

Liberté Égalité Fraternité

ONERA

THE FRENCH AEROSPACE LAB

www.onera.fr







Présentation et initiation au C++ 98 à 2020

Généalogie du C++

- 1969 : Première version d'Unix en assembleur
- 1969 : Langage B (interprété)
- 1971 : Langage C (pour Unix en C)
- 1980 : Langage C++
- 1983 : Standardisation ANSI du C
- 1998 : Standardisation ISO du C++ (a.k.a C++ 98)
- 2011 : Mise à jour ISO du C++ (C++ 11)
- 2014 : Mise à jour ISO du C++ (C++ 14)
- 2017 : Mise à jour ISO du C++ (C++ 17)
- 2020 : Mise à jour ISO du C++ (C++ 20)
- 2023 : Mise à jour ISO de prévu…





Caractéristiques du C++

- Langage compilé
- Multiparadigme : Structuré, orienté objet, fonctionnel
- Bibliothèque standard ISO très riche :
 - Pointeurs intelligents, chronomètres, fonctions de hashage, ...
 - Tableaux statiques, dynamiques, listes, dictionnaires, queues
 - Fonctions de tris complets ou partiels, recherches rapide,...
 - Gestion chaînes de caractères ASCII, UTF8, ...
 - Entrées-sorties, gestion fichier/répertoire...
 - Complexes, polynômes de Legendre, Hermite, fonction Zêta...
 - Expressions régulières
 - Gestion threads posix et versions parallèles de fonctions
 - Vues, évaluations paresseuses, etc.
- Impossible maîtriser 100% : 10% pour un débutant...





Compilateurs (gratuits!)

- Linux : g++ ou clang++ (Iso 17/20)
- Windows:
 - Msys 2 + g++/clang++ (ISO 20)
 - WSL (Windows Subsystem For Linux): voir Linux
 - Codeblock (ISO 17)
 - Visual C++ community (ISO 17, options ≠)
- Mac: homebrew + g++ ou clang++ (Iso 17)
- Androïd : C4droid (g++ ISO 20)
- Internet: https://www.onlinegdb.com/online_c++_compiler





Editeurs

- Atom
- Sublime text (Vérification à la volée avec Clang++)
- Visual Code
- Codeblock
- Emacs, Vim, ...
- Tout éditeur de texte qui vous convient
- Evitez gedit qui rajoute des caractères de contrôle invisibles (erreur de compilation dur à voir !)





Invocation compilateur (g++/clang++)

- Mêmes options pour les deux compilateurs
- Remplacez ci—dessous g++ par clang++ si vous utilisez clang++
- Remplacer –std=c++20 par –std=c++17 si votre compilateur ne supporte pas C++ 20
- Pour développer/déboguer :
 - g++ -std=c++20 -g -pedantic -Wall -D_GLIBCXX_DEBUG
 o <nom exécutable> <fichiers sources>
- Pour production/optimisation:
 - g++ -std=c++20 -march=native -O3 -DNDEBUG -o <nom exécutable> <fichiers sources>
- Un Makefile permet de s'affranchir de toutes ses options à chaque compilation!









Bonnes pratiques de programmation

Initiation à la qualité logicielle





Motivations

- Vie d'un logiciel : plus de temps à le lire qu'à programmer
- Code clair et agréable à lire : très important
- Analogie entre l'écriture d'un texte et d'un code :
 - Bien écrit
 - Bien présenté
 - Pas de fautes d'orthographe
 - Phrases bien structurées
 - Idées bien organisées et successions logiques
- Beaucoup d'énergie dépensée pour rien pour déboguer un code mal écrit et mal présenté





Exemple de « mauvais » code

```
int k(int i)
\{int rsflkj=1; if (i==1)\}
return rsflkj; else rsflkj = i;
return rsflkj*k(i-1);}
```

Que fait cette fonction?

```
#define _ -F<00||--F-00--;
int F=00,00=00; main() {F 00(); printf("%1.3f\n",4.*-F/00/00);}F 00()
```



Concours annuel **International Obfuscated C Code** Gagnant concours 1988

https://www.ioccc.org/





Contrat-interface versus mise en œuvre d'algorithme

- Contrat : caractérise l'interface
 - Qu'est ce que l'algorithme est capable de produire
 - Domaine de définition de l'algorithme
 - Valeurs possibles en sortie
- Exemple : racine carrée d'un réel
 - En entrée : un réel qui doit être positif ou nul
 - En sortie : un réel qui doit être positif ou nul
- Précondition : Quelles conditions doivent vérifier les valeurs connues en entrée de l'algorithme ?
- Postcondition : Quelles conditions doivent vérifier les valeurs connues en sortie de l'algorithme ?





Assertions

- En C/C++, utilisation des assertions pour les Post/Préconditions
- Utilisation de la bibliothèque < cassert > en C++ (<assert.h> en C)
- Les assertions ne sont pas vérifiées si l'option -DNDEBUG a été spécifiée à la compilation
- Exemple programme C pour la racine carrée :

```
#include <cassert>
double sqrt (double x)
  assert (x>=0); // Précondition
  sq = . . . // Calcul de la racine qu'on stocke dans sq
  assert ( sq >= 0); // Post-condition
  return sq;
```



THE FRENCH AEROSPACE LAB



Pré/Postconditions en C++ (suite)

- Peuvent être plus que de simples assertions
- Peuvent engendrer un coût supplémentaire
 - Exemple : vérifier qu'un tableau a bien été trié dans l'ordre croissant
 - Mais seulement lors de la phase de développement
- Peuvent être difficile à traduire en C++
 - Exemple : Précondition pour le tri : l'opérateur de comparaison vérifie t'il bien une relation d'ordre ?
 - Dans ce cas, c'est au programmeur de vérifier à la main si c'est bien le cas!
 - Le rajouter en commentaire pour la documentation du code
- Les pré/postconditions font aussi parti de la documentation du code.





Caractéristiques d'un code « bien écrit »

• Être facile à lire

Avoir une organisation logique et évidente

• Être explicite

Soigné et robuste au temps qui passe



Être facile à lire

- Bien structuré et bien présenté
- Noms des variables et des fonctions choisis avec soin
- Bien respecter les règles d'indentation
 - Blocs d'instructions au même niveau → précédés du même nombre d'espace
 - Exemple code mal indenté versus code bien indenté

```
void m( int n, float * A, float * B, float * C) {
  int i , j , k ;
  for ( i = 0 ; i < n ; ++i ) {
  float a = 0 . ;
  for ( j = 0 ; j < n ; ++j ) {
    for ( k = 0 ; k < n ; ++k ) {
      a += A[ i+k*n ] *B[ k+j *n ] ;
    }
    C[ i+j*n ] += a ;
}</pre>
```

```
void m( int n, float * A, float * B, float * C)
{
   int i , j , k ;
   for ( i = 0 ; i < n ; ++i )
   {
      float a = 0 . ;
      for ( j = 0 ; j < n ; ++j )
      {
        for ( k = 0 ; k < n ; ++k )
            a += A[i+k*n] *B[k+j*n];
      }
      C[i+j*n] += a;
   }
}</pre>
```



