

estensioni del C++

capitolo 9 del testo

1. overloading resolution
2. compilazione separata
3. costanti e puntatori a costanti
4. cast
5. break e continue
6. precisazioni sui cicli for

1. overloading o sovraccaricamento

```
void print(int);
```

```
void print(const char*);
```

```
void print(double);
```

```
void print(long int);
```

```
void print(char);
```

```
char c; float f; short int i;
```

```
print(c); print(f); print(i); print("a");
```

le conversioni hanno un costo:

- 1) perfetta uguaglianza
- 2) promozioni
- 3) contrario delle promozioni
- 4) conversione definita dall'utente

Esempio

una invocazione $f(e1, e2)$ e 2 funzioni:

$f(T1\ x, T2\ y)\ (e1, e2) \rightarrow (T1, T2) \rightarrow \text{conversioni}\ (c1, c2)$

$f(H1\ z, H2\ w)\ (e1, e2) \rightarrow (H1, H2) \rightarrow \text{conversioni}\ (h1, h2)$

per scegliere quale f vada invocata, confrontiamo $(c1, c2)$ e $(h1, h2)$

$(c1, c2)$ è meglio di $(h1, h2)$ se

- $c1 \leq h1$ e $c2 \leq h2$
- e inoltre o $c1 < h1$ o $c2 < h2$ o entrambe

se né $(c1, c2)$ è meglio di $(h1, h2)$, né viceversa

allora ambiguità → ERRORE viene segnalato dal compilatore

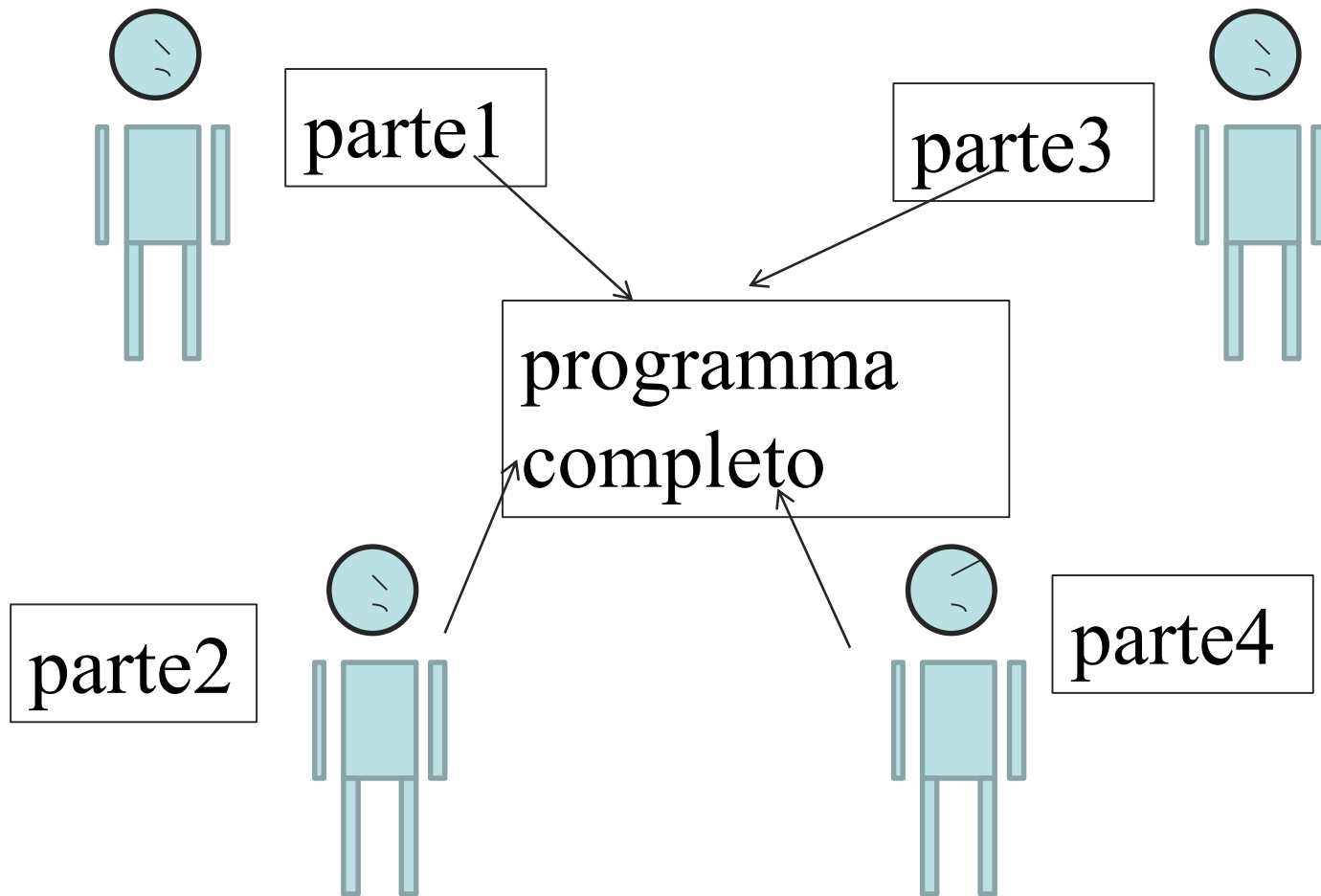
algoritmo di overloading resolution

