

# Lezione 3-6

22-27 febbraio 2012

- Naming, Binding, Valori, V. Denotabili
- Env, Store, AR e Blocchi: Motivazioni
- Blocchi: Scoping Statico e Dinamico
- AR: Implementazione
- Unità di Programmazione di un L.P.
- Alising, chiusure e Lambda Lifting
- Env: Formalizzazione, Implementazione
- Store: Formalizzazione, Implementazione

# Naming

- Naming = uso di Nomi per Definizioni
  - In Linguaggio di Programmazione:
    - Nomi = Identificatori
    - Definizioni = Valori Denotabili (Den)
      - Val = Dominio Valori del linguaggio
      - $Den \subseteq Val$

## •Esempi

- Primitive del linguaggio: codice per la loro implementazione nel linguaggio oggetto
- `Var x: int` -- un (valore) variabile di tipo `int` e di nome `x`
- `Const int y` -- un (valore) costante di nome `y`
- `*int z[]` -- un v. variabile di tipo array di pointer `int` e di nome `z`
- `label a` -- un v. etichetta di programma di nome `a`
- `void p(...){...}` -- un v. procedura di C di nome `p` (e tipo?...C/Java: una lunga storia)
- `class A {...}` -- un v. classe di Java di nome `A` ed anche un v. tipo “descrittore di `A`”
- `struct S{...}` -- un v. struct di C di nome `S`
- `type B = ...` -- un v. tipo di Caml (et al...) di nome `B` (e di tipo?...: una diversa l. storia)
- ...

# Den

- Den è una caratteristica fondamentale del linguaggio
  - Semplice: ha solo variabili
  - C: ...
  - Java: ...
  - Caml: ...
  - Prolog: ...

- Esempi

- I valori variabile (o la variabile, comunemente detta) è:
  - un Valore Denotabile in Semplice perchè Semplice prevede che possa essere riferita con un identificatore.
  - un valore modificabile (in tutti i linguaggi), da qui il nome
  - operazioni sono previste nei linguaggi per la sua modifica: assegn., assegn. con indice, ...
  - queste operazioni talora sono comandi, altre operatori di espressioni
  - un valore modificabile è implementato con Locazioni di Memoria (**Store**)

# Binding

- Binding = Legame di Identificatore al Suo Valore Denotabile
  - Creato Staticamente
    - front-end compilatore/interprete: Symbol Table
  - Gestiti attraverso gli AMBIENTI (Env)
  
- Esempi
  - Nel caso di una variabile il Valore Denotabile o Denotazione è una Locazione di Memoria
  - Var Ide :Int, ha come significato un binding tra Ide e una Locazione (Dominio Loc), ovvero:
    - Ide x Loc

# Env, Store, AR e Blocchi: Motivazioni

- Env = usato per permettere il naming nei programmi
  - un L.P. di basso livello (macchina):
    - non usa il naming nei programmi
    - non ha bisogno di Env
- Store = usato per valori modificabili ma anche per valori che non saranno modificati (Mem=Dominio valori memorizzabili)
  - un L.P. ha sempre uno Store
  - Linguaggi Funzionali Puri (Haskell) non hanno valori modificabili ma hanno comunque Env e Store (dinamica)
- AR = Activation Record
  - usato per supportare più sezioni del programma ognuna in grado di definire i propri naming
    - blocchi, procedure/funzioni, (moduli,) astrazioni,...

# Blocchi: S. Statico - S. Dinamico/1

- Blocchi = usati per creare sezioni di programma *parzialmente autonome e parzialmente dotate di funzionalità specifica* per l'algoritmo implementato dal programma
  - hanno un proprio spazio di nomi
  - hanno un codice che fa riferimento a tali valori denotabili
  - sono di due tipi:
    - in-line:
      - anonimi;
      - sintatticamente delimitati (`{..}`, `let..in`)
      - eseguiti in accordo alle regole di composizione del linguaggio per blocchi in-line: sequenza o annidamento

# Blocchi: S. Statico - S. Dinamico/2

- Blocchi = usati per creare sezioni di programma *parzialmente*
  - sono di due tipi:
    - in-line:
    - procedure/funzioni:
      - Hanno nome, parametri e (spesso) tipo
      - I parametri sono namings del blocco sebbene il binding è differito e creato ad ogni invocazione
      - eseguiti utilizzando meccanismi di trasferimento di controllo di tipo *call-return*
- Scope di un binding definito da un naming **I** in un blocco **A** =  
= sezione **Z** di codice che accede tale binding riferendo **I**
  - Dipende dal Linguaggio
  - Due classi di Linguaggi:
    - Linguaggi con Scope (degli identificatori) Statico
    - Linguaggi con Scope (degli identificatori) Dinamico

# Blocchi: S. Statico - S. Dinamico/3

- Scope di un binding definito da un naming **I** in un blocco **A = ...**  
= sezione **Z** di codice che accede tale binding riferendo **I**
- Due classi di Linguaggi:
  - Linguaggi con Scope (degli identificatori) Statico
    - **Z** contiene il codice di **A** che non sia un blocco
    - **Z** contiene il codice di ogni blocco **B**, **interno ad A**, e tale che **B** non abbia un proprio naming per **I**:
      - **I** è un identificatore e un binding non locale di **B**.
  - Linguaggi con Scope Dinamico
    - **Z** contiene il codice di **A** che non sia un blocco
    - **Z** contiene il codice di ogni blocco **B**, **eseguito, durante l'esecuzione del codice di A**, e tale che **B** non abbia un proprio naming per **I**:
      - **I** è un identificatore e un binding non locale di **B**.

