

Διαδικαστικός Προγραμματισμός

Βασίλης Παλιουράς
paliuras@ece.upatras.gr

```

#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

typedef struct x {
    int a;
    struct x * next; } X;
typedef X * X_ptr;
typedef X * List;

X_ptr createnode (int a) {
    X_ptr temp ;
    temp = malloc(sizeof (X_ptr));
    temp -> a = a;
    temp ->next = NULL;
    return temp;
}

void append( List * x, X_ptr a) {
    if (*x == NULL) {
        *x = a;
        return ;
    }
    append (& ( ((*x)->next)), a);
    return ;
}

List mymain () {
    static List y = NULL;
    X_ptr a ;
    int x;
    scanf("%d", x);
    a = createnode(1);

    append(&y, a);
    return y;
}

```

Μερικές αναδρομικές συναρτήσεις είναι tail recursive:

Το trace back δεν συνδράμει στη λύση

Το αποτέλεσμα υπολογίζεται στην ευθεία διαδρομή

Κατά το trace back ολοκληρώνονται τα return

```

void append( List * x, X_ptr a) {
    if (*x == NULL) {
        *x = a;
        return ;
    }
    append (& ( ((*x)->next)), a);
    return ;
}

```



```

void append( List * x, X_ptr a) {
    while (*x != NULL) {
        *x = (*x) -> next;
    }
    *x = a;
    return ;
}

```

Μερικές αναδρομικές συναρτήσεις είναι tail recursive:

Δεν συνδράμει στη λύση το trace back

Η αναδρομική κλήση είναι το τελευταίο πράγμα πριν το return ή είναι η μόνη έκφραση του return (πχ return f(x-1);)

Μετασχηματίζονται σε επαναληπτικές λύσεις

Οι compilers εφαρμόζουν τέτοιες μετατροπές.

Compiler Explorer

https://godbolt.org

C++ Insights shows how compilers see your code

x86-64 gcc 4.9.2 (Editor #1, Compiler #1) C

x86-64 gcc 4.9.2 -O0

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h>
3
4 typedef struct x { int a; struct x * next; } X;
5 typedef X * X_ptr;
6 typedef X * List;
7
8 X_ptr createnode (int a) {
9     X_ptr temp ;
10    temp = malloc(sizeof (X_ptr));
11    temp -> a = a;
12    temp ->next = NULL;
13    return temp;
14 }
15
16
17 void append( List * x, X_ptr a) {
18     if (*x == NULL) {
19         *x = a;
20         return ;
21     }
22     append (& ((*)x->next), a);
23     return ;
24 }
25
26 List mymain () {
27     static List y = NULL;
28     X_ptr a ;
29     int x;
30     scanf ("%d", x);
31     a = createnode(1);
32
33     append(&y, a);
34     return y;
35 }
```

```
1 createnode:
2     push    rbp
3     mov     rbp, rsp
4     sub    rsp, 32
5     mov    DWORD PTR [rbp-20], edi
6     mov    edi, 8
7     call   malloc
8     mov    QWORD PTR [rbp-8], rax
9     mov    rax, QWORD PTR [rbp-8]
10    mov    edx, DWORD PTR [rbp-20]
11    mov    DWORD PTR [rax], edx
12    mov    rax, QWORD PTR [rbp-8]
13    mov    QWORD PTR [rax+8], 0
14    mov    rax, QWORD PTR [rbp-8]
15    leave
16    ret
17
18 append:
19     push    rbp
20     mov     rbp, rsp
21     sub    rsp, 16
22     mov    QWORD PTR [rbp-8], rdi
23     mov    QWORD PTR [rbp-16], rsi
24     mov    rax, QWORD PTR [rbp-8]
25     mov    rax, QWORD PTR [rax]
26     test   rax, rax
27     jne   .L4
28     mov    rax, QWORD PTR [rbp-8]
29     mov    rdx, QWORD PTR [rbp-16]
30     mov    QWORD PTR [rax], rdx
31     jmp   .L3
32 .L4:
33     mov    rax, QWORD PTR [rbp-8]
34     mov    rax, QWORD PTR [rax]
35     lea   rdx, [rax+8]
36     mov    rax, QWORD PTR [rbp-16]
37     mov    rsi, rax
38     mov    rdi, rdx
39     call  append
40     nop
41 .L3:
42     leave
43     ret
```

Με optimization level 0 η συνάρτηση υλοποιείται Αναδρομικά και σε assembly

