

Программирование на C++ и Python

Лекция 3

Динамическая память.

Объектно-ориентированное программирование

Воробьев Виталий Сергеевич (ИЯФ, НГУ)

Новосибирск, 29 сентября 2021

Память в программе C++

- Стек (stack) быстрая «автоматическая» память
 - Отвечает за вызовы функций и хранение автоматических переменных
 - □ Является стеком
 - □ Имеет небольшой размер ()
 - При выходе из области видимости автоматические переменные уничтожаются в порядке обратном созданию
- **Куча (heap)** большая доступная для динамического выделения память
 - Работа с кучей ведется с помощью указателей
 - □ Значительно медленнее, чем стек
 - В Си программист отвечает за освобождение динамической памяти. В стандартной библиотеке C++ есть «умные» указатели

Heap

Stack

Global

Program code

Динамическая память

- Зачем нужна динамическая память?
 - □ Чтобы хранить большие структуры данных
 - Чтобы лучше контролировать время жизни объектов
- Динамическая память на низком уровне: new, delete, delete[]
 - ☐ Не забыть вызвать delete для каждого new
 - Не перепутать delete и delete[]
- Контейнеры vector, set и др. хранят данные в куче

```
int main() {
    int* i = new int(9);
    int* arr = new int[10];
    for (int i = 0; i < 10; ++i)
{
        cout << arr + i << endl;</pre>
        arr[i] = i;
                                    > 0xf97338
                                    > 0xf9733c
cout << i << ": " << *i << endl;
                                    > 0xf97340
    int *j = i;
                                    > 0xf97344
    *i += 1; // *i == 10
                                    > 0xf97348
    cout << j << ": " << *i << en
                                    > 0xf9734c
dl;
                                    > 0xf97350
                                    > 0xf97354
    delete i;
                                    > 0xf97358
    delete[] arr;
                                    > 0xf9735c
                                    > 0xf918d8: 9
                                    > 0xf918d8:
    return 0;
                                    10
```

Идиома RAII

Получение ресурса есть инициализация Resource acquisition is initialization

- Программы работают с ресурсами: память, файловые дескрипторы, сетевые соединения, ...
- *Идея*: для каждого ресурса иметь *объект на стеке*, при инициализации которого ресурс выделяется, а при удалении освобождается
- Контейнеры стандартной библиотеки C++ и объект fstream- примеры реализации идиомы RAII
- Объекты unique_ptr и shared_ptr из библиотеки <memory> реализуют идиому RAII для динамической памяти

```
using Record = tuple<string, int, double>;
int main() {
   auto iptr = make_shared<Record>(
        "NSU", 2021, 3.1415);

   cout << iptr << ": " << get<0>(*iptr) << en
dl;
   shared_ptr<Record> jptr = iptr;
   cout << jptr << ": " << get<1>(*iptr) << en
dl;
   return 0;</pre>
```

Умные указатели

- shared_ptr
 - □ Содержит счетчик ссылок на объект
 - □ Может быть скопирован
 - Освобождает память, когда счетчик ссылок достиг нуля
- unique ptr
 - \square Bладеет объектом
 - □ Не может быть скопирован
 - □ Может передать владение (std::move)
 - □ Не уступает по эффективности низкоуровневым указателям
- Вспомогательные функции для создания умных указателей
 - make_unique
 - make_shared
- Есть еще weak_ptr, но я не буду о нем говорить

Пример

```
using Record = tuple<string, int, double>;
unique_ptr<Record> make_record() {
    return make_unique<Record>("Sam", 6, 4.1)
void process_record(unique_ptr<Record> rec) {
    auto [s, d, x] = *rec;
    cout << '[' << s << ", "
         << d << "." << x << "l\n":
                                  Передача
                                  владения
int main() {
    auto rptr = make record();
    process_record(move(rptr));
                             > [Sam, 6, 4.1]
    return 0;
```

```
using Record = tuple<string, int, double>;
shared_ptr<Record> make_record() {
    return make_shared<Record>("Sam", 6, 4.1)
void process_record(shared_ptr<Record> rec) {
    auto [s, d, x] = *rec;
    cout << '[' << s << ", "
        << d << "." << x << "]\n":
}
int main() {
    auto rptr = make record();
    process_record(rptr);
    process_record(rptr);
                               > [Sam, 6, 4.1]
                               > [Sam, 6, 4.1]
    return 0;
```

lvalue и rvalue

- lvalue это выражение, для которого существует адрес. Все выражения *слева* от оператора присваивания являются lvalue
- rvalue это безымянное* выражение, которое существует только до тех пор, пока оно вычисляется
- Оператор & обозначает ссылку на lvalue выражение
- Оператор & обозначает ссылку на rvalue выражение
- Функция std::move переводит lvalue в rvalue