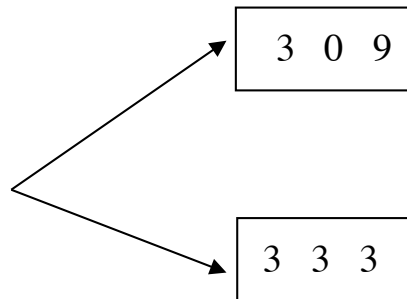


# Blocchi: S. Statico - S. Dinamico/4

- Scope di un binding definito da un naming **I** in un blocco **A** = ...  
= sezione **Z** di codice che accede tale binding riferendo **I**
- Due classi di Linguaggi:
  - Linguaggi con Scope (degli identificatori) Statico ...
  - Linguaggi con Scope Dinamico ...
  - Differiscono solo sulle non locali di procedure/funzioni

## • Esempi

```
{int x = 0;  
void pippo(int n){ x=n+x;}  
pippo(3); print(x);  
  {int x = 0;  
   pippo(3); print(x);}  
  print(x);}
```



# Blocchi: S. Statico - S. Dinamico/5

- Scope di un binding definito da un naming **I** in un blocco **A** = ...
  - Due classi di Linguaggi:
    - Linguaggi con Scope (degli identificatori) Statico
      - Motivazione: I non locali utilizzati dalla procedura/ funzione sono quelli “visibili” e “localizzati” nella sezione di programma in cui è definita la procedura/ funzione
    - Linguaggi con Scope Dinamico:
      - Motivazione: Più semplice da implementare.

- Esempi

```
{int x = 0;
void pippo(int n){ x=n+x;}
pippo(3); print(x);
  {int x = 0;
    pippo(3); print(x);}
print(x);}
```

# Blocchi: S. Statico - S. Dinamico/6

- Scope di un binding definito da un naming **I** in un blocco **A** = ...
  - Due classi di Linguaggi:
    - Linguaggi con Scope (degli identificatori) Statico
    - Linguaggi con Scope Dinamico:
  - Implementazione = come troviamo il binding di **I**?
    - Associamo ad ogni blocco un AR contenente l'Env del blocco
    - Uno Stack di AR contiene gli AR di blocchi non completamente attraversati:
      - blocchi in-line nested o
      - procedure/funzioni invocate ma non completate
  - La ricerca del binding:
    - di un locale: trovato nell'Env dell'AR corrente
    - di un non-locale: richiede ricerca nello stack

# C: Delimitatori di blocco

In alcuni linguaggi (incluso C) i blocchi non sono sempre sintatticamente delimitati

- Esempi

```
{int x=5;  
  ...  
  {int y = 0;  
    x+1;  
    ...  
    int x=10;  
    ...  
    y = x+1;  
  }  
  ...  
}
```

- Quanti blocchi sono contenuti in questo blocco C ?
- Per ogni blocco si mostri il corrispondente ambiente
  - apparentemente abbiamo:
    - 2 blocchi
    - 3 ambienti
  - si trovi un criterio per delimitare i blocchi in C.

Ricordiamoci sempre che un blocco non può avere più di un binding per un identificatore

# AR: Implementazione/1

- Activation Record ha una Struttura che dipende da
  - Blocco in-line contiene
    - Env (frame)
    - Program Counter (pc)
    - Unità di Memoria per Valori Risultati Intermedi (ri)
    - Puntatore Catena Dinamica (cd)

- Esempi

```
{int x = 0;  
void p(int n){ x=n+x;}  
p(3); print(x);  
  {int x = 0;  
    p(3); print(x);}  
print(x);}
```

x	x <sub>1</sub>	ri	pc
p	dp		cd

x	x <sub>2</sub>	ri	pc
			cd

# AR: Implementazione/2

- Activation Record ha una Struttura che dipende da
  - Blocco in-line contiene
  - Blocco procedura contiene
    - Env (frame)
    - Program Counter (pc)
    - Unità di Memoria per Valori Risultati Intermedi (ri)
    - Puntatore Catena Dinamica (cd)
    - Puntatore Catena Statica (cs) - *se scoping statico*
    - Indirizzo di Ritorno (ret)
    - Indirizzo del Risultato (val)

## • Esempi

```
{int x = 0;  
void p(int n){ x=n+x;}  
p(3); print(x);  
  {int x = 0;  
    p(3); print(x);}  
print(x);}
```

n   ln	ri	pc	ret	val
		cd	cs	

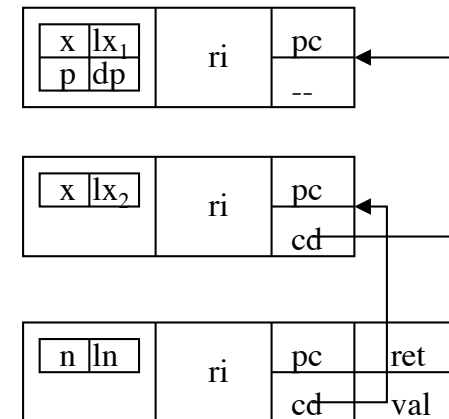
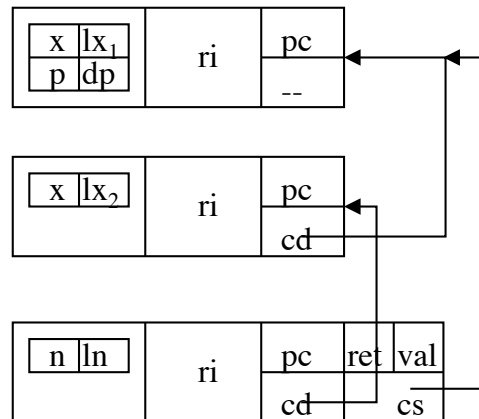
n   ln	ri	pc	ret
		cd	val