```
C source #1 X
A Save/Load + Add new... Vim C
--NORMAL--
1 #include <stdio.h>
2 #include <stdlib.h>
3
4 typedef struct x { int a; struct x * next; } X;
5 typedef X * X_ptr;
6 typedef X * List;
7
8 X_ptr createnode (int a) {
9     X_ptr temp ;
10    temp = malloc(sizeof (X_ptr));
11    temp -> a = a;
12    temp ->next = NULL;
13    return temp;
14 }
15
16
17 void append( List * x, X_ptr a) {
18     if (*x == NULL) {
19         *x = a;
20         return ;
21     }
22     append (& ((*)->next), a);
23     return ;
24 }
25
26 List mymain () {
27     static List y = NULL;
28     X_ptr a ;
29     int x;
30     scanf ("%d", x);
31     a = createnode(1);
32
33     append (&y, a);
34     return y;
35 }
```

x86-64 gcc 4.9.2 (Editor #1, Compiler #1) C

x86-64 gcc 4.9.2 -O2

```
1 createnode:
2     push    rbx
3     mov     ebx, edi
4     mov     edi, 8
5     call   malloc
6     mov     DWORD PTR [rax], ebx
7     mov     QWORD PTR [rax+8], 0
8     pop     rbx
9     ret
10
11 append:
12     mov     rdx, QWORD PTR [rdi]
13     test    rdx, rdx
14     jne    .L8
15     jmp    .L6
16 .L7:
17     mov     rdx, rax
18 .L8:
19     mov     rax, QWORD PTR [rdx+8]
20     test    rax, rax
21     jne    .L7
22     lea    rdi, [rdx+8]
23 .L6:
24     mov     QWORD PTR [rdi], rsi
25     ret
26 .LC2:
27     .string "%d"
28 mymain:
29     sub     rsp, 8
30     xor     esi, esi
31     mov     edi, OFFSET FLAT:.LC2
32     xor     eax, eax
33     call   __isoc99_scanf
34     mov     edi, 8
35     call   malloc
36     mov     rcx, QWORD PTR y.2803[rip]
37     mov     DWORD PTR [rax], 1
38     mov     QWORD PTR [rax+8], 0
39     test    rcx, rcx
40     jne    .L16
41     jmp    .L19
42 .L15:
43     mov     rcx, rdx
```

Με optimization level 2 η συνάρτηση append μετασχηματίζεται σε επαναληπτική assembly

- Να γραφεί μια συνάρτηση που να αθροίζει ακεραίους αποθηκευμένους σε απλά διασυνδεδεμένη λίστα
 - Με αναδρομική συνάρτηση
 - Με tail-recursive αναδρομική συνάρτηση
 - Με επανάληψη

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

typedef struct node {
    int data;
    struct node * next ;
} Node;
typedef Node * Node_ptr;
typedef Node * List;

Node_ptr create(int data) ;
List prepend(List lst, Node_ptr new_node_ptr);
void report (List lst) ;

int sum(List lst);
int sumtail(int temp, List lst);
int sumwrap(List lst);
```

