

Einführung in die Anwendungsorientierte Informatik (Köthe)

Robin Heinemann

November 27, 2016

Contents

1	Was ist Informatik?	2
1.1	Teilgebiete	3
1.1.1	theoretische Informatik (ITH)	3
1.1.2	technische Informatik (ITE)	3
1.1.3	praktische Informatik	3
1.1.4	angewante Informatik	3
2	Wie unterscheidet sich Informatik von anderen Disziplinen?	4
2.1	Mathematik	4
3	Informatik	4
3.1	Algorithmus	4
3.2	Daten	5
3.2.1	Beispiele für Symbole	5
3.3	Einfachster Computer	5
3.3.1	TODO Graphische Darstellung	6
3.3.2	TODO Darstellung durch Übergangstabellen	6
3.3.3	Beispiel 2:	6
4	Wie unterscheidet sich Informatik von anderen Disziplinen?	7
4.1	Mathematik	7
5	Informatik	8
5.1	Algorithmus	8
5.2	Daten	8
5.2.1	Beispiele für Symbole	8
5.3	Einfachster Computer	9
5.3.1	TODO Graphische Darstellung	9
5.3.2	TODO Darstellung durch Übergangstabellen	9

5.3.3	Beispiel 2:	10
6	Substitutionsmodell (funktionale Programmierung)	11
6.1	Substitutionsmodell	11
6.2	Bäume	13
6.2.1	Beispiel	13
6.3	Rekursion	13
6.4	Prefixnotation aus dem Baum rekonstruieren	14
6.5	Prefixnotation aus dem Baum rekonstruieren	14
6.6	Berechnen des Werts mit Substitutionsmethode	14
7	Maschinenensprachen	15
7.1	Umwandlung in Maschinensprache	15
8	Funktionale Programmierung	15
8.1	Beispiel	16
8.2	Vorteile von Zwischenergebnissen	16
8.3	Funktionale Programmierung in c++	16
9	Prozedurale Programmierung	19
9.1	Von der Funktionalen zur prozeduralen Programmierung	19
9.2	Kennzeichen	20
9.2.1	Prozeduren	20
9.2.2	Steuerung des Programmablaufs	20
9.2.3	Veränderung von Speicherzellen	20
9.2.4	Schleifen	21
9.2.5	prozedurale Wurzelberechnung	22
9.2.6	for-Schleife	23
10	Datentypen	24
10.1	Basistypen	24
10.2	zusammengesetzte Typen	24
10.3	Zeichenketten-Strings:	25
11	Umgebungsmodell	26
12	Referenzen	29
13	Container-Datentypen	30
13.1	std::vector	31

1 Was ist Informatik?

”Kunst” Aufgaben mit Computerprogrammen zu lösen.

1.1 Teilgebiete

1.1.1 theoretische Informatik (ITH)

- Berechenbarkeit: Welche Probleme kann man mit Informatik lösen und welche prinzipiell nicht?
- Komplexität: Welche Probleme kann man effizient lösen?
- Korrektheit: Wie beweist man, dass das Ergebnis richtig ist?
Echtzeit: Dass das richtige Ergebnis rechtzeitig vorliegt.
- verteilte Systeme: Wie sichert man, dass verteilte Systeme korrekt kommunizieren?

1.1.2 technische Informatik (ITE)

- Auf welcher Hardware kann man Programme ausführen, wie baut man dies Hardware?
- CPU, GPU, RAM, HD, Display, Printer, Networks

1.1.3 praktische Informatik

- Wie entwickelt man Software?
- Programmiersprachen und Compiler: Wie kommuniziert der Programmierer mit der Hardware? **IPI, IPK**
- Algorithmen und Datenstrukturen: Wie baut man komplexe Programme aus einfachen Grundbausteinen? **IAL**
- Softwaretechnik: Wie organisiert man sehr große Projekte? **ISW**
- Kernanwendung der Informatik: Betriebssysteme, Netzwerke, Parallelisierung **IBN**
 - Datenbanksysteme **IDB1**
 - Graphik, Graphische Benutzerschnittstellen **ICG1**
 - Bild- und Datenanalyse
 - maschinelles Lernen
 - künstliche Intelligenz

1.1.4 angewante Informatik

- Wie löst man Probleme aus einem anderem Gebiet mit Programmen?
- Informationstechnik
 - Buchhandlung, e-commerce, Logistik

- Web programming
- scientific computing für Physik, Biologie
- Medizininformatik
 - bildgebende Verfahren
 - digitale Patientenakte
- computer linguistik
 - Sprachverstehen, automatische Übersetzung
- Unterhaltung: Spiele, special effect im Film

2 Wie unterscheidet sich Informatik von anderen Disziplinen?

2.1 Mathematik

Am Beispiel der Definition $a \leq b : \exists c \geq 0 : a + c = b$

Informatik:

Lösungsverfahren: $a - b \leq 0$, das kann man leicht ausrechnen, wenn man subtrahieren und mit 0 vergleichen kann.

Quadratwurzel: $y = \sqrt{x} \Leftrightarrow y \geq 0 \wedge y^2 = x (\Rightarrow x > 0)$

Informatik: Algorithmus aus der Antike: $y = \frac{x}{y}$ iteratives Verfahren:

Initial Guess $y^{(0)} = 1$ schrittweise Verbesserung $y^{(t+1)} = \frac{y^{(t)} + \frac{x}{y^{(t)}}}{2}$

3 Informatik

Lösungswege, genauer Algorithmen

3.1 Algorithmus

schematische Vorgehensweise mit der jedes Problem einer bestimmten **Klasse** mit **endliche** vielen **elementaren** Schritten / Operationen gelöst werden kann

- schematisch: man kann den Algorithmus ausführen, ohne ihn zu verstehen (\Rightarrow Computer)
- alle Probleme einer Klasse: zum Beispiel: die Wurzel aus jeder beliebigen nicht-negativen Zahl, und nicht nur $\sqrt{11}$
- endliche viele Schritte: man kommt nach endlicher Zeit zur Lösung
- elementare Schritte / Operationen: führen die Lösung auf Operationen oder Teilprobleme zurück, die wir schon gelöst haben

3.2 Daten

Daten sind Symbole,

- die Entitäten und Eigenschaften der realen Welt im Computer representieren.
- die interne Zwischenergebnisse eines Algorithmus aufbewahren

⇒ Algorithmen transformieren nach bestimmten Regeln die Eingangsdaten (gegebene Symbole) in Ausgangsdaten (Symbole für das Ergebnis). Die Bedeutung / Interpretation der Symbole ist dem Algorithmus egal $\hat{=}$ "schematisch"

3.2.1 Beispiele für Symbole

- Zahlen
- Buchstaben
- Icons
- Verkehrszeichen

aber: heutige Computer verstehen nur Binärzahlen ⇒ alles andere muss man übersetzen
Eingangsdaten: "Ereignisse":

- Symbol von Festplatte lesen oder per Netzwerk empfangen
- Benutzerinteraktion (Taste, Maus, ...)
- Sensor übermittelt Meßergebnis, Stoppuhr läuft ab

Ausgangsdaten: "Aktionen":

