

ראינו את צורת מימוש הפרמטרים ב-C, כאן נשלים את התמונה בכל הקשור למימוש משתנים. אנחנו נמשיך להתרכז במודל SMALL, אבל התמונה אינה שונה באופן מהותי במודלים האחרים.

יש עוד שני סוגים עיקריים של משתנים מלבד פרמטרים: משתנים סטטיים ואוטומטיים. ב-C משתנים גלובליים מממשים באותה צורה כמו משתנים אוטומטיים וסטטיים בהתאם להכרזה על המשתנה, ועל משתני אוגר נדבר בהמשך.

כאשר מלמדים את שפות העילית בדרך כלל נותנים את התאור הבא:

"משתנים אוטומטיים של פונקציה הם משתנים שמקבלים הקצאה עם הקריאה לפונקציה ומשתחררים עם החזרה ממנה. במידה והמשתנה הוא משתנה לוקלי מאותחל, האתחול מתבצע בכל פעם מחדש.

משתנים סטטיים הם משתנים שמוקצים פעם אחת לכל אורך התוכנית והם קיימים לכל זמן הריצה של כל התוכנית, גם אם מדובר במשתנה לוקלי (להבדיל מגלובלי). יחד עם זאת, עבור משתנה סטטי לוקלי, רק הפונקציה שהגדירה את המשתנה יכולה לגשת אליו לפי השם שלו."

המשתנים שהגדרנו עד עכשיו תחת ה-DATA הם משתנים סטטיים. במידה והמשתנים מאותחלים האתחול מתבצע עם העתקת קובץ ה-EXE מהדיסק לזיכרון. לפיכך כאשר אנחנו מגדירים בתוכנית

.DATA

Var1 DW 3201

אזי המילה Var1 הוא במושגים של C משתנה סטטי. הערך 3201 מופיע איפוא שהוא בקובץ ה-EXE. הערך 3201 מועתק לזיכרון עם העלאת התוכנית לזיכרון. זה יהיה האתחול היחיד של המשתנה Var1. כל הצבה לתוך Var1 לא יתבטל אלא ע"י הצבה אחרת.

אשר למשתנים האוטומטיים, הם מיושמים במחסנית בצורה דומה מאד לפרמטרים. כל פונקצית TURBO C במודל SMALL מישמת את הסכמה שתואר להלן. בשלב זה נניח שהקומפילר מיצר קוד שאינו משתמש במשתני אוגר (למשל tcc -r). נתאר את ההשלכות של ישום משתני אוגר מאוחר יותר.

מימוש הסכמה היא כלהלן:

הפקודות הראשונות שמבצעת כל פונקציה של C הם:

```
myfunc PROC NEAR
PUSH BP      "ישן" BP שימור
MOV BP,SP    "ישן" BP מצביע על
SUB SP,k     הקצאת שטח משתנים לוקליים
              k הוא גודל שטח המשתנים הלוקליים
```

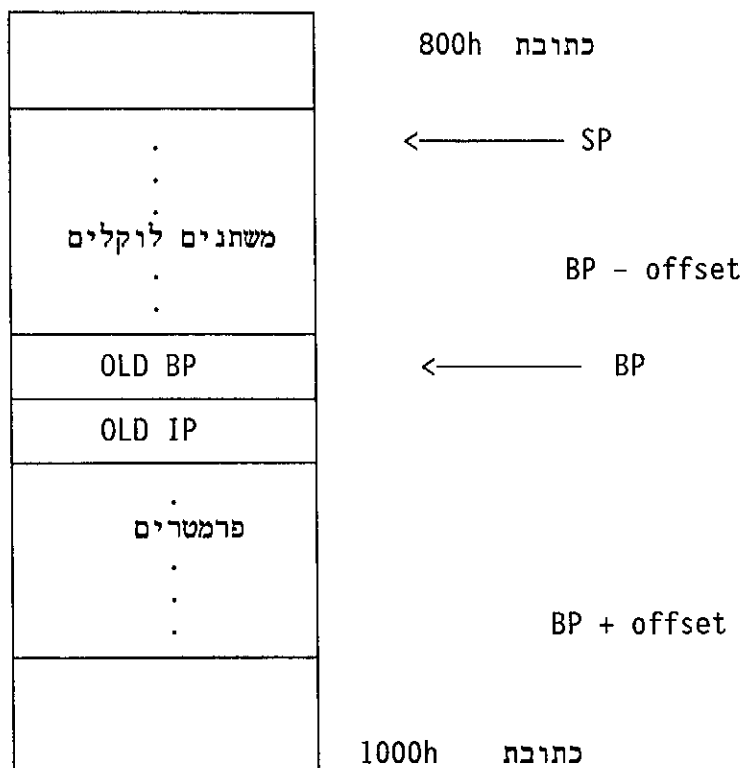
מרגע זה המשתנים הלוקליים קיימים וניתן לגשת אליהם באמצעות BP עם תוספת שלילית. במידה ויש פקודת אתחול למשתנים האוטומטיים הם יופיעו כאן. לדוגמא, אתחול משתנה לוקלי - אוטמטי בגודל 16 ביט ב-7 עשוי להראות כמו

```
MOV WORD PTR [BP-6],7
```