viene applicato dal compilatore

per scegliere la «migliore» funzione per ogni invocazione

per esempio per operator<<

2. compilazione separata



la parte x ($x=1/2/3/4$) usa cose definite nelle altre parti.
Quali cose?

- variabili globali
- tipi ad hoc
- funzioni

il programmatore x non può aspettare di avere tutte le 4 parti per compilarle

deve essere in grado di compilare la sua parte “da sola”
altrimenti come trova gli errori ?

come si fa la compilazione separata

```
g++ -c parte_x.cpp ➔ parte_x.o
```

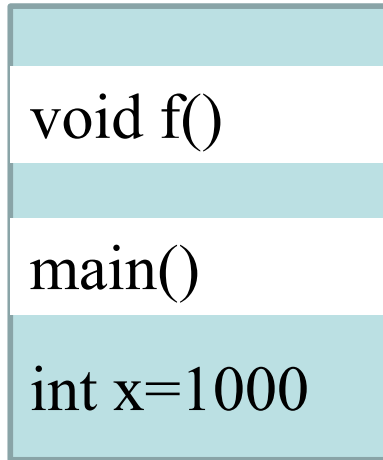
```
g++ -c parte_y.cpp ➔ parte_y.o
```

compilazione e link delle diverse parti

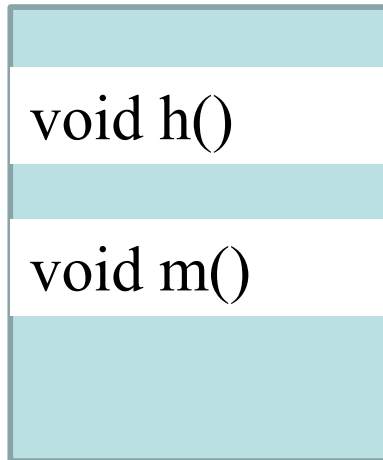
```
g++ parte_x.o parte_y.o
```

Makefile visti su eclipse

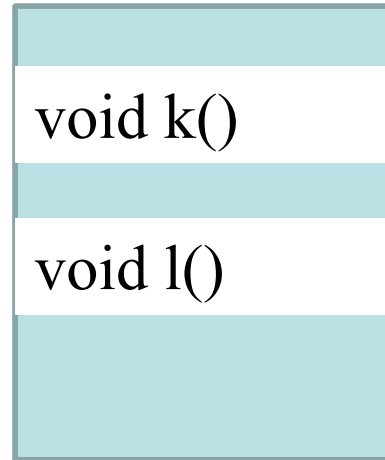
parte 1



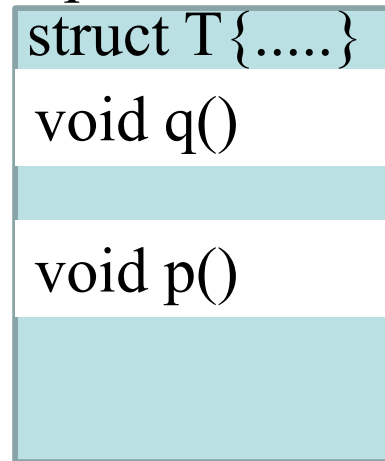
parte 3



parte 2



parte 4



le zone azzurre
vanno viste come
un unico blocco

il blocco globale

parte 1

```
void f()
main()
int x
```

parte 3

```
void h()
void m()
```

parte 2

```
void k()
void l()
```

parte 4

```
struct T {.....}
void q()
void p()
```

supponiamo che la
parte 1 usi k()
della parte 2 e il
tipo T della parte 4

-deve includere il
prototipo di k()