Organisation logique et évidente

- Notion parfois plus subjective : chacun solution ≠
- Essayer de trouver les solutions les plus simples
 - Exemple : pour afficher les nombres de 1 à 10 :
 - Faire une boucle allant de 1 à 10 pour afficher les nombres
 - Ne pas faire une boucle i allant de 9 à 0 et afficher 10-i
- Eviter d'avoir des paramètres redondants ou se déduisant d'autres paramètres

```
void orthonogalise (double u[3], double v[3])
                                                           // Calcul ||u||<sup>2</sup>
void
                                                           double sqr_nrm_u = u [0]*u[0] +u[1]*u[1] + u[2]*u[2];
orthonogalise (double u[3], double nrmu, double v[3])
                                                           // Précondition vérifiant que le vecteur u n'est pas nul.
  double dotuv = u[0]*v[0] + u[1]*v[1]+ u [2]*v[2];
                                                           assert (sqr_nrm_u > 1.E-14);
  v[0] = v[0] - dotuv*u[0]/(nrmu*nrmu);
                                                           double dotuv = u[0]*v[0] + u[1]*v[1] + u[2]*v[2];
                                                           v[0] = v[0] - dotuv*u[0]/sqr_nrm_u;
  v[1] = v[1] - dotuv*u[1]/(nrmu*nrmu);
  v[2] = v[2] - dotuv*u[2]/(nrmu*nrmu);
                                                           v[1] = v[1] - dotuv*u[1]/sqr_nrm_u;
                                                           v[2] = v[2] - dotuv*u[2]/sqr nrm u;
                                                           // Postcondition vérifiant que v orthogonal à u
                                                           assert(std::abs(v[0]*u[0]+v[1]*u[1]+v[2]*u[2])<1.E-14);
```





Le code doit être explicite

- Lorsqu'on développe des algorithmes :
 - prendre des raccourcis autorisés
 - Mais bien prendre soin de l'expliquer avec des commentaires
 - Permet de se souvenir de l'astuce plus tard et pour les autres

Exemple

- Afficher une matrice MxM
- Normalement à l'aide de deux boucles
- Or on sait que nos matrices sont triangulaires
- Optimiser le code pour des matrices triangulaires
- Bonne idée mais commenter pour expliquer pourquoi on procède de la sorte!





Code soigné et robuste au temps qui passe

- Ne pas s'arrêter dès qu'un code marche!
- Entretient du code important!
 - Supprimer les éléments obsolètes
 - Vérifier que les commentaires sont à jour et cohérents
- « Maintenance » du code crucial
 - Surtout lorsqu'on rencontre des bogues
- Exemple
 - Une fonction tri qui trie des éléments d'un tableau;
 - On remplace tri par un tri_rapide plus adapté qui semble fonctionné mais vous laissez la fonction tri dans le code;
 - Plusieurs mois plus tard, un bogue est détecté qui semble provenir du tri;
 - Analyse de la fonction tri pendant longtemps jusqu'à ce que vous réalisez que c'est maintenant tri rapide utilisé.





Exemple de commentaires non mise à jour

```
void une fonction (bool continuer)
  // La boucle s'arrête si i est négatif ou si continuer prend la valeur false
  int i = 0, j = 4;
  while (continuer)
    std::cout << "Mon code marche" << std::endl;
    // i += 1;
    i += 1;
    if ( j >10) continuer = true;
```

À votre avis, pourquoi les commentaires obscurcissent le code plutôt que de l'éclairer ?





Coder proprement, ça prend du temps?

- Ne pas confondre vitesse et précipitation !
- En fait on gagne du temps :
 - Pas si lourd à faire si on le fait dès le départ (50% du travail fait)
 - Code bien écrit : plus facile et donc plus rapide à relire
 - On passe plus de temps à relire qu'à écrire
 - Code logique et bien structuré : plus facile de retrouver des bogues
 - Plus facile à l'étendre et donc de l'améliorer.





De l'importance des commentaires

- Essentiels pour éclairer le code
- Un bon commentaire
 - Facilite la lecture du code
 - Apporte une indication sur un choix de conception
 - Explique une motivation qui ne serait pas évidente
 - Donne un exemple pour mieux comprendre ce que fait le code
- Un mauvais commentaire
 - Décrit un morceau de code qui n'existe plus
 - Explique une évidence
 - Fait plusieurs lignes pour expliquer une chose simple
 - Est un historique sur la modification des fichiers : c'est une mauvaise idée, il vaut mieux confier cela à un gestionnaire de tâche (exemple : git)





Exemple critiquable de commentaires

```
i = 0; // On initialise la variable i à zéro
i = i + 1; // On incrémente de un la variable i
// On additionne a et b et on stocke le résultat dans c
c = a + b;
// Ci--dessous , on fait une double boucle pour afficher la matrice :
for (i = 0; i < 10; ++i)
  std::cout << " valeur : " << i << " " ;
// Fin du for
std::cout << std::endl; // Retour à la ligne
/*
Et maintenant, on va s'occuper de retourner la valeur de i. On utilise pour cela
l'instruction return à laquelle on passe la valeur de i
*/
return i;
```





Comment nommer les choses ?

```
gfdjkgldfj = 4;
ezgiofdgfdljkrljl = 1;
gfdjkgldfj = ezgiofdgfdljkrljl + gfdjkgldfj;
```

```
x = 4;
x += 1;
```

- Onolon des nome de vanables pronoçables et faciles à retenir
- Choisir des noms de variables explicites pour vous et les autres
 - Par exemple, a moins explicite que adresse client
 - Par exemple, lf moins explicite que largeur fenetre
 - Combien d'occurrence de a dans le code ? Combien de adresse_client ?
- Eviter un nom de variable qui introduit un contre-sens
 - matrice = 8
 - On peut penser que c'est une matrice, mais c'est clairement un entier!
 - Imaginez que vous voyez plus loin la ligne suivante : matrice = 4 * matrice;
 - Que penser de cette ligne ?
- Eviter des noms de variables qui n'ont pas de sens (exemple : plop)
- Eviter de tricher en choisissant des noms proches d'un mot clef.
 - Exemple : ccase, vvolatile
- Eviter de mélanger du français et de l'anglais (exemple : lengthChemin)





Et pour conclure

Voici comment arranger le premier code :

```
int k(int i)
{int rsflkj=1; if (i==1)
return rsflkj; else rsflkj = i;
return rsflkj*k(i-1);}
```



```
long fact ( long n)
{
   assert (n>=0); // Précondition
   if (n == 0) // Cas particuliers : 0 ! = 1
      return 1;
   long resultat = n * fact(n-1); // n ! = n * (n-1)!
   assert ( resultat > 0); // Postcondition
   return resultat;
}
```







Initiation au langage C++



Pour commencer...