כאשר הפונקציה רוצה לחזור (תמיד בסוף הפונקציה) לתוכנית הקוראת הוא מבצעת את סדרת הפקודות הבאה:

```
MOV SP,BP    שחרור שטח משתנים לוקליים
POP BP       שחזור BP
RET          חזרה לתוכנית קוראת
_myfunc ENDP
```

לפיכך סכמת המשתנים של פונקציה C במודל SMALL נראית באופן כללי כך:



לדוגמא, בתוכנית `call_id1.c`, הפונקציה `main` (שלצורך ניהול משתנים היא כמו כל פונקציה אחרת) המשתנים הלוקליים מוגדרים בשורה

```
int Num, Denom, Q, Rem, No_Zero_Divide;
```

המתרגם ל-

```
SUB SP,10
```

כאשר בפועל

No_Zero_Divide	[BP-10]
Rem	[BP-8]
Q	[BP-6]
Denom	[BP-4]
Num	[BP-2]
OLD BP	← BP
OLD IP	

לפיכך אם נסתכל על המחסנית ברגע ההסתעפות לרוטינה `_idiv_mod`, כלומר לאחר שמירת הפרמטרים במחסנית, לפני ביצוע הפקודה `call near ptr _idiv_mod`, המחסנית נראית כך:

Num ערך	
Denom ערך	
Q כתובת	
Rem כתובת	
No_Zero_Divide	[BP-10]
Rem	[BP-8]
Q	[BP-6]
Denom	[BP-4]
Num	[BP-2]
OLD BP	← BP
OLD IP	

כאן אנחנו רואים צד נוסף במימוש המושג `by value parameters` של C: הפרמטרים הם למעשה שטח מיוחד (במחסנית) המוקצה לרוטינה המכילים עותקים וכתובות של המשתנים של הרוטינה המקורית. הכנסת שינוי ישירות בתוכנם אינו משנה את ערכי המשתנים של התוכנית הקוראת, הללו נמצאים בעומק רב יותר במחסנית (בכתובות גבוהות יותר). לשון אחר: הכנסת שינוי במה שמצוין לעיל

כ- "ערך Num" לא יגרום לשום שינוי בשטח הזיכרון המצוין לעיל "Num".

משתני אוגר

ב-C ישנו מושג של משתני אוגר. משתני אוגר הם מצב שבו חלק מהמשתנים האוטומטיים הנוכחיים מיושמים לא בזיכרון אלא באוגרים. ב-TURBO C הדבר בא לידי ביטוי רק במימוש 2 משתנים מסוג int או פוינטרים ע"י האוגרים SI ו-DI בלבד. צריך לזכור שמדובר בקומפילר מעידן ה-8086. במידה ותכנת ה-C ציין איזה משתנים הוא מעוניין שימושו כמשתני אוגר ע"י המילה השמורה register, הם ימומשו כמשתני אוגר (במידה והדבר אפשרי). אחרת, שני המשתנים הראשונים שמתאימים (int או פוינטר) ימומשו כמשתני אוגר.