- Ορίζουμε
 - βασικούς τύπους
 - Πρότυπα συναρτήσεων

```
Node_ptr create(int data) {
    Node_ptr new_node_ptr = malloc (sizeof (Node));
    if (new_node_ptr==NULL) return new_node_ptr;

    new_node_ptr->data = data;
    new_node_ptr->next = NULL;

    return new_node_ptr;
}
```

```
List prepend(List lst, Node_ptr new_node_ptr) {
    if (new_node_ptr==NULL) return lst;

    new_node_ptr->next = lst;

    return new_node_ptr;
}
```

```
void report(List lst) {
    while(lst!=NULL) {
        printf("%d\t", lst->data);
        lst = lst->next;
    }

    return;
}
```



```
int main()
{
    List lst = NULL;           Δήλωση κενής λίστας

    lst=prepend(lst, create(1));
    lst=prepend(lst, create(2));
    lst=prepend(lst, create(3));

    report(lst);

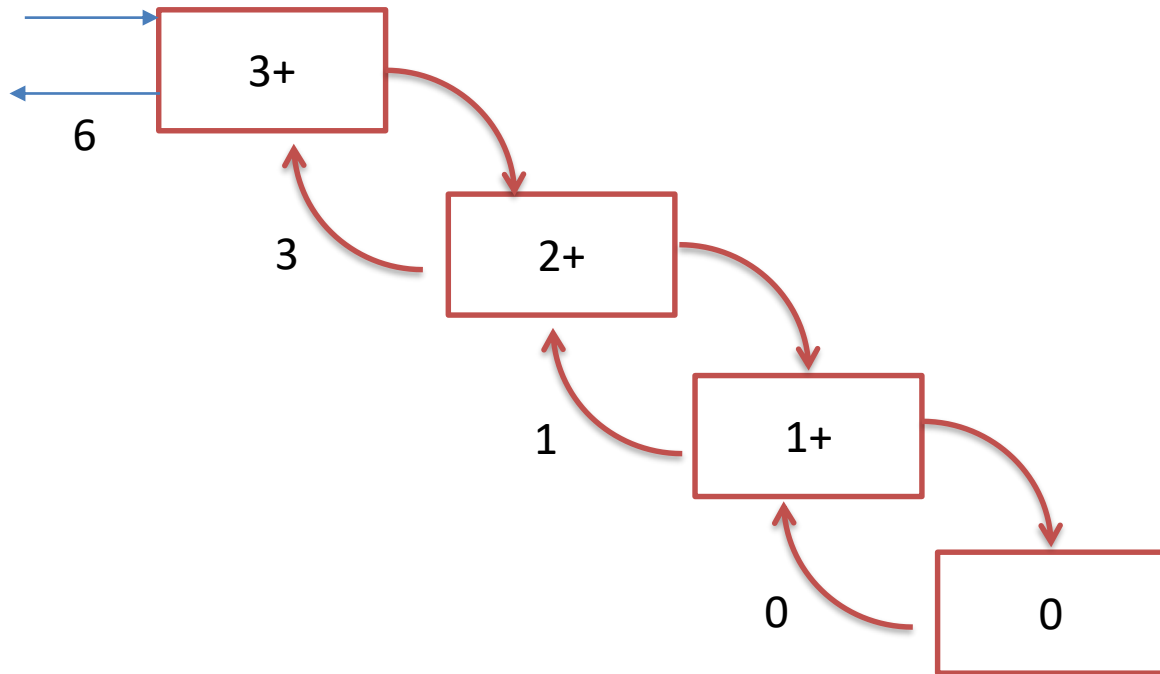
    printf("\n%d", sum(lst));
    printf("\n%d", sumtail(0, lst));
    printf("\n%d", sumwrap(lst));

    return 0;
}
```

Η συνάρτηση create δημιουργεί έναν κόμβο στο heap, και επιστρέφει δείκτη σε αυτόν.

Η συνάρτηση prepend αξιοποιεί τον δείκτη σε κόμβο που επιστρέφει η create, για να τοποθετήσει τον κόμβο πρώτο στη λίστα.