- Symbole auf Festplatte schreiben, per Netzwerk senden
- Benutzeranzeige (Display, Drucker, Ton)
- Stoppuhr starten
- Roboteraktion ausführen (zum Beispiel Bremsassistent)

Interne Daten:

- Symbole im Hauptspeicher oder auf Festplatte
- Stoppuhr starten / Timeout

3.3 Einfachster Computer

endliche Automaten (endliche Zustandsautomaten)

- befinden sich zu jedem Zeitpunkt in einem bestimmten Zustand aus einer vordefinierten endlichen Zustandsmenge
- äußere Ereignisse können Zustandsänderungen bewirken und Aktionen auslösen

3.3.1 TODO Graphische Darstellung

graphische Darstellung: Zustände = Kreise, Zustandsübergänge: Pfeile

3.3.2 TODO Darstellung durch Übergangstabellen

Zeilen: Zustände, Spalten: Ereignisse, Felder: Aktion und Folgezustände

Zustände \ Ereignisse	Knopf drücken	Timeout
aus	$\Rightarrow \{\text{halb}\}$	
{4 LEDs an}	%	$(\Rightarrow \{\text{aus}\}, \{\text{nichts}\})$
halb	$(\Rightarrow \{\text{voll}\}, \{8 \text{ LEDs an}\})$	%
voll	$(\Rightarrow \{\text{blinken an}\}, \{\text{Timer starten}\})$	%
blinken an	$(\Rightarrow \{\text{aus}\}, \{\text{Alle LEDs aus, Timer stoppen}\})$	$(\Rightarrow \{\text{blinken aus}\}, \{\text{alle LEDs aus, Timer stoppen}\})$
blinken aus	$(\Rightarrow \{\text{aus}\}, \{\text{Alle LEDs aus, Timer stoppen}\})$	$(\Rightarrow \{\text{blinken an}\}, \{\text{alle LEDs an, Timer starten}\})$

Variante: Timer läuft immer (Signal alle 0.3s) \Rightarrow Timeout ignorieren im Zustand "aus", "halb", "voll"

3.3.3 Beispiel 2:

1 0 1 1 0 1 0	$= 2 + 8 + 16 + 74 = 90_{\text{dez}}$	(1)
+ 0 1 1 1 0 0 1	$= 1 + 8 + 16 + 32 = 57_{\text{dez}}$	(2)
1 0 0 1 0 0 1 1	$= 1 + 2 + 16 + 128 = 147_{\text{dez}} \checkmark$	(3)

Implementation mit Endlichen Automaten Prinzipien:

- wir lesen die Eingangsdaten von rechts nach links
- Beide Zahlen gleich lang (sonst mit 0en auffüllen)
- Ergebnis wird von rechts nach links ausgegeben

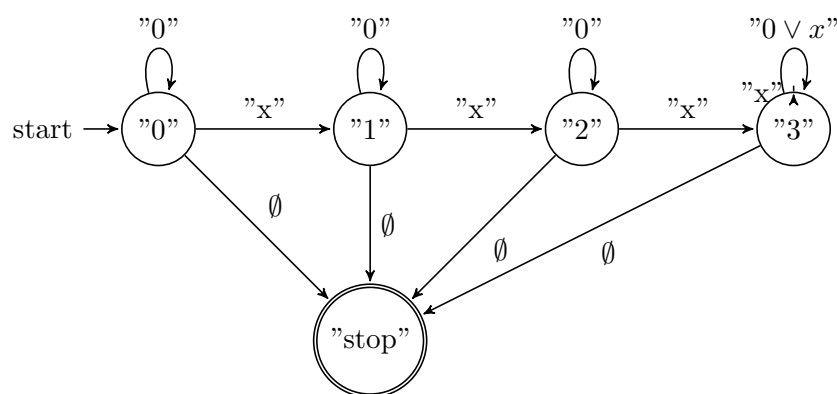
TODO Skizze der Automaten

Zustand	Ereignis	Ausgeben
start	(0,1)	"1"
start	(1,0)	"1"
start	(0,0)	"0"
start	(1,1)	"0"
carry = 1	(1,1)	"1"
carry = 1	(0,1)	"0"
carry = 1	(1,0)	"0"
carry = 1	\emptyset	"1"

Wichtig: In jedem Zustand muss für **alle möglichen** Ereignisse eine Aktion und Folgezustand definiert werden. Vergisst man ein Ereignis zeigt der Automat undefiniertes Verhalten, also einen "Bug". Falls keine sinnvolle Reaktion möglich ist: neuer Zustand: "Fehler" \Rightarrow Übergang nach "Fehler", Aktion: Ausgeben einer Fehlermeldung

TODO Skizze Fehlermeldung Ein endlicher Automat hat nur ein Speicherelement, das den aktuellen Zustand angibt. Folge:

- Automat kann sich nicht merken, wie er in den aktuellen Zustand gekommen ist ("kein Gedächtnis")
- Automat kann nicht beliebig weit zählen, sondern nur bis zu einer vorgegebenen Grenze



Insgesamt: Man kann mit endlichen Automaten nur relativ einfache Algorithmen implementieren. (nur reguläre Sprachen) Spondiert man zusätzlichen Speicher, geht mehr:

- Automat mit Stack-Speicher (Stapel oder Keller) \Rightarrow Kellerautomat (Kontextfreie Sprachen)
- Automat mit zwei Stacks oder äquivalent Turing-Maschine kann alles auführen, was man intuitiv für berechenbar hält

Markov Modelle: endliche Automaten mit probabilistischen Übergängen. Bisher: Algorithmen für einen bestimmten Zweck (Problemklasse) Frage: Gibt es einen universellen Algorithmus für alle berechenbare Probleme? Betrachte formale Algorithmusbeschreibung als Teil der Eingabe des universellen Algorithmus.

4 Wie unterscheidet sich Informatik von anderen Disziplinen?

4.1 Mathematik

Am Beispiel der Definition $a \leq b : \exists c \geq 0 : a + c = b$
 Informatik:

Lösungsverfahren: $a - b \leq 0$, das kann man leicht ausrechnen, wenn man subtrahieren und mit 0 vergleichen kann.