ההבדלים בסכמה יהיו שלא כל המשתנים יוקצו ע"י פקודת ה-SUB ולסכמה יתווספו פקודות שימור / שיחזור אוגרי ה-SI וה-DI. לפיכך הסכמה תיראה כך:

הפקודות הראשונות שמבצעת כל פונקציה של C הם:

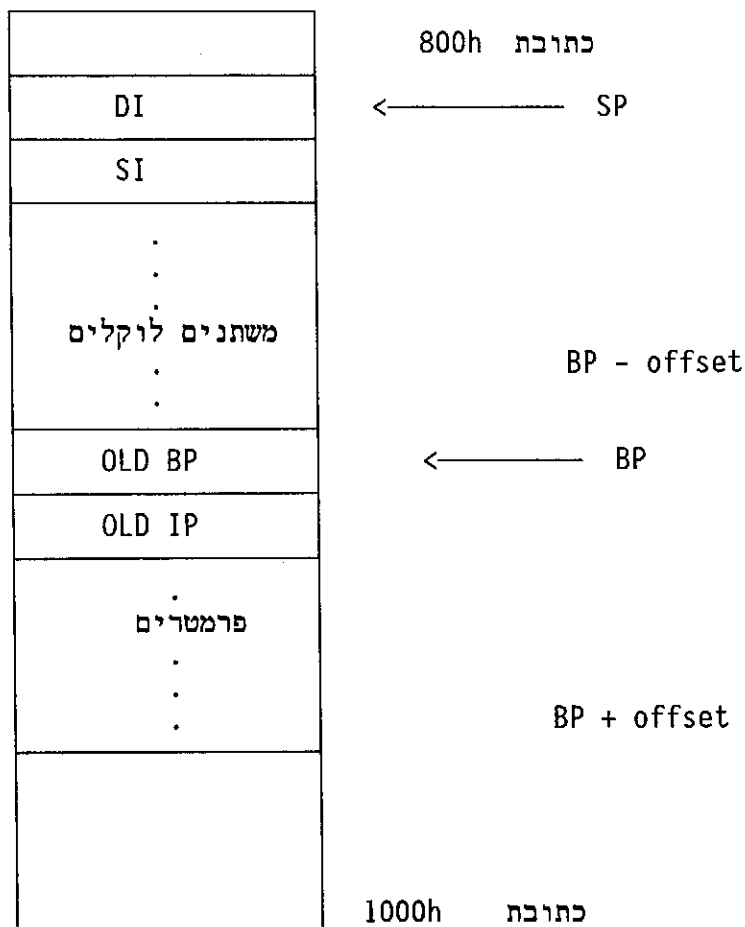
```
_myfunc PROC NEAR
    PUSH BP      שימור BP "ישן"
    MOV BP,SP    מצביע על BP "ישן"
    SUB SP,k      הקצאת שטח משתנים לוקליים
                  k הוא גודל שטח המשתנים הלוקליים
                  לא כולל משתני אוגר
    PUSH SI
    PUSH DI
```

כאשר הפונקציה רוצה לחזור לתוכנית הקוראת היא מבצעת את סדרת הפקודות הבאה:

```
POP DI          שיחזור אוגרים
POP SI

MOV SP,BP      שחרור שטח משתנים לוקליים
POP BP         שחזור BP
RET            חזרה לתוכנית קוראת
_myfunc ENDP
```

לפיכך סכמת המשתנים של פונקצית C במודל SMALL נראית באופן כללי כך:



מימוש המשתנים אוטומטיים בתוכניות אסמבלי

אין שום מניעה, כמובן, לממש משתנים במשתנים אוטומטיים גם בתוכניות הנכתבות (ישירות) באסמבלי. אולם זה מפחית את הקריאות של התוכניות ובאופן כללי, לרוב זה פשוט לא טבעי ולא נוח לתכנת כך. בדרך כלל נעשה זאת רק כאשר יש בכך חסכון משמעותי, כמו מימוש מערכים זמניים.