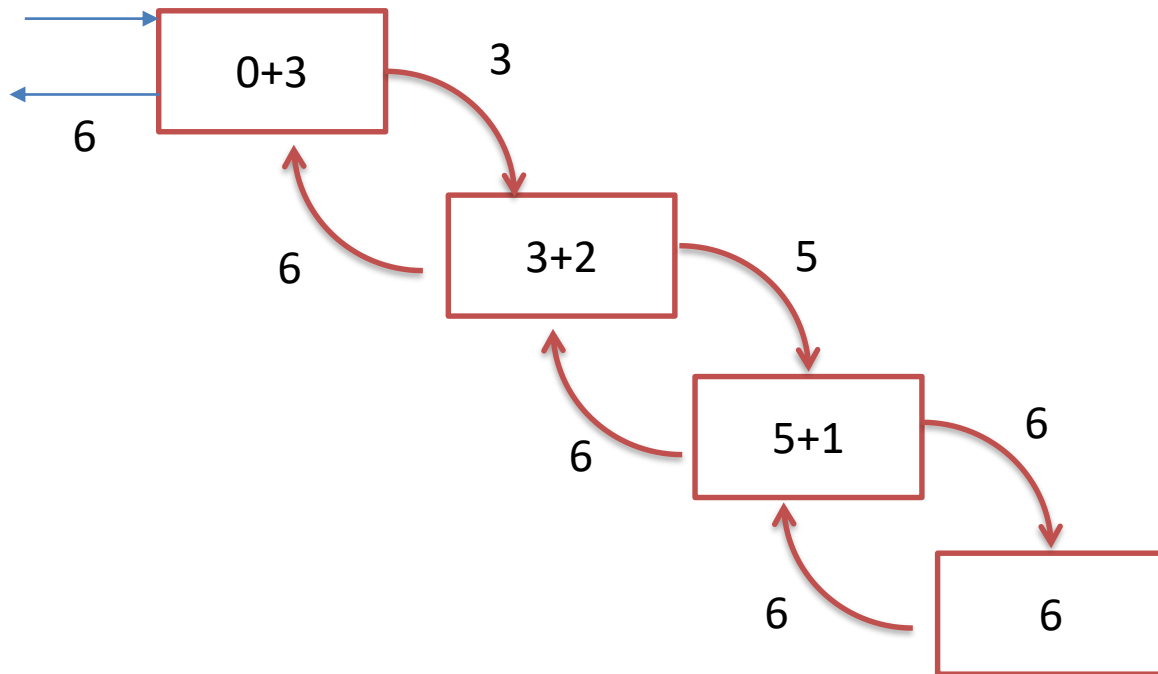
```
int sum(List lst) {  
    if (lst==NULL) return 0;  
  
    return lst->data + sum(lst->next);  
}
```



- Η λίστα περιλαμβάνει τα στοιχεία 3 -> 2 -> 1
- Το αποτέλεσμα υπολογίζεται κατά το back tracking
- Είναι αναγκαίο να μένουν ανοικτές οι κλήσεις μέχρι την ολοκλήρωση του υπολογισμού