# AR: Implementazione/3

- Scope di un binding definito da un naming **I** in un blocco **A** = ...
  - Implementazione = come troviamo il binding di I?
    - Uno Stack di AR contiene gli AR di blocchi non completamente attraversati:
    - La ricerca del binding:

- Esempi

```
{int x = 0;  
void p(int n){ x=n+x;}  
p(3); print(x);  
  {int x = 0;  
  p(3); print(x);}  
print(x);}
```



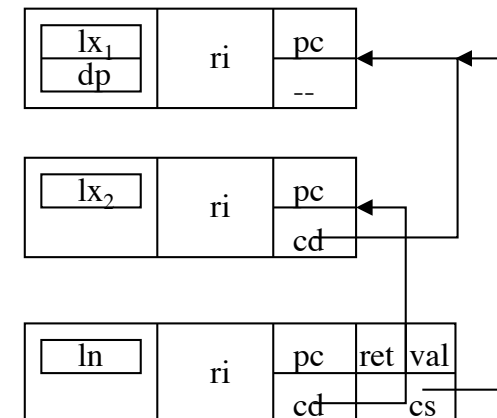
# AR: Implementazione/4

- Scope di un binding definito da un naming  $I$  in un blocco  $A = \dots$ 
  - Implementazione = come troviamo il binding di  $I$ ?
    - scope statico:
      - più efficiente: accesso diretto (senza ricerca)
    - Algoritmo di Le Blank - Cook (1983):
      - ogni identificatore  $I$  usato in un blocco  $B$  è individuato da una coppia  $[l,p]$ :
        - $l = link\ catena\ statica$  indica il livello di annidamento di  $B$  rispetto al blocco  $A$  in cui è il naming di  $I$
        - $p = posizione$  del naming di  $I$  nel blocco  $A$

## • Esempi

```
{int x = 0;
void p(int n){ x=n+x;}
p(3); print(x);
  {int x = 0;
   p(3); print(x);}
print(x);}
```

```
{int x = 0;
void p(int n){ [1,0]=[0,0]+[1,0];}
[0,1](3); print([1,0]);
  {int x = 0;
   [1,1](3); print([0,0]);}
print([0,0]);}
```





# Unità di Programmazione di un L.P.

- Unità (di programmazione di un L.P.) = Ogni struttura del linguaggio utilizzabile in un programma per descrivere completamente una (o più) funzionalità dell'algoritmo realizzato dal programma.
  - *procedure, funzioni, blocchi, moduli, astrazioni, classi,...* possono essere unità:
    - dipende da come possono essere usati gli identificatori in tali costrutti.

## • Esempi

A = algoritmo che:

- legge una sequenza di schede studenti (utilizzando, ad esempio un algoritmo N per leggere i dati anagrafici ed un algoritmo M per quelli accademici);
- ordina in accordo ad un algoritmo B (utilizzando un algoritmo N' per... M per...)

- ...

Qui le procedure non sono unità

```
{...
void leggiN(...){...}
void leggiM(...){...}
void leggi (void){
    leggiN (); leggiM ();}
void ordinaB(...){...} // il codice di N' e M' non si
distinguono
...}
```

Qui le procedure sono unità

```
{...
void leggi (void){
    void leggiN ();
    void leggiM ();
    {leggiN (); leggiM ();}
}
void ordinaB(...){
    void ordina N' (...);
    ...}
...}
```

# Scope in C: A Case Study/1

- **Esempi**

```
{int x = 0;
void p(int n){ x=n+x;}
p(3); print(x);
  {int x = 0;
   p(3); print(x);}
print(x);}
```

questa sezione di programma  
sembra codice C ma non lo è

	<b>C</b>	<b>Pascal</b>	<b>Java</b>	<b>Caml</b>
non locali	solo globali	qualunque livello	qualunque livello	qualunque livello
scope	statico	statico	ereditarietà inner	statico
unità	modulo	procedura modulo	classi	funzione modulo

- Le procedure del C possono contenere solo identificatori globali
- Come è ottenuto questo vincolo in C?
- Cosa comporta questa limitazione?
  - uso (metodologie di programmazione: procedura non forma unità
  - implementazione: semplifica la gestione dello scoping statico