קומפילציה S-tcc ותוכנית הדוגמא call_id1.asm

call_id1.asm הינו קובץ האסמבלי שמתקבל מקימפול התוכנית
call_id1.c ע"י האופציות

tcc -S -r- call_id1.c

כאשר האופציה S- מנחה את הקומפילר לתרגם את התוכנית לקובץ אסמבלי
(call_id1.asm) במקום לקבצי obj ו-exe שהקומפילר בדרך כלל מיצר.
האופציה r- מנחה את הקומפילר לא להשתמש במשתני אוגר. האופציה הזו
נבחרה בשביל להקל על הכנת התוכנית.

חלקי התוכן של call_id1.asm החשובים לנו נסקרו קודם לכן תחת
הכותרת "סכמת ניהול המשתנים של TURBO C".

האופציה S- נתמכת ברוב הקומפילרים של C. יש לו מספר שימושים
חשובים. תוכניתן אסמבלי שיש לו משימה מורכבת יכול בהחלט להסתייע
בידיעת איך הקומפילר ממש אותו. בנוסף, תוכניתן בשפה C המפתח תוכנה
שבו הוא מכיר את שפת האסמבלי יכול ע"י עיון בקובץ האסמבלי הנוצר לאתר
בעיות הכרוכות בקימפול שונה מהצפוי של תוכנית המקור. זה יכול להוביל
לאיתור שגיעות הנובעות מפרשנות שונה מהצפוי של הקוד ע"י הקומפילר או
איתור סיבות לאיטיות של קוד איטי מהצפוי בקובץ ה-exe. אפשר אפילו
"לשפר" את ה-exe הנוצר ע"י הכנסת שינויים בקובץ ה-asm והכללותו
בקימפול במקום קובץ המקור ב-C.

call_id1.asm

tcc -S -r- call_id1.c

```
ifndef ??version
?debug macro
endm
$comm macro name,dist,size,count
comm dist name:BYTE:count*size
endm
else
$comm macro name,dist,size,count
comm dist name[size]:BYTE:count
endm
endif
?debug S "call_id1.c"
?debug C E9857A13270A63616C6C5F6964312E63
?debug C E90018521815433A5C54435C494E434C55444455C737464696F2E68
?debug C E90018521815433A5C54435C494E434C55444455C5F646566732E68
?debug C E90018521815433A5C54435C494E434C55444455C5F6E756C6C2E68
_TEXT segment byte public 'CODE'
_TEXT ends
DGROUP group _DATA,_BSS
assume cs:_TEXT,ds:DGROUP
_DATA segment word public 'DATA'
d@ label byte
d@w label word
_DATA ends
_BSS segment word public 'BSS'
b@ label byte
b@w label word
_BSS ends
_TEXT segment byte public 'CODE'
;
; void main()
;
assume cs:_TEXT
_main proc near
push bp
mov bp,sp
sub sp,10
;
; {
; int Num, Denom, Q, Rem, No_Zero_Divide;
;
; printf("\nEnter Numerator, Denominator\n:");
;
mov ax,offset DGROUP:s@
push ax
call near ptr _printf
pop cx
```



```

;
;         scanf ("%d %d",&Num, &Denom);
;
    lea     ax,word ptr [bp-4]
    push    ax
    lea     ax,word ptr [bp-2]
    push    ax
    mov     ax,offset DGROUP:s@+31
    push    ax
    call    near ptr _scanf
    add     sp,6
;
;         No_Zero_Divide = idiv_mod(Num,Denom,&Q,&Rem);
;
    lea     ax,word ptr [bp-8]
    push    ax
    lea     ax,word ptr [bp-6]
    push    ax
    push    word ptr [bp-4]
    push    word ptr [bp-2]
    call    near ptr _idiv_mod
    add     sp,8
    mov     word ptr [bp-10],ax
;
;         if  (No_Zero_Divide)
;
    cmp     word ptr [bp-10],0
    je      short @1@86
;
;         printf("\n %d div %d = %d, mod(%d,%d) = %d\n",
;
;                               Num, Denom, Q, Num, Denom, Rem);
;
    push    word ptr [bp-8]
    push    word ptr [bp-4]
    push    word ptr [bp-2]
    push    word ptr [bp-6]
    push    word ptr [bp-4]
    push    word ptr [bp-2]
    mov     ax,offset DGROUP:s@+37
    push    ax
    call    near ptr _printf
    add     sp,14
    jmp     short @1@114

