Tutorium 3

Stefan Heimersheim stefan.heimersheim@rwth-aachen.de

13. November 2015

- Mehrere Variablen eines Typs
- Sequenz von Daten
- Konstante Größe
- Intern konstante Zeigern (beschränkte Zeigerarithmetik)
- int i[3];
- const int n=3;
- int i[n];
- \blacksquare int i[3]={1,2,3};
- i[0]=1;

Dynamische nD Felder

- Mehrere Variablen eines Typs
- Sequenz von Daten
- Konstante Größe
- Intern konstante Zeigern (beschränkte Zeigerarithmetik)
- int i[3];
- const int n=3;
- int i[n];
- \blacksquare int i[3]={1,2,3};
- i[0]=1;

Hautpspeichermodell

- Addition einer ganzen Zahl k auf einen Zeiger p (Zeiger auf eine Variable des Typs T) liefert einen Zeiger gleichen Typs mit einem um k · sizeof(T) (k mal die Größe des von Variablen vom Typ T belegten Speichers in Byte) höheren Wert
- Eventuell nützlich für Navigation in Feldern
- Unübersichtlicher Code, Zugriff auf unsinnige Bereiche

0	00		
Beispiel			

 ${\sf Zeigerarithmetik}$

Abstimmung: Was ist erlaubt?

int const * b=&a

- cout « (*b)++;
- cout « *(b++);
- cout « *b++;

Zeigerarithmetik auf Feldern:

- cout « *(i+1); geht
- i=i+1; geht nur bei dynamischen Feldern

Statische Felder sind als konstante Zeiger realisiert

Abstimmung: Was ist erlaubt?

int const * b=&a

- cout « (*b)++;
- cout « *(b++);
- cout « *b++;

Zeigerarithmetik auf Feldern:

- cout « *(i+1); geht
- i=i+1; geht nur bei dynamischen Feldern

Statische Felder sind als konstante Zeiger realisiert

Statische 1D Felder

Felder im Heap

- Größe variabel
- eigene Speicherverwaltung
- delete[] nicht vergessen

```
int i=3;
float* fv=new float[i];
fv[0]=10;
delete[] fv;
```

00					
		•			
Hautpspeichermodell					

Dynamische 1D Felder

- Mehrdimensionale Felder
- Matritzen, Tensoren, ...

```
int a[2][3];
int b[2][3]={{1,2,3},{4,5,6}};
int c[2][3]={1,2,3,4,5,6};
int d[2][3]={{1,2},{3,4},{5,6}}; //Fehler
```

```
int a[2][3] = \{\{1,2,3\},\{4,5,6\}\};
     cout \ll \&a[0][0] \ll endl;
     cout << \&a[0][1] << endl;
     cout << &a[0][2] << endl;
     cout \ll \&a[1][0] \ll endl;
     cout \ll \&a[1][1] \ll endl;
     cout << \&a[1][2] << endl;
     0×7fff41d43010
     0×7fff41d43014
     0x7fff41d43018
     0x7fff41d4301c
     0×7fff41d43020
     0×7fff41d43024
```

пацірѕреіспегтоде

Beispielcode:

```
int ** m = new int * [2];
m[0] = new int [3];
m[1] = new int [3];
...
delete [] m[0];
delete [] m[1];
delete [] m;
```

Oft in for-Schleifen genutzt:

```
int n=2,m=3;
int** matrix = new int*[n];
for(int i=0;i<n;i++) matrix[i]=new int[m];
...
for(int i=0;i<n;i++) delete[] matrix[i];
delete[] matrix;</pre>
```

Hauptspeichermodell	

Dynamische nD Felder