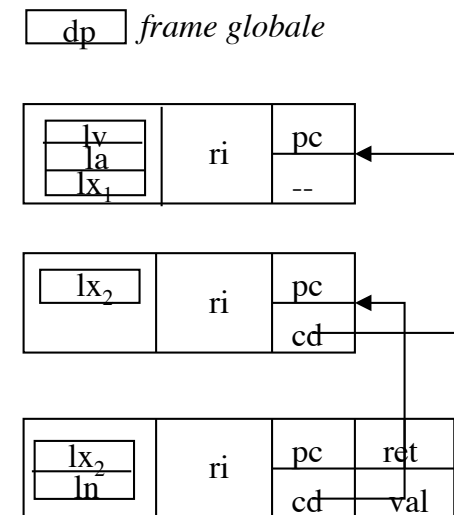
# Scope in C: A Case Study/2

- Le procedure del C possono contenere come non locali solo identificatori globali (definiti nel modulo o in moduli importati)
- Come è ottenuto questo vincolo in C?
  - i blocchi (in-line e procedura) non possono introdurre naming per nuove procedure
- Cosa comporta questa limitazione?
  - uso (metodologie di programmazione: procedura non forma unità
  - implementazione: semplifica la gestione dello scoping statico
    - le procedure hanno AR con *cs* sempre uguale al *globale*
    - **Quindi:** la catena statica coincide con quella dinamica o ha *cs* uguale al *globale*
    - **Quindi:** la catena statica non si usa e utilizziamo il valore di link *l=-1* come tag per identificatori nel *globale*

## • Esempi

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
void p(int *x, int n);
void main(int v, char *a[]){
    int x = 0;
    p(&x,3);
    printf("%s=%d\n", a[0],x);
    {int x = 0;
    p(&x,3);
    printf("%s=%d\n", a[1],x);
    }
}
void pippo(int *x, int n){
    *x=n+*x;
}
```

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
void p(int *x, int n);
void main(int v, char *a[]){
    int x = 0;
    [-1,0](&[0,2],3);
    printf("%s=%d\n", [0,1][0],[0,2]);
    {int x = 0;
    [-1,0](&[0,0],3);
    printf("%s=%d\n", [1,1][1],[0,0]);
    }
}
void pippo(int *x, int n){
    *[0,0]=[0,1]+*[0,0];
}
```



# Ambiente: Aliasing

- Env = permette il naming
- Naming = permette di:
  - usare nomi come riferimenti a valori denotabili
  - condividere valori denotabili:
    - aliasing = nomi diversi per uno stesso v. den.
    - quali costrutti generano aliasing?
      - + trasmissione by reference
      - + alias: x = alias y

## • Esempi

```
void XSwap(int A[], int B[]){
    A[0] ^= B[0];B[0] ^= A[0];A[0] ^= B[0];
};
int main(void){
    int A[] = {5};int B[] = {3};int C[] = {3};
    printf("A=%d,B=%d,C=%d\n",A[0],B[0],C[0]);
    XSwap(A,B); printf("A=%d,B=%d; ",A[0],B[0]);
    XSwap(A,C);
    printf("A=%d,C=%d\n",A[0],C[0]);
    XSwap(A,A);
    printf("A=%d\n",A[0]);return 0;
}
```

Pericolosi quando nascosti  
in scelte implementative

Il programma C a sinistra stampa:

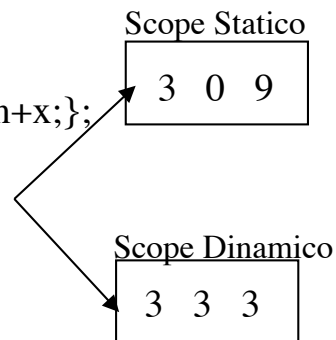
```
A=5,B=3,C=3
A=3,B=5; A=3,C=3
A=0
- perchè?
- cosa calcola XSwap?
```

# Lambda Lifting

- Scoping dinamico = Può essere evitato con LL
  - LL = Tecnica di eliminazione delle variabili libere [i.e. parametri non locali] nei L.P. (funzionali) con scope dinamico.
    - + le variabili libere diventano parametri aggiuntivi della proc.
    - + le variabili di LP procedurali sono:
      - trasmesse per reference
      - oppure, trasformate in variabili di valori puntatori

## • Esempi

```
{int x = 0;
void pippo(int n){ x=n+x;};
pippo(3); print(x);
{int x = 0;
pippo(3); print(x);}
print(x);}
```



Il compilatore C non riconosce questo prog.

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
void pippo(int n);
void main(void){
int x = 0;
pippo(3);
printf("valore di x=%d\n", x);
{
int x = 0;
pippo(3);
printf("valore di x=%d\n", x);
}
printf("valore di x=%d\n", x);
}
void pippo(int n){
*x=n+*x;
}
```

Questo è un programma C: cosa stampa.

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
void pippo(int *x, int n);
void main(void){
int x = 0;
pippo(&x,3);
printf("valore di x=%d\n", x);
{
int x = 0;
pippo(&x,3);
printf("valore di x=%d\n", x);
}
printf("valore di x=%d\n", x);
}
void pippo(int *x, int n){
*x=n+*x;
}
```

# Chiusure

- Chiusure = codice i cui identificatori sono tutti legati
  - chiusure a livello sintattico: codice con sole locali
    - Lambda Lifting (LL) genera chiusure
    - Può essere condotto a compile time ad es. dal compilatore stesso
    - L'esecutore del codice generato non richiede accessi di catena statica
  - Chiusure a livello semantico:
    - coppia <codice, ambiente dei legami non locali>
    - originata da vari meccanismi:
      - trasmissione per nome
      - trasmissione di funzioni (procedure)
      - invocazioni che calcolano valori funzione (higher-order)

