Allocazione Dinamica della Memoria



McGraw-F

- Le variabili globali occupano posizioni fisse all'interno del segmento dati assegnato al programma (dal OS)
- Le variabili locali sono memorizzate nello stack e "vivono" solo mentre è in esecuzione la funzione che le usa.
- Entrambe devono essere definite in fase di compilazione
 - Non sempre è possibile sapere quanta memoria sarà necessaria al programma
- Tramite new() e delete() è possibile gestire la memoria in maniera dinamica
 - Le variabile dinamiche usano una zona della memoria chiamata heap.

mappa della memoria di un processo



Memoria alta	<i>Heap</i> Tutta la memoria che rimane libera qui può essere allocata dinamicamente	Mc Grave-H
SP	<i>Stack</i> Cresce verso l'alto con le chiamate di funzioni	Cresce verso il basso
ss	Dati non inizializzati	
DS	Dati inizializzati	
	Code segment #n	
cs	•	
	Code segment #2	
Memoria bassa	Code segment #1	

operatore new

- Fondamenti di programmazione in C++ Algorimi, strutture dati e oggetti
- genera dinamicamente una variabile di un certo tipo assegnandole un blocco di memoria della dimensione opportuna

web 2

- restituisce un puntatore che contiene l'indirizzo del blocco di memoria allocato, cioè della variabile, la quale sarà quindi accessibile dereferenziando il puntatore
- la sintassi è:

```
Il controllo sui tipi è fatto dal compilatore
```

• Se il puntatore è già stato definito si può semplicemente usare new per assegnargli la variabile dinamica

operatore new - Esempio



web 2

```
int main()
{
   char* str= "Corso di Programmazione";
   int lungh = strlen(str);
   char* puntatore= new char[lungh+1];
   strcpy(puntatore,str);
   cout << endl << "puntatore=" << puntatore;</pre>
```

delete [] puntatore;

return 0

Attenzione: l'heap non è infinito. In mancanza di spazio new restituisce NULL (non errore)

operatore delete

- Fondamenti
 di programmazione in C++
 Algoritmi, strutture dati e oggetti
- libera la memoria allocata dinamicamente perché possa eventualmente essere riallocata mediante successive chiamate

web

· la sintassi dell'operatore delete è:

all'operatore new

```
delete puntatore // non array
delete [] puntatore // per array
```

```
lo spazio assegnato per le variabili dinamiche:
int* ad = new int;
char* adc = new char[100];
si può liberare con le istruzioni:
delete ad;
delete [] adc;
```

rende riutilizzabile la memoria puntata ma non cancella il puntatore che può quindi essere riutilizzato, ad esempio per puntare un'altra variabile successivamente allocata con new



new, delete vs malloc(), free

web X

- Gli operatori new e delete sono molto più efficienti
- Allocano (e deallocano) memoria in funzione del tipo di dato da memorizzare
 - Effettuando ogni volta i relativi controlli
- Sono operatori (non funzioni)
 - Non necessitano di alcun header di file
- Non richiedono casting di tipo



```
#include <iostream>
#include <string>
int main()

char* p = new char[80];
strcpy(p, "Catania si trova in Sicilia")
cout << p << endl;
delete p;
cout << "Prema Invio per continuare";
cin.get();
}</pre>
In realtà new non è costretto a
predeterminare la dimensione del
vettore

In realtà new non è costretto a
predeterminare la dimensione del
vettore

char* p = new char[80];
strcpy(p, "Catania si trova in Sicilia")
cout << p << endl;
cout << "Prema Invio per continuare";
cin.get();
}
```



```
McGraw-Hi
```

```
#include <iostream>
                                                  web 2
                       //contiene la funzione strlen
#include <cstring>
using namespace std;
int main()
   char* str = "Io abito a Catania";
   int lung = strlen(str) // ottiene la lunghezza di str
   char* p = new char[lung+1]; // memoria a str + '\0'
   strcpy (p, str);
                   // copia str a p
   cout << "p = " << p << endl; // p sta ora in str</pre>
  delete [] p;
  return 0;
```

```
di programmazione in C++
    Algoritmi, strutture dati e oggetti
```

```
#include <iostream>
using namespace std;
                                                      web 2
struct scheda p {
   int numero;
   char nome[30];
};
int main ()
   struct scheda p* una scheda = new struct scheda p;
   cout << "Introduca il numero del cliente: " ;</pre>
   cin >> una scheda->numero;
   cout << "Introduca il nome:";</pre>
   cin >> una scheda->nome;
   cout << "\nNumero: " << una scheda -> numero;
   cout << "\nNome; " << una scheda -> nome;
   delete una scheda;
```

```
Fondamenti
di programmazione in C++
Algoritmi, strutture dati e oggetti
```

