```

- Alla fine dell'attivazione ogni cella di memoria associata a variabili locali viene deallocata. Se la procedura viene attivata di nuovo, viene creata una nuova associazione.
- Non c'è correlazione tra i valori che Car assume durante le varie attivazioni della funzione f.

Variabili esterne (o globali)

- Nell'ambito del blocco di un sottoprogramma (oppure nel blocco del main) si può far riferimento anche ad identificatori **globali**, nella **parte dichiarazioni globali** del programma.
- Il **tempo di vita** delle variabili esterne è pari al tempo di esecuzione del programma (**variabili statiche**).

Esempio:

```
#include <stdio.h>
void saltabianchi (void);

char C; /* def. variabile esterna */

main()
{
 saltabianchi();
 printf("\n%c",C); /* stampa C */
}

void saltabianchi (void)
{
 do
 { scanf("%c", &C);}
 while (C==' ');*/
}
```

Variabili Esterne

Nell'esempio:

- C è una **variabile esterna** sia al main che a saltabianchi.
- la definizione di C è visibile sia dalla funzione main che dalla procedura saltabianchi. Entrambe queste unità possono far riferimento alla variabile C.
- E' la **stessa** variabile. Ogni modifica a C prodotta dalla funzione, viene "vista" anche dal main.

► possibilità di effetti collaterali

Effetti collaterali

Si chiama effetto collaterale (*side effect*) provocato dall'attivazione di una funzione la modifica di una qualunque tra le variabili **esterne**.

Si possono avere nei seguenti casi:

- *parametri di tipo puntatore*;
- assegnamento a *variabili esterne*.

Se presenti, le funzioni non sono più funzioni in senso matematico.

Esempio:

```
#include <stdio.h>
int B;
int f (int *A);

main()
{ B=1;
  printf("%d\n",2*f(&B)); /* (1) */
  B=1;
  printf("%d\n",f(&B)+f(&B)); /* (2) */
}

int f (int * A)
{ *A=2*(*A);
  return *A;
}
```

→ Fornisce valori diversi, pur essendo attivata con lo stesso parametro attuale. L'istruzione (1) stampa 4 mentre l'istruzione (2) stampa 6.

Effetti Collaterali

Esempio:

```
int v=2;

float  f (int x)
{
  v=v*x; /* origine side effect */
  return (x+1);
}

int v ()
{ return(v);
}

main()
{ int B=2;
  printf ("%f",v()+f(B));
  v=2;
  printf ("%f",f(B)+v());
}
```

In questo caso:

$$v() + f(B) \neq f(B) + v()$$

- non avere parametri passati per indirizzo nelle intestazioni di funzioni;
- non introdurre assegnamenti a variabili esterne nel corpo di funzioni.

Eliminazione degli Effetti Collaterali:

Per evitare effetti collaterali in funzioni occorre:

Variabili esterne & passaggio dei parametri

Le variabili esterne rappresentano un modo alternativo ai parametri per far *interagire* tra loro le varie unità di programma.

Vantaggi:

- Evitano lunghe liste di parametri (da copiare se passati per valore).
- Permettono di restituire in modo diretto i risultati al chiamante.

Svantaggi:

- I programmi risultano meno leggibili (rischio di errori).
- Interazione meno esplicita tra le diverse unità di programma (effetti collaterali).
- Generalità, riusabilità e portabilità diminuiscono.

Visibilità degli Identifieri e Tempo di Vita

Dato un programma P, costituito da diverse unità di programma, eventualmente scomposte in blocchi, si distingue tra:

- **Ambiente globale**
è costituito dalle dichiarazioni e definizioni che compaiono nella parte di dichiarazioni globali di P.
- **Ambiente locale a una funzione:**
è l'insieme delle dichiarazioni e definizioni che compaiono nella parte dichiarazioni della funzione, più i suoi parametri formali.
- **Ambiente di un blocco**
è l'insieme delle dichiarazioni e definizioni che compaiono all'interno del blocco.

Visibilità degli Identifieri

Dato un identificatore, il suo **campo di azione** (o scope di visibilità) è costituito dall'insieme di tutte le istruzioni che possono utilizzarlo.

Regole di visibilità degli identificatori in C:

1. il campo di azione della dichiarazione (o definizione) di un identificatore **esterno** va dal punto in cui si trova la dichiarazione/definizione fino alla fine del file sorgente, a meno della regola (3);
 2. il campo di azione della dichiarazione (o definizione) di un identificatore **locale** è il blocco (o la funzione) in cui essa compare e tutti i blocchi in esso contenuti, a meno di ridefinizioni (v. regola (3));
 3. quando un identificatore dichiarato in un blocco P è ridichiarato (o ridefinito) in un blocco Q racchiuso da P, allora il blocco Q, e tutti i blocchi innestati in Q, sono esclusi dal campo di azione della dichiarazione dell'identificatore in P (*overriding*).
- Il campo di azione di ogni identificatore è determinato **staticamente**, dalla struttura del testo del programma (*regole di visibilità lessicali*).

Visibilità degli Identifieri

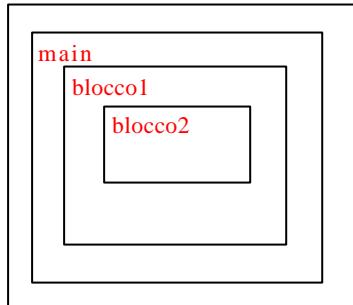
Dalle regole precedenti, possiamo concludere che:

- Per una **variabile locale** (e per i **parametri formali**), dichiarata in una funzione, il campo di azione è la funzione stessa.
- Per una **variabile esterna** (così come per le funzioni che sono tutte dichiarate esternamente) il campo di azione va dal punto in cui si trova la dichiarazione fino alla fine del file sorgente.

Esempio:

```
#include <stdio.h>
void main()
{ int i=0;
  while (i<=3)
  { /* BLOCCO 1 */
    int j=4; /* def. locale al blocco 1*/
    j=j+i;
    i++;

    { /* BLOCCO 2: interno al blocco 1*/
      float i=j; /*locale al blocco 2*/
      printf("%f\t%d\t",i,j);
    }
    printf("%d\t\n",i);
  }
}
```



Esempio:

```
#include <stdio.h>
int X=0;
void P1(); /* superflua perché non
            chiamata dal main */
void P2();

main()
{ X++;
  P2();
}

void P1()
{
  printf("\n%d",X);
}

void P2()
{float X;
 X=2.14;
 P1();
}
```

Stampa il valore 1.

➡ Con regole di visibilità dinamiche (non adottate dal C, ma ad esempio in LISP), stamperebbe il valore 2.14.

Tempo di vita delle variabili

- E` l'intervallo di tempo che intercorre tra l'istante della creazione (allocazione) della variabile e l'istante della sua distruzione (deallocazione).
- E` l'intervallo di tempo in cui la variabile **esiste** ed in cui, compatibilmente con le regole di visibilità, può essere utilizzata.

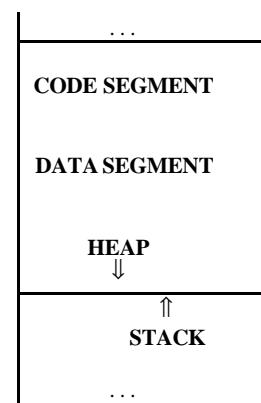
In C:

- Variabili **esterne** sono allocate all'inizio del programma e vengono distrutte quando il programma termina ➡ il tempo di vita è pari al tempo di esecuzione del programma.
- Variabili **locali** e **parametri formali** delle funzioni sono allocati ogni volta che si invoca la funzione e distrutti al termine della funzione
- Il **tempo di vita** è quindi pari alla durata dell'attivazione della funzione in cui compare la definizione della variabile
- Variabili **dinamiche** hanno un tempo di vita pari alla durata dell'intervallo di tempo che intercorre tra la *malloc* che le alloca e la *free* che le dealloca.

La macchina astratta C: modello a tempo di esecuzione

Arene di memoria:

- Codice (*Code segment*)
- Area dati globale (statica): *Data segment*
- **Heap** (dinamica)
- **Stack** (dinamica)



Stack

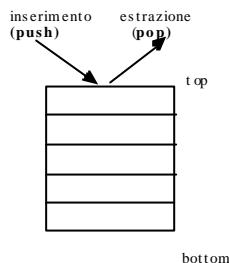
In C le attivazioni delle funzioni sono realizzate utilizzando l'area di memoria "stack" in cui risiede una struttura dati gestita seguendo una disciplina a pila: lo **stack**:

È una struttura dati su cui è possibile eseguire due operazioni:

- inserimento di un elemento (*push*)
- estrazione di un elemento (*pop*)

Politica di gestione dello stack:

l'ultimo elemento inserito è il primo ad essere estratto (politica LIFO, Last In First Out).