## • Esempi

```
let rec fun_C f (x:tuple) =  
  match x with  
  | C y -> f(y.uno,y.due)  
  | T y -> let n = fun_C f (C y.c) in f(n,y.tre);;
```

Un codice Caml con un parametro funzione f

## • Esempi

```
let isNin na =  
  let getN(C(n,_)) = n  
  in let f = fun x -> eqN(getN(x),na)  
  in let h = fun g -> List.fold_right(!!)(List.map f g>false  
  in h;;
```

Un codice Caml che definisce una funzione  
che calcola una funzione h

# Env: Formalizzazione, Implementazione

- Formalizzazione. Env = Struttura con le seguenti operazioni
  - bind: Ide x Den  $\rightarrow$  Env
    - astratta:  $\text{bind}(i,d,e) = \lambda j. \text{if } (i=j) \text{ then } d \text{ else } e(j)$
    - più concreta:  $\text{bind}(i,d,e) = (i,d)::e$  -- una lista di coppie
  - find: Ide x Env  $\rightarrow$  Den + Ide
    - astratta:  $\text{find}(i,e) = e(i)$
    - più concreta:  $\text{find}(i,e) = \begin{cases} d & \text{if } (e=(j,d)::e' \ \& \ i=j) \\ \text{find}(i,e') & \text{if } (e=(j,d)::e' \ \& \ i \neq j) \\ i & \text{if } (e=\text{empty}()) \end{cases}$
  - empty: ()  $\rightarrow$  Env
    - astratta:  $\text{empty}() = \lambda j. j$
    - più concreta:  $\text{empty}() = []$  -- una lista vuota di coppie
- Implementazione. Un frame come visto negli AR

# Store: Formalizzazione, Implementazione

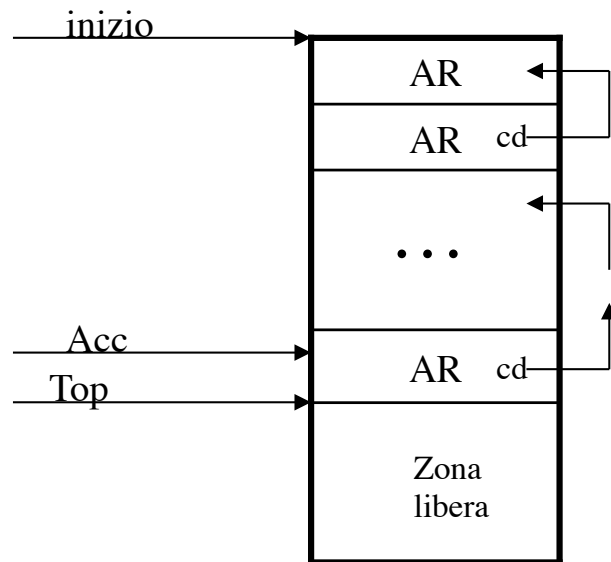
- Formalizzazione. STORE = Struttura con le seguenti operazioni
  - operazioni di allocazione: new -- più d'una
  - upd: Loc x Mem x Store -> Store
    - astratta: ...
  - look: Loc x Store -> Mem
    - astratta: ...
- Implementazione.
  - Tre tipi di memoria:
    - Statica -- tipica dei linguaggi macchina
    - Stack -- presente in alcuni linguaggi macchina (risultati intermedi) e in tutti i linguaggi con procedure/funzioni ricorsive
    - Dinamica -- presente in molti L.P. ad alto livello



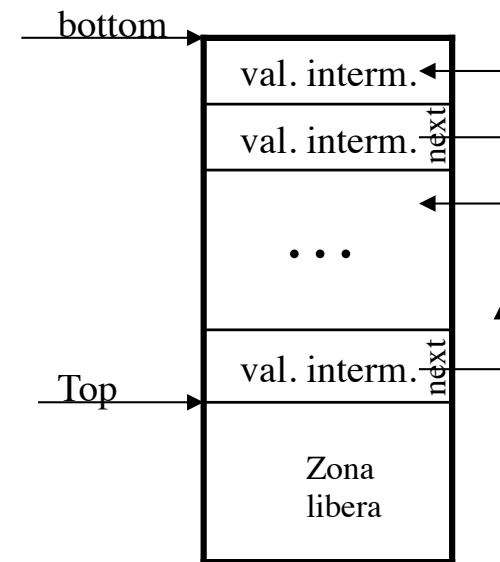
# Stack: Implementazione/1

- Implementazione.

- utilizziamo una sezione di memoria statica
- un puntatore *Inizio* alla prima parola della sezione utilizzata
- un puntatore *Acc* per l'accesso dell'AR top
- un puntatore all'ultima parola allocata per l'AR top



Stack per AR



Stack per valori risultati intermedi

# Stack: Implementazione/2

(valori risultati intermedi)

