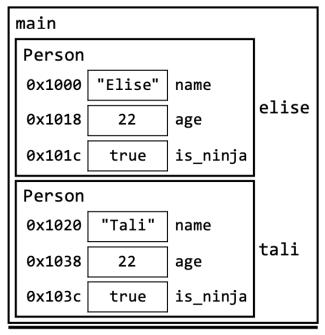
```
10.1 Struct
```

- 10.1.1 Definition, Creating Instance and initialize
- 10.1.2 Member Access: .
- 10.1.3 添加 const 的 instance
- 10.1.4 指向 struct instance 的 ptr
- 10.1.5 使用pass-by-pointer 的 init 函数
- 10.1.6 -> 运算符
- 10.1.7 使用 assert() 来检查是否 respect interface
- 10.1.8 参数为 struct 的函数: parameter passing rules
- 10.1.9 Composing ADTs: Abstraction Layers
- 10.2 Dynamic Allocation
 - 10.2.1 Heap (堆)
 - 10.3.2 new 和 delete: 分配和释放 dynamic memory

10.1 Struct



Stack

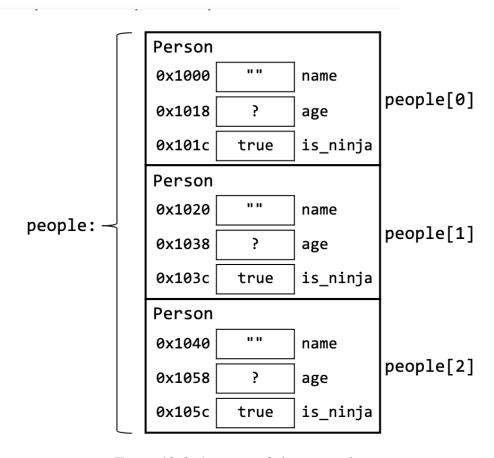


Figure 12.6: An array of class-type objects.

An **abstract data type (ADT)** separates the interface of a data type from its implementation, and it **encompasses both the data itself as well as functionality on the data.**

10.1.1 Definition, Creating Instance and initialize

```
struct Person {
    int age;
    string name;
    bool isNinja;
}; // 注意;

int main() {
    int x;
    Person alex;
    alex = { 75, "granny", false };

    Person jon = { 25, "jon", true };
}
```

We can define a new compound object *type* via a **struct definition** (e.g. Person). We define objects as **instances** of that type.

The struct definition contains **member variable declarations**, member variables define 这个 compound object 的 subobjects.

可以先创造 object, 但是不 initialize variables.(如图)

10.1.2 Member Access: .

Individual members are accessed via the . operator (also called the "member access operator").

```
struct Person {
    int age;
    string name;
    bool isNinja;
};

int main() {
    Person p = { 17, "Ron", true };
    p.isNinja = true;
}
```

10.1.3 添加 const 的 instance

If you've got a struct object that is const-qualified, that forbids assignment to the struct as a whole and also forbids assignment to its individual members.

所有member都不能更改值,整个 instance 也不行.

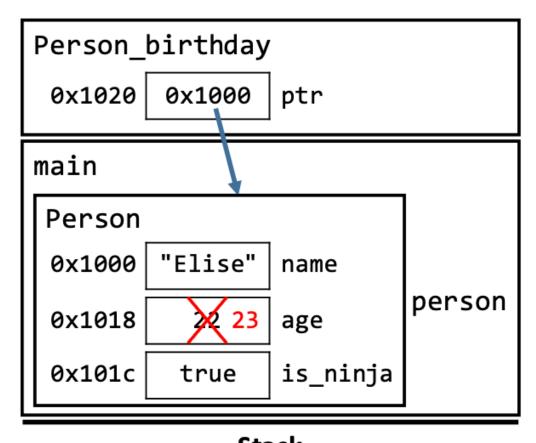
```
struct Person {
    int age;
    string name;
    bool isNinja;
};
int main() {
    const Person p1 = { 17, "Kim", true };
    Person p2 = { 17, "Ron", true };

    pl.isNinja = false; // error
    p1 = p2; // error
}
```

并且即便没有 initialize 也不能改.

```
int main() {
   const Person pl;
   pl.isNinja = false; // error
}
```

10.1.4 指向 struct instance 的 ptr



Stack

Access structs via pointers:

- obj.member
- ptr->member

```
struct Person {
    int age;
    string name;
    bool isNinja;
};

int main() {
    Person p = { 31, "Aliyah", true };
    Person * ptr = &p;

    p.age = 32; // 这三个一样
    (*ptr).age = 32; // 这三个一样
    ptr->age = 32; // 这三个一样
}
```