-deve includere la
definizione
completa di T
esattamente

sistematizzare la cosa: invece di un unico file .cpp servono 2 file

parte_x.h e parte_x.cpp

- parte_x.h = file header con le dichiarazioni
- parte_x.cpp = file con le definizioni

il file header (.h) contiene le dichiarazioni di tipo, i prototipi delle funzioni definite nella parte x e che servono nelle altre

parte_x.h = interfaccia di parte_x

parte_1.cpp inizia con

```
#include "parte_1.h"
```

```
#include "parte_2.h"    per k()
```

```
#include "parte_4.h"    per struct T
```

nel file parte_x.h: dove x=1/2/3/4

```
#ifndef PARTE_X_H
```

```
#define PARTE_X_H
```

definizioni di parte_X

```
#END_IF
```

per le variabili globali non funziona bene

```
parte_1.h  
int x=1000;
```

```
parte_1.h  
int x=1000;
```

```
parte_11.h  
extern int x;
```

```
void f()
```

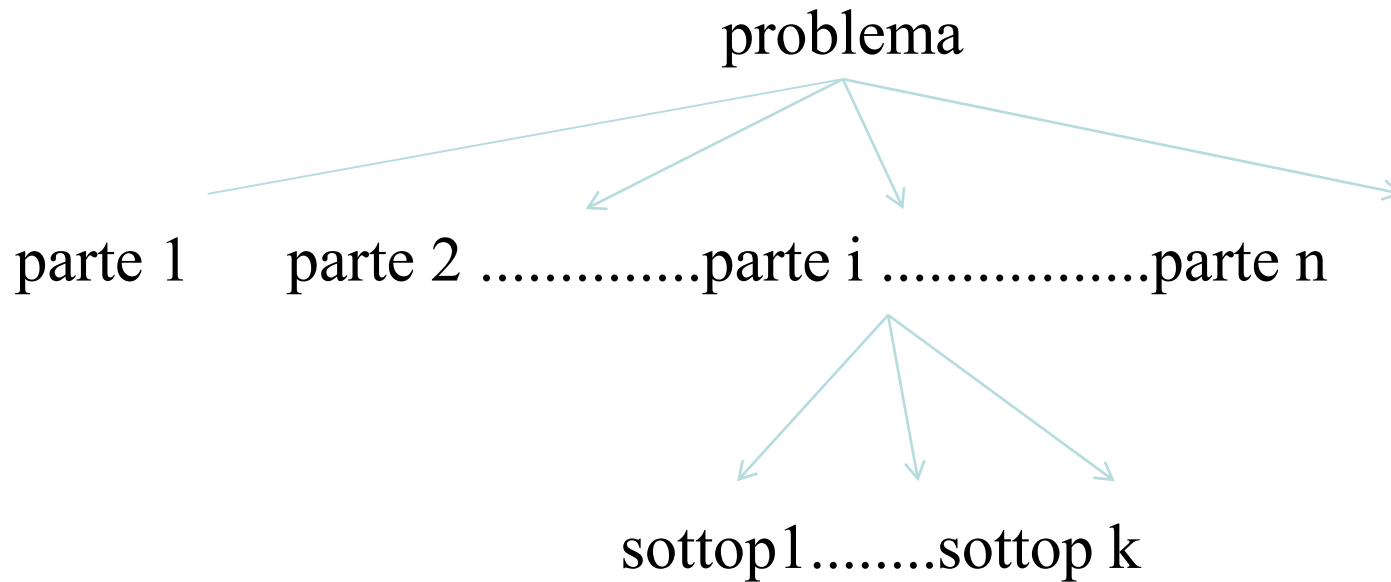
```
main()
```

```
void l()
```

```
void m()
```

ERRORE doppia
definizione di x

organizzazione logica e fisica dei programmi:



facili interferenze di nomi ➔ namespace permette di “isolare”
le diverse parti

come si costruisce un namespace

namespace pippo {prototipi delle funzioni e tipi} è un .h

le definizioni delle funzioni di pippo sono su altri file == .cpp

necessario dichiarare che si intende usare un namespace

tutto disponibile: using namespace pippo;

altrimenti: using pippo::f(.....); ➔ f(..) disponibile

oppure: pippo::f(...)