## •Esempi

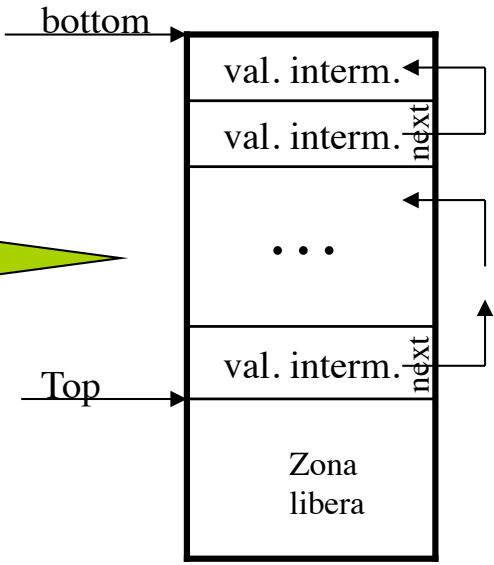

questo frammento

```
x or y ? x : z
```

può avere questa forma in JVM (Oolong/Jasmine)

```
iload_0
iload_1
iload_0
iload_2
dup_x2
pop
dup_x2
pop
ifne false
pop
goto next1
false: swap
pop
next1: ior
```

ed usare uno stack come questo  
per la valutazione



Stack per valori risultati intermedi

..... SYMBOL TABLE .....

index	lessema	valore	locazione	tipo
0	x	UNDEF	_0	UNDEF
1	y	UNDEF	_1	UNDEF
2	z	UNDEF	_2	UNDEF

..... SYMBOL TABLE: end .....

# Heap: Implementazione/1

- Implementazione.

- Utilizziamo sempre una sezione di memoria statica
- Due tipi di Heap:
  - Omogeneo: alloca/de- blocchi di dimensione fissa
  - Variabile: alloca/de- blocchi di dimensione variabile

- Esempi

```
{...  
char *x;...  
x = malloc(sizeof(char));  
...  
char *y[];  
y = malloc((length1(p)+1)*sizeof(char));  
...}
```

Le strutture allocate potrebbero essere trattate con omogenee

- Esempi

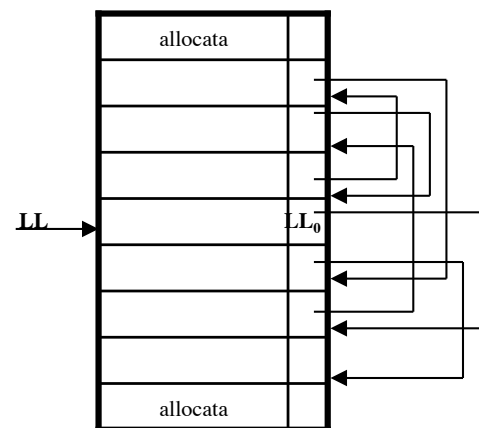
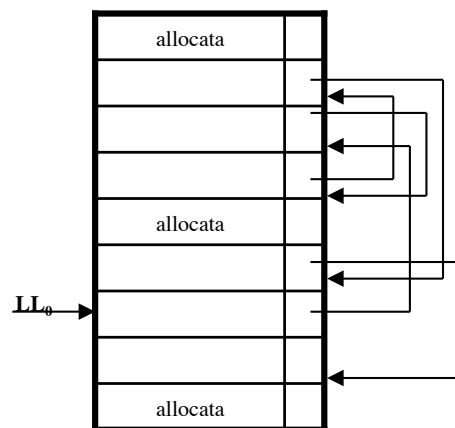
```
{...  
typedef struct quadrup {  
    char *opt;  
    struct opd *opd1;  
    struct opd *opd2;  
    struct opd *opd3;  
}quadrup;  
y = malloc((length1(p)+1)*sizeof(char));  
...  
q = malloc(sizeof(quadrup));  
...}
```

Qui è impossibile allocare in modo omogeneo

# Heap: Implementazione/2

- Implementazione.

- Utilizziamo sempre una sezione di memoria statica
- Due tipi di Heap:
  - Omogeneo: alloca blocchi di dimensione fissa K
    - organizziamo la memoria in una lista di blocchi di dimensione K (ognuno contiene una parola in più per il link al blocco libero successivo)
    - un puntatore LL contiene l'indirizzo del primo blocco allocabile.



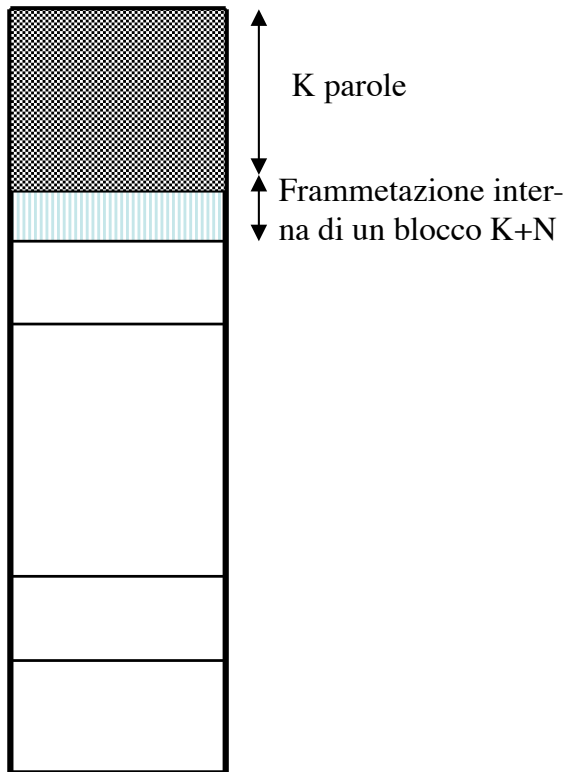
# Heap: Implementazione/3

- Implementazione.