同样,指向 const 的 struct instance 的 ptr 也必须是 ptr-to-const.

```
#include <iostream>
#include <string>
using namespace std;

struct Sandwich {
    string name;
    bool is_veg;
    double price;
};

int main() {
    const Sandwich a = {"a", true, 1.11};
    Sandwich const *ptr = &a;
    cout << ptr->name;
}
```

10.1.5 使用pass-by-pointer 的 init 函数

一个 ADT 的占内存大小是很大的。我们有时候不得不用一个 function 来 init 它,但是我们肯定不想在 function 的 stackframe 里 copy 它,然后再复制回去,因为它太大了,这样我们就把一个很大的 ADT 变成了两个,非常占内存。

之前说了,pointer 类 object 的大小是恒定的,并且就等于操作系统的位数,所以其实非常小。

因而我们可以定义一个 pass-by-pointer 的 init 函数来 initialize 一个 ADT struct.

比如一个 Triangle:

10.1.6 -> 运算符

这里的 -> 运算符是针对 class 类 object 的指针的运算符。它获取的对象是 p 指向的 object 的某个属性. 比如 tri -> a 就是 tri 这个 Triangle * 所指向的 Triangle object 的 a 这个属性.

当然,我们可以也使用 (*tri).a.

但是我们可以发现一个问题就是 *tri.a 是不会 compile 的,只有加上括号 (*tri).a 才 compile. 这是因为优先级的问题。

所以很不方便, 所以我们还是使用 -> 好(而且直观)。

10.1.7 使用 assert() 来检查是否 respect interface

但是我们发现这个 Triangle 的边长构不成一个 Triangle. 应该用 assert 来防止这些情况。 这就是 ADT 要 respect interface 的特点

写一些函数表示这个 ADT 的操作:

```
struct Triangle {
 double side1;
  double side2;
  double angle;
};
// REQUIRES: tri points to a Triangle object
// MODIFIES: *tri
// EFFECTS: Initializes the triangle with the given side lengths.
void Triangle init(Triangle *tri, double a in, double b in, double c in) {
  tri->side1 = a in;
 tri->side2 = b_in;
 tri->angle = std::acos((std::pow(a_in, 2) + std::pow(b_in, 2) -
                          std::pow(c_in, 2)) / (2 * a_in * b_in));
}
// REQUIRES: tri points to a valid Triangle
// EFFECTS: Returns the first side of the given Triangle.
double Triangle side1(const Triangle *tri) {
  return tri->side1;
// REQUIRES: tri points to a valid Triangle
// EFFECTS: Returns the second side of the given Triangle.
double Triangle side2(const Triangle *tri) {
  return tri->side2;
```

```
// REQUIRES: tri points to a valid Triangle
// EFFECTS: Returns the third side of the given Triangle.
double Triangle side3(const Triangle *tri) {
  return std::sqrt(std::pow(tri->side1, 2) + std::pow(tri->side2, 2) -
                     2 * tri->side1 * tri->side2 * std::acos(tri->angle));
// REQUIRES: tri points to a valid Triangle
// EFFECTS: Returns the perimeter of the given Triangle.
double Triangle perimeter(const Triangle *tri) {
  return Triangle_side1(tri) + Triangle_side2(tri) + Triangle_side3(tri);
}
// REQUIRES: tri points to a valid Triangle; s > 0
// MODIFIES: *tri
// EFFECTS: Scales the sides of the Triangle by the factor s.
void Triangle_scale(Triangle *tri, double s) {
 tri->side1 *= s;
 tri->side2 *= s;
}
```

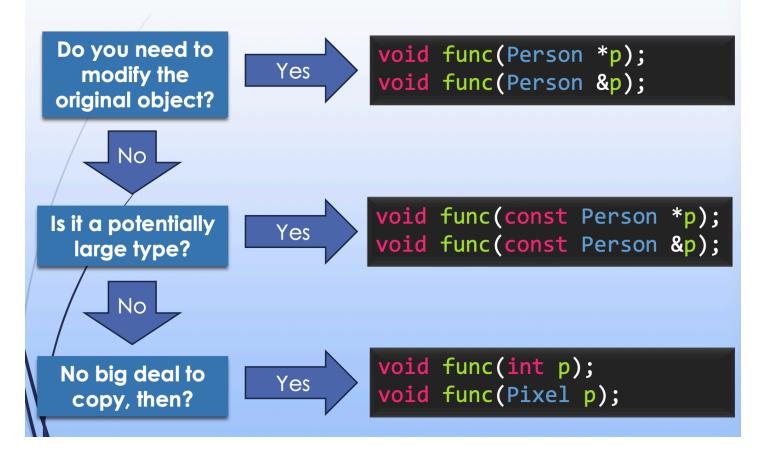
10.1.8 参数为 struct 的函数: parameter passing rules

当然,不止 init 函数,基本所有需要传递 ADT 参数的函数,我们都最好不要 pass by value。因为真的很大。

所以我们可以 使用 pass-by-reference 或者 pass-by-pointer.

如果我们不想用这个 ptr 来 modify the outside object,我们需要加上 const 关键词,使用 pointer-to-const 或者 reference-to-const 来操作。

Parameter Passing Rules



10.1.9 Composing ADTs: Abstraction Layers

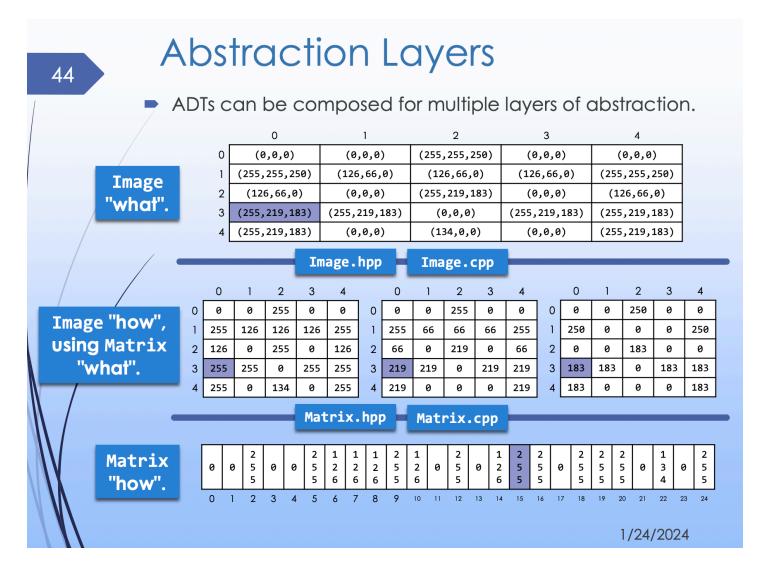
One ADT might be a member of another.

```
struct Professor {
  int age;
  Triangle favTriangle;
};

void Professor_init(Professor *prof, int age, int side) {
  prof->age = age;
  Triangle_init(&prof->favTriangle, side, side, side);
}

void Professor_init(Professor *prof, int age, const Triangle &favTriangle) {
  prof->favTriangle = favTriangle;
  prof->age = age;
}
```

我们需要 Abstraction Layer 来制作 ADT.



10.2 Dynamic Allocation

10.2.1 Heap (堆)

我们现在的函数都是在Stack frame里面,这是静态的数据存储方式.

但是给这些 Stack 分配的内存空间的数量是很少的. Matrix 很大,会 crash 掉程序. 在处理这种大规模的数据时,我们应该动用 **Dynamic Allocation(动态内存分配)**.

静态的 memory 储存结构是 Stack(栈), 也就是我们已经认识的:

Stack内存:

- 栈内存是自动管理的,主要用于存储 local variables 和管理 function 调用(包括参数传递、返回地址和局部变量等)
- Stack 有固定的大小, 当程序启动时由操作系统分配.
- Stack 的生命周期是自动的,当函数调用结束时,该函数的 Stack Frame 就会被销毁.

而 dynamic 的 memory 的储存结构是 Heap(堆).

堆内存:

- Heap memory 是 dynamically allocated 的,需要程序员显式分配和释放.
- 堆的大小通常限制为操作系统允许的进程的最大内存大小,它**远大于 Stack 的大小**.
- 堆的生命周期是**手动管理**的,使用 new (在 C++ 中) 分配的内存会一直存在直到它被 delete 显式释放.

10.3.2 new 和 delete: 分配和释放 dynamic memory

下面这个函数的 local varibales 静态储存在 stack frame 里面,这样很显然太大了会爆掉.

```
void func() {
   Matrix m;
   Matrix_init(&m, 300, 200);
   // Use the Matrix
   Matrix_fill(&m, 42);
} // mat goes out of scope
```

应该把 Matrix 保持在 dynamic memory 中:

我们需要用 new 在 heap 中新建一个 Matrix,注意, new 返回的是它的地址! 因而我们需要用一个对应的指针变量来储存.

在最后,我们要用 delete 来我们使用完的 Matrix 变量从动态内存中删除掉,这样就把这块内存空出来了.

```
// Fills a 3x5 Matrix with a value and checks that // Matrix_at returns that value for each element.

TEST(test_fill_basic) {
    Matrix *mat = new Matrix; // 在Dynamic memory 中创造 Matrix object, the result is a ptr to eh new object.
    const int width = 3;
    const int height = 5;
    const int value = 42; Matrix_init(mat, width, height); Matrix_fill(mat, value);
    for (int row = 0; row < height; ++row) {
        for (int col = 0; col < width; ++col) {
            ASSERT_EQUAL(*Matrix_at(mat, row, col), value);
        }
    }
    delete mat; //delete the Matrix object when we no longer need it
}
```