- Bjarn Stroustrup: 70% langage,
- Expert : 60%,
- Débutant : 10%
- Quelques pages internet de référence :
 - https://en.cppreference.com/w/
 - http://www.cplusplus.com/





Un petit programme éponyme en C++

```
#include <iostream>
int main ()
{
    std::cout << " Hello World!" << std::endl;
    return EXIT_SUCCESS;
}</pre>
```

- Pour afficher sur console : utilisation de <iostream>
- Utilisation de std::cout (Console Output) et des flux de sortie (<<)
- std::endl pour le retour à la ligne (end line)
- EXIT_SUCCESS : En C également pour signaler que le programme s'est passé sans accros





Convention sur les noms de variables (et autres)

- Peut contenir des caractères ASCII
- Ne doit pas contenir des espaces ou des tabulations
- Ni de ponctuations, de quotes, de symboles d'opérations, de parenthèses, brackets et accolades ni des symboles @ et ©
- Ne peut pas commencer par un chiffre
- Depuis C++ 11, peut contenir une grande partie des caractères unicodes

```
    Valides : a, _a, clé, périmètre, ,
```

Invalides : 1a, }c, la clef, <c





Le type booléen

- Mot clef natif au C++ : bool
- Ne peut prendre que deux valeurs : true ou false
- Opérations logiques et de tests valables sur eux
- À l'affichage, affiche 0 (false) ou 1 (true) sauf si on utilise std::boolalpha de la bibliothèque iomanip

```
#include <iostream>
#include <iomanip>
int main ()
{
    bool f 1 = (3>5); // f1 est faux
    bool f 2 = f1 || (5-7+2 == 0); // f2 est vrai
    std::cout << std::boolalpha << "f1:" << f 1 << std::endl;
    std::cout << " et f2:" << f2 << std::endl;
    std::cout << std::noboolalpha << " f1 && f2:" << f1 && f2 << std::endl;
    std::cout << "f1 || f2:" << f1 || f2 << std::endl;
    return EXIT_SUCCESS;
}</pre>
```





Les entiers

- Même types de base qu'en C
- Attention : char signé ou non signé selon les compilateurs/système d'exploitation;
- Type long 32 bits sous Windows, 64 bits sous Linux
- Attention au débordement d'entier!
- Eviter si possible les entiers non signés sources de bogues difficiles à trouver :

```
unsigned i , j ;

for ( i = 1 ; i < 99 ; ++i )

{

    for ( j = i +1 ; j >= i -1 ; --j )

    { ...
```

- Attention également à la division entière ! 5/2 = 2 !
- Affichage grâce aux flux :

```
long s = 32769;
signed t = 130;
std::cout << "s = " << s << " et t = " << t << std::endl;
```





Utilisation de <cstdint>

 Permet de définir des entiers avec un nombre de bits précis indépendant du compilateur et du système d'exploitation

```
#include <cstdint>
int main()
{
    std::uint8_t    byte; // entier non signé représenté sur 8 bits ( un octet )
    std::int8_t    sbyte; // entier signé représenté sur 8 bits ( un octet )
    std::uin16_t    ush; // entier non signé représenté sur 16 bits ( deux octets )
    std::int16_t    sh; // entier signé représenté sur 16 bits ( deux octets )
    std::uint32_t    uent; // entier non signé représenté sur 32 bits ( quatre octets )
    std::uint32_t    ent; // entier signé représenté sur 32 bits ( quatre octets )
    std::uint64_t    ulg; // entier non signé représenté sur 64 bits ( huit octets )
    std::int64_t    lg; // entier signé représenté sur 64 bits ( huit octets )
}
```





De la non utilisation des entiers non signés

```
// Recherche racine carrée d'un entier de la
// forme n<sup>2</sup> par dichotomie
std::uint32 t n^2 = 3249; // n^2 = 57^2
std::uint32 t sup = n^2;
std::uint32 tinf = 0;
std::uint32_t milieu = (inf+sup)/2;
while (milieu*milieu-n²!= 0)
  if (milieu*milieu-n² < 0) // Bogue ici!
      inf = milieu;
      milieu = (inf+sup)/2;
  else
      sup = milieu;
      milieu = (inf+sup)/2;
assert (milieu*milieu == n²); // Postcondition
std::cout << "\sqrt{"} << n^2 << " = " << milieu
          << std::endl;
```

```
// Recherche racine carrée d'un entier de
// la forme n<sup>2</sup> par dichotomie
std::int32 t n^2 = 3249 ; // n^2 = 57<sup>2</sup>
assert (n^2>=0);
std::int32 t sup = n^2;
std::int32 t inf = 0;
std::int32 t milieu = (inf+sup)/2;
while (milieu*milieu-n<sup>2</sup>!= 0)
  if (milieu*milieu-n²<0)
      inf = milieu;
      milieu = (inf+sup)/2;
  else
      sup = milieu;
      milieu =(inf+sup)/2;
assert (milieu*milieu==n²);
std::cout << "\sqrt{}" << n<sup>2</sup> << " = " << milieu
           << std : :endl ;
```

Formatage des entiers en sortie

- Utilisation de iomanip
- std::setw réserve un nombre d'espace pour afficher
- std::fill remplit l'espace non utilisé par un caractère

```
std::int32 t value1 = -32;
std::int32 t value2 = 3;
std::cout << "value1 = " << value1 << std::endl;
std::cout << " et value2 = " << value2 << std::endl;
std::cout << "123456789ABCDEF" << std::endl;
std::cout << std::setw(15) << "value1 = " << std::setw(4) << value1 << std::endl;
std::cout << std::setw(15) << " et value2 = " << std::setw(4) << std::setfill('0 ')
         << value2 << std::endl;
value1 = -32
 et value2 = 3
123456789ABCDEF
       value1 = -32
   et value2 = 0003
```





Les réels

- Comme en C, 3 types: float, double, long double
- Trois valeurs spéciales en plus depuis C++ 11 dans limits>
 - quiet NaN : Not a Number, pas d'erreur à sa première apparition
 - signaling NaN: Not a Number, lève une erreur à sa première apparition
 - infinity : Représente l'infini

```
float pas_un_nombre = std::numeric_limits<float>::quiet_NaN();
double infini = std::numeric_limits<double>::infinity();
```





Les réels (quiet_NaN)

Toujours différents d'un autre réel, dont lui-même!

false

std::is_nan pour tester si ce n'est pas un nombre

```
double x = 0./0.;
std::cout << std::boolalpha << "x est un nan ?" << std::isnan (x) << std::endl ;</pre>
```

x est un nan? true





Les réels (infinity)

Toujours supérieur à n'importe quel nombre réel

```
#include int main ( )
{
    float fx = std::numeric_limits<float>::max(); // valeur maximale d'un float
    float finf = std::numeric_limits<float>::infinity();
    std::cout << std::boolalpha << fx << " < ∞ ? : " << ( fx < finf ) << std::endl ;
    return EXIT_SUCCESS;
}</pre>
```

3.40282e+38 < ∞ ?: true





Fonctions mathématiques

Fonctions mathématiques usuelles du C dans < cmath>

```
float \pi_f = \text{std}::acos(-1.f);
float fx = \text{std}::cos(\pi_f/4.f);
double \pi = \text{std}::acos(1.);
double x = \text{std}::cos(\pi/4.);
```

Depuis C++ 11, d'autres fonctions proposées

```
double x = 3, y = 2, z = 5;
double h = std::hypot(x,y,z);// Calcul \sqrt{(x^2+y^2+z^2)}
double p = std::hermite(4, x);//Calcul 16x^4 - 48x^2 + 12
double \zeta = std::riemann_zeta(-1);// Calcul la fonction zeta de Riemann en -1
double sp = std::sph_bessel(2,x);// Calcul fonction de Bessel sphérique d'ordre 2
```





Les constantes prédéfinies (C++ 20)