Классы

- C++ позволяет создавать пользовательские типы данных классы
- Класс состоит из элементов двух типов:
 - □ Поля переменные класса
 - Методы − функции класса
- Элементы класса могут быть приватными (private) или публичными (public)
- Элементы класса могут быть константными
 - □ Константные поля не могут менять значение
 - □ Константные методы могут вызываться только у константных объектов
- Элементы класса могут быть статическими (static). В этом случае они относятся к самому классу, а не к его объектам.

```
class Point {
    double m x;
    double m y;
 public:
    Point(double x, double y) :
        m \times (x), m y(y) \{ \}
    double x() const {
        return m_x;
    double y() const {
        return m y;
    double r() const {
        return sqrt(m_x *
m_x + m_y * m_y;
```

Использование класса

```
int main() {
    Point p(3, 4);
    // cout << p.m_x; // m_x is private
    cout << p.x() << ", " << p.y() << ". Radius " << p.r() << e
ndl;
    return 0;
}</pre>
```

> 3, 4. Radius 5

Статические поля и методы

```
int main() {
   vector<Point> pvec;
   for (int i = 0; i < 10; ++i)
        pvec.emplace_back(i, 2 * i);
   cout << Point::nobjects() << endl;
   return 0;
}</pre>
```

```
> 10
```

- В какой области памяти располагаются статические поля?
- Каково время жизни статических полей?
- Могут ли статические методы быть константными?

```
class Point {
    static size_t m_count;
 public:
    Point(double x, double y) :
            m \times (x), m y(y) {
        ++m count;
    static size_t nobjects() {
        return m count;
};
// нужна инициализация
size t Point::m count = 0;
```

Константные объекты

```
> 6, 8, 10
> 3, 4
```

• Используйте константность. Это простой способ избежать многих ошибок

```
class Point {
    double m_x;
    double m y;
 public:
    Point(double x, double y) :
        m \times (x), m y(y) \{ \}
    void setx(double val) {m x = val;}
    double x() const {
        return m x;
    double y() const {
        return m y;
    double r() /* const */ {
        return sqrt(m_x *
m_x + m_y * m_y;
```

Специальные методы

- Есть шесть специальных методов. Компилятор может создавать все или часть из них автоматически
- Конструктор вызывается при создании объекта
 - Конструкторов − с разными аргументами − может быть несколько
- Деструктор вызывается при уничтожении объекта
- Перемещение может быть эффективнее копирования
- && обозначает ссылку на rvalue
- Для специальных методов можно указывать идентификаторы default и delete

```
class Point {
 public:
    // 1. Конструктор по умолчанию
    Point(): m_x(0), m_y(0) {}
    // 2. Копирующий конструктор
    Point(const Point& p) :
        m_x(p.m_x), m_y(p.m_y) {}
    // 3. Перемещающий конструктор
    Point(const Point&& p) :
m_x(move(p.m_x)), m_y(move(p.m_y))  {}
    // 4. Оператор копирования
    Point& operator=(const Point& p) {
        m x = p.m x;
        m y = p.m y;
        return *this;
    // 5. Оператор перемещения
    Point& operator=(Point&& p) {
        m_x = move(p.m_x);
        m y = move(p.m y);
        return *this;
    // 6. Деструктор
    ~Point() = default;
```

Сколько раз вызван конструктор?

```
int main() {
    const Point a(3, 4);
    Point b:
    const Point c = a;
    b = a;
    vector<Point> pvec(3);
    double i = 1;
    generate(pvec.begin(), pvec.end(), [&i]() {
        return Point{i *= 2, 2 * i};
    });
    pvec.push_back({7, 8});
    pvec.emplace back(7, 8);
    cout << Point::nobjects() << endl;</pre>
    return 0;
```

```
> Custom ctor
> Default ctor
> Copy ctor
> Copy operator
```

```
> 3 x Default ctor
```

```
> 3 x (Custom ctor + Move operator)
```

```
> Custom ctor + Move ctor
    + 3 x Copy ctor (???)
> Custom ctor
> 15
```