Quadratwurzel: $y = \sqrt{x} \Leftrightarrow y \geq 0 \wedge y^2 = x (\Rightarrow x > 0)$

Informatik: Algorithmus aus der Antike: $y = \frac{x}{y}$ iteratives Verfahren:

Initial Guess $y^{(0)} = 1$ schrittweise Verbesserung $y^{(t+1)} = \frac{y^{(t)} + \frac{x}{y^{(t)}}}{2}$

5 Informatik

Lösungswege, genauer Algorithmen

5.1 Algorithmus

schematische Vorgehensweise mit der jedes Problem einer bestimmten **Klasse** mit **endliche** vielen **elementaren** Schritten / Operationen gelöst werden kann

- schematisch: man kann den Algorithmus ausführen, ohne ihn zu verstehen (\Rightarrow Computer)
- alle Probleme einer Klasse: zum Beispiel: die Wurzel aus jeder beliebigen nicht-negativen Zahl, und nicht nur $\sqrt{11}$
- endliche viele Schritte: man kommt nach endlicher Zeit zur Lösung
- elementare Schritte / Operationen: führen die Lösung auf Operationen oder Teilprobleme zurück, die wir schon gelöst haben

5.2 Daten

Daten sind Symbole,

- die Entitäten und Eigenschaften der realen Welt im Computer representieren.
- die interne Zwischenergebnisse eines Algorithmus aufbewahren

\Rightarrow Algorithmen transformieren nach bestimmten Regeln die Eingangsdaten (gegebene Symbole) in Ausgangsdaten (Symbole für das Ergebnis). Die Bedeutung / Interpretation der Symbole ist dem Algorithmus egal \triangleq "schematisch"

5.2.1 Beispiele für Symbole

- Zahlen
- Buchstaben
- Icons
- Verkehrszeichen

aber: heutige Computer verstehen nur Binärzahlen \Rightarrow alles andere muss man übersetzen
Eingangsdaten: "Ereignisse":

- Symbol von Festplatte lesen oder per Netzwerk empfangen
- Benutzerinteraktion (Taste, Maus, ...)
- Sensor übermittelt Meßergebnis, Stoppuhr läuft ab

Ausgangsdaten: "Aktionen":

- Symbole auf Festplatte schreiben, per Netzwerk senden
- Benutzeranzeige (Display, Drucker, Ton)
- Stoppuhr starten
- Roboteraktion ausführen (zum Beispiel Bremsassistent)

Interne Daten:

- Symbole im Hauptspeicher oder auf Festplatte
- Stoppuhr starten / Timeout

5.3 Einfachster Computer

endliche Automaten (endliche Zustandsautomaten)

- befinden sich zu jedem Zeitpunkt in einem bestimmten Zustand aus einer vordefinierten endlichen Zustandsmenge
- äußere Ereignisse können Zustandsänderungen bewirken und Aktionen auslösen

5.3.1 TODO Graphische Darstellung

graphische Darstellung: Zustände = Kreise, Zustandsübergänge: Pfeile

5.3.2 TODO Darstellung durch Übergangstabellen

Zeilen: Zustände, Spalten: Ereignisse, Felder: Aktion und Folgezustände

Zustände \ Ereignisse	Knopf drücken	Timeout
aus	$\Rightarrow \{\text{halb}\}$	
{4 LEDs an}	%	$(\Rightarrow \{\text{aus}\}, \{\text{nichts}\})$
halb	$(\Rightarrow \{\text{voll}\}, \{8 \text{ LEDs an}\})$	%
voll	$(\Rightarrow \{\text{blinken an}\}, \{\text{Timer starten}\})$	%
blinken an	$(\Rightarrow \{\text{aus}\}, \{\text{Alle LEDs aus, Timer stoppen}\})$	$(\Rightarrow \{\text{blinken aus}\}, \{\text{alle LEDs aus, Timer stoppen}\})$
blinken aus	$(\Rightarrow \{\text{aus}\}, \{\text{Alle LEDs aus, Timer stoppen}\})$	$(\Rightarrow \{\text{blinken an}\}, \{\text{alle LEDs an, Timer starten}\})$

Variante: Timer läuft immer (Signal alle 0.3s) \Rightarrow Timeout ignorieren im Zustand "aus", "halb", "voll"

5.3.3 Beispiel 2:

$$\begin{array}{rcl}
 1\ 0\ 1\ 1\ 0\ 1\ 0 & = 2 + 8 + 16 + 74 = 90_{\text{dez}} & (4) \\
 + 0\ 1\ 1\ 1\ 0\ 0\ 1 & = 1 + 8 + 16 + 32 = 57_{\text{dez}} & (5) \\
 \hline
 1\ 0\ 0\ 1\ 0\ 0\ 1\ 1 & = 1 + 2 + 16 + 128 = 147_{\text{dez}} \checkmark & (6)
 \end{array}$$

Implementation mit Endlichen Automaten Prinzipien:

- wir lesen die Eingangsdaten von rechts nach links
- Beide Zahlen gleich lang (sonst mit 0en auffüllen)
- Ergebnis wird von rechts nach link ausgegeben

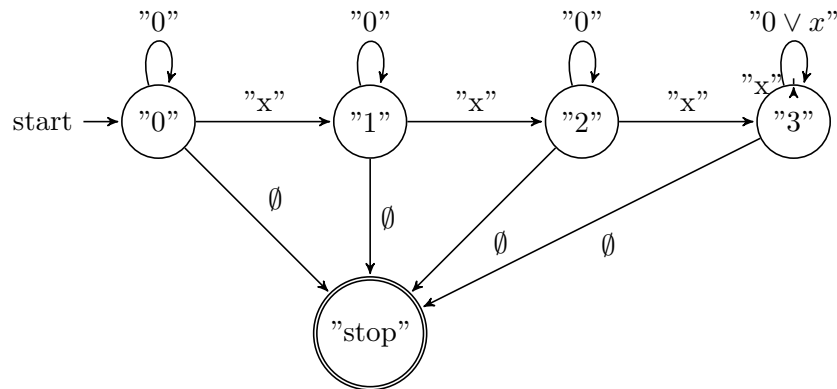
TODO Skizze der Automaten

Zustand	Ereignis	Ausgeben
start	(0,1)	"1"
start	(1,0)	"1"
start	(0,0)	"0"
start	(1,1)	"0"
carry = 1	(1,1)	"1"
carry = 1	(0,1)	"0"
carry = 1	(1,0)	"0"
carry = 1	\emptyset	"1"

Wichtig: In jedem Zustand muss für **alle möglichen** Ereignisse eine Aktion und Folgezustand definiert werden. Vergisst man ein Ereignis zeigt der Automat undefiniertes Verhalten, also einen "Bug". Falls keine sinnvolle Reaktion möglich ist: neuer Zustand: "Fehler" \Rightarrow Übergang nach "Fehler", Aktion: Ausgeben einer Fehlermeldung

TODO Skizze Fehlermeldung Ein endlicher Automat hat nur ein Speicherelement, das den aktuellen Zustand angibt. Folge:

- Automat kann sich nicht merken, wie er in den aktuellen Zustand gekommen ist ("kein Gedächtnis")
- Automat kann nicht beliebig weit zählen, sondern nur bis zu einer vorgegebenen Grenze



Insgesamt: Man kann mit endlichen Automaten nur relativ einfache Algorithmen implementieren. (nur reguläre Sprachen) Spondiert man zusätzlichen Speicher, geht mehr:

- Automat mit Stack-Speicher (Stapel oder Keller) \Rightarrow Kellerautomat (Kontextfreie Sprachen)
- Automat mit zwei Stacks oder äquivalent Turing-Maschine kann alles auführen, was man intuitiv für berechenbar hält

Markov Modelle: endliche Automaten mit probabilistischen Übergängen. Bisher: Algorithmen für einen bestimmten Zweck (Problemklasse) Frage: Gibt es einen universellen Algorithmus für alle berechenbare Probleme? Betrachte formale Algorithmusbeschreibung als Teil der Eingabe des universellen Algorithmus.