web 2

```
#include <iostream>
using namespace std;
int main()
   int* Giorni = new int[3];
   Giorni[0] = 15;
   Giorni[1] = 8;
   Giorni[2] = 1999;
   cout << "Le feste del paese sono in Agosto "
         << Giorni[0] << "/ "
         << Giorni[1] << "/ "
         << Giorni[2];
   delete [] Giorni;
                    // Libera memoria
   return 0;
```

L'output del programma è:

Le feste del paese sono in Agosto 15/8/1999

```
#include <iostream>
#include <stdlib>
using namespace std;
int main()
   cout << "Quanti elementi ha il vettore?";</pre>
   int lun;
   cin >> lun;
   int* mioArray = new int[lun];
   for (int n = 0; n < lun; n++)
      mioArray[n] = n + 1;
   for (int n = 0; n < lun; n++)
      cout << '\n' << mioArray[n];</pre>
```

delete [] mioArray;

return 0;



McGraw-Hil

gestione dell'overflow dello heap



McGraw-H

- Per far fronte all'eventuale mancanza di spazio nell'heap si può utilizzare la funzione set_new_handler() che serve per gestire gli errori
- Definita nell'header file new.h, ed ha come argomento un puntatore a funzione
- Quando la si invoca le si passa il nome di una funzione scritta per gestire l'errore.

gestione dell'overflow dello heap

```
#include <iostream>
using namespace std;
void overflow()
   cout << "Memoria insufficiente - fermare esecuzione << endl:</pre>
   exit(1);
int main()
   set new handler (overflow);
   long dimensione;
   int* pi;
   int nblocco:
   cout << "Dimensione desiderata?";</pre>
   cin >> dimensione;
   for (nblocco = 1; ; nblocco++)
      pi = new int[dimensione];
      cout << "Allocazione blocco numero: " << nblocco <<</pre>
      endl:
Il programma produrrà un output del tipo:
Dimensione desiderata?
Allocazione blocco numero: 1
Allocazione blocco numero: 2
Allocazione blocco numero: 3
Allocazione blocco numero: 4
Allocazione blocco numero: 5
Memoria insufficiente - fermare esecuzione
```



tipi di memoria in C++

Fondamenti di programmazione in C++ Algoritmi, strutture dati e oggetti

McGraw-Hill

web

Memoria automatica

- ·variabili definite all'interno di funzioni si dicono automatiche.
- si allocano automaticamente nello *stack* quando viene invocata la funzione in cui sono definite e si cancellano quando essa termina;
- sono ovviamente locali alla funzione in cui sono definite,
 - sono locali al blocco che le contiene, cioè alla più piccola sezione di codice rinchiusa tra parentesi graffe in cui sono definite

Memoria statica

L'allocazione statica avviene nel *data segment*. Ci sono due modi per allocare staticamente una variabile:

- 1. definirla al di fuori da qualsiasi funzione, main () compresa
- 2. anteporre alla sua definizione la parola riservata static

Memoria dinamica

- · Viene allocata a *run-time* nello *heap* dagli operatori new e delete.
- In assenza di un *garbage collector*, (es. Java e Visual Basic) la memoria rimane allocata fino a che viene affrancata dall'esecuzione di un'opportuna istruzione di delete.