```

```

@1@86:
;
;           else
;           printf("\nError: Zero Divide.\n");
;

mov     ax,offset DGROUP:s@+72
push    ax
call    near ptr _printf
pop     cx

@1@114:
;
;           } /* main */
;

mov     sp,bp
pop     bp
ret
_main   endp
?debug  C E9
_TEXT   ends
_DATA   segment word public 'DATA'
s@      label    byte
db      'Enter Numerator, Denominator'
db      10
db      ':'
db      0
db      '%d %d'
db      0
db      10
db      ' %d div %d = %d, mod(%d,%d) = %d'
db      10
db      0
db      10
db      'Error: Zero Divide.'
db      10
db      0
_DATA   ends
_TEXT   segment byte public 'CODE'
_TEXT   ends
public  _main
extrn   _idiv_mod:near
extrn   _scanf:near
extrn   _printf:near
_s@     equ      s@
end

```

fibo4.asm הינו קובץ האסמבלי שמתקבל מקימפול התוכנית fibo4.c ע"י האופציות

tcc -S -r- fibo4.c

כאשר האופציה S- מנחה את הקומפילר לתרגם את התוכנית לקובץ אסמבלי (fibo4.asm) במקום לקבצי obj ו-exe שהקומפילר בדרך כלל מיצר. האופציה -r- מנחה את הקומפילר לא להשתמש במשתני אוגר. האופציה הזו נבחרה בשביל להקל על הבנת התוכנית.

תפקידה של הדוגמא למחיש את מימוש מושג הרקורסיה ברמת הקומפילציה.

החשיבות של הנושא הזה בפרק זה הוא להמחיש שכאשר ממשים משתנים / פרמטרים וכתובות חזרה דרך המחסנית כפי ש-Turbo C ורוב הקומפילרים של C עושים, מימוש קוד רקורסיבי הוא אופציה המתקבלת בחינם או שהצורך של התחשבות נוספת במימוש קוד רקורסיבי מינימלי ביותר. אם נעיון במימוש של הקוד שנפרש על מנת לממש את הקריאה

fibo(n-2)

המימוש שלו באסמבלי יהיה

```
mov ax,word ptr [bp+4]
sub ax,2
push ax
call near ptr _fibo
```

לפיכך הקריאה הרקורסיבית אינה שונה במאומה מקריאה לפונקציה חיצונית. יש הבדל לוגי בכך שההסתעפות היא לראשות הפונקציה עצמה ולא לכתובת שמחוץ לרוטינה אבל זה לא בא לידי ביטוי בטקסט של הקוד שנוצר. לשון אחר: מתכנת שהיה צריך לממש את הרקורסיה ידנית באסמבלי לא צריך לדעת יותר מהמוסכמות הרגילות של מימוש פונקציות ב-C.

העובדה שמימוש רקורסיה מתקבלת כתוספת חינם למוסכמות מימוש פונקציות ב-C לא היה, כנראה, הסיבה העיקרית להגדרת בצורתן מבוססת המחסנית. סביר להניח שהמניע העיקרי היה לקבל אפקט זהה (או כמעט זהה, תלוי בהשקפה) של הרצת קוד במקביל במימוש מושג התהליכים, נושא מתקדם שלא נכנס לו כאן. למעשה מושג "מחסנית מערכת" הקיימת בכל הארכיטקטורות של מחשבים מודרניים הומצאה על מנת לקבל את האפקט הזה, הנקרא Re-entrancy. אנחנו נומר שהסיבה שהאפקט מתקבל היא מאותה סיבה שהמוסכמות משרתות גם מימוש תהליכים.

הסיבה שמוסכמות הללו תומכות ברקורסיה (או ב-Re-entrancy באופן כללי) היא בכך שהם ממשות את מנגנוני המשתנים, הפרמטרים ושימור כתובות הסתעפות עתידיות בתוך שטחי זיכרון דינמיים שמשתחררים בסדר של "אחרון נכנס ראשון יוצא".