6 Substitutionsmodell (funktionale Programmierung)

- einfaches Modell für arithmetische Berechnung "Taschenrechner"
- Eingaben und Ausgaben sind Zahlen (ganze oder reelle Zahlen). Zahlenkonstanten heißen "Literele"
- elementare Funktionen: haben eine oder mehrere Zahlen als Argumente (Parameter) und liefern eine Zahl als Ergebnis (wie Mathematik):
 - $\text{add}(1,2) \rightarrow 3$, $\text{mul}(2,3) \rightarrow 6$, analog $\text{sub}()$, $\text{div}()$, $\text{mod}()$
- Funktionsaufrufe können verschachtelt werden, das heißt Argumente kann Ergebnis einer anderen Funktion sein
 - $\text{mul}(\text{add}(1,2), \text{sub}(5,3)) \rightarrow 6$

6.1 Substitutionsmodell

Man kann einen Funktionsaufruf, dessen Argument bekannt ist (das heißt Zahlen sind) durch den Wert des Ergebnisses ersetzen ("substituieren"). Geschachtelte Ausdrücke

lassen sich so von innen nach außen auswerten.

$$\text{mul}(\text{add}(1, 2), \text{sub}(5, 3))$$

$$\text{mul}(3, \text{sub}(5, 3))$$

$$\text{mul}(3, 2)$$

$$6$$

- Die arithmetischen Operationen `add()`, `sub()`, `mul()`, `div()`, `mod()` werden normalerweise von der Hardware implementiert.
- Die meisten Programmiersprachen bieten außerdem algebraische Funktionen wie: `sqrt()`, `sin()`, `cos()`, `log()`
 - sind meist nicht in Hardware, aber vorgefertigte Algorithmen, werden mit Programmiersprachen geliefert, "Standardbibliothek"
- in C++: mathematisches Modul der Standardbibliothek: `"cmath"`
- Für Arithmetik gebräuchlicher ist "Infix-Notation" mit Operator-Symbolen `"+"`, `"-"`, `"*"`, `"/"`, `"%"`
- $\text{mul}(\text{add}(1,2), \text{sub}(5,3)) \Leftrightarrow ((1+2)*(5-3))$
 - oft besser, unter anderem weil man Klammern weglassen darf
 1. "Punkt vor Strichrechnung" $3+4*5 \Leftrightarrow 3+(4*5)$, `mul`, `div`, `mod` binden stärker als `add`, `sub`
 2. Operatoren gleicher Präzedenz werden von links nach rechts ausgeführt (links-assoziativ)
 $1+2+3-4+5 \Leftrightarrow (((1+2)+3)-4)+5$
 3. äußere Klammer kann man weglassen $(1+2) \Leftrightarrow 1+2$
- Computer wandeln Infix zuerst in Prefix Notation um
 1. weggelassene Klammern wieder einfügen
 2. Operatorensymbol durch Funktionsnamen ersetzen und an Prefix-Position verschieben

$$1 + 2 + 3 * 4 / (1 + 5) - 2$$

$$(((1 + 2) + ((3 * 4) / (1 + 5))) - 2)$$

$$\text{sub}(\text{add}(\text{add}(1, 2), \text{div}(\text{mul}(3, 4), \text{add}(1, 5))), 2)$$

$$\text{sub}(\text{add}(3, \text{div}(12, 6)), 2)$$

$$\text{sub}(\text{add}(3, 2), 2)$$

$$\text{sub}(5, 2)$$

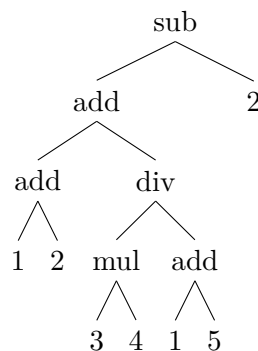
$$2$$

6.2 Bäume

- bestehen aus Knoten und Kanten (Kreise und Pfeile)
- Kanten verbinden Knoten mit ihren Kind-knoten
- jeder Knoten (außer der Wurzel) hat genau ein Elternteil ("parent node")
- Knoten ohne Kinder heißen Blätter ("leaves / leaf node")
- Teilbaum
 - wähle beliebigen Knoten
 - entferne temporär dessen Elternkante, dadurch wird der Knoten temporär zu einer Wurzel, dieser Knoten mit allen Nachkommen bildet wieder einen Baum (Teilbaum des Originalbaumes)
- trivialer Teilbaum hat nur einen Knoten
- Tiefe: Abstand eines Knotens von der Wurzel (Anzahl der Kanten zwischen Knoten und Wurzel)
 - Tiefe des Baums: maximale Tiefe eines Knoten

6.2.1 Beispiel

$$1 + 2 + 3 * 4 / (1 + 5) - 2$$
$$sub(add(add(1, 2), div(mul(3, 4), add(1, 5))), 2)$$



6.3 Rekursion

Rekursiv $\hat{=}$ Algorithmus für Teilproblem von vorn.

6.4 Prefixnotation aus dem Baum rekonstruieren

1. Wenn die Wurzel ein Blatt ist: Drucke die Zahl
2. sonst:
 - Drucke Funktionsnamen
 - Drucke "("
 - Wiederhole den Algorithmus ab 1 für das linke Kind (Teilbaum mit Wurzel = linkes Kind)
 - Drucke ","
 - Wiederhole den Algorithmus ab 1 für das rechte Kind (Teilbaum mit Wurzel = rechtes Kind)
 - Drucke ")"

⇒

$sub(add(add(1, 2), div(mul(3, 4), add(1, 5))), 2)$

6.5 Prefixnotation aus dem Baum rekonstruieren

1. Wenn die Wurzel ein Blatt ist: Drucke die Zahl
2. sonst:
 - Drucke Funktionsnamen
 - Drucke "("
 - Wiederhole den Algorithmus ab 1 für das linke Kind (Teilbaum mit Wurzel = linkes Kind)
 - Drucke Operatorsymbol
 - Wiederhole den Algorithmus ab 1 für das rechte Kind (Teilbaum mit Wurzel = rechtes Kind)
 - Drucke ")"

⇒

$sub(add(add(1, 2), div(mul(3, 4), add(1, 5))), 2)$

⇒ **inorder**

6.6 Berechnen des Werts mit Substitutionsmethode

1. Wenn Wurzel dein Blatt gib Zahl zurück
2. sonst:
 - Wiederhole den Algorithmus ab 1 für das linke Kind (Teilbaum mit Wurzel = rechtes Kind), speichere Ergebnis als "lhs"

- Wiederhole den Algorithmus ab 1 für das rechte Kind (Teilbaum mit Wurzel = rechtes Kind), speichere Ergebnis als "rhs"
- berechne funktionsname(lhs,rhs) und gebe das Ergebnis zurück

⇒ **postorder**

7 Maschienenensprachen

- optimiert für die Hardware
- Gegensatz: höhere Programmiersprachen (c++)
 - optimiert für Programmierer
- Compiler oder Interpreter übersetzen Hoch- in Maschinensprache