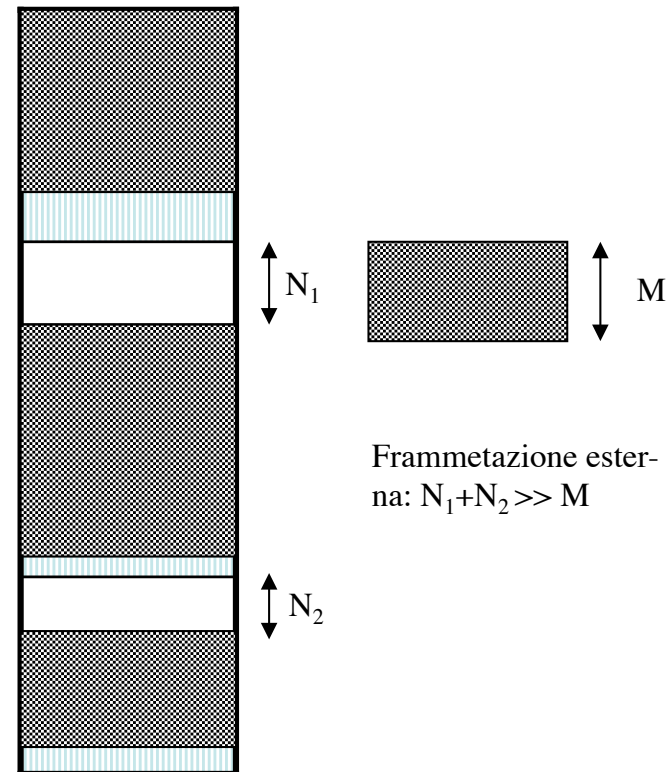
- Utilizziamo sempre una sezione di memoria statica
- Due tipi di Heap:
  - variabile: alloca blocchi di dimensione variabile
    - frammentazione interna: inevitabile ma accettabile
    - frammentazione esterna: pericolosa, costosa, da contenere con due implementazioni:
      - **lista unica** - best fit - compattamento
      - **lista multipla** - buddy/Fibonacci allocation

# Heap: Implementazione/4

- frammentazione interna: inevitabile ma accettabile
- frammentazione esterna: pericolosa, costosa, da contenere



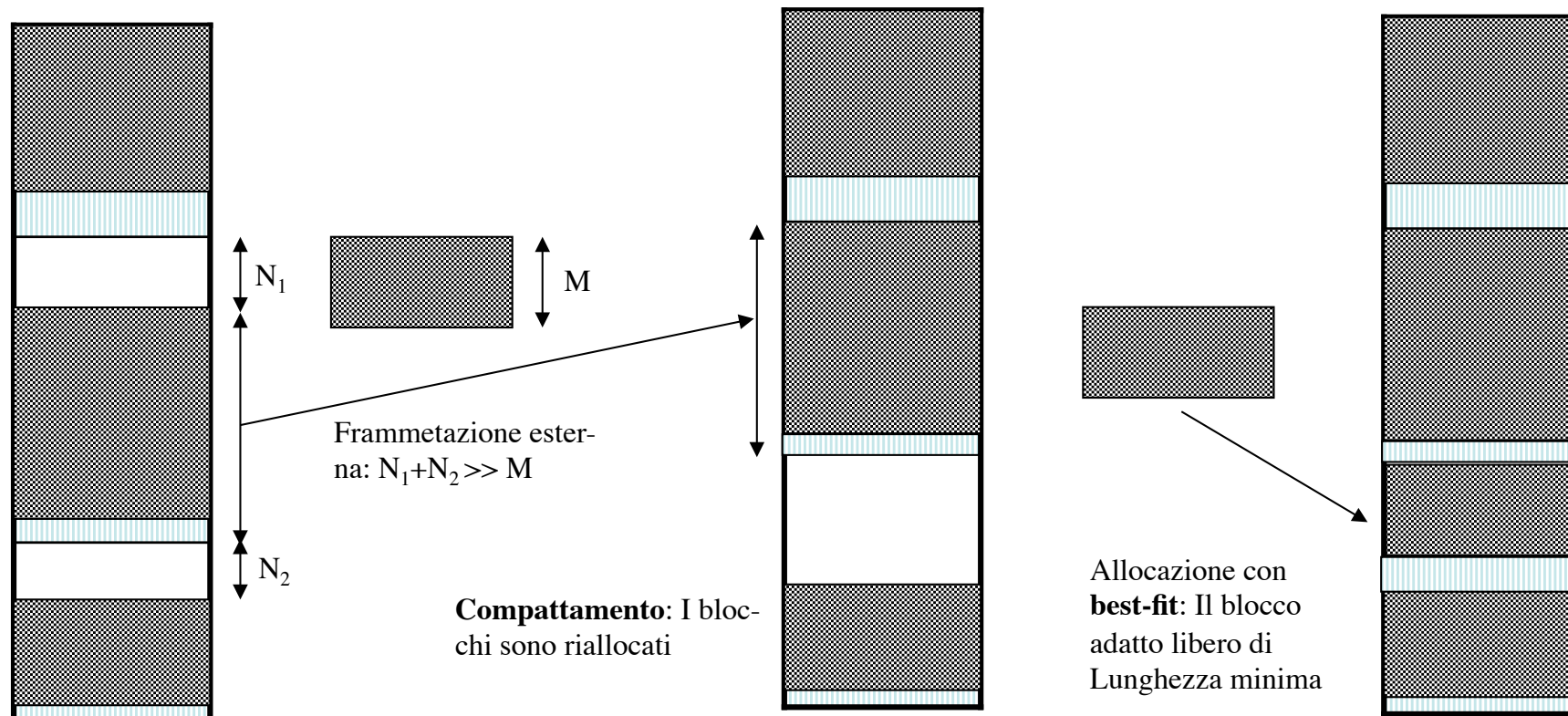
Dobbiamo allocare un blocco di  $K$  parole, ma i blocchi disponibili hanno più di  $k$  o meno di  $k$  parole



