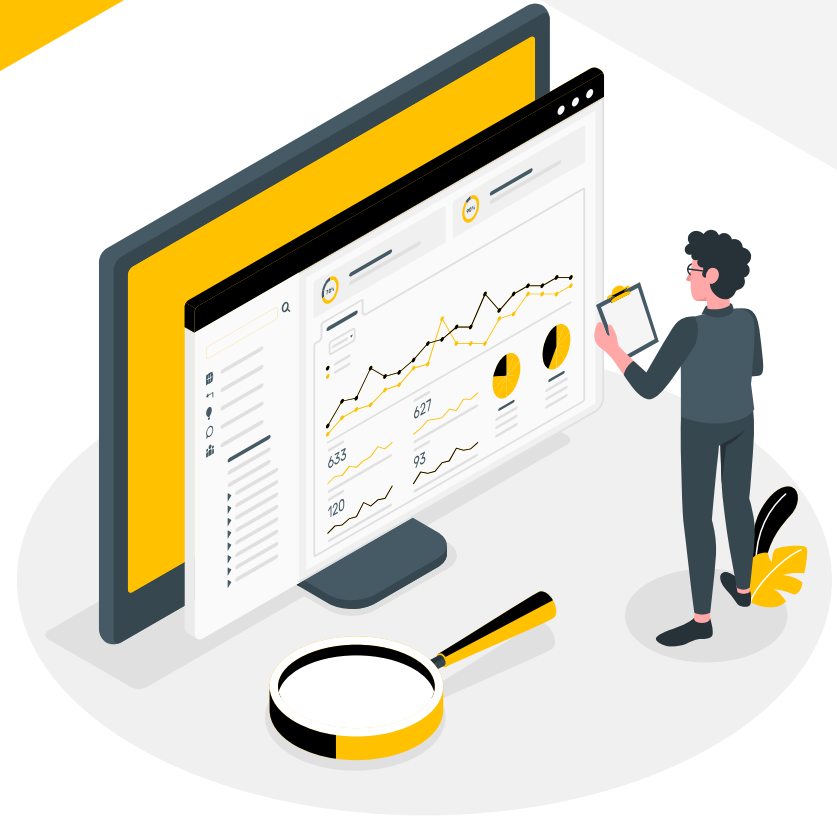


Punteros y Arreglos



Profesor Yisheng León

Punteros y arreglos

Puntero al primer elemento del array

```
void main()
{
    int dias[12] = {31, 28, 31, 30, 31, 30, 31, 31, 30, 31, 30, 31};

    cout << *dias << endl;
}
```



Importante

Siempre apunta al primer elemento



¡Un nombre de array es un puntero constante!

Siempre apunta al primer elemento (no se puede modificar)

Acceso a los elementos del array:

Por índice o con aritmética de punteros

Punteros y arreglos

Paso de arrays a subprogramas

¡Esto explica por qué no usamos **&** con los parámetros array!

El nombre del array es un puntero: ya es un paso por referencia

```
const int N = ...;
void cuadrado(int arr[N]);
void cuadrado(int arr[], int size); // Array no delimitado
void cuadrado(int *arr, int size); // Puntero
```

Arrays no delimitados y punteros: se necesita la dimensión

Elementos: se acceden con índice (`arr[i]`) o con puntero (`*arr`)

Una función sólo puede devolver un array en forma de puntero:

```
intPtr inicializar();
```



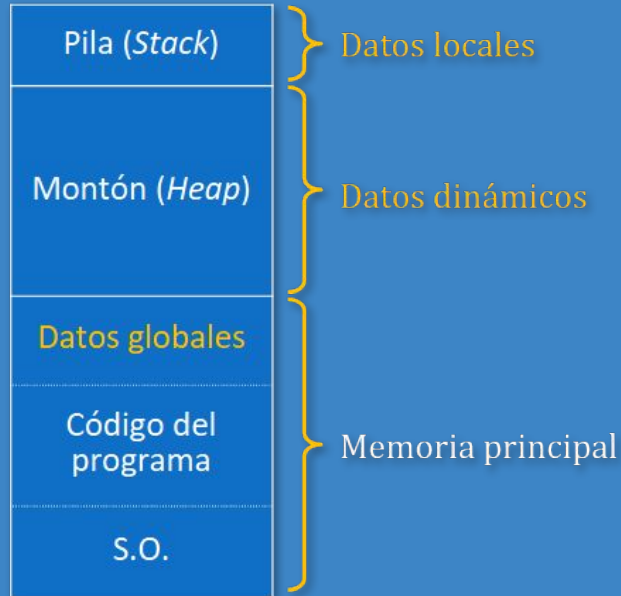
Memoria y datos del programa



Memorias y datos del programa

Regiones de la memoria

El sistema operativo distingue varias regiones en la memoria:

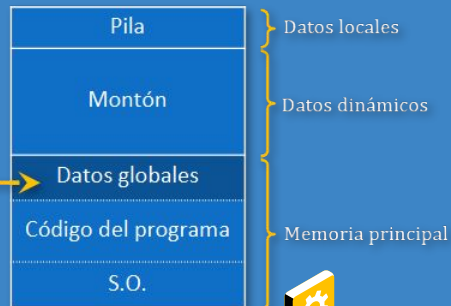


Memorias y datos del programa

Memoria principal

Datos globales del programa:
Declarados fuera
de los subprogramas

```
tRegistro;  
const int N = 1000;  
typedef tRegistro tArray[N];  
typedef struct {  
    tArray registros;  
    int cont;  
} tLista;  
  
int main() {
```



Memorias y datos del programa

La pila (stack)

Datos locales de subprogramas:
Parámetros por valor
y variables locales

```
void func(tLista lista, double &total)
{
    tLista aux;
    int i;
    ...
}
```

Y los punteros temporales
que apuntan a los argumentos
de los parámetros por referencia



Memorias y datos del programa

El montón (heap)

Datos dinámicos

Datos que se crean y se destruyen durante la ejecución del programa, a medida que se necesita

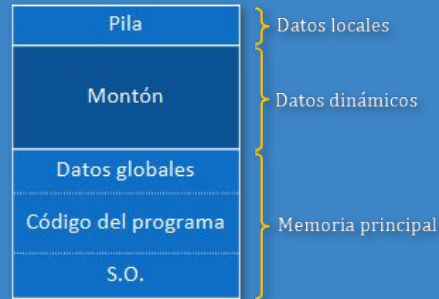
Sistema de gestión de memoria dinámica (SGMD)

Cuando se necesita memoria para una variable se solicita

El SGMD reserva espacio y devuelve la dirección base

Cuando ya no se necesita más la variable, se destruye

Se libera la memoria y el SGMD cuenta de nuevo con ella





Memoria dinámica

Memoria dinámica

Datos dinámicos

Se crean y se destruyen durante la ejecución del programa

Se les asigna memoria del montón



¿Por qué utilizar memoria dinámica?

- ✓ Almacén de memoria muy grande: datos o listas de datos que no caben en memoria principal pueden caber en el montón
- ✓ El programa ajusta el uso de la memoria a las necesidades de cada momento: ni le falta ni la desperdicia

Datos y asignación de Memoria

¿Cuándo se asigna memoria a los datos?

Datos globales

- ❖ En memoria principal al comenzar la ejecución del programa
- ❖ Existen durante toda la ejecución del programa

Datos locales de un subprograma

- ❖ En la pila al ejecutarse el subprograma
- ❖ Existen sólo durante la ejecución de su subprograma

Datos dinámicos

- ❖ En el montón cuando el programa lo solicita
- ❖ Existen a voluntad del programa



Datos estáticos frente a datos dinámicos

Datos estáticos

- ❖ Datos declarados como de un tipo concreto:
`int i;`
- ❖ Se acceden directamente a través del identificador:
`cout << i;`

Datos dinámicos

- ❖ Datos accedidos a través de su dirección de memoria
Esa dirección de memoria debe estar en algún puntero
Los punteros son la base del SGMD

Los datos estáticos también se pueden acceder a través de punteros

```
int *p = &i;
```





Punteros dinámicos

Creación de datos dinámicos

El operador new

`new tipo` Reserva memoria del montón para una variable del `tipo` y devuelve la primera dirección de memoria utilizada, que debe ser asignada a un puntero

```
int *p;           // Todavía sin una dirección válida
p = new int;      // Ya tiene una dirección válida
*p = 12;
```

La variable dinámica se accede exclusivamente por punteros

No tiene identificador asociado

```
int i;           // i es una variable estática
int *p1, *p2;
p1 = &i;         // Puntero que da acceso a la variable
                // estática i (accesible con i o con *p1)
p2 = new int;    // Puntero que da acceso a una variable
                // dinámica (accesible sólo a través de p2)
```



Devuelve **NULL** si no queda memoria suficiente

Inicialización de datos dinámicos

Inicialización con el operador new

El operador `new` admite un valor inicial para el dato creado:

```
int *p;  
p = new int(12);
```

Se crea la variable, de tipo `int`, y se inicializa con el valor 12

```
#include <iostream>  
using namespace std;  
#include "registro.h"
```

```
int main() {  
    tRegistro reg;  
    reg = nuevo();  
    tRegistro *punt = new tRegistro(reg);  
    mostrar(*punt);  
    ...  
}
```



Eliminación de datos dinámicos

El operador `delete`

`delete puntero;` Devuelve al montón la memoria usada por la variable dinámica apuntada por *puntero*

```
int *p;  
p = new int;  
*p = 12;  
...  
delete p; // Ya no se necesita el entero apuntado por p
```



¡El puntero deja de contener una dirección válida!

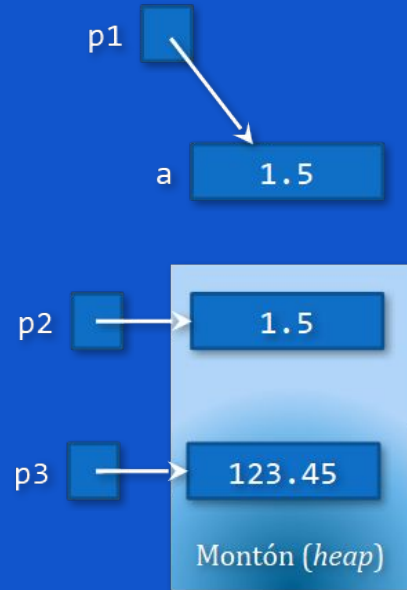


Ejemplo de variables dinámicas

```
#include <iostream>
using namespace std;
```

```
int main() {
→ double a = 1.5;
  double *p1, *p2, *p3;
  p1 = &a;
  p2 = new double;
  *p2 = *p1;
  p3 = new double;
  *p3 = 123.45;
  cout << *p1 << endl;
  cout << *p2 << endl;
  cout << *p3 << endl;
  delete p2;
  delete p3;

  return 0;
}
```



Identificadores:

4

(a, p1, p2, p3)

Variables:

6

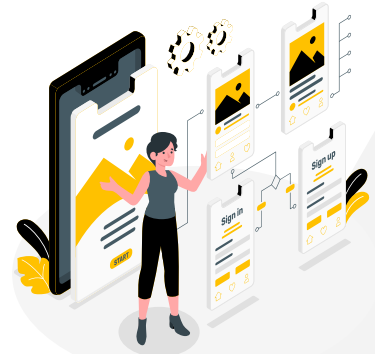
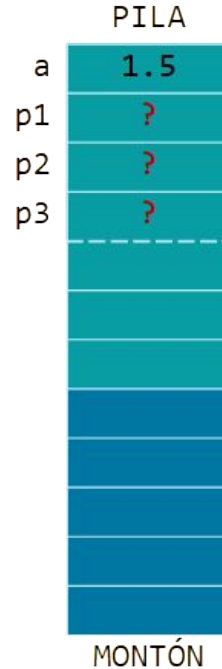
(+ *p2 y *p3)



Ejemplo de variables dinámicas

```
#include <iostream>
using namespace std;

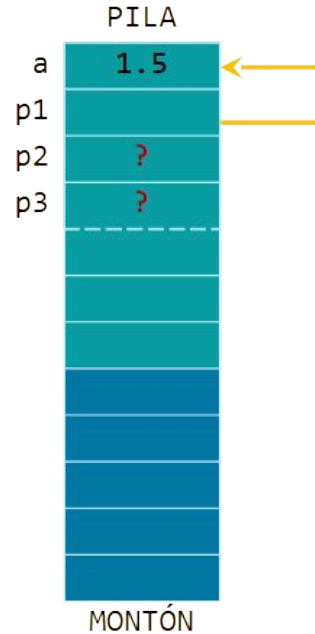
int main() {
    double a = 1.5;
    double *p1, *p2, *p3;
```



