

# C++ Workshop

4. Block, 24.05.2012

Christian Käser, Robert Schneider | 26. Mai 2012

```
БЭИСИК  ДВК  НЧ
001
НУЖНЫ ВАМ РАСШИРЕННЫЕ ФУНКЦИИ ?1
ВЫСОКОСКОРОСТНЫЕ УСТ-СТВА?1
УСТАН-КА ВНЕШНЕЙ ФН-ЦИИ?1
03У ?48
ЖДУ
5 LET A=1.0000001
10 LET B=A
15 FOR I=1 TO 27
20 LET A=A*A
25 LET B=B-2
30 NEXT I
35 PRINT A,B,"WWW.LENINGRAD.SU/MUSEUM"
WWW.LENINGRAD.SU/MUSEUM
RUN
568044 1202420
ОСТ СТРОКЕ 35
ЖДУ
```

Quelle: Wikimedia Commons  
CC-BY-SA Sergei Frolov

- 1 Übersetzungs-Phasen
  - Der Präprozessor
  - Der Compiler
  - Der Linker
- 2 Modularisierung
- 3 Praxis

# 1 Übersetzungs-Phasen

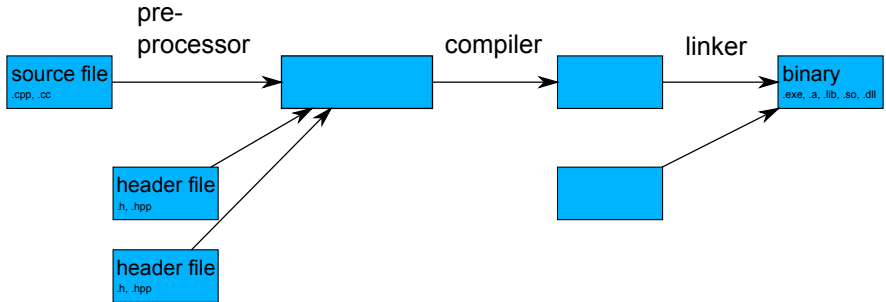
- Der Präprozessor
- Der Compiler
- Der Linker

# Übersetzungs-Phasen (phases of translation)

Der Code durchläuft im Wesentlichen drei Arbeitsschritte:

- 1 Präprozessor
- 2 Compiler
- 3 Linker

# Übersetzungs-Phasen



Der Präprozessor ersetzt Teile des Quelltexts nach bestimmten Regeln.

- Einfügen von Dateiinhalten `#include`  
(der Präprozessor wird auch für die eingefügte Datei ausgeführt!)
- Suchen & Ersetzen `#define`
- Bedingtes Einfügen `#if`
- Abbrechen der Übersetzung `#error`

## Warum?

- Aufteilung des Projekts auf mehrere Dateien
- Verschiedene Build-Konfigurationen (z.B. Debug/Release)
- Unterschiedlicher Code für unterschiedliche Plattformen
- Automatische Codeerzeugung
- ...

- Der Präprozessor wird durch Direktiven (Anweisungen) innerhalb des Quellcodes programmiert.
- Präprozessor-Direktiven stehen in einer eigenen Zeile und beginnen mit einem #
- Die Quellcode-Dateien dienen zugleich als Eingabe für den Präprozessor. Die Ausgabe geht dann in die nächste Übersetzungsphase.
- Nach Präprozessor-Direktiven steht *kein* Semikolon ;



- Der Präprozessor wird durch Direktiven (Anweisungen) innerhalb des Quellcodes programmiert.
- Präprozessor-Direktiven stehen in einer eigenen Zeile und beginnen mit einem #
- Die Quellcode-Dateien dienen zugleich als Eingabe für den Präprozessor. Die Ausgabe geht dann in die nächste Übersetzungsphase.
- Nach Präprozessor-Direktiven steht *kein* Semikolon ;

Zeilen, die nicht von Präprozessor-Direktiven betroffen sind, werden vom Präprozessor unverändert ausgegeben.

## include-Direktive

```
#include "dateiname"
```

Ersetzt diese Zeile durch den Inhalