作用域是一个标识符在程序正文中的有效区域,分为函数原型作用域、局部作用域、类作用域和命名空间作用域

5-2

可见性是指程序运行到某一处时某个标识符能不能被引用,即从内层作用域向外层 "看" 能看到什么。

一般规则: (1) 标识符先声明后引用 (2) 同一作用域中不能声明同名标识符 (3) 在没有互相包含关系的不同作用域中声明的同名标识符, 互不影响 (4) 在两个或多个具有包含关系的作用域中声明同名标识符, 外层标识在内层不可见。如下:

即运行到内层时,外层的 i 对内层的 i 不可见

5-3

```
设想: x = 5, y = 7, x = 5, y = 10, x = 5, y = 7
```

运行结果与设想一致

原因:函数下 int y = 10,此时全局变量 y 在函数体内不可见,函数中的 y 作用域在函数内,函数运行完回到主函数时,y 是全局变量

5-4

在类的public中使用友元函数,在它的函数体中可以通过对象名访问类的私有成员和保护成员。大致如下:

```
#include <iostream>
using namespace std;
class Engine{
public:
  Engine();
private:
 int x;
};
class Fuel{
public:
 Fuel();
 friend void show (Engine &e);
private:
 int y;
};
void show(Engine &e) {
```

```
cout<<e.x;
}
int main() {
    Fuel f;
    f.show();
}</pre>
```

5-5

静态数据成员实现同一类不同对象之间的数据共享, 描述所有对象的共同特征

特点:具有静态生存期,不属于任何一个对象,不同对象间属性值相同,必须在命名空间作用域的某个地方用类名限定定义性声明或初始化

5-6

静态函数成员就是使用 static 关键字声明的函数成员

特点:属于整个类,可以通过类名或对象名调用,可以直接访问该类的静态数据和函数成员,访问非静态成员必须通过对象名

5-8

友元函数是在类中用关键字 friend 修饰的非成员函数,可以是一个普通的函数,也可以是其他类的成员函数,在它的函数体中可以通过对象名访问类的私有和保护成员

友元类,A是B的友元类,则A类的所有成员函数都是B类的友元函数,都可以访问B类的私有和保护成员。友元关系不能传递、不被继承且单向

5-10

静态成员变量可以私有

```
class A{
public:
   A();
private:
   static int i;
```

5-14

```
#include <iostream>
using namespace std;
class Boat{
public:
    Boat(int x) {
        weight = x;
    };
    friend class Car;
    ~Boat() {};
    friend void getTotalWeight(Boat b);
```

```
private:
   int weight;
class Car{
public:
   Car(int x) {
        weight = x;
    };
    void getTotalWeight(Boat b);
    ~Car(){};
private:
   int weight;
void Car::getTotalWeight(Boat b) {
   int ans = weight + b.weight;
    cout<<"sum of weight: "<<ans;</pre>
}
int main(){
   int x,y;
   cout<<"weight of boat and car: "<<endl;</pre>
   cin>>x>>v;
   Boat b(x);
    Car c(y);
    c.getTotalWeight(b);
}
```

5-15

在函数内部定义的静态局部变量生存期为整个程序,作用域为该函数,退出该函数后变量存在但不能使用,下次调用该函数,变量保留之前的值,继续被使用和改变,且定义时未赋初值,自动赋0;普通局部变量生存期也为该函数,函数退出后变量不存在,系统赋的初值不定。

计算机底层,静态局部变量在静态存储区分配空间,程序结束后释放,而普通局部变量在栈区分配空间,编译器自动分配和释放,两类变量的存储区域不一样,对应的功能也有差异。