En C++ 20, bibliothèque <numbers> proposent constantes usuelles

```
#include <math>
#include <numbers>
#include <iostream>
int main ( )

{
    float \pi_{-}f = std::numbers::pi_v<float>;
        double <math>\pi = std::numbers::pi_v<float>;
        double <math>\pi = std::numbers::pi_v<float>;
        double <math>\pi^{-1} = std::numbers::pi_v<float>;
        double <math>\pi^{-1} = std::numbers::pi_v<float>;
        double <math>\pi^{-1} = std::numbers::inv_pi_v;
        std::cout <<"<math>\pi_{-}f = " << std::setprecision(std::numeric_limits<float>::digits10+1) << <math>\pi_{-}f << std::endl;
        std::cout <<"\pi^{-}f = " << std::setprecision(std::numeric_limits<float>::digits10+1) << <math>\pi^{-}f << std::endl;
        std::cout <<"\pi^{-}f = " << std::setprecision(std::numeric_limits<float>:inits<float>::digits10+1) << <math>\pi^{-}f << std::endl;
        std::cout <<"\pi^{-1}f = " << \pi^{-}f << std::endl;
        return EXIT_SUCCESS;
}
```





Les complexes

- Pas natif. On doit utiliser la bibliothèque <complex>
- Générique : complexe avec entiers, float, double, etc.
- Fonctions usuelles compris
- Attention : std::abs(z) : norme de z, z.norm() : norme au carré!
- Initialisation: std::complex<double> z(3,4); // 3 + 4i
- Depuis C++ 14, possibilité écriture plus naturelle :

```
#include <iostream>
#include <complex>
using namespace std::complex_literals;

int main ()
{
    std::complex<double> c = 1.0 + 1i;
    std::cout << "abs" << c << " = " << std::abs(c) << '\n';
    std::complex<float> z = 3.0f + 4.0if;
    std::cout << "abs" << z << " = " << std::abs(z) << '\n';
    return EXIT_SUCCESS;
}</pre>
```





Les caractères et les chaînes de caractère

- Plusieurs représentations possibles pour les caractères :
 - ASCII : 128 caractères dont les lettres anglo-saxonnes codés sur sept bits + un bit de contrôle;
 - UTF-8 : Tous les caractères connus codés sur un à quatre octets (non fixe)
 - UTF-16 : Tous les caractères connus codés sur deux ou quatre octets (non fixe)
 - UTF-32 : Tous les caractères connus codés sur quatre octets

```
char ascii = 'p';

char utf8 = u8'p'; // utf8 = u8'é' va générer une erreur car le caractère 'é' > un octet

wchar_t utf16 = L'é';

char32_t utf32 = u'é';
```





Caractère ASCII et unicode

- Seul ASCII bien supporté pour la gestion de caractère en C++
- Bibliothèque très pauvre pour les autres encodage;
- L'affichage correct sur console, ormis l'ASCII, non assuré : dépend du type d'encodage des caractères de la console...
- Attention : affichage différent d'encodage unicode du code source.



Chaînes de caractères natifs

Même type qu'en C Pour ASCII et unicode :

"Ceci est une chaîne de caractère !" u8" π est un caractère très spécial !"

- Peut être stocké dans un char*...
- char16_t* pour utf_16, char32_t* pour utf32...

```
char *texte = u8" π est un caractère très spécial !";
```





Chaîne de caractères brutes

- Chaîne de caractères sans interprétation des caractères
- N'interprète pas un retour à la ligne, un double quote, etc.
- Défini par un R avant le début et des délimiteurs

```
Ceci est une "chaîne"

où on peut retourner à la ligne

où encore mettre un "
```





Chaîne de caractères std::string

- Utiliser la bibliothèque <string>
- Permet une manipulation plus aisée des chaînes de caractères;
- Allocations et deallocations automatiques
- De nombreux services de proposés





Initialisation directe d'une sd::string

- Initialiser une std::string par une chaîne de caractères native pas optimale : copie de la chaîne native.
- Depuis C++14, possibilité de définir directement une chaîne entre double quote comme une std::string
- Rajout d'un s après le dernier double quote





Déclaration automatique implicite et explicite

Lorsqu'on déclare et initialise une variable, il y a redondance du type de la variable

```
int i = 4; // i déclaré entier, et initialisé avec entier double x = 4.; // x double, initialisé avec un double int j = 3.5; // Initialisation bizarre... Un bogue ? int d = x/3; //Idem, vraiment voulu par le programmeur ?
```

- En Python, le type d'une variable est définie par la valeur qu'elle contient.
- En C++, il est possible de définir une variable dont le type dépendra du type de la valeur qui l'initialise : c'est une déclaration implicite
- On peut également déclarer une variable dont le type dépendra d'une expression explicite (mais qui ne sert pas à l'initialiser) : c'est une déclaration explicite





Déclaration automatique implicite d'une variable

On utilise le mot clef natif auto

```
auto i = 4; // i de type int
auto x = 3.; // x de type double
auto z = 3.+4.i; // z de type complex<double>
auto nz = std::abs(z);// nz de type double
auto j; //Erreur compilation, impossible déduire type de j
i = 4.3; //i vaut maintenant 4 puisqu'il a été déclaré int
```

La déclaration implicite peut simplifier le code Ne pas en abuser, sous peine de rendre le code peu lisible :

```
auto x = initialisation_echantillon(); //Type de x ???
auto y = 2*x/3; // Division entière, réelle ?
auto z =std::abs(y); //z même type que y ?
```





Déclaration automatique explicite d'une variable

Type de variable déduite à partir d'une expression

Peu utile à ce niveau, mais on y reviendra où la déclaration automatique explicite (ou implicite) est indispensable!





Renommage de type

- typedef toujours valable dans les cas simples;
- On peut également utiliser à partir de C++ 11 le mot clef using

```
typedef double reel;
using reel = double;
```

Nous verrons que dans certains cas, typedef n'est pas utilisable et using indispensable.

On n'utilisera plus désormais que le mot clef using pour le renommage de type.



Initialisation des variables

Plusieurs façons d'initialiser les variables en C++

```
A la C: int i = 3;
A la C++ 98: int i(3); // Par construction
A la C++ 11: int i{3}; // Par liste d'initialisation
```

 L'initialisation par construction nécessaire pour les variables nécessitant plusieurs paramètres.

```
std::string chaîne = "Bonjour le monde !"s;
std::string sous_chaîne(chaîne, 11, 5); // Vaut "monde"
```

 La notion de liste d'initialisation en C++ 11 est très importante. Elle permet d'initialiser une collection de valeurs. Elle existait déjà en C, mais généralisée en C++ 11 :

```
double vect3D[] = { 1., 3., 5.};
```





Autres possibilités pour l'initialisation

• Ecriture en binaire possible dès C++ 11

```
int xb = 0b0011000111001;
```

 Possibilité de mettre des séparateurs dans un nombre pour une écriture plus claire de ce nombre (C++ 14)

```
std::int32_t xb = 0b0'0110'0011'1001;
std::int64_t value = 1'350'450'000LL;
double pi = 3.14'15'92'65'36;
```





Structures en C++

- Plus besoin de typedef
- Initialisation des structures facile avec les listes d'initialisation
- À partir de C++ 20, possibilité d'initialisation partielle en désignant les champs initialisés (avec g++, possible dès C++ 11, mais pas dans la norme)
- Possibilité de définir une structure dans une fonction





Le qualificateur const

Certaines variables ne doivent pas changer de valeur.

Par exemple : π

Pour empêcher cela, on utilise le mot clef const

C'est un qualificateur : il se met avant ou après le type de la variable.

```
const double π = 3.141592653589793;
double const e = 2.718281828459045;

π = 3.; // Erreur de compilation !
```





Pointeurs natifs en C++

Même chose qu'en C

Seul changement notable : pour le pointeur nul, on utilise nullptr

nullptr est de type std::nullptr_t. On verra l'intérêt pour les fonctions.

