南工骁鹰视觉组-C++培训

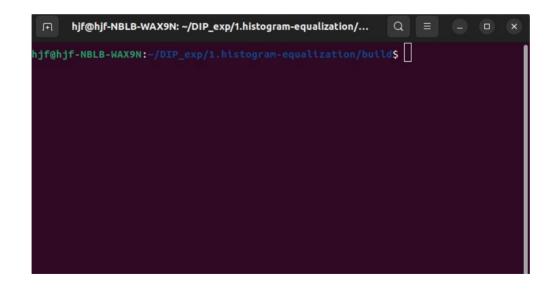
• 图像分通道显示

• 笔试-寻找矩形

目录

- 1. 入门程序 Hello World
- 2. 环境配置的简单说明
- 3. 链接与编译的基础概念
- 4. C++基础语法
- 5. 类与模板
- 6. 一些新特性
- 7. 小练习

- Terminal
- 是专门为程序员设计的, 通过输入命令来操作电脑的一种方式



Hello World

#include <iostream>
using namespace std;
int main(void)
{
cout << "Hello World!" << endl;
return 0;

C++程序由一个或多个被称为函数的模块组成。程序从 main()函数(全部小写)开始执行,因此该函数必不可少。函数由函数头和函数体组成。函数头指出函数的返回值(如果有的话)的类型和函数期望通过参数传递给它的信息的类型。函数体由一系列位于花括号({})中的 C++语句组成。

有多种类型的 C++语句,包括下述 6 种。

- 声明语句: 定义函数中使用的变量的名称和类型。
- 赋值语句:使用赋值运算符(=)给变量赋值。
- 消息语句:将消息发送给对象,激发某种行动。
- 函数调用: 执行函数。被调用的函数执行完毕后,程序返回到函数调用语句后面的语句。
- 函数原型:声明函数的返回类型、函数接受的参数数量和类型。
- 返回语句:将一个值从被调用的函数那里返回到调用函数中。

类是用户定义的数据类型规范,它详细描述了如何表示信息以及可对数据执行的操作。对象是根据类规范创建的实体,就像简单变量是根据数据类型描述创建的实体一样。

C++提供了两个用于处理输入和输出的预定义对象 (cin 和 cout),它们是 istream 和 ostream 类的实例,这两个类是在 iostream 文件中定义的。为 ostream 类定义的插入运算符 (<<) 使得将数据插入到输出流成为可能;为 istream 类定义的抽取运算符 (>>) 能够从输入流中抽取信息。cin 和 cout 都是智能对象,能够根据程序上下文自动将信息从一种形式转换为另一种形式。

C++可以使用大量的 C 库函数。要使用库函数,应当包含提供该函数原型的头文件。

环境配置

• 文本编辑器: vi vim gedit nano vscode

• 编译器: gcc g++ clang

• 调试器: gdb

• IDE: 集成开发环境-Visual Studio、CLion

vim的基本使用

- 命令模式
- 视图模式 v-进入视图模式
- 插入模式
- u-撤销 | x-删除当前字符 | ndd-剪切n行 | ngg-跳转到n行 | p-粘贴
- :wq 保存并退出 :set nu 显示行号
- :q! 强制退出

编译与链接

● 预处理 #define ... | gcc -E

• 编译 gcc -S

• 汇编 gcc -c

链接

```
-E Preprocess only; do not compile, assemble or link.
-S Compile only; do not assemble or link.
-c Compile and assemble, but do not link.
-o <file> Place the output into <file>.
```

基本的类型与运算

- char int float double
- 算术运算符
- 关系运算符
- 逻辑运算符
- 位运算符

控制语句

- if
- switch
- while
- for(int i=0; I < number; i++)