על מנת לממש קריאה רקורסבית צריך לממש רובד חדש של פרמטרים ומשתנים לוקליים תוך שימור הערכים הקודמים והסתעפות לראשית הרוטינה תוך שימור כתובת החזרה. על מנת לממש חזרה מרקוסיה צריך לחזור חזרה לפקודה שמעבר לקריאה הרקורסיבית האחרונה (או מעבר לקריאה המקורית) ולשחרר את רובד המשתנים הלוקליים והפרמטרים האחרון תוך שחזור הקודם לו. את כל אלה המוסכמות עושות ממילא מעצמם.

```

/* fibo4.c - implement Fibonacci numbers - naive recursion */

#include <stdio.h>

unsigned long int fibo(unsigned int n)
{
    unsigned long int x, y, z;

    if ( n <= 2 )
        return 1L;
    else
        x = fibo(n-1);
        y = fibo(n-2);
        z = x + y;
        return z;
}

void main()
{
    unsigned int n;
    printf("Enter an integer:\n");
    scanf("%d",&n);

    printf("Fibonacci(%u) = %lu\n", n, fibo(n));

}

```

```

E:\>fibo4.exe
Enter an integer:
10
Fibonacci(10) = 55

E:\>

```

```

_TEXT segment byte public 'CODE'
_TEXT ends
DGROUP group _DATA, _BSS
        assume cs:_TEXT, ds:DGROUP
_DATA segment word public 'DATA'
d@ label byte
d@w label word
_DATA ends
_BSS segment word public 'BSS'
b@ label byte
b@w label word
_BSS ends
_TEXT segment byte public 'CODE'

```

fib04.asm

fcc -S -r- fib4.asm

```

;
; unsigned long int fibo(unsigned int n)
;
        assume cs:_TEXT
_fibo proc near
        push bp
        mov bp, sp
        sub sp, 12
;
; {
;     unsigned long int x, y, z;
;
;     if ( n <= 2 )
;
        cmp word ptr [bp+4], 2
        ja short @1@142
;
;         return 1L;
;
        xor dx, dx
        mov ax, 1
@1@86:
        jmp short @1@198
        jmp short @1@170
@1@142:
;
;     else
;         x = fibo(n-1);
;
        mov ax, word ptr [bp+4]
        dec ax
        push ax
        call near ptr _fibo
        pop cx
        mov word ptr [bp-2], dx
        mov word ptr [bp-4], ax
@1@170:
;
;         y = fibo(n-2);
;
        mov ax, word ptr [bp+4]
        sub ax, 2
        push ax
        call near ptr _fibo
        pop cx
        mov word ptr [bp-6], dx
        mov word ptr [bp-8], ax

```

```

;
;      z = x + y;
;
mov     ax,word ptr [bp-2]
mov     dx,word ptr [bp-4]
add     dx,word ptr [bp-8]
adc     ax,word ptr [bp-6]
mov     word ptr [bp-10],ax
mov     word ptr [bp-12],dx
;
;      return z;
;
mov     dx,word ptr [bp-10]
mov     ax,word ptr [bp-12]
jmp     short @1@86
@1@198:
;
;      }
;
mov     sp,bp
pop     bp
ret
_fibo   endp
;
;      void main()
;
assume  cs:_TEXT
_main   proc    near
push    bp
mov     bp,sp
sub     sp,2
;
;      {
;      unsigned int n;
;      printf("Enter an integer:\n");
;
mov     ax,offset DGROUP:s@
push    ax
call    near ptr _printf
pop     cx
;
;      scanf("%d",&n);
;
lea     ax,word ptr [bp-2]
push    ax
mov     ax,offset DGROUP:s@+19
push    ax
call    near ptr _scanf
pop     cx
pop     cx

```

```

;
;
;     printf("Fibonacci(%u) = %lu\n", n, fibo(n));
;

push    word ptr [bp-2]
call    near ptr _fibo
pop      cx
push     dx
push     ax
push     word ptr [bp-2]
mov      ax,offset DGROUP:s@+22
push     ax
call     near ptr _printf
add      sp,8

;
;
;     }
;

mov      sp,bp
pop      bp
ret
_main    endp
?debug  C E9
_TEXT    ends
_DATA    segment word public 'DATA'
s@       label    byte
db       'Enter an integer:'
db       10
db       0
db       '%d'
db       0
db       'Fibonacci(%u) = %lu'
db       10
db       0
_DATA    ends
_TEXT    segment byte public 'CODE'
_TEXT    ends
public   _main
public   _fibo
extrn    _scanf:near
extrn    _printf:near
_s@      equ      s@
end