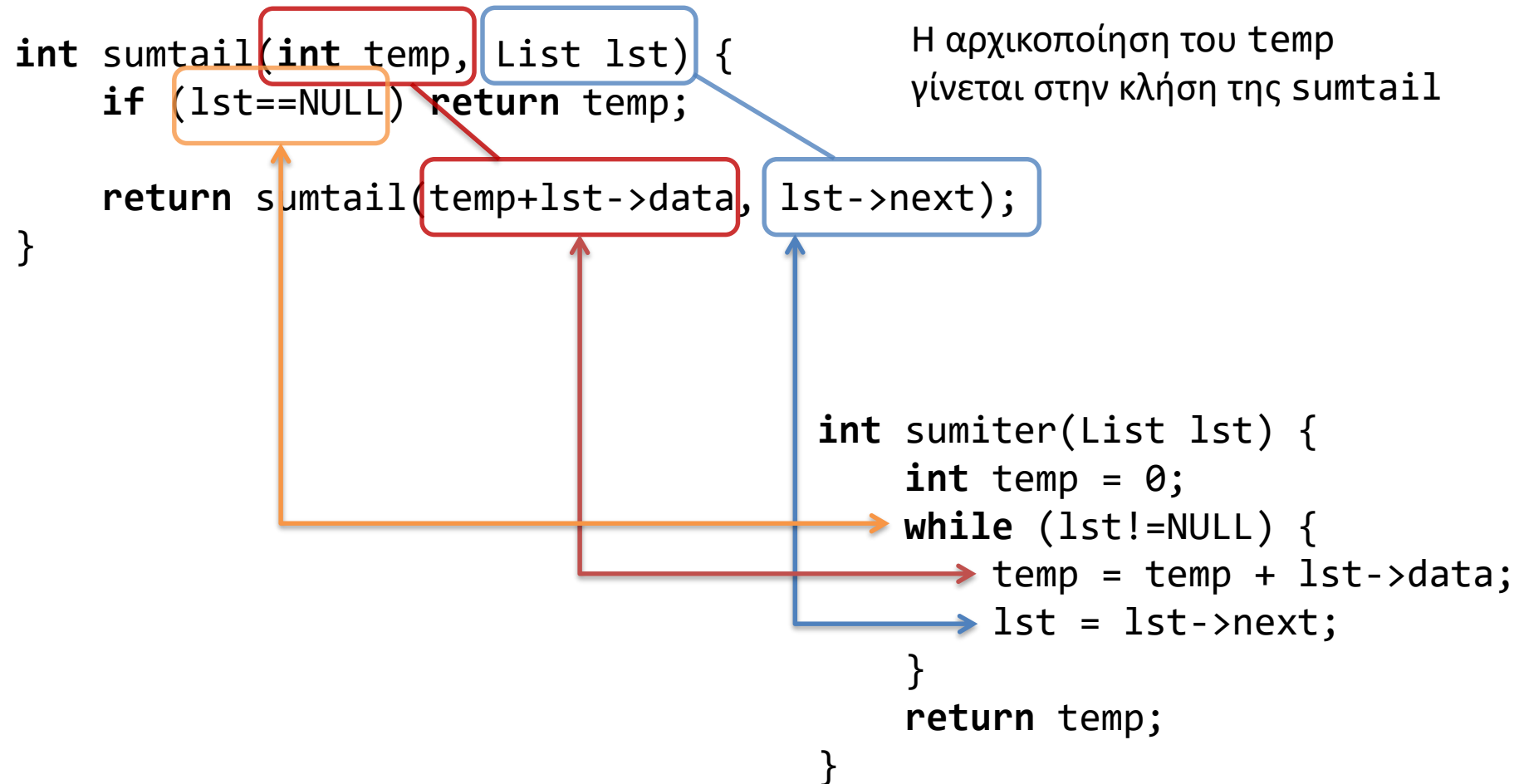
Tail-recursive αναδρομή

```
int sumtail(int temp, List lst) {  
    if (lst==NULL) return temp;  
  
    return sumtail(temp+lst->data, lst->next);  
}
```



- Το αποτέλεσμα υπολογίζεται κατά την ευθεία διαδοχή κλήσεων
- Κατά την επιστροφή, δεν γίνονται υπολογισμοί (άρα μπορεί να αποφευχθεί)
- Αυτόματη αντιστοίχιση σε iterative υπολογισμό

Αντιστοίχιση tail-recursive αναδρομής και επανάληψης



Wrapper functions

- Για να μην αλλάξει η λίστα παραμέτρων στην κλήση συνάρτησης, χρησιμοποιούμε wrapper functions

```
int sumwrap(List lst) {  
    return sumtail(0, lst);  
}
```

- Η αρχικοποίηση του temp της sumtail κρύβεται στην κλήση της sumwrap

Tail-recursive άθροιση στοιχείων πίνακα

```
int main () {  
    int arr[3] = {1,2,3};  
    printf("\n%d", sumarray(0,arr,3));  
    return 0;  
}
```

```
int sumarray(int temp, int *array, int len) {  
    if (len==0) return temp ;  
  
    return sumarray (temp + *array, array+1, len - 1);  
}
```

Χρησιμοποιώ αναδρομή.

Δεν αποθηκεύω αναλυτικά την τιμή της εξόδου.

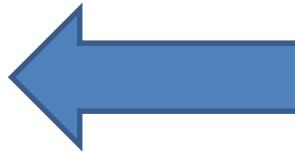
Η κάθε πύλη ρωτάει τις προηγούμενες πύλες για να μάθει τις τιμές των εξόδων τους.

ΜΗΝ ΧΡΗΣΙΜΟΠΟΙΗΣΕΤΕ ΑΥΤΟΝ ΤΟΝ ΚΩΔΙΚΑ ΩΣ ΕΧΕΙ!!!