- break
- continue
- return

函数的使用

- 形参与返回值
- const 修饰
- static 修饰
- lambda表达式

指针与引用

变量-地址

- & 取地址运算符 * 指针运算符

必须初始化

- 为变量取别名
- const type &

函数传参

编译工具

- gcc
- g++
- clang

- Makefile
- CMake

- build目录-
- 外部编译与内部编译

```
cmake_minimum_required(VERSION 3.10)
project(Histogram)

find_package(OpenCV REQUIRED)
include_directories(${OpenCV_INCLUDE_DIRS})
message(STATUS ${OpenCV_INCLUDE_DIRS})

add_executable(histogram src/histogram.cpp)
target_link_libraries(histogram ${OpenCV_LIBS}))
```

- cmake –version
- 终端执行此命令,查看cmake版本

- cmake_minimum_required()
- 要求cmake的最低版本

- project()
- 指定项目名称

- aux_source_directory(. SRC_LIST)
- 将指定目录的文件存放到变量中

- add_compile_options(-std=c++11)
- 添加编译选项

- include_directories(./include)
- 添加头文件搜索路径

- add_executable(main main.cpp)
- 添加源文件以生成可执行文件
- add_subdirectory(./src)
- 添加子目录,需要子目录也有CMakeLists.txt文件以进行编译

• set() 设置变量

- add_library(mylib \${source})
- 根据源文件生成库

- find_library(TEST_LIB testfunc HINTS ./lib)
- 在指定目录下寻找库,并将路径放入变量中

target_link_libraries(main my_lib)
 链接对应文件

类的使用

- Public
- Private

- 抽象、封装、继承与多态
- 构造与析构
- 运算符重载
- this指针

- 默认的六个成员函数
- 构造函数、析构函数
- 拷贝构造函数* (按值传入、返回, 赋值初始化)
- =赋值运算符重载、&取地址符重载、const修饰的取地址符重载

• 纯虚函数

• 抽象类

• 派生类

Override

Final

没有实现的虚函数

包含虚函数的类

必须实现基类的所有纯虚函数

检查是否重写基类的虚函数

修饰类、虚函数-不可继承、重载

模板

template <typename T>

- 函数模板
- 类模板

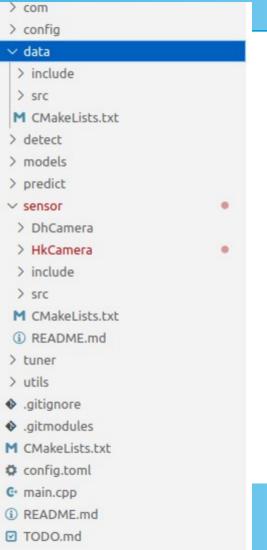
案例

- 复数类的实现
- 直方图均衡化

工程规范

• 工程结构

• 代码规范



声明与定义

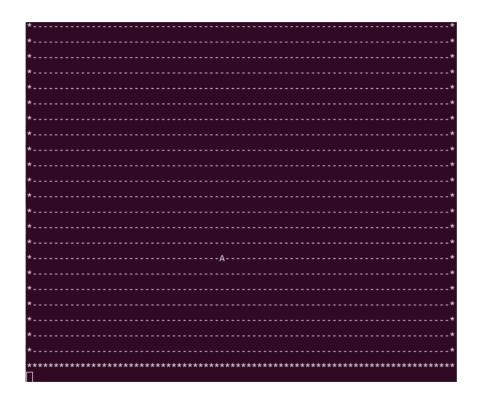
- int a;
- int b=2;
- extern int c;

- class myclass;
- int func(void);

一些新特性

- auto
- for循环
- decltype 泛型编程中结合auto, 用于追踪函数的返回值类型

小练习-keybot



练习

- 应用面向对象思想,编写机器人类、地图绘制类与地图进行交互
- 可通过键盘控制机器人的移动

- 进阶: 使用虚类, 实现不同属性的机器人
- 为地图绘制类提供更多接口, 使其可以更方便地编辑地图
- 了解寻路算法,尝试为机器人实现寻路功能

练习提交

- 将工程打包, 命名格式: 姓名-学号
- 要求使用cmake管理编译,工程结构明确,代码遵循基本规范

• 于10.7日前发送至邮箱1360915472@qq.com