7.1 Umwandlung in Maschinensprache

1. Eingaben und (Zwischen)-Ergebnisse werden in Speicherzellen abgespeichert ⇒ jeder Knoten im Baum bekommt eine Speicherzelle
2. Speicherzellen für Eingaben initialisieren
 - Notation: SpZ \leftarrow Wert
3. Rechenoperationen in Reihenfolge des Substitutionsmodell ausführen und in der jeweiligen Speicherzelle speichern
 - Notation: SpZ-Ergebniss \leftarrow fname SpZArg1 SpZArg2
4. alles in Zahlencode umwandeln
 - Funktionsnamen:

Opcode	Wert
init	1
add	2
sub	3
mul	4
div	5

8 Funktionale Programmierung

- bei Maschienenensprache werden Zwischenergebnisse in Speicherzellen abgelegt
- das ist auch in der funktionalen Programmierung eine gute Idee
- Speicherzellen werden durch Namen (vom Programmierer vergeben) unterschieden

8.1 Beispiel

Lösen einer quadratischen Gleichung:

$$ax^2 + bx + c = 0$$

$$x^2 - 2px + q = 0, p = -\frac{b}{2a}, q = \frac{c}{a}$$

$$x_2 = p + \sqrt{p^2 - q}, x_2 = p - \sqrt{p^2 - q}$$

ohne Zwischenergebnisse:

$$x_1 \leftarrow \text{add}(\text{div}(\text{div}(b, a), -2), \text{sqrt}(\text{sub}(\text{mul}(\text{div}(b, a), -2), \text{div}(\text{div}(b, a) - 1)), \text{div}(c, a)))$$

mit Zwischenergebniss und Infix Notation

$$p \leftarrow b/c / -2 \text{ oder } p \leftarrow -0.5 * b/a$$

$$a \leftarrow c/a$$

$$d \leftarrow \text{sqrt}(p * p - q)$$

$$x_1 \leftarrow p + d$$

$$x_2 \leftarrow p - d$$

8.2 Vorteile von Zwischenergebnissen

1. lesbarer
2. redundante Berechnung vermieden. Beachte: In der funktionalen Programmierung können die Speicherzellen nach der Initialisierung nicht mehr verändert werden
3. Speicherzellen und Namen sind nützlich um Argumente an Funktionen zu übergeben
⇒ Definition eigener Funktionen

```
function sq(x) {  
    return x * x  
}
```

⇒ $d \leftarrow \text{sqrt}(\text{sq}(p) - q)$ Speicherzelle mit Namen "x" für das Argument von *sq*

8.3 Funktionale Programmierung in c++

- in c++ hat jede Speicherzelle einen Typ (legt Größe und Bedeutung der Speicherzelle fest)
- wichtige Typen

int	ganze Zahlen
double	reelle Zahlen
std::string	Text


```
int: 12, -3
double: -1.02,  $1.2e - 4 = 1.2 * 10^{-4}$ 
std::string: "text"
```

- Initialisierung wird geschrieben als "typename spzname = Wert;"

```
double a = ...;
double b = ...;
double c = ...;
double p = -0.5 b / a;
double q = c / a;
double d = std::sqrt(p*p - q);
double x1 = p + d;
double x2 = p - d;
std::cout << "x1: " << x1 << ", x2: " << x2 << std::endl;
```

- eigene Funktionen in C++

```
// Kommentar (auch /* */)
type_ergebnis fname(type_arg1 name1, ...) {
    // Signatur / Funktionskopf / Deklaration
    return ergebnis;
    /* Funktionskörper / Definition / Implementation */
}
```

- ganze Zahl quadrieren:

```
int sq(int x) {
    return x*x;
}
```

- reelle Zahl quadrieren:

```
double sq(double x) {
    return x*x;
}
```

- beide Varianten dürfen in c++ gleichzeitig definiert sein \Rightarrow "function overloading" \Rightarrow c++ wählt automatisch die richtig Variable anhand des Argumenttypes ("overload resolution")

```
int x = 2;
double y = 1.1
int x2 = sq(x) // int Variante
double y2 = sq(y) // double Variante
```

- jedes c++-Programm muss genau eine Funktion names "main" haben. Dort beginnt die Programmausführung.

```
int main() {
    Code;
}
```

```

        return 0;
    }

```

- return aus der "main" Funktion ist optional
- Regel von c++ für erlaubte Name
 - erstes Zeichen: Klein- oder Großbuchstaben des englischen Alphabets, oder "_"
 - optional: weitere Zeichen oder, "_" oder Ziffer 0-9
- vordefinierte Funktionen:
 - eingebaute $\hat{=}$ immer vorhanden
 - Infix-Operatoren +, -, *, /, %
 - Prefix-Operatoren *operator*+, *operator*-, ...
 - Funktion der Standardbibliothek $\hat{=}$ müssen "angefordert" werden
 - Namen beginnen mit "std::", "std::sin,..."
 - sind in Module geordnet, zum Beispiel
 - cmath \Rightarrow algebraische Funktion
 - complex \Rightarrow komplexe Zahlen
 - string \Rightarrow Zeichenkettenverarbeitung
 - um ein Modul zu benutzen muss man zuerst (am Anfang des Programms) sein Inhaltsverzeichnis importieren (Header includieren) \rightarrow include <name>

```

#include <iostream>
#include <string>
int main() {
    std::cout << "Hello, world!" << std::endl;
    std::string out = "mein erstes Programm\n";
    std::cout << out;
    return 0;
}

```

- overloading der arithmetischen Operationene
 - overloading genau wie bei *sq*
 - $3 * 4 \Rightarrow$ int Variante
 - $3.0 * 4.0 \Rightarrow$ double Variante
 - $3 * 4.0 \Rightarrow$ automatische Umwandliung in höheren Typ, hier "double" \Rightarrow wird als $3.0 * 4.0$ ausgeführt
- \Rightarrow Devision unterscheidet sich
 - Integer-Division: $12 / 5 = 2$ (wird abgerundet)

- Double-Division: $12.0 / 5.0 = 2.4$
- $-12 / 5 = 2$ (\Rightarrow truncated Division)
- $12.0 / 5.0 = 2.4$
- Gegensatz (zum Beispiel in Python)
 - floor division \Rightarrow wird immer abgerundet $\Rightarrow -12 / 4 = -2$

9 Prozedurale Programmierung

9.1 Von der Funktionalen zur prozeduralen Programmierung

- Eigenschaften der Funktionalen Programmierung:
 - alle Berechnungen durch Funktionsaufruf, Ergebnis ist Rückgabe
 - Ergebnis hängt nur von den Werten der Funktionsargumente ab, nicht von externen Faktoren "referentielle Integrität"
 - Speicherzellen für Zwischenergebnisse und Argumente können nach Initialisierung nicht geändert werden "write once"
 - Möglichkeit rekursiver Funktionsaufrufe (jeder Aufruf bekommt eigene Speicherzellen)
 - Vorteile
 - natürliche Ausdrucksweise für arithmetische und algebraische Funktionalität ("Taschenrechner")
 - einfache Auswertung durch Substitutionsmodell \rightarrow Auswertungsreihenfolge nach Post-Order
 - mathematisch gut formalisierbar \Rightarrow Korrektheitsbeweise, besonders bei Parallelverarbeitung
 - Rekursion ist mächtig und natürliche für bestimmte Probleme (Fakultät, Baumtraversierung)
 - Nachteile
 - viele Probleme lassen sich anders natürlicher ausdrücken (z.B. Rekursion vs. Iteration)
 - setzt unendlich viel Speicher voraus (\Rightarrow Memory management notwendig \Rightarrow später)
 - Entitäten, die sich zeitlich verändern schwer zu modellieren
 - Korrolar: kann keine externen Ressourcen (z.B. Konsole, Drucker, ..., Bildschirm) ansprechen "keine Seiteneffekte"
 - \Rightarrow Multi-Paradigmen-Sprachen, zum Beispiel Kombination von Funktionaler Programmierung und prozeduraler Programmierung