Attention à la signification de const pour les pointeurs :

```
int i = 3, j = 4;
int const* pt_i = &i; // Pointeur considérant i comme const
*pt_i = 3; // Erreur compilation
pt_i = &j; // OK
int * const pt_j = &i; // Pointeur const sur i
*pt_j = 3; // OK
pt_j = &j; // Erreur compilation
int const* const pt_k = &i; // Pointeur const sur i const
*pt_k = 3; // Erreur compilation
pt_k = &j; // Erreur compilation
```





Pointeurs partagés

Pointeur comptant le nombre de pointeurs se référant à sa valeur;

La valeur n'est détruite que lorsque le dernier pointeur s'y référant est détruit;

Assure de ne pas avoir de fuite mémoire;

La valeur est initialisée en même temps que le pointeur.





Pointeurs partagés (suite)

Impossible de faire une initialisation partielle de structure (obligatoirement complète ou aucune)

Les pointeurs se détruisent comme toute variable : à la sortie de leur bloc d'instruction

Gestion des pointeurs un peu plus lente que pour les pointeurs natifs (compteur de référence)

Se manipule comme les pointeurs natifs (sauf arithmétique) On peut accéder au pointeur natif sous-jacent

```
auto pt_i = std::make_shared<int>(4);
auto pt_j = std::make_shared<int const>(5);
*pt_i = 3;
*pt_j = 4;// Erreur compilation
auto pt_fiche = std::make_shared<ficheEtudiant>();
pt_fiche->prénom = "Robert"s;
```





Pointeurs partagés (suite...)

```
auto pt i = std::make shared<int>(4);
std::cout << "Nbre réf. sur 4 : " << pt i.count() << std::endl;
  auto pt j = pt i;
  std::cout << "Nbre réf. sur 4 : " << pt i.count() << std::endl;</pre>
    auto pt k = pt i;
    std::cout << "Nbre réf. sur 4 : " << pt i.count() << std::endl;</pre>
  std::cout << "Nbre réf. sur 4 : " << pt i.count() << std::endl;</pre>
std::cout << "Nbre réf. sur 4 : " << pt i.count() << std::endl;</pre>
int* natif pt = pt i.get();
Nbre réf. sur 4 : 1
Nbre réf. sur 4 : 2
```

```
Nbre réf. sur 4 : 1
Nbre réf. sur 4 : 2
Nbre réf. sur 4 : 3
Nbre réf. sur 4 : 2
Nbre réf. sur 4 : 1
```





Pointeurs uniques

Un seul pointeur à la fois peut pointer sur une valeur crée par un pointeur unique;

La valeur se détruit quand le dernier pointeur se référant à cette valeur est détruit;

Gestion aussi rapide que les pointeurs natifs sans fuite mémoire Se manipule comme les pointeurs natifs (sauf arithmétique) On peut accéder au pointeur sous-jacent





Copie contre déplacement

En C++, à partir du 11, on peut copier ou déplacer des valeurs int c = a; Copie, c possède la même valeur de d int c = sta::move(d); Déplacement, c vole la valeur à d qui ne possède plus sa valeur après cet appel Pour les pointeurs uniques, seul le déplacement est possible

pt_fiche1 en : 0x696b80

pt_fiche1 en:0

pt_fiche2 en : 0x696b80





Les références

Ne stocke pas de valeur, mais fait référence à une valeur existante en mémoire;

Si la valeur est modifiée, la référence verra la valeur modifiée; Si on fait référence à une valeur possédée par une variable, on peut voir cela comme un alias à cette variable;

Une référence doit obligatoirement faire référence à une valeur stockée en mémoire;

On rajoute le symbole & pour déclarer une référence.

```
int i = 3, j = 4;
int& k = i; // k faire référence à la valeur stockée par i
k = 2; // Maintenant i et k valent deux !
i = 1; // Maintenant i et k valent un !
k = j; // Maintenant i et k valent 4...
```





Les références (suite)

Une référence n'est pas obligée de faire référence à une valeur stockée dans une variable

```
auto pt_x = std::make_unique<double>(-0.707);
double& x = *pt_x;
x = 0.707; // la variable pointée par pt_x vaut 0.707
*pt_x = 1.414; // x voit la valeur 1.414
auto pt_y = std::move(pt_x);
x = 3.1415; // pt_y pointe sur la valeur 3.1415
*pt_y = 2.28; // x voit maintenant la valeur 2.28
```

 On peut déclarer une référence sur une valeur considérée comme const mais cela n'empêche pas de modifier la valeur par un autre moyen!

```
int i = 4;
int const& j = i;
j = 4; // Erreur de compilation !
i = -11; // OK, j voit maintenant -11 comme valeur !
```





Gestion statique et dynamique de la mémoire

Allocation statique: On connaît durant la compilation la taille à réserver : le compilateur réserve dans l'espace de l'exécutable un espace pour stocker les données Allocation dynamique: On ne connaît pas à la compilation la place mémoire à réserver : c'est durant l'exécution du programme qu'on réserve la mémoire Allocation statique : sur la pile Allocation dynamique : sur le tas Pile limitée par la taille sur certains systèmes d'exploitations (Windows... Entre 512ko et 2Go) Ne pas allouer de grande taille en statique!





Allocation statique variable = déclaration variable Exemple allocation dynamique : liste simplement chaînée Pour réserver une valeur en mémoire : opérateur new

```
struct liste_entier
{
    int valeur;
    liste_entier* prochain;
};
...
// Construction
liste_entier racine{1,nullptr}; // Initialisation de la racine
racine.prochain = new liste_entier(2,nullptr);
liste_entier* nœud = racine->prochain;
nœud->prochain = new liste_entier(3,nullptr);
nœud = nœud->prochain;
...
```





Pour désallouer une valeur en mémoire : opérateur delete

```
// Destruction de la liste
liste_entier* prochain = root.prochain;
delete prochain->prochain->prochain;
delete prochain->prochain;
delete prochain;
```

- Attention, ne jamais mélanger malloc/free avec new/delete!
- Ne pas oublier de faire un delete pour chaque new d'appeler
- Sinon on aura une fuite mémoire;
- L'allocation dynamique avec new/delete indispensable jusqu'à C++ 11
- Beaucoup moins utile depuis C++ 11 → II vaut mieux éviter le plus possible de les utiliser.





On peut allouer des variables dynamiquement avec les pointeurs partagés ou uniques!
Bien plus sûr et impossible d'avoir des fuites mémoires Exemple pour la liste :

```
struct liste_entier
{
   int valeur;
   std::unique_ptr<int> prochain; // Ou std::shared_ptr
};

// Construction
liste_entier racine(2,nullptr);
racine.prochain = std::make_unique<liste_entier>(3,nullptr);
auto& prochain = racine.prochain;
prochain->prochain=std::make_unique<liste_entier>(4,nullptr);
auto& prochain2 = prochain->prochain;
```





La destruction bien plus facile à écrire :

```
racine.prochain = nullptr;
```

Suppression d'un nœud

```
std::unique_ptr<liste_entier>& nœud_précédent = ...
nœud_précédent->prochain;
```

Exercice:

- Créer une liste contenant des entiers pour valeurs et pointant sur le suivant à l'aide de pointeurs partagés
- 2. Déclarer et définir des fonctions qui permettent : d'initialiser la racine de la liste, rajouter une valeur à la fin de la liste, de supprimer tous les multiples d'une valeur dans la liste (la valeur exclue)
- 3. Créer dans le programme principal une liste contenant la valeur deux et les valeurs impaires supérieures à deux et inférieurs à un certain N fixé.
- 4. À l'aide du crible d'Eratosthène, ne conserver que les nombres premiers dans la liste et les afficher à l'écran





Les conteneurs en C++





Qu'est ce qu'un conteneur ?