Перегрузка операторов

- Оператор это функция со специальным способом вызова
- Перегрузка операторов позволяет комфортно работать с пользовательскими классами

```
ostream& operator<<(ostream& os, const Point& p) {
    return os << '(' << p.x() << ", " << p.y() << '
)';
}

Point operator+
(const Point& lhs, const Point& rhs) {
    return {lhs.x() + rhs.x(), lhs.y() + rhs.y()};</pre>
```

```
\wedge
+
&
<
                           ++
          <=
                  >=
                           δδ.
<<
    >>
                  ! =
          ==
          /=
                  %=
                                      =&
+=
|=
         <<=
                 >>=
         new new []
                        delete | delete []
```

• Если оператор должен иметь доступ к приватным полям и методам, его можно сделать членом класса или использовать идентификатор friend

```
const Point a(3, 4);
const Point b(5, 6);
const Point c = a + b;
cout << a << " " << b << " " << c << endl
;</pre>
```

```
> (3, 4) (5, 6) (8, 10)
```

Инкапсуляция

• Классы реализуют инкапсуляцию – одну из фундаментальных идей объектно-ориентированного программирования (ООП)

• Идея:

- 1. Объединяем данные и методы работы с ними в одном объекте
- 2. Ясно определяем *интерфейс* все способы взаимодействия с этих объектом

• Достоинства инкапсуляции:

- 1. Модульность. Сохранив интерфейс, можно полностью изменить способ хранения и работы с данными в объекте. Остальной код программы может останется неизменным
- 2. Безопасность. Приватность полей защищает их от некорректного изменения



Пример: бинарное дерево поиска

```
class TreeNode;
using TreeNodePtr = std::shared ptr<TreeNod</pre>
e>;
class TreeNode {
    const int m value;
    TreeNodePtr m right;
    TreeNodePtr m_left;
 public:
    TreeNode(int value) : m_value(value)
        m right(nullptr), m left(nullptr)
{}
    int value() const {return m_value;}
    TreeNodePtr insert(int value) {...}
    TreeNodePtr find (int value) const {...}
    TreeNodePtr erase (int value) {...}
};
```

• Инварианты BST:

- 1. Все элементы левого поддерева меньше данного элемента
- 2. Все элементы правого поддерева больше данного элемента

```
class Tree {
    TreeNodePtr m_root;
public:
    Tree () : m_root(nullptr) {}
    void insert(int value) {...}
    void erase (int value) {...}
    bool contains (int value) const
{...}
    // ...
};
```

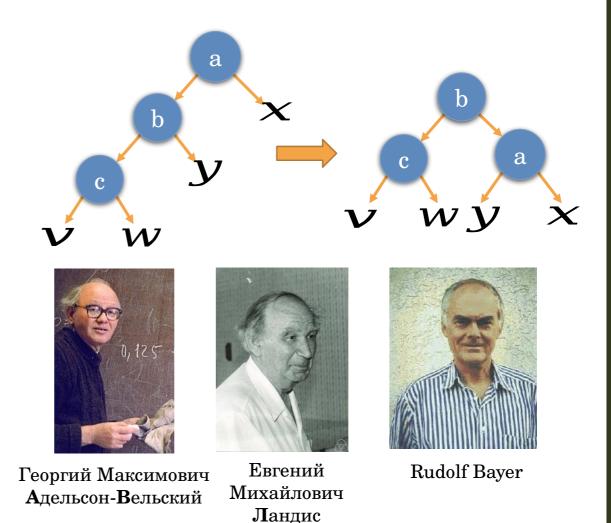
Поиск и вставка элементов

```
TreeNodePtr insert(int value) {
    if (value < m_value) {</pre>
        if (m_left) return m_left->insert(value);
        return m_left = make_shared<TreeNode>(value);
    if (m value < value) {</pre>
        if (m right) return m right->insert(value);
        return m_right = make_shared<TreeNode>(value);
    return nullptr;
TreeNodePtr find(int value) const {
    if (value < m value)</pre>
        return m_left ? m_left->find(value) : nullptr;
    if (m value < value)</pre>
        return m_right ? m_right-
>find(value) : nullptr;
    return this;
```

