Modulo: Allocazione dinamica della memoria in C

[P2_05]

Unità didattica: puntatori ad array dinamici

[4-AC]

Titolo: gestione dei puntatori ad array dinamicamente allocati

Argomenti trattati:

✓ Esempi di uso di puntatori come parametri di function

Prerequisiti richiesti: programmazione C (array, puntatori, allocazione dinamica)

Esempio Oa: passaggio dei parametri in C

In C i parametri di output vanno passati per riferimento (indirizzo)

```
#include <stdio.h>
void void_def_var(float* pt) {*pt = 1.5;}
main()
{float A=0.f, B=0.f; float* point;
 void_def_var(&A);
printf("\nA = \g\n",A);
 point = &B; void_def_var(point);
printf("\nB = \g\n",B);
                               A = 1.5
                               B = 1.5
```

Esempio Ob: se la function restituisce un valore...

```
più semplice!
```

```
#include <stdio.h>
float def_var() {return 2.5f;}
main()
{float A=0.f, B=0.f; float* point;
 A=def_var();
printf("\nA = %g\n",A);
 point = &B; *point=def_var();
printf("\nB = \g\n",B);
                        A = 2.5
```

B = 2.5

Esempio Oc: se il parametro di output è un puntatore

```
#include <stdio.h>
void def_var2(short* count,float* pA,float* pB, |float** pt)
{|(*count)++; | NON *count++ perché "*" e "++" hanno uguale priorità!
 if (*count2 == 0)
     *pt=pA;
     printf("\nEnter a float value: "); scanf("%f",*pt);}
 else
     *pt=pB;
                                   se count è pari modifica A,
     **pt=(float)*count;}
                                          altrimenti modifica B
main()
{short count=1; float A=0.f, B=0.f; float *point;
def_var2(&count,&A, &B, &point);
                                         count = 2
 printf("\nA = \g,\tB = \g\n,A,B);
                                         Enter a float value: 1.5
                                         A = 1.5
 def var2(&count,&A, &B, &point);
                                                     \mathbf{B} = \mathbf{0}
                                         count = 3
 printf("\nA = %g,\tB = %g\n,A,B);
                                                       \mathbf{B} = 3
                                         A = 1.5,
...}
                                         count = 4
                                         Enter a float value: 2.7
                                         A = 2.7, B = 3
```

Esempio Od: se il parametro di output è un puntatore

```
#include <stdio.h>
float* def_var3(short* count, float* pA, float* pB)
     float* pt;
 (*count)++;
 if (*count2 == 0)
    pt = pA;
    printf("\nEnter a float value: "); scanf("%f",pt);
 else
    pt = pB;
                                più semplice!
     *pt=(float)*count;
 return pt;
main()
{short count=1; float A=0.f, B=0.f; float *point;
 point = def_var3(&count,&A, &B);
 printf("\nA = \g,\tB = \g\n,A,B);
 point = def_var3(&count,&A, &B);
 printf("\nA = %g,\tB = %g\n,A,B);
```

Esempio 1: array statico mediante puntatore (nel main)

```
#include <stdio.h>
 2
 3
 4
      int main()
 5
 6
          float A[10]; float *pA;
 7
          short i, N=10;
 8
 9
                     equivale a: pA = &A[0];
10
11
          for (i=0; i<N; i++)
               *(pA+i) = (float)i;
12
13
14
          puts("\n array statico A =\n");
15
          for (i=0; i<N; i++)
16
               printf(" %g", *(pA+i));
      puts("\n\n");
17
18
                              array statico A =
```

Esempio 3a: costruire un array dinamico (in function)

```
#include <stdio.h>
      #include <stdlib.h>
      void crea array dinamicol(int N, float **pt
 4
 5
           *pt = (float *)malloc(N*sizeof(float))
 6
 7
          int i;
8
          for (i=0; i<N; i++)
 9
             *(*pt+i) = (float)i;
10
11
12
      int main()
13
          short i, N=10; float *pA;
14
          crea_array_dinamico1(N, &pA);
15
16
17
          puts("\n array dinamico A mediante pA = \n");
18
          for (i=0; i<N; i++)</pre>
19
               printf(" %q", *(pA+i));
20
21
                                   array dinamico A mediante pA =
22
      puts("\n\n");
                                                                 8
23
24
```

2_05_04.10

Allocazione dinamica

(prof. M. Rizzardi)