Dobbiamo allocare un blocco di  $M$  parole, ma i blocchi disponibili hanno ciascuno meno di  $M$  parole ma tutti insieme più di  $M$

# Heap: Implementazione/5

- Frammentazione esterna: pericolosa, costosa, da contenere con due implementazioni:
  - **lista unica** - best fit - compattamento
- limiti: compattamento
  - time expensive
  - blocchi non rilocabili



# Heap: Implementazione/5

- **lista unica** - best fit - compattamento
- limiti:compattamento
  - time expensive
  - blocchi non rilocabili

## • Esempi

Cosa può accadere rilocando quando è in esecuzione un frammento come questo?

```
{...  
char *x;...  
x = &y  
....  
while(*w){... (*x++ = *w++) ...}  
...}
```

Cosa significa l'espressione  
occorrente nel corpo del while?



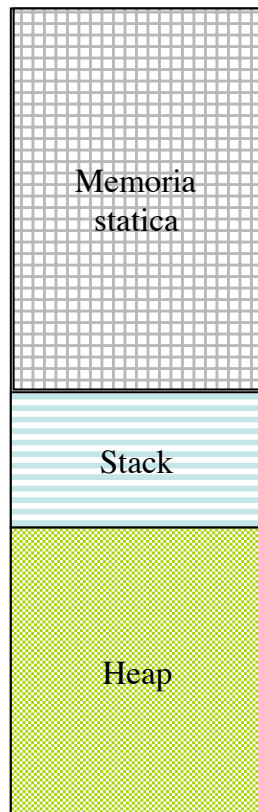
# Heap: Implementazione/4

- Frammentazione esterna: pericolosa, costosa, da contenere con due implementazioni:
  - lista multipla - Buddy/Fibonacci allocation
    - +  $[k_1], [k_2], \dots, [k_n]$  = n liste omogenee di dim.  $k_1 < k_2 < \dots < k_n$
    - + allochiamo k nella lista  $[k_i]$ :  $k_{i-1} < k \leq k_i$ 
      - + direttamente se  $[k_i]$  ha un blocco libero
      - + con prestito da  $[k_{i+j}]$  altrimenti
        - \*  $[k_{i+j}]$  deve avere blocchi sommatoria di multipli di  $k_i, \dots, k_{i+j-1}$
        - \* il prestito è restituito quando  $[k_i], \dots, [k_{i+j-1}]$  hanno almeno tanti blocchi liberi quanti quelli ricevuti in prestito
    - Buddy:  $k_1 < k_2 < \dots < k_n$  sono potenze (contigue) di 2
    - Fibonacci:  $k_1 < k_2 < \dots < k_n$  sono numeri di fibonacci
  - limiti: critica la scelta della dimensione del blocco
    - piccolo  $\Rightarrow$  tante liste
    - grande  $\Rightarrow$  tanta frammentazione interna

# Heap: Implementazione/5

- Buddy:  $m=2$  ( $k_1 < k_2 < \dots < k_n$  sono potenze di 2)
- Fibonacci:  $k_1 < k_2 < \dots < k_n$  sono numeri di fibonacci

Abbiamo un blocco di parole: Decidiamo di dividerlo in tre parti



Organizziamo la memoria dinamica in tre parti utilizzando



→ Buddy System = 1,2,4

→ Fib. System = 1,2,3

Come sono fatti i blocchi della Lista1, Lista2 e Lista3?

Quanti LL avremo: Si disegni ogni lista allo stato iniziale.

Si mostri il comportamento dei due sistemi allorchè:  
Dobbiamo allocare un blocco di lunghezza 1 ma solo la Lista3 ha memoria libera.

# Ambiente e Memoria in: Fortran, C, Java, Caml, Java, Prolog

	<b>Fortran</b>	<b>C</b>	<b>Pascal</b>	<b>Java</b>	<b>Caml</b>	<b>Prolog</b>
Ambiente	SI	SI	SI	SI	SI	SI
Statica	SI	SI	SI	SI	SI	SI
Stack	NO	SI	SI	SI	SI	SI
Heap	NO	SI	SI	SI	SI	SI

# Cose da Fare

- **STUDIARE** e approfondire il contenuto dei lucidi utilizzando cap. 6-7 del testo, indicazioni bibliografiche contenuti nei capitoli, e i testi di programmazione utilizzati negli anni passati
- **PROGRAMMARE** e controllare l'installazione degli strumenti per l'uso dei linguaggi: C, Java, Caml, Prolog [usare i primi 3 con un programma per il calcolo del fattoriale]
- **ESERCIZI:**
  - verificare, completare, estendere tutti gli esempi e/o esercizi inclusi nei lucidi utilizzando tutti gli strumenti di cui disponete (programmi, linguaggi, )
  - svolgere tutti gli esercizi riportati nei capitoli 6-7 del testo.