ΜΙΑ ΛΥΣΗ

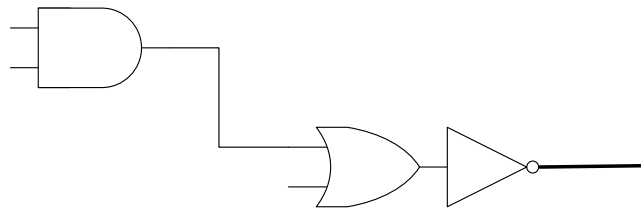
```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
int myand (int, int);
int mynot (int);
int myor (int, int);
int input(void);
typedef int (*Gatetype)();

typedef struct gate {
    Gatetype type;
    struct gate * in1;
    struct gate * in2;
} Gate;
int evaluate(Gate);
```



Ορισμός τύπου δείκτη σε
συνάρτηση της οποίας δεν μας
ενδιαφέρει η λίστα παραμέτρων
και η οποία επιστρέφει ακέραιο.


```
int main(void) {  
    int d;  
    Gate input1 = { input, NULL, NULL};  
    Gate input2 = { input, NULL, NULL};  
    Gate input3 = { input, NULL, NULL};  
    Gate g1 = {and, &input1, &input2};  
    Gate g2 = { or, &g1, &input3};  
    Gate g3 = {not, &g2, NULL};  
    d = evaluate(g3);  
    printf("result: %d\n", d);  
    return 0;  
}
```



```
int myand (int a, int b) {  
    return a * b;  
}
```

```
int myor (int a, int b) {  
    return a+b>0;  
}
```

```
int mynot (int a) {  
    return 1 -a ;  
}
```

```
int input (void) {  
    int a;  
    printf("Enter input: ");  
    scanf("%d", &a);  
    return a;  
}
```

```
int evaluate(Gate g) {
    int out;
    int a1=-1, a2=-1;

    if (g.in1!=NULL)
        a1 = evaluate(*g.in1);
    if (g.in2!=NULL)
        a2 = evaluate(*g.in2);

    out = (*g.type)(a1,a2);
    return out;
}
```

Από τη λίστα παραμέτρων η κάθε
συνάρτηση θα χρησιμοποιήσει όσες
χρειάζεται!

↑
To dereference δεν είναι
αναγκαίο σε function pointer

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#define AND 0
#define OR 1
#define NOT 2
#define INPUT 3
```

```
int myand (int, int);
int mynot (int);
int myor (int, int);
int input (void);
```

```
typedef struct gate {
    int (*type)();
    struct gate * in1;
    struct gate * in2;
} Gate;
```

```
typedef struct gate4file {
    int type;
    int in1;
    int in2;
} Gate4file;
```

```
void file2eval ( Gate g[], const Gate4file gf[], int gates)
{
    int i;

    int (*f[])()= {and, or, not, input};

    for (i=0;i<gates; i++) {
        g[i].type = f[gf[i].type];
        g[i].in1 = gf[i].in1!=-1?&g[gf[i].in1]:NULL;
        g[i].in2 = gf[i].in2!=-1?&g[gf[i].in2]:NULL;
    }
}
```

```

int main( ) {
    int d;
    FILE *f;

    Gate g[6];
    Gate h[6];
    g[0].type= input; g[0].in1= NULL; g[0].in2= NULL;      /* input 1 */
    g[1].type= input; g[1].in1= NULL; g[1].in2= NULL;      /* input 2 */
    g[2].type= input; g[2].in1= NULL; g[2].in2= NULL;      /* input 3 */
    g[3].type= and;   g[3].in1= &g[0];g[3].in2= &g[1];     /* g1 */
    g[4].type= or;    g[4].in1= &g[3];g[4].in2= &g[2];     /* g2 */
    g[5].type= not;   g[5].in1= &g[4];g[5].in2= NULL;      /* g3 */

    Gate4file gf[6] = { {INPUT, -1, -1},
                        {INPUT, -1, -1},
                        {INPUT, -1, -1},
                        {AND, 0, 1},
                        {OR, 3, 2},
                        {NOT, 4, -1}};

    Gate4file hf[6];
    f = fopen("circ2.dat", "wb");
    fwrite(gf, sizeof(Gate4file), 6, f);
    fclose(f);
    f = fopen("circ2.dat", "rb");
    fread(hf, sizeof(Gate4file), 6, f);
    fclose(f);
    file2eval(h, hf, 6);
    d = evaluate(h[5]);
    printf("result: %d\n", d);
    return 0;
}

```