Un conteneur est un type de valeur qui contient une collection d'autres valeurs

Un conteneur gère de lui-même la réservation et la libération de la mémoire

On peut accéder en lecture ou en écriture aux valeurs d'un conteneur

Dans les conteneurs, on a de proposé en C++:

Les tableaux statiques

Les tableaux dynamiques

Les listes

Les queues, les tas et les piles

Les arbres, les tableaux associatifs (les dictionnaires)

Etc.

Tous les conteneurs possèdent des itérateurs Mais c'est quoi un itérateur ?







Les itérateurs en C++

Un itérateur est un type de variable qui pointera sur des valeurs d'un conteneur (un tableau, une liste, etc.)

Il possède la faculté de pouvoir parcourir les valeurs d'un conteneur à l'aide d'opérateurs dont ++ et *

L'itérateur le plus simple, qui existe en C est le pointeur

```
double tableau[] = {1,2,3,4,5,6,7,8,9,10};
double *pt_coef = tableau;
for ( int i = 0; i < 10; ++i )
{
   std::cout << *pt_coef << " ";
   ++ pt_coef;
}</pre>
```

• L'itérateur d'une liste sera plus complexe !





Les itérateurs en C++ (suite)

Plusieurs types d'itérateurs :

Les itérateurs de lecture ou/et écriture. Exemple : itérateur sur des valeurs constantes ou non

Les itérateurs uni-directionnel : on ne peut qu'avancer vers le prochain élément. Exemple : itérateur d'une liste simplement chaînée

Les itérateurs bi-directionnels : on peut aller vers le prochain élément ou le précédent. Exemple : itérateur d'une liste doublement chaînée

Les itérateurs à accès aléatoires : on peut avancer ou reculer, sauter des éléments, etc. Exemple : itérateur d'un tableau

La fonction begin créee un itérateur sur le 1^{er} élément d'un conteneur et la fonction end un itérateur sur la fin du conteneur





Les tableaux statiques

Tableau statique réserver à la compilation Possibilité de déclarer des tableaux statiques à la C Mais pas de contrôle possible des indices... En C++, bibliothèque <array> propose tableau statique Contrôle initialisation et accès aux éléments si besoin





Les tableaux statiques

Depuis C++ 17, on peut simplifier la syntaxe

```
std::array tableau ={1.,2.,3.,4.};// Tableau de quatre doubles
```

- Le C++ « devine » le type d'éléments et la longueur du tableau statique
- On ne contrôle plus la taille du tableau avec ce type d'initialisation : gare au bogues
- Mais allège considérablement l'écriture du code (donc plus facile à lire!)
- De toute façon, on peu continuer à contrôler l'accès aux données :

```
double x = tableau[0];//ok
// Erreur à l'exécution avec gcc si l'option -D_GLIBCXX_DEBUG
// a été mis en option de compilation
double y = tableau[4];
double z = tableau.at(4);// Erreur levée systématiquement
double* tab = tableau.data();// tab pointe sur début tableau
double& rx = tableau[2];
rx = 4.; // On modifie le troisième élément de tableau
double& début = tableau.front(), fin = tableau.back();
```





Les tableaux statiques

```
auto size = tableau.size();//Nombre d'éléments dans le tableau
tableau.fill(-1.);// Remplit le tableau avec des -1.
std::array<double,4> buffer;
buffer.swap(tableau);// Permute les données de tableau avec buffer
```

- La fonction swap a un coût linéaire en fonction de la taille du tableau. On permute les éléments un par un
- Il est possible de comparer lexicographiquement deux tableaux, à condition qu'ils aient le même type d'éléments et qu'ils soient comparables

```
std::array parties_entières = {-1., -2., 3., 6., -4.};
std::array valeurs_réelles = {-1.2, -2.3, 3.4, -6.5, -4.1};
if (parties_entières > valeurs_réelles )
    std::cout << "La partie entière possède des éléments plus gros !";</pre>
```

La partie entière possède des éléments plus gros !





Parcours des tableaux en C++

Un conteneur est une collection de valeurs : tableau statique, dynamique, liste, arbre, dictionnaire, etc. Plusieurs façons de parcourir un conteneur : À la C avec une boucle for classique En itérant sur les valeurs du tableau par référence ou copie En itérant explicitement avec un itérateur

```
for (decltype(tableau.size()) i = 0; i < tableau.size(); ++i ) // Boucle classique en C
{
    double& rx = tableau[i];
    ...
    rx = 4.; ...
}

for ( auto& réf : tableau ) // C++ 11 et supérieur : boucle à la Python...
{ ... réf = 4.; ... }

for ( auto iter = tableau.begin(); iter != tableau.end(); ++iter) // Par itérateur
{ ... }</pre>
```





Exercice sur les tableaux statiques

Calcul de l'aire signée

Définir le type point et le type vecteur comme des tableaux à trois coefficients double précision

Définir une structure triangle comme un tableau de trois points p_1 , p_2 , p_3 .

Définir un point p = (0,0) et un triangle $T \{p_1(-1,-1), p_2(1,-1), p_3(0,1)\}$

Calculer les vecteurs $\overrightarrow{p_1p}$, $\overrightarrow{p_2p}$ et $\overrightarrow{p_3p}$.

Calculer le produit tensoriel de $\overrightarrow{p_1p}$, $\overrightarrow{p_2p}$ et $\overrightarrow{p_3p}$ (deux à deux, trois produits tensoriels)

Vérifier que les trois scalaires obtenus ont le même signe Si oui, afficher que le point p est bien dans le triangle.





Tableaux dynamiques natifs

Permet d'allouer un tableau à l'exécution; On peut utiles opérateurs new[] et delete[]; new[] permet d'allouer mais pas d'initialiser.

```
int n = 20;
// Allocation d'un simple tableau d'indices
int *indices = new int[n];
// Allocation d'un tableau de coordonnées en 3D
auto coords = new std::array<double,3>[n];
// Allocation d'une matrice carrée de dimension n
double** matrice = new double*[n];
for (int i = 0; i < n; ++i) matrice[i] = new double[n];</pre>
```

Initialisation semblable au C

```
for (int i=0; i<n; ++i) indices[i] = i+1;
for (int i=0; i<n; ++i) coords[i] = {1.5*i,2.5*i-2.,2.1*i+4.};
for (int i = 0; i<n; ++i)
    for (int j = 0; j<n; ++j)
        matrice[i][j] = (i+j)%n+1;</pre>
```





Tableaux dynamiques natifs...

Utilisation de delete[] pour désallouer

```
delete [] indices;
delete [] coords;
for (int i = 0; i<n; ++i) delete [] matrice[i];
delete [] matrice;</pre>
```

- Allocation/Désallocation très proche du C
- New plus facile à utiliser que malloc
- New et delete font parti du langage de base!
- Potentiellement sujets aux mêmes bogues!
 - Dépassement d'indice non contrôlé
 - Fuite mémoire assez courant avec ce type de code
- Pas de services proposés pour faciliter la gestion des tableaux





Tableaux dynamiques partagés ou uniques

Utilisation de std::shared_ptr OU std::unique_ptr depuis C++ 17 Création d'un tableau partagé en C++ 17

Création d'un tableau partagé en C++ 20

```
int n = 20;
auto indices = std::make_shared<int[]>(n);
auto coords = std::make_shared<std::array<double,3>[]>(n);
// Pour la matrice, échec d'utilisation de cette approche(bogues compilateur ?)
```

- Même approche avec std::unique_ptr
- Accès identiques à ceux des tableaux dynamiques natifs.





Tableaux dynamiques partagés ou uniques...

Pas de désallocation à faire. Cela se fait automatiquement ! Même principe d'allocation qu'avec new (qu'on utilise en C++ 17!)

Mieux qu'une simple allocation/désallocation avec new/delete Simplifie le code en enlevant la phase de désallocation On est assurer de ne pas avoir de fuite mémoire

Cependant:

Pas de contrôles possibles sur les indices d'accès aux valeurs Pas de services proposés pour faciliter la vie du programmeur !





Tableaux dynamique avec vector

Il existe un type tableau dynamique en C++ Pas natif. Proposé dans la bibliothèque <vector> Puissant avec des stratégies d'allocation élaborées

```
#include <vector>
std::vector e1{1.,0.,0.};
int n = 20;
std::vector<int> indices(n, -1);// Avec initialisation à -1
std::vector<std::array<double,3>> coords(n);
std::vector<std::vector<double>> matrice;
matrice.reserve(n);
for (int i = 0; i<n; ++i)
    matrice.emplace_back(n);</pre>
```

Possibilité d'une « liste de compréhension »





Stratégie d'allocation de vector

Deux notions importantes dans std::vector : la capacité et la taille La capacité : Taille de la mémoire réservée (nombre d'éléments qu'on peut contenir avec la mémoire réservée)

La taille : Nombre d'éléments dans le vecteur. La taille est toujours plus petite que la capacité!

```
std::vector<double> u(30);
std::cout<<"u => Capacité: "<<u.capacity()<<"\tTaille: "<<u.size()<<std::endl;</pre>
u.resize(20);
std::cout<<"u => Capacité: "<<u.capacity()<<"\tTaille: "<<u.size()<<std::endl;</pre>
u.resize(40);
std::cout<<"u => Capacité: "<<u.capacity()<<"\tTaille: "<<u.size()<<std::endl;</pre>
std::vector<double>(30).swap(u);
std::cout<<"u => Capacité: "<<u.capacity()<<"\tTaille: "<<u.size()<<std::endl;</pre>
std::vector<double> v; v.reserve(100);
std::cout<<"u => Capacité: "<<u.capacity()<<"\tTaille: "<<u.size()<<std::endl;</pre>
v.push back(3.14); v.push back(2.28); v.push back(1.);
std::cout<<"u => Capacité: "<<u.capacity()<<"\tTaille: "<<u.size()<<std::endl;</pre>
v.pop back();
std::cout<<"u => Capacité: "<<u.capacity()<<"\tTaille: "<<u.size()<<std::endl;</pre>
v.shrink to fit();
std::cout<<"u => Capacité: "<<u.capacity()<<"\tTaille: "<<u.size()<<std::endl;</pre>
```





Stratégie d'allocation de vector

```
std::vector<double> u(30);
std::cout<<"u => Capacité: "<<u.capacity()<<"\tTaille: "<<u.size()<<std::endl;</pre>
u.resize(20);
std::cout<<"u => Capacité: "<<u.capacity()<<"\tTaille: "<<u.size()<<std::endl;</pre>
u.resize(40);
std::cout<<"u => Capacité: "<<u.capacity()<<"\tTaille: "<<u.size()<<std::endl;</pre>
std::vector<double>(30).swap(u);
std::cout<<"u => Capacité: "<<u.capacity()<<"\tTaille: "<<u.size()<<std::endl;</pre>
std::vector<double> v; v.reserve(100);
std::cout<<"v => Capacité: "<<v.capacity()<<"\tTaille: "<<v.size()<<std::endl;</pre>
v.push back (3.14); v.push back (2.28); v.push back (1.);
std::cout<<"v => Capacité: "<<v.capacity()<<"\tTaille: "<<v.size()<<std::endl;</pre>
v.pop back();
std::cout<<"v => Capacité: "<<v.capacity()<<"\tTaille: "<<v.size()<<std::endl;</pre>
v.shrink to fit();
std::cout<<"v => Capacité: "<<v.capacity()<<"\tTaille: "<<v.size()<<std::endl;</pre>
                      Taille: 30
u => Capacité : 30
u => Capacité : 30
                      Taille: 20
u => Capacité : 40
                      Taille: 40
u => Capacité : 30
                      Taille: 30
v => Capacité : 100
                      Taille: 0
v => Capacité : 100
                      Taille: 3
v => Capacité : 100
                      Taille: 2
v => Capacité : 2
                       Taille: 2
```





Services associés à vector

Rajout/Suppression d'un élément à la fin :

Copie une nouvelle valeur à la fin : push_back

Initialise une nouvelle valeur à la fin : emplace_back

Eliminer le dernier élément du vecteur : pop_back

Opérateurs d'accès :

Comme en C, avec les [], pas de contrôle normalement sauf si on rajoute -D_GLIBCXX_DEBUG avec gcc;

Avec le service get : contrôle systématique des indices, plus lent que d'accéder avec les []

Pointeur sur le début du tableau : data()

Itérateurs avec begin() et end(), rbegin() et rend(), etc.

Et d'autres encore (back, front, etc.)

Copie, déplacement, échange et comparaisons





Exemple d'utilisation de vector

```
int N = 100;
[[maybe unused]] int i;
std::vector<std::int32 t> carrés(N);
std::generate(carrés.begin(),carrés.end(),[i=0]() mutable { i++; return i*i; });
std::vector<std::int32 t> non pythagoricien; non pythagoricien.reserve(100);
for (auto iter 1=carrés.begin(); iter 1!=carrés.end(); ++iter 1)
   bool est somme = false;
   for(auto iter 2=carrés.begin();(iter 2!=iter 1)&&(not est somme);++iter 2)
     for(auto iter 3=carrés.begin();(iter 3!=iter 2)&&(not est somme);++iter 3)
       if ((*iter 2)+(*iter 3) == *iter 1) est somme = true;
   if (not est somme) non pythagoricien.emplace back(*iter 1);
non pythagoricien.shrink to fit();
std::cout << "Nombre de carrés non pythagoryciens : " << non pythagoricien.size()
          << std::endl;
for (auto val : non pythagoricien) std::cout << val << " ";
std::cout << std::endl;</pre>
```

Recherche de carrés d'entiers qui ne sont pas la somme de deux carrés entiers (nombre pythagoricien)





Exercice sur vector

- Crible d'Eratosthène
- Créer un vecteur contenant tous les entiers de deux à N (on pourra modifier N)
- On élimine les multiples en les mettant à zéro
- On reparcourt le tableau pour rajouter dans un autre tableau (qui contiendra les nombres premiers) les entiers non nuls
- On affiche le nombre de nombres premiers trouvés et la liste de ces nombres





Les listes

Les listes: bibliothèque Rajout à la fin, au début, suppression au milieu: O(1)
Itérateurs disponibles (begin, end, cbegin, cend,...)
Opérateurs de copie, déplacement, comparaison
Enlever des valeurs selon un critère, etc.
En général plus lent que les vecteurs
Mais utile si beaucoup d'insertion au début ou au milieu, etc.

```
std::list l1{5, 7, 11, 13, 17, 19, 23, 29};
std::list<std::int32_t> 12{2,3};
for (int i = 1; i < 100; ++i) {
    12.emplace_back(6*i-1);
    12.emplace_back(6*i+1);
}
for ( auto val : l1 )
    12.remove_if([val](int n) { return (n>val) && (n%val == 0); });
std::cout << "Nombres premiers (" << 12.size() << ") : ";
for ( auto val : l2 ) std::cout << val << " ";
std::cout << std::endl;</pre>
```





Exercice sur les listes

- Reprendre la structure fiche d'étudiant
- Créer une liste contenant plusieurs étudiants dont certains de la même promotion
- Afficher la liste
- Trier la liste par nom (voir le service sort de list sur Cppreference)
- Supprimer les étudiants d'une promotion donnée
- Afficher le nombre d'étudiants contenus dans la liste





Les dictionnaires

```
std::map : dictionnaire trié
std::unordered_map : dictionnaire avec table hashage

#include <map>
std::map<std::string, int> m{ {"CPU", 10},{"GPU", 15},{"RAM", 20},};
for (const auto& [key, value] : m)
{
    std::cout << key << " = " << value << "; ";
}
std::cout << std::endl;
m["CPU"] = 25; // Màj d'une valeur existante
m["SSD"] = 30; // Création d'une nouvelle valeur</pre>
```

Deux dictionnaires : std::map et std::unordered_map





Exercice sur les dictionnaires

- Reprendre la structure ficheEtudiant
- Créer un dictionnaire dont la clef est le nom et la valeur la fiche
- Essayer diverses manipulation avec map et unordered map...
- N'hésitez pas à aller regarder ce qu'on peut faire avec sur CppReference









Les fonctions en C++





Surcharges des fonctions

 Plusieurs fonctions peuvent avoir le même nom du moment que les paramètres diffèrent et ne laisse pas d'ambivalence

```
void axpy ( int N, float a, const float *x , float *y)
{// Op. y <- y + a.x sur vecteurs x, y avec a scalaire
    for (int i=0; i<N; ++i) y[i] += a*x[i];</pre>
// Version double précision
void axpy ( int N, double a, const double *x, double *y)
\{// \text{ Op. y } < -\text{ y } + \text{ a.x sur vecteurs x }, \text{y avec a scalaire} \}
    for (int i = 0; i < N; ++i) y[i] += a*x[i];
void main (
    float fx[] = \{1.f, 2.f, 3.f, 4.f\};
    float fy[] = \{0.f, -1.f, -2.f, -3.f\};
    axpy (4,2.f,fx,fy); // Appel la version float
    double dx[] = \{1., 2., 3., 4.\};
    double dy[] = \{0., -1., -2., -3.\};
    axpy (4,2.,dx,dy); // Appel la version double
    axpy (4,2.f,dx,dy); // Erreur compilation
```

Fonctions génériques (C++ 2020)

- Ecrire la même fonction avec la même mise en œuvre plusieurs fois pour des types différents : pénible et source de bogue
- Utilisation du type auto en paramètre
- On verra plus tard les templates qui font la même chose avec plus de contrôle

```
// Fonction générique pour tout type de vecteur
void axpy ( int N, auto a, const auto *x, auto *y )
{    // Op. y <- y + a.x sur vecteurs x ,y avec a scalaire
    for ( int i = 0; i<N; ++i ) y[i] += a*x[i];
}
void main ( )
{
    float fx[] = {1.f, 2.f, 3.f, 4.f};
    float fy[] = {0.f, -1.f, -2.f, -3.f};
    axpy (4,2.f,fx,fy); // Appel avec simple précision

    double dx[] = {1.,2.,3.,4.}, dy[] = {0.,-1.,-2.,-3.};
    axpy (4,2.,dx,dy); // Appel avec double précision
    axpy (4,2.f,dx,dy); // Appel a simple préc.,dx & dy double</pre>
```





Fonctions génériques (C++ 2020) (suite)

- A chaque nouveau jeu de paramètres (types), le C++ génère une nouvelle fonction
- Dans l'exemple précédent, trois fonctions ont été générées
- Le C++ ne générera une erreur que si l'opération
 y[i] += a*x[i] est incompatible avec les types donnés

```
axpy(4,2,fx,dy);// version (int, int, const float*,double*)
axpy(4,2,"toto","titi"); // ne compile pas
```

Première version compile : sens multiplication entier x réel Deuxième version compile pas : multiplication entier par chaîne caractère ?

On pourrait redéfinir la multiplication entier x std::string (voir plus loin) : la fonction compilerait avec modif. mineures !

```
axpy(4,2,"toto"s,"titi"s); // compile si operator * défini
```





Valeurs par défaut

- Arrive souvent qu'un paramètre ait quasiment toujours la même valeur
- Exemple :

```
void axpy(int N, auto a, const auto *x, auto *y, int incx, int incy)
{
    for( int i = 0; i < N; ++i ) y[i*incy] += a * x[i*incx];</pre>
int main()
{
    const int N = 4;
    double A[N][N] = \{ \{1, 2, 4, 8\}, \}
                       {1,3,9,27},
                       {1,4,16,64},
                        {1 ,5 ,25 ,125} } ;
    // On soustrait 4 fois la colonne 1 à la colonne 3 de la matrice :
    axpy (4,-4.,A, A+2, N, N);
    // Rajout de la deuxième colonne à la quatrième ligne :
    axpy (4, 1., A+1, &A[3][0], N, 1);
```





Valeurs par défaut (suite)

- incx et incy indispensable mais égal à 1 en général
- Paramètre inutile pour les vecteur, allourdit le code...
- On leur donne une valeur par défaut égal à un
- Si on omet de les données, ils seront égaux à un !

```
void axpy(int N, auto a, const auto *x, auto *y, int incx = 1,
          int incy = 1)
{
    for (int i=0; i<N; ++i) y[i * incy] += a*x[i * incx];</pre>
int main()
    const int N = 4;
    double A[N][N] = \{ \{1, 2, 4, 8\}, \{1, 3, 9, 27\}, 
                        {1 ,4 ,16 , 64}, {1 ,5 ,25 ,125}};
    double x[N] = \{1, 2, 3, 4\}, y[N] = \{4, 3, 2, 1\};
    axpy (N, -4., &A[0][0], &A[0][2], N, N); // incx = N, incy = N
    axpy (N, 1., &A[0][1], &A[3][0], N); // incx = N, incy = 1
    axpy (N, 1., &A[1][0], &A[0][3], 1, N); // incx = 1, incy = N
    axpy (4, 1., x, y); // incx = 1, incy = 1;
    return EXIT SUCCESS ;
```





Valeurs par défaut (suite)

- Les paramètres ayant des valeurs par défaut doivent **impérativement** être déclarée en dernier dans les paramètres de la fonction ;
- L'ordre des paramètres par défaut doit être respecté à l'appel : si un paramètre possédant une valeur par défaut doit être défini avec une valeur spécifique, tous les paramètres précédents, même ceux ayant une valeur par défaut, doivent également avoir une valeur spécifique définie par l'utilisateur. Ainsi, dans l'exemple ci-dessus, on ne peut pas définir une valeur différente de un pour incy sans définir explicitement la valeur un pour incx à l'appel!
- Les valeurs par défauts sont uniquement définis dans la déclaration de la fonction, pas dans la définition.





Référence et passage par référence



