

**UNIVERSIDADE FEDERAL DE SÃO CARLOS - DEPARTAMENTO DE COMPUTAÇÃO**  
**PARADIGMAS DE LINGUAGENS DE PROGRAMAÇÃO – 3ª LISTA DE EXERCÍCIOS**  
**Programação Estruturada - 2009**

---

1. Considere o seguinte programa em C:

```
main ( )
{   int a, b ;
    a = 10;
    b = 2;
    soma ( a, b ) ;
}
soma (int x, int y)
{   int z;
    z = x + y ;
    printf("%d \n", z) ;
}
```

Determine o momento em que ocorrem as alocações e liberações de memória, as amarrações de tipo e de valor das variáveis a, b e z, de acordo com as fases abaixo.

- Fase 1 - Compilação
- Fase 2 - Do início da execução do programa até a chamada do procedimento soma;
- Fase 3 – Durante a elaboração do procedimento soma;
- Fase 4 - Durante a execução do procedimento soma;
- Fase 5 - Do final da execução do procedimento soma até o final da execução do programa.

2. Considere o seguinte programa, escrito em uma linguagem tipo PASCAL:

```
program main;
var x, y, z : integer;
procedure sub1;
  var a, y, z : integer;
  begin {sub1}
  .....
  end; {sub1}
procedure sub2;
  var a, b, z : integer;
  begin {sub2}
  .....
  end; {sub2}
procedure sub3;
  var a, x, w, : integer;
  begin {sub3}
  .....
  end {sub3}
begin { main }
.....
end. { main }
```

Para a sequência de chamadas: main chama sub1; sub1 chama sub2; sub2 chama sub3, diga quais variáveis são visíveis durante a execução de sub3, considerando:

- a) amarração de escopo dinâmica
- b) amarração de escopo estática

3. Considere o seguinte programa em Pascal. Supondo regras de escopo estático, qual valor de x é impresso no procedimento sub1? E para regras de escopo dinâmico?

```
program main;
```

```

var x : integer;
procedure sub1;
  begin { sub1 }
    writeln ( 'x = ', x)
  end; { sub1 }
procedure sub2;
  var x : integer;
  begin { sub2 }
    x := 10;
    sub1
  end; { sub2 }
begin { main }
  x := 5;
  sub2
end. { main }

```

4. Considere o seguinte programa C esquemático:

```

void fun1 (void);
void fun2 (void);
void fun3 (void);
void main ( ) {
  int a, b, c;
  ....
}
void fun1 (void) {
  int b, c, d;
  ...
}
void fun2 (void) {
  int c, d, e;
  ...
}
void fun3 (void) {
  int d, e, f;
  ...
}

```

Dadas as seguintes seqüências de chamadas e supondo-se que seja usado o escopo dinâmico, quais variáveis são visíveis durante a execução da última função chamada? Diga, para cada variável visível na última função, o nome da função em que ela foi declarada.

- main chama fun1; fun1 chama fun2; fun2 chama fun3.
- main chama fun2; fun2 chama fun3; fun3 chama fun1.

5. Defina amarração e tempo de amarração.

6. Diga o que são alocação de memória estática e dinâmica. Explique como ocorrem as alocações de memória em C, C++ e JAVA.

7. Explique as diferenças de passagem de parâmetros entre C++ e JAVA.

8. Diga o que são amarração de tipo estática e dinâmica. Explique como ocorrem as amarrações de tipo em C e JAVA.

9. Considere o seguinte programa em C:

```

main ( )
{   int a, b ;
    a = 10;
    b = 2;
    soma1 ( a, b );
    soma2 (&a, &b);
}
soma1 (int x, int y)
{   int z;
    z = x + y ;
    printf("%d \n", z) ;
}
soma2 (int *x, int *y)
{   int z;
    z = *x + *y ;
    printf("%d \n", z) ;
}

```

Mostre o conteúdo da pilha de execução nos pontos 1, 2 e 3 indicados.

10. Considere o seguinte programa escrito em uma linguagem semelhante ao C:

```

void main ( ) {
    int valor = 2, lista [5] = { 1, 3, 5, 7, 9 };
    troca (valor, lista [ 0 ] );
    troca (lista [ 0 ], lista [ 1 ] );
    troca (valor, lista [ valor ] );
}
void troca ( int a, int b) {
    int temp;
    temp = a;
    a = b;
    b = temp;
}

```

Para cada um dos métodos de passagem de parâmetros seguintes, descreva os passos para realizar essa passagem e diga quais são os valores das variáveis valor e lista antes e depois de cada uma das três chamadas a troca. Mostre o conteúdo da pilha de execução para cada um desses casos.

- passados por valor
- passados por referência
- passados por nome
- passados por valor-resultado

11. Mostre a pilha com todas as instâncias do registro de ativação, incluindo encadeamentos estáticos e dinâmicos, quando a execução atingir a posição 1 no programa esquemático a seguir. Suponha que BIGSUB está no nível 1.

```

procedure BIGSUB;
  procedure A;
    procedure B;
      begin { B }
    .....
  end; { B }
  procedure C;
    begin { C }

```

```

.....
B;
....
end; { C }
begin { A }
.....
C;
....
end; { A }
begin { BIGSUB }
...
A;
...
end; { BIGSUB }

```

12. Mostre a pilha com todas as instâncias do registro de ativação, incluindo encadeamentos estáticos e dinâmicos, quando a execução atingir a posição 1 no programa esquemático seguinte. Suponha que BIGSUB esteja no nível 1.

```

procedure BIGSUB;
procedure C; forward;
procedure A (flag: boolean);
  procedure B;
  begin { B }
  ....
  A(false)
  end { B };
  begin { A }
  if flag
  then B
  else C
  ...
  end ; { A }
procedure C;
procedure D;
  ....
  end { D }
  begin { C }
  ...
  D
  end; { C }
A(true);
....
end; { BIGSUB }

```

1



A sequência de chamada desse programa para que a execução atinja D é:

BIGSUB chama A

A chama B

B chama A

A chama C

C chama D

13. Para cada um dos quatro pontos indicados, (1, 2, 3 e 4) diga quais variáveis de quais procedimentos estão sendo referenciadas. Mostre a situação da pilha de execução nos pontos 1, 2, 3 e 4.

```

program MAIN;
var A, B, C : integer;
procedure SUB1 (X : integer) ;
  var A, D : integer;
  procedure SUB4;
    begin {SUB4 }
      .....
      A := D / 2; ←----- 1
      .....
    end; { SUB4 }
  begin { SUB1}
    .....
    D := X + 1;
    ..... ←----- 2
    SUB4;
    .....
    B := A + X;
    .....
  end; { SUB1}
procedure SUB2;
  var B, E : integer;
  procedure SUB3;
    var C, E : integer;
    begin { SUB3 }
      B := 0; ←----- 3
      SUB1( 5);
      .....
      E := B + A;
    end ; {SUB3}
  begin { SUB2 }
    ..... ←----- 4
    SUB3;
    .....
    A := B + 1;
    ....
  end; { SUB2 }
begin { MAIN }
  A := 100;
  .....
  SUB2;
  .....
end; { MAIN }

```