Operatori new i delete

* Jedna ideja za alokaciju prostora za objekte klase X koja nema problem fragmentacije, jer objekte smešta u niz slotova veličine tipa X, pri čemu slobodne slotove ulančava u listu (pa su operacije alokacije i dealokacije kompleksonsti O(1):

```
template <class T, int size>
class Storage {
public:
  Storage () : head(slots) { slots[size-1].next = nullptr; }
  void* alloc () { Slot* p=head; if (p) head=p->next; return p?p->slot:nullptr; }
  void free (void* addr) { head = new (addr) Slot(head); }
private:
  struct Slot {
    Slot () : next(this+1) {}
    Slot (Slot* nxt) : next(nxt) {}
    union {
      Slot* next;
      char slot[sizeof(T)];
    };
  };
  Slot* head:
  Slot slots[size];
};
```

Poziva se ugrađena alokatorska funkcija za *placement new* i

Operatori new i delete

* Sada se ova pomoćna klasa za alokaciju može koristiti na sledeći način:

```
class X {
public:
    ...

    void* operator new (size_t) {
       void* addr = storage.alloc();
       if (!addr) throw std::bad_alloc;
       else return addr;
    }

    void operator delete (void* addr) { storage.free(addr); }

private:
    static Storage<X,2000> storage;
};
Storage<X,2000> X::storage;
```

- * Nedostatak ovog rešenja jeste to što se unapred, statički mora zadati veličina skladišta; potrebnu veličinu je često teško odrediti, jer zavisi od dinamičke prirode programa, a čak i ako se odredi, može biti premala (da ne može da zadovolji trenutne potrebe, iako slobodne memorije i dalje ima) ili prevelika (pa se memorija nepotrebno rezerviše i drži zauzetom za skladište, iako nije potrebna za objekte). Ova veličina može se zadati i dinamički, ali pri njegovoj inicijalizaciji (unaprediti ovo rešenje na taj način)
- * Postoje i naprednija rešenja koja nemaju ovo ograničenje; zadatak: osmisliti i implementirati neko takvo rešenje