using namespace std; ➔ molto grossolano

3. Costanti e puntatori a costanti

const int x=2, *p=&x; // OK

int *q=p; // NO

int y=3;

p=&y; // OK

(*p)++; // NO

y++; // SI

CONSTANT POINTER

VS

POINTER TO CONSTANT

aggiungere const è OK, toglierlo NO

int x=10, * const y=&x; // y punta a x ed è costante

quindi

*y++; // OK

y++ ; // NO

const serve soprattutto per proteggere parametri passati alle funzioni

void F(const double & y,...) *// F non può cambiare y*

void F1(const int A[],...) *// F non può cambiare A*

int X[100]; double y=3.14;

F(y); *// OK anche se y non è const*

F1(X,...) *// OK anche se X non è const*

F(3.14) ; *// OK viene costruito un double temporaneo*

4. cast

operazioni C e C++ per convertire un valore di un tipo in un valore «equivalente» di un altro tipo

il C ha un solo cast: se T indica un qualsiasi tipo

sintassi: T x = (T) exp;

si calcola il valore di exp lo si converte in un valore del tipo T e lo si assegna a x. Una volta veniva fatto e basta (se il compilatore “sa” come farlo)

ma il C++ è più prudente:

```
int x=10, *y=&x;
```

```
int z = (int) y; // da errore con compilazione normale
```

```
g++ -fpermissive prof.cpp // da solo warning
```

ma il programmatore sa veramente che pericolo comporta la conversione che sta chiedendo?

- Il C assume che lo sappia
- il C++ ha altro approccio: meglio avere diversi cast in modo che il programmatore dichiari esplicitamente quale conversione richiede.

In questo modo, se la conversione dichiarata non fosse appropriata per i tipi coinvolti, ci sarebbe un messaggio d'errore

Il C++ ha 4 operazioni di cast:

- `static_cast<T>(exp);`
- `const_cast<T*>(const_T*);`
- `reinterpret_cast<T1*>(T*)`
- `dynamic_cast<T1>(T);` *//per gli oggetti, lo vedrete in P2*

static_cast per promozioni e il loro opposto

int → double ma anche double → int o double → char
solo int → enum non va

const_cast toglie il const ai puntatori

```
const int x=10, *p=&x;  
int *q=const_cast<int*>(p);  
(*q)++;  
cout<<x<<*q<<*p; // cosa stampa?
```

reinterpret_cast Riguarda i puntatori.... è il più
PERICOLOSO !!

double* → int*

int* → double*

esempio

```
int x=20, *y=&x;
```

```
double * z= reinterpret_cast<double*> (y)
```

z punta a 8 byte e i primi 4 contengono l'R-valore di x,
mentre i secondi 4 non sappiamo cosa contengano.

Probabile errore.

ATTENZIONE: Non viene fatta alcuna conversione del
valore puntato !

5. break e continue

sono dei ricordi di uno stile di programmazione di altri tempi

meglio non usarli (a parte casi eccezionali)

complicano le prove di correttezza

```
int x=0;
for(int i=0; i<10; i++)
{
    cout<<x<<' '<<i<<endl;
    break;
    x++;
}
```

```
int x=0;
for(int i=0; i<10; i++)
{
    cout<<x<<' '<<i<<endl;
    continue;
    x++;
}
```



```
for(int j=0; j<10; j++)  
{  
    int x=0;  
    for(int i=0; i<10; i++)  
    {  
        cout<< x <<' ' << i << ' ' << j <<endl;  
        break;  
        x++;  
    }  
}
```

si esce da 1 ciclo

switch

```
char X='a';
```

```
.....
```

```
switch(X)
```

```
{
```

```
    case 'a': X='A'; break;
```

```
    case 'b': X='B'; break;
```

```
    .....;
```

```
    default: .....;
```

```
}
```

6. qualche osservazione sui for

```
int x=0, y=10;  
for(int i=x, j=y; i<10 && j>0; i++, j--)  
{  
    x=x+10;  
    y=y-10;  
    cout << i << j << x << y<<endl;  
  
}
```

l'inizializzazione è fatta solo la prima volta

i è dichiarata in diversi blocchi annidati

```
int i=100;
  for(int i=0; i <10; i++)
  {
    cout<< i<< endl;
    for(int i=10; i <20 ; i++) cout << i<<endl;

    i++;
    cout << i << endl;
  }
cout << i<< endl;
```