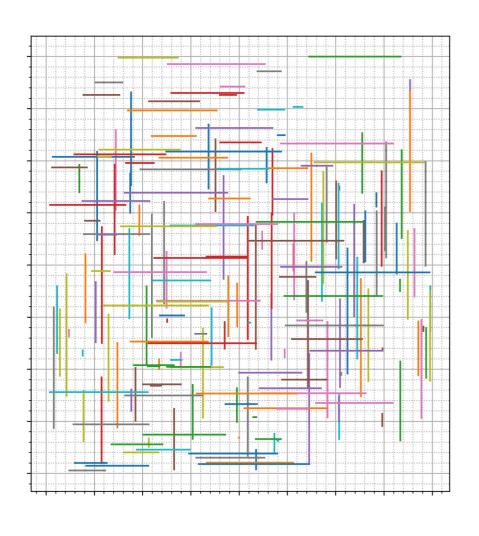
- Любое поддерево BST является BST
- Какова алгоритмическая сложность этих операций?

Сбалансированные деревья

- Высота сбалансированного дерева пропорциональна
- АВЛ деревья (1962)
 - Поддерживают инвариант: разность высот левого и правого поддеревьев не превосходит 1
- Red-black tree (1972)
 - 🛘 Сложнее, но быстрее, чем АВЛ
 - std::set и std::map реализованы как red-black tree

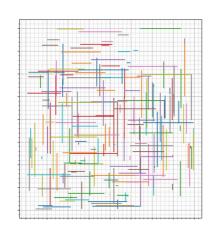


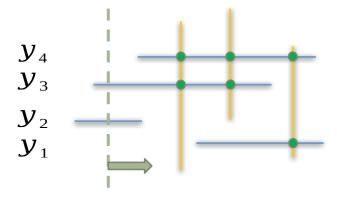
Подсчет пересечений отрезков



- На плоскости задано множество из горизонтальных и вертикальных отрезков
 - Вертикальные отрезки не пересекаются друг с другом
 - Поризонтальные отрезки не пересекаются друг с другом
- Подсчитать количество пересечений отрезков
- Как определить пересекаются ли данные вертикальный и горизонтальный отрезки?
- Каково максимально возможное количество пересечений?

Подсчет пересечений отрезков





status $[y_1, y_3, y_4] v_4$ n = 4

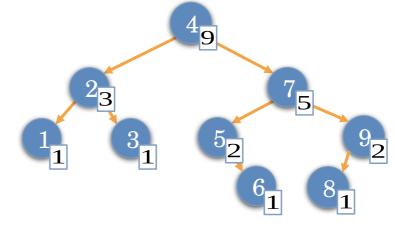
- Наивный алгоритм: перебираем все пары отрезков и проверяем их пересечение
 - 🛘 Какова сложность этого алгоритма?
- Менее наивный алгоритм
 - 1. Сортируем отрезки по координате
 - 2. Сканируем плоскость вертикальной прямой слева направо
 - В. Поддерживаем контейнер status, который содержит координаты горизонтальных отрезков, пересекающих сканирующую прямую
 - 4. При достижении вертикального отрезка, подсчитываем количество элементов в status в диапазоне

Ранг элемента в дереве

- Структура status может быть реализована как BST
- Чтобы эффективно искать количество элементов в заданном диапазоне необходимо в каждом узле хранить размер поддерева
- std::set позволяет найти количество элементов в диапазоне лишь за линейное время:

```
std::distance(
    status.lower_bound(ylo),
    status.upper_bound(yhi)
);
```

• Я написал АВЛ дерево с поддержкой эффективного подсчета элементов в диапазоне значений. Посмотрим насколько это позволит ускорить работу алгоритма поиска пересечений



```
size_t lcount() const {
    return m_left ? m_left->m_count : 0;
}
size_t rrank(int value) const {
    return m_right ? m_right-
>rank(value) : 0;
}
size_t rank(int value) const {
    if (value < m_value) return lrank(value);
    if (m_value < value)
        return 1 + lcount() + rrank(value);
    return lcount();
}</pre>
```

```
#include <chrono>
#include <functional>
using namespace std::chrono;

auto duration_ms(std::function<void()> cb) {
   auto start = high_resolution_clock::now();
   cb();
   auto stop = high_resolution_clock::now();
   return duration_cast<microseconds>(stop - start).count();
}
```

```
Как
измерить
время?
```