Ejemplo de variables dinámicas

```
#include <iostream>
using namespace std;

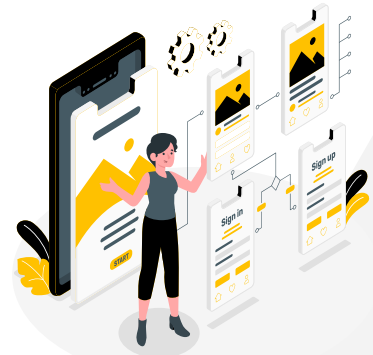
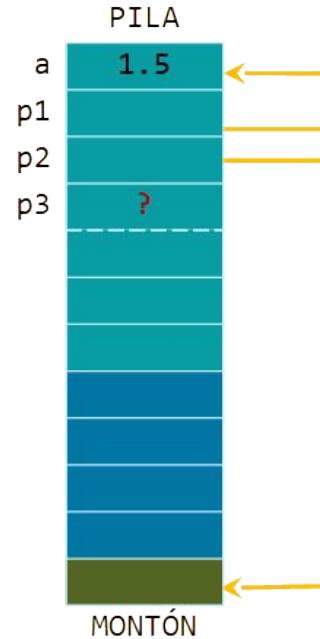
int main() {
    double a = 1.5;
    double *p1, *p2, *p3;
    p1 = &a;
```



Ejemplo de variables dinámicas

```
#include <iostream>
using namespace std;

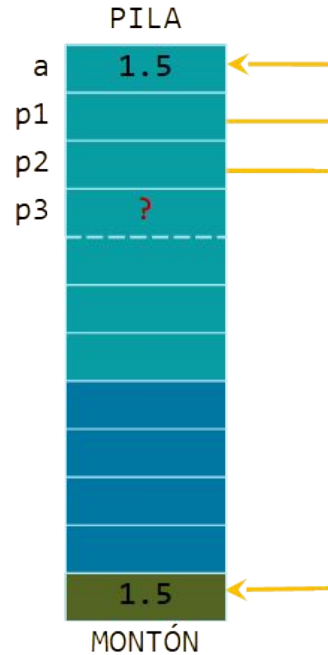
int main() {
    double a = 1.5;
    double *p1, *p2, *p3;
    p1 = &a;
    p2 = new double;
```



Ejemplo de variables dinámicas

```
#include <iostream>
using namespace std;

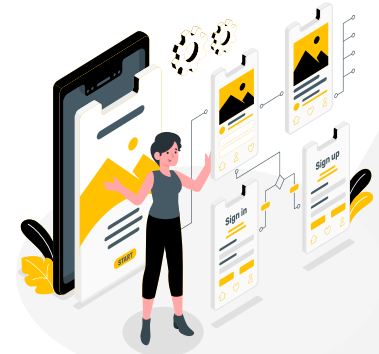
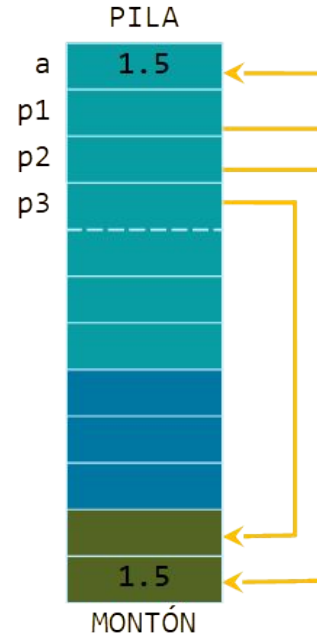
int main() {
    double a = 1.5;
    double *p1, *p2, *p3;
    p1 = &a;
    p2 = new double;
    *p2 = *p1;
```