9.2 Kennzeichen

9.2.1 Prozeduren

- Prozeduren: Funktionen, die nichts zurückgeben, haben nur Seiteneffekte

- Beispiel

```
std::cout << "Hello\n"; // Infix
operator<<(std::cout, "Hello\n"); // Prefix
```

- Prozeduren in c++

1. Funktion die "void" zurückgibt (Pseudotyp für "nichts")

```
void foo(int x) {
    return;
}
```

2. Returnwert ignorieren

9.2.2 Steuerung des Programmablaufs

- Anweisungen zur Steuerung des Programmablaufs

`if()`, `else`, `while()`, `for()`

- Funktional

```
int abs(int x) {
    return (x >= 0) ? x : -x;
}
```

- Prozedural

```
int abs(int x) {
    if(x >= 0) {
        return x;
    } else {
        return -x;
    }

    // oder
    if(x >= 0) return x;
    return -x;
}
```

9.2.3 Veränderung von Speicherzellen

- Zuweisung: Speicherzellen können nachträglich verändert werden ("read-write")
 - prozedural:

```
int foo(int x) {      // x = 3
    int y = 2;
    int z1 = x * y;   // z1 = 6
    y = 5;
    int z2 = z * y;   // z2 = 15
    return z1 + z2;   // 21
}
```

· funktional:

```
int foo(int x) {      // x = 3
    int y1 = 2;
    int z1 = x * y;   // z1 = 6
    int y2 = 5;
    int z2 = z * y;   // z2 = 15
    return z1 + z2;   // 21
}
```

· Syntax

```
name = neuer_wert;    // Zuweisung
typ name = neuer_wert; // Initialisierung
typ const name = neuer_wert; // write once
```

- \Rightarrow Folgen: mächtiger, aber ermöglicht völlig neue Bugs \Rightarrow erhöhte Aufmerksamkeit beim Programmieren
 - die Reihenfolge der Ausführung ist viel kritischer als beim Substitutionsmodell
 - Programmierer muss immer ein mentales Bild des aktuellen Systemzustands haben

9.2.4 Schleifen

Der gleiche Code soll oft wiederholt werden

```
while(bedingung) {
    // code, wird ausgeführt solange Bedingung "true"
}

int counter = 0;
while(counter < 3) {
    std::cout << counter << std::endl;
    counter++; // Kurzform für counter = counter + 1
}
```

counter	Bedingung	Ausgabe
0	true	0
1	true	1
2	true	2
3	false	\emptyset

- in c++ beginnt Zählung meist mit 0 ("zero based")
- vergisst man Inkrementierung \Rightarrow Bedingung immer "true" \Rightarrow Endlosschleife \Rightarrow Bug
- drei äquivalente Schreibweisen für Inkrementierung:
 - `counter = counter + 1;` // assignment $\hat{=}$ Zuweisung
 - `counter += 1;` // add-assignment $\hat{=}$ Abkürzung
 - `++counter;` // pre-increment

9.2.5 prozedurale Wurzelberechnung

Ziel

`double sqrt(double y);`

Methode iterative Verbesserung mittel Newtonverfahren initial_{guess} $x^{(0)}$ ("geraten"), $t = 0$

while not_{goodenough}($x^{(t)}$):

update $x^{(t+1)}$ from $x^{(t)}$ (zum Beispiel $x^{(t+1)} = x^{(t)} + \Delta^{(t)}$ additives update, $x^{(t+1)} = x^{(t)}\Delta^{(t)}$ multiplikatives update)

$t = t + 1$

Newtonverfahren Finde Nullstellen einer gegebenen Funktion $f(x)$, das heißt suche x^* sodass $f(x^*) = 0$ oder $|f(x^*)| < \varepsilon$ Taylorreihe von $f(x)$: $f(x + \Delta) \approx f(x) + f'(x)\Delta$ setze $x^* = x + \Delta$

$$0 \stackrel{!}{=} f(x^*) \approx f(x) + f'(x)\Delta = 0 \Rightarrow \Delta = -\frac{f(x)}{f'(x)}$$

Iterativvorschrift:

$$x^{(t+1)} = x^{(t)} - \frac{f(x^{(*)})}{f'(x^{(*)})}$$

Anwendung auf Wurzel: setze $f(x) = x^2 - y \Rightarrow$ mit $f(x^*) = 0$ gilt

$$(x^*)^2 - y = 0 \quad (x^*)^2 = y \quad x^* = \sqrt{y} \quad f'(x) = 2x$$

Iterationsvorschrift:

$$x^{(t+1)} = x^{(t)} - \frac{(x^{(t)})^2 - y}{2x^{(t)}} = \frac{x^{(t)^2} + y}{2x^{(t)}}$$

```
double sqrt(double y) {
    if(y < 0.0) {
        std::cout << "Wurzel aus negativer Zahl\n";
        return -1.0;
    }
    if(y == 0.0) return 0.0;

    double x = y; // initial guess
    double epsilon = 1e-15 * y;

    while(abs(x * x - y) > epsilon) {
        x = 0.5*(x + y / x);
    }
}
```

9.2.6 for-Schleife

```
int c = 0;
while(c < 3) {
    // unser code
    c++; // vergisst man leicht
}
```

Bei der while Schleife kann man leicht vergessen *c* zu inkrementieren, die for Schleife ist idiotensicher

Äquivalent zu der while Schleife oben ist:

```
for(int c = 0; c < 3; c++) {
    // unser code
}
```

Allgemeine Form:

```
for(init; Bedingung; Inkrement) {
    // unser code
}
```

- Befehle, um Schleifen vorzeitig abubrechen
 - continue: Bricht aktuelle Iteration ab und springt zum Schleifenkopf
 - break: bbricht ganz Schleife ab und springt hinter das Schleifenende
 - return: beendet Funktion und auch die Schleife

Beispiel: nur gerade Zahlen ausgeben

```
for(int i = 0; i < 10; i++) if(c % 2 == 0) std::cout << c << std::endl;
```

Variante mit continue:

```
for(int i = 0; i < 10; i++) {
    if(c % 2 != 0) continue;
    std::cout << c << std::endl;
}

for(int i = 0; i < 10; i += 2) {
    std::cout << c << std::endl;
}

double sqrt(double y) {
    while(true) {
        x = (x + y / 2) / 2.0;
        if(abs(x * x - y) < epsilon) {
            return x;
        }
    }
}
```

10 Datentypen

10.1 Basistypen

Bestandteil der Sprachsyntax und normalerweise direkt von der Hardware unterstützt (CPU)

- int, double, bool (⇒ später mehr)