```


גירסאות מיוחדות של הפקודה CALL

השימושים בפקודה CALL שראינו עד עכשיו היו מהסוג של CALL לנקודה בזיכרון הנמצא בסגמנט קוד - יותר נכון label המצביע על פקודה. בגירסה הזו אוגר ה-IP או זוג האוגרים CS ו-IP משנים את ערכם להצביע על הנקודה הזו (תוך שימור כתובת החזרה במחסנית). זו אכן הגירסה הנפוצה ביותר של הפקודה CALL. אבל ישנם גירסאות נוספות.

ב-8086 היה קיים גירסה של CALL עם אוגר 16 ביט. המשמעות שלו היא להציב את ערך האוגר לתוך IP. לדוגמא, הפקודה

CALL BX

היתה גורמת לשימור IP והצבת הערך של האוגר BX לתוך IP, מעין השמה $IP = BX$.

שימוש בפקודה CALL להסתעפות עקיפה - מימוש פוינטר לפונקציה

אחד הגירסאות של הפקודה CALL היא הסתעפות עקיפה דרך משתנה בזיכרון. במקרה הזה האופרנד של הפקודה CALL הוא לא כתובת של פקודה אלא כתובת של משתנה. במקרה הזה, הכתובת בזיכרון איננו מגדיר את הערך החדש של CS:IP אלא היכן נמצא הערך החדש בזה. לסוג הזה של פקודת CALL יש גירסת NEAR וגירסת FAR. לדוגמא, נניח ששטח ה-DATA של תוכנית מכילה את ההגדרות הבאות:

```
f_ptr1 DW 100h
f_ptr2 DD 20003000h
```

אזי הפקודה

CALL f_ptr1

יגרום להסתעפות מסוג NEAR כאשר מלבד שימור הערך הנוכחי של IP, IP יקבל את הערך 100h. לעומת זאת, הפקודה

CALL f_ptr2

יגרום להסתעפות מסוג FAR כאשר מלבד שימור הערכים הנוכחיים של IP ושל CS, CS יקבל את הערך 2000h ו-IP יקבל את הערך 3000h.

אפשר גם פקודות מהצורה הבאה:

```
CALL WORD PTR [BP+6]
CALL DWORD PTR [BX-4]
```

הסוג הזה של פקודות CALL משמש למימוש המושג ב-C הנקרא פונקציה.

אגב, במחשבים רבים יש גם גירסאות עקיפות לפקודה המקבילה MOV. אין גירסה כזו במחשב הזה, אבל יש פקודות הסתעפות עקיפות.

386 ואילך.

בנוסף לפקודות המצוינות לעיל יש ב-386 גירסות נוספות של הפקודה CALL התומכות בהיסטים 32 ביט.

קימות פקודות ההסוג

```
CALL ECX
```

שהמשמעות שלה היא שימור EIP והצבת הערך של ECX לתוך EIP.

כמו כן ישנם פקודות הסתעפות עקיפה NEAR 32 ביט (שינוי EIP בלבד) וכן הסתעפיות עקיפות 48 ביט. משתנים כאילו נקראים Full Pointer או FWORD. להגדרת משתנים בשטח המידע משתמשים בהנחיה DF או DP. לפיכך ניתן לראות ב-386 פקודות כמו

```
f_ptr1 DF 605040302010h
```

.....

```
CALL f_ptr1
```

יגרום לשמירת CS ו-EIP והצבת

CS = 6050h ו-EIP = 40302010h.

```
/* pf.c - Use pointer to function */
```

```
int sqr(int x)
{
    return x*x;
} /* sqr */
```

```
int neg(int x)
{
    return -x;
} /* neg */
```

```
void main()
{
    int x,y, z;

    int (*fp)(int);

    x = 5;

    fp = sqr;

    y = (*fp)(x);

    fp = neg;

    z = (*fp)(x);

    printf("\nx = %d, y = %d, z = %d\n", x, y, z);

} /* main */
```

E:\>pf

x = 5, y = 25, z = -5

E:\>