Ejemplo de variables dinámicas

```
#include <iostream>
using namespace std;

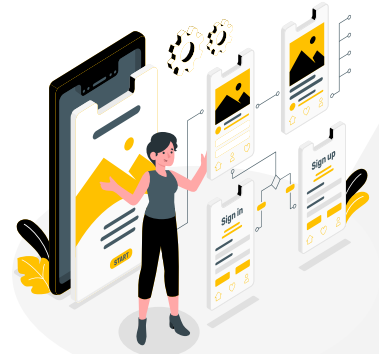
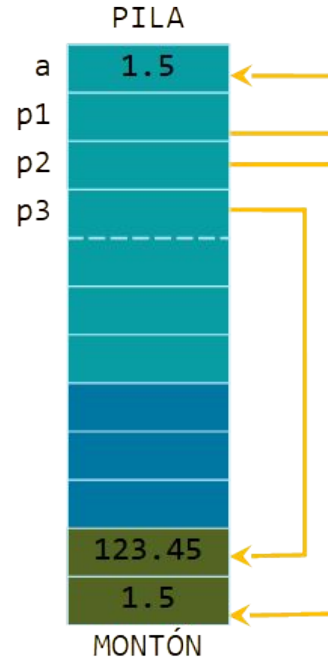
int main() {
    double a = 1.5;
    double *p1, *p2, *p3;
    p1 = &a;
    p2 = new double;
    *p2 = *p1;
    p3 = new double;
```



Ejemplo de variables dinámicas

```
#include <iostream>
using namespace std;

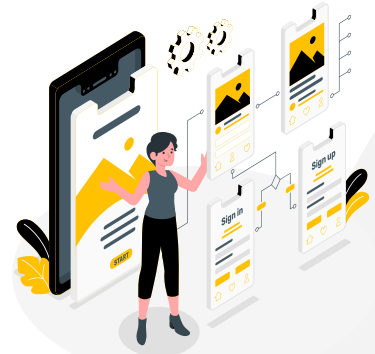
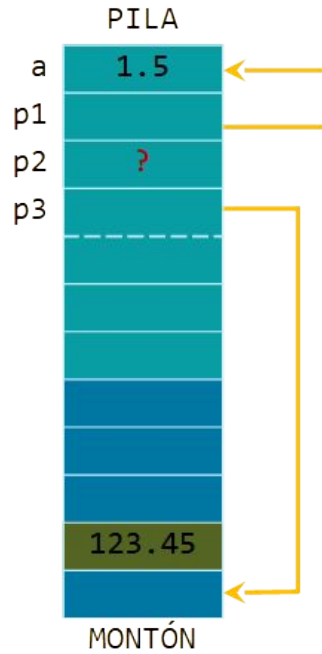
int main() {
    double a = 1.5;
    double *p1, *p2, *p3;
    p1 = &a;
    p2 = new double;
    *p2 = *p1;
    p3 = new double;
    *p3 = 123.45;
}
```



Ejemplo de variables dinámicas

```
#include <iostream>
using namespace std;

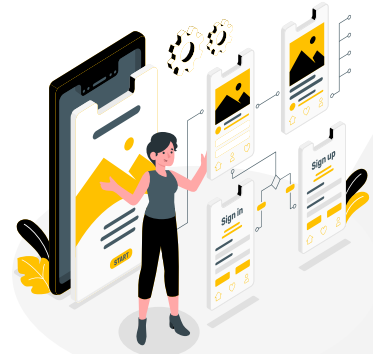
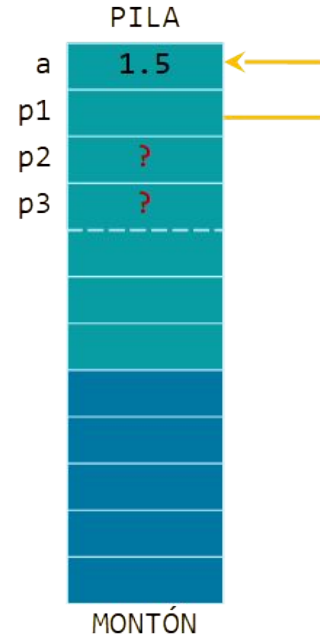
int main() {
    double a = 1.5;
    double *p1, *p2, *p3;
    p1 = &a;
    p2 = new double;
    *p2 = *p1;
    p3 = new double;
    *p3 = 123.45;
    cout << *p1 << endl;
    cout << *p2 << endl;
    cout << *p3 << endl;
    delete p2;
}
```



Ejemplo de variables dinámicas

```
#include <iostream>
using namespace std;

int main() {
    double a = 1.5;
    double *p1, *p2, *p3;
    p1 = &a;
    p2 = new double;
    *p2 = *p1;
    p3 = new double;
    *p3 = 123.45;
    cout << *p1 << endl;
    cout << *p2 << endl;
    cout << *p3 << endl;
    delete p2;
    delete p3;
}
```



Hasta luego