10.2 zusammengesetzte Typen

mit Hilfe von "struct" oder "class" aus einfachen Typen zusammengesetzt

- wie das geht ⇒ später
- Standardtypen: in der C++ Standardbibliothek definiert, aktiviert durch `#include <module_name>`
 - std::string, std::complex, etc.
- externe Typen: aus anderer Bibliothek, die man zuvor herunterladen und installieren muss
- eigene Typen: vom Programmierer selbst implementiert ⇒ später

Durch "objekt-orientierte Programmierung" (⇒ später) erreicht man, dass zusammengesetzte Typen genauso einfach und bequem und effizient sind wie Basistypen (nur c++, nicht c)

- "Kapselung": die interne Struktur und Implementation ist für Benutzer unsichtbar
- Benutzer manipuliert Speicher über Funktionen ("member functions") $\hat{=}$ Schnittstelle des Typs, "Interface", API

⇒ Punktsyntax: `typename t = init; t.foo(a1, a2); $\hat{=}$ foo(t, a1, a2);`

10.3 Zeichenketten-Strings:

zwei Datentypen in c++

- klassischer c-string: `char[]` ("charakter array") ⇒ nicht gekapselt, umständlich
- c++ string: `std::string` gekapselt und bequem (nur dieser in der Vorlesung)
- string literale: "zeichenkette", einzelnes Zeichen: 'z' ("z" = Kette der Länge 1)
Vorsicht: die String-Literale sind c-strings (gibt keine c++ string-Literale), müssen erst in c++ strings umgewandelt werden, das passiert mist automatisch

- `#include <string>`

- Initialisierung:

```
std::string s = "abcde";
std::string s2 = s1;
std::string leer = "";
std::string leer(); // Abkürzung, default constructor
```

- Länge

```
s.size();
assert(s.size() == 5);
assert(leer.size() == 0);
s.empty() // Abkürzung für s.size() == 0
```

- Zuweisung

```
s = "xy";
s2 = leer;
```

- Addition Aneinanderkettung von String ("concatenate")

```
std::string s3 = s + "ijh"; // "xyijh"
s3 = "ghi" + s; // "ghixy"
s3 = s + s; // "xyxy"
// aber nicht!!
s3 = "abc" + "def"; // Bug literale unterstütze + mit ganz anderer Bedeutung
s3 = std::string("abc") + "def"; // Ok
```

- Add-Assignment: Abkürzung für Addition gefolgt von Zuweisung

```
s += "nmk"; // s = s + "nmk" => "xynmk"
```

- die Zeichen werden intern in einem C-Array gespeichert (Array = "Feld")
Array: zusammenhängende Folge von Speicherzellen des gleichen Typs, hier 'char' (für einzelne Zeichen), Die Länge wird (bei std::string) automatisch angepasst, die einzelnen Speicherzellen sind durchnummeriert in c++: von 0 beginnend $\hat{=}$ Index

- Indexoperator:

`s[index];` // gibt das Zeichen an Position "index" zurück

Anwendung: jedes Zeichen einzeln ausgeben

`std::string s = "abcde";`

```
for(int i = 0; i < s.size(); i++) {
    std::cout << s[i] << std::endl;
}
```

String umkehren

```
int i = 0; // Anfang des Strings
int k = s.size() - 1; // Ende des String
while(i < k) {
    char tmp = s[i];
    s[i] = s[k];
    s[k] = tmp;
    i++; k--;
}
```

Variante 2: neuen String erzeugen

```
std::string s = "abcde";
std::string r = "";
for(int i = s.size() - 1; i >= 0; i--) {
    r += s[i];
}
```

11 Umgebungsmodell

Gegenstück zum Substitutionsmodell (in der funktionalen Programmierung) für die prozedurale Programmierung

- Regeln für Auswertung von Ausdrücken
- Regeln für automatische Speicherverwaltung
 - Freigeben nicht mehr benötigter Speicherzellen, \Rightarrow bessere Approximation von "unendlich viel Speicher"
- Umgebung beginnt normalerweise bei "{" und endet bei "}"
Ausnahmen:

- *for*: Umgebung beginnt schon bei "for" \Rightarrow Laufvariable ist Teil der Umgebung
- Funktionsdefinitionen: Umgebung beginnt beim Funktionskopf \Rightarrow Speicherzellen für Argumente und Ergebnis gehören zur Umgebung
- globale Umgebung außerhalb aller "{ }" klammern
- automatische Speicherverwaltung
 - Speicherzellen, die in einer Umgebung angelegt werden (initialisiert, deklariert) werden, am Ende der Umgebung in umgekehrter Reihenfolge freigegeben
 - Compiler fügt vor "}" automatisch die Notwendigen Befehle ein
 - Speicherzellen in der globalen Umgebung werden am Programmende freigegeben

```
- int global = 1;
  int main() {
    int l = 2;
    {
        int m = 3
    } // <- m wird freigegeben
  } // <- l wird freigegeben
  // <- global wird freigegeben
```

- Umgebungen können beliebig geschachtelt werden \Rightarrow alle Umgebungen bilden einen Baum, mit der globalen Umgebung als Wurzel
- Funktionen sind in der globalen Umgebung definiert
 - Umgebung jeder Funktion sind Kindknoten der globalen Umgebung (Ausnahme: Namensräume \Rightarrow siehe unten)
 - \Rightarrow Funktions Umgebung ist **nicht** in der Umgebung, wo die Funktion aufgerufen wird
- Jede Umgebung besitzt eine **Zuordnungstabelle** für alle Speicherzellen, die in der Umgebung definiert wurden

Name	Typ	aktueller Wert
l	int	2

- jeder Name kann pro Umgebung nur einmal vorkommen
- Ausnahme Funktionsnamen können mehrmals vorkommen bei function overloading (nur c++)
- Alle Befehle werden relativ zur aktuellen Umgebung ausgeführt
 - aktuell: Zuordnungstabelle der gleichen Umgebung und aktueller Wert zum Zeitpunkt des Aufrufs
 - Beispiel: $c = a * b$;
 - Regeln:

- wird der Name (nur a, b, c) in der aktuellen Zuordnungstabelle gefunden
 1. Typprüfung \Rightarrow Fehlermeldung, wenn Typ und Operation nicht zusammenpassen
 2. andernfalls, setze aktuellen Wert aus Tabelle in Ausdruck ein (ähnlich Substitutionsmodell)
- wird Name nicht gefunden: suche in der Elternumgebung weiter
- wird der Name bis zur Wurzel (globale Umgebung) nicht gefunden \Rightarrow Fehlermeldung
- \Rightarrow ist der Name in mehreren Umgebungen vorhanden gilt als zuerst gefundene (Typ, Wert)
- \Rightarrow Programmierer muss selbst darauf achten, dass
 1. bei der Suche die gewünschte Speicherzelle gefunden wird \Rightarrow benutze "sprechende Namen"
 2. der aktuelle Wert der richtig ist \Rightarrow beachte Reihenfolge der Befehle!
- Namensraum: spezielle Umgebungen in der globalen Umgebung (auch geschachtelt) mit einem Namen
Ziele:
 - Gruppieren von Funktionalität in Module (zusätzlich zu Headern)
 - Verhinderung von Namenskollisionen