RankAVL vs std::set

$N = 10^5$

Контейнер	insert	distance(2, N- 10)	erase
RankAVL			
std::set			
std::unordered_set			

$N = 10^6$

Контейнер	insert	distance(2, N- 10)	erase
RankAVL			
std::set			
std::unordered_set			

• Процедура:

- 1. Добавляем элементы от до последовательно (метод insert)
- 2. Определяем разность рангов значений и
- 3. Удаляем все элементы последовательно

RankAVL vs std::set

$N = 10^5$

Контейнер	insert	distance(2, N- 10)	erase
RankAVL			
std::set			
std::unordered_set			

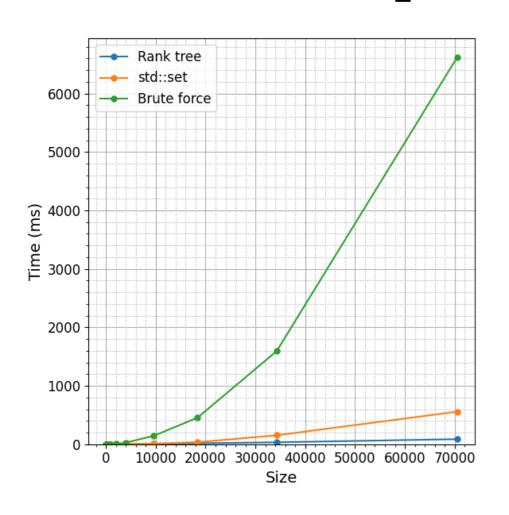
$N = 10^6$

Контейнер	insert	distance(2, N- 10)	erase
RankAVL			
std::set			
std::unordered_set			

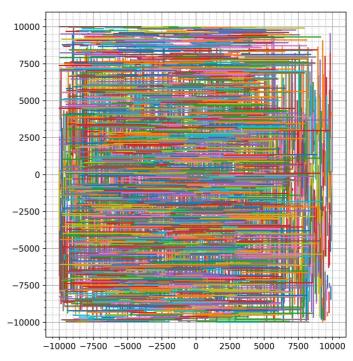
• Процедура:

- 1. Добавляем в случайном порядке элементы от до (метод insert)
- 2. Определяем разность рангов значений и
- 3. Удаляем все элементы в (новом) случайном порядке

Что там с пересечениями?



отрезков



Для отрезков:

- В раз быстрее, чем наивный алгоритм
- В раз быстрее, чем с std::set

Заключение

- 1. Программа C++ работает с разными типами памяти:
 - □ Глобальная (статическая)
 - □ Стек
 - □ Куча
- 2. Идиома RAII позволяет программе безопасно работать с ресурсами. Для работы с динамической памятью используют shared_ptr и unique_ptr
- C++ поддерживает парадигму объектно-ориентированного программирования.
 - 1. Класс пользовательский тип данных
 - 2. Одна из ключевых идей ООП инкапсуляция
- 4. При реализации и оптимизации алгоритма выполняйте измерения, находите узкие места в программе

Обработка исключений

- В некоторых ситуациях программа не может корректно выполнить свою логику:
 - 🛚 Деление на ноль
 - і р адрес передан в неверном формате
 - l ...
- Такие ситуации необходимо отслеживать и обрабатывать
- \bullet В C++ обработка исключений выполнятся в блоке try-catch
- Через throw можно передать объект любого типа
- В библиотеке <stdexcept> определены часто встречающиеся исключения

```
#include <iostream>
#include <stdexcept>
using namespace std;
int divide (int i, int j) {
    if (!
j) throw overflow_error("Division by zero");
    return i / j;
int main() {
    try {
        int k = divide(1, 0);
        cout << "k = " << k << endl;
    } catch (overflow error& ex) {
        cout << ex.what() << endl;</pre>
    } catch (...) {
        cout << "Unknown exception" << endl;</pre>
    return 0;
                      > Division by zero
```