- Ad ogni chiamata di sottoprogramma viene creato un elemento (**record d'attivazione**) ed inserito (*push*) in cima allo stack.

Record d'attivazione

Un record d'attivazione contiene le informazioni relative ad una specifica chiamata di funzione/procedura.

In particolare:

- 1) **nome della funzione** attivata e riferimento al codice;
- 2) **punto di ritorno** al chiamante (*return address*): è l'indirizzo dell'istruzione da eseguire al termine della attivazione;
- 3) riferimento di **catena statica** (*static link*): è un riferimento all'ambiente visto "staticamente" dal sotto-programma (variabili esterne);
- 4) **parametri formali** e loro legame con quelli attuali (se per indirizzo);
- 5) **variabili locali**;
- 6) riferimento al record di attivazione precedente sulla pila (**catena dinamica**, o *dynamic link*): è un riferimento all'ambiente del chiamante.

Al termine dell'esecuzione (**return**), il record di attivazione viene deallocated dallo stack. (operazione di *pop*)

Record di Attivazione

Quando, l'attivazione della funzione termina (istruzione *return*, o ultima istruzione) l'esecuzione prosegue dall'istruzione memorizzata nel *return address*.

Esempio:

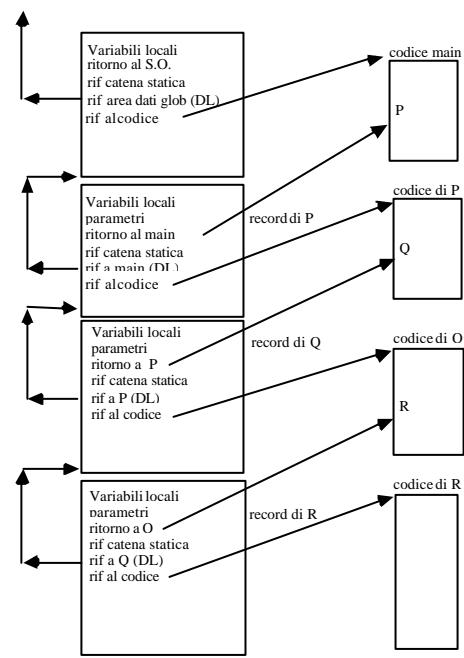
```
#include <stdio.h>

void R(int A)
{
    printf("Valore: %d\n", A);
}

void Q(int A)
{
    R(A);
}

void P()
{
    int a=10;
    Q(a);
    return;
}

main()
{
    P();
}
```



Record di Attivazione

Catena Dinamica:

La **catena dinamica** rappresenta la *storia* delle attivazioni delle unità di programma.

Attivazioni: (S.O. -->) main --> P --> Q --> R

Catena statica:

La **catena statica** indica dove cercare (in quale area) i riferimenti per le variabili non locali (**variabili esterne**).

- **In C:** le funzioni non possono contenere definizioni di altre funzioni \Rightarrow la catena statica fa sempre riferimento all'area dati globale, contenente, ad esempio, le variabili esterne.

Esempio:

```
#include <stdio.h>

void prova(int *a, int b, int n);

main()
{
    int c[3], d;
    c[0] = 100; c[1] = 15;
    c[2] = 20; d = 0;
    printf("Prima: %d,%d,%d,%d\n",
           c[0],c[1],c[2],d);
    prova(c,d,3);
    printf("Dopo: %d,%d,%d,%d\n",
           c[0],c[1],c[2],d);
}

void prova(int *a, int b, int n)
{
    int i;
    for (i = 1; i < n; i++) a[i] = b;
    b = a[0];
}
```

Il risultato dell'esecuzione di questo programma è:

Prima: 100,15,20,0
Dopo: 100,0,0,0 **d?**