Beispiel: C++ Standardbibliothek:

```
namespace std {
double sqrt(double x);
namespace chrono {
class system_clock;
}
}
```

```
// Benutzung mit Namespace-Prefix:
std::sqrt(80);
std::chrono::system_clock clock;
```

Besonderheit: mehrere Blöcke mit selbem Namensraum werden verschmolzen

Beispiel

```
int p = 2;
int q = 3;

int foo(int p) {
    return p * q;
}
```

```

int main() {
    int k = p * q; // beides global => 6 = 2 * 3
    int p = 4; // lokales p verdeckt globales p
    int r = p * q; // p lokal, q global => 12 = 4 * 3
    int s = foo(p); // lokale p von main() wird zum lokalen p von foo() 12 = 4 * 3
    int t = foo(q); // globales q wird zum lokalen p von foo() 9 = 3 * 3
    int q = 5;
    int n = foo(g); // lokales q wird zum lokalen p von foo() 15 = 5 * 3
}

```

12 Referenzen

sind neue (zusätzliche) Namen für vorhandene Speicherzellen

```

int x = 3; // neue Variable x mit neuer Speicherzelle
int & y = x; // Referenz: y ist neuer Name für x, beide haben die selbe Speicherzelle
y = 4; // Zuweisung an y, aber x ändert sich auch, das heißt x == 4
x = 5; // jetzt y == 5
int const & z = x; // read-only Referenz, das heißt z = 6 ist verboten
x = 6; // jetzt auch z == 6

```

Hauptanwendung:

- die Umgebung, wo eine Funktion aufgerufen wird und die Umgebung der Implementation sind unabhängig, das heißt Variablen der einen Umgebung sind in der anderen nicht sichtbar
- häufig möchte man Speicherzellen in beiden Umgebungen teilen \Rightarrow verwende Referenzen
- häufig will man vermeiden, dass eine Variable kopiert wird (pass-by-value)
 - Durch pass-by-reference braucht man keine Kopie \Rightarrow typisch "const &", also read-only, keine Seiteneffekte

```

int foo(int x) { // pass-by-value
    x += 3;
    return x;
}

int var(int & y) { // pass-by-reference
    y += 3; // Seiteneffekt der Funktion
    return y;
}

void baz(int & z) { // pass-by-reference

```

```

        z += 3;
    }

    int main() {
        int a = 3;
        std::cout << foo(a) << std::endl; // 5
        std::cout << a << std::endl; // 2
        std::cout << bar(a) << std::endl; // 5
        std::cout << a << std::endl; // 5
        baz(a);
        std::cout << a << std::endl; // 8
    }

```

in der funktionalen Programmierung sind Seiteneffekte grundsätzlich verboten, mit Ausnahmen, zum Beispiel für Ein-/Ausgabe

13 Container-Datentypen

Dienen dazu, andere Daten aufzubewahren

- Art der Elemente:
 - homogene Container: alle Elemente haben gleichen Type (typisch für c++)
 - heterogene Container: Elemente könne verschiedene Typen haben (z.B. Python)
- nach Größen
 - statische Container: feste Größe, zur Compilezeit bekannt
 - dynamische Container: Größe zur Laufzeit veränderbar
- Arrays sind die wichtigsten Container, weil effizient auf Hardware abgebildet und einfach zu benutzen
 - klassisch: Arrays sind statisch, zum Beispiel C-Arrays (hat c++ geerbt)


```
int a[20];
```
 - modern: dynamische Arrays
 - Entdeckung einer effizienten Implementation
 - Kapselung durch objekt-orientierte Programmierung (sonst zu kompliziert)
- wir kennen bereits ein dynamisches Array: std::string ist Abbildung int (Index) → char (Zeichen), mit $0 \leq \text{index} < \text{s.size}()$
 - wichtigste Funktion: s.size() (weil Größe dynamisch), s[4] Indexzugriff, s+="mehr" Zeichen anhängen

- wir wollen das selbe Verhalten für beliebige Elementtypen:

```
#include <vector>

//      Elementtyp      Größe  Initialwert der Elemente
std::vector<double> v(20, 0.0);
// analog
std::vector<int>;
std::vector<std::string>;
```

- weitere Verallgemeinerung: Indextyp beliebig (man sagt dann "Schlüssel-Typ")
"assoziatives Array"

- typische Fälle:

- Index ist nicht im Bereich (0,size], zum Beispiel Matrikelnummern
- Index ist string, zum Beispiel Name eines Studenten

```
#include <map>
#include <unordered_map>

// Binärer Suchbaum
std::map;

// Hashtabelle, siehe Algorithmen und Datenstrukturen
std::unordered_map;

//      Schlüsseltyp  Elementtyp
std::map<int, double> noten; noten[3121101] = 10;
std::map<std::string, double> noten; noten["krause"] = 10;
```

- Indexoperationen wie beim Array
- Elemente werden beim 1. Zugriff automatisch erzeugt (dynamisch)
- alle dynamischen und assoziativen Arrays unterstützen a.size() zum Abfragen der Größe

13.1 std::vector

- Erzeugen:

```
std::vector<double> v(20, 1.0);
std::vector<double> v; // leeres Array
std::vector<double> v = {1.0, -3.0, 2.2}; // "initializer list": Element für Anfangs
```

- Größe:

```
v.size();
v.empty(); // => v.size() == 0
```

- Größe ändern

```
v.resize(neue_groesse, initialwert);
// Dann:
// Fall 1: neue_groesse < size(): Element ab Index "neue_groesse" gelöscht die anderen
// Fall 2: neue_groesse > size(): neue Elemente mit Initialwert am Ende anhängen, die alten
// Fall 3: neue_groesse == size(): nichts passiert

v.push_back(neues_element); // ein neues Element am Ende anhängen (ähnlich string +=)
v.insert(v.begin() + index, neues_element); // neues element an Position "index" einfügen
// Falls index == size(): am Ende anhängen, sonst: alte Elemente ab Index werden einwärts verschoben

v.pop_back(); // letztes Element löschen (effizient)
v.erase(v.begin() + index); // Element an Pos index löschen, alles dahinter eine Position weiter verschieben
v.clear(); // alles löschen
```

- Zugriff

```
v[k]; // Element bei Index k
v.at(k); // wie v[k], aber Fehlermeldung, wenn nicht 0 <= k < size() (zum Debuggen)
```

- Funktionen für Container benutzen in c++ immer Iteratoren, damit sie für verschiedene Container funktionieren

- Iterator-Range

```
// erstes Element
v.begin()

// hinter letztem Element
v.end()
```

- im Header <algorithm>

- alle Elemente kopieren

```
std::vector<double> source = {1.0, 2, 3, 4, 5};
std::vector<double> target(source.size(), 0.0);
std::copy(source.begin(), source.end(), target.begin());
std::copy(source.begin() + 2, source.end() - 1, target.begin()); // nur index 2 und 3 kopieren
```

- Elemente sortieren

```
std::sort(v.begin(), v.end()); // "in-place" sortieren
```

- Elemente mischen:

```
std::random_shuffle(v.begin(), v.end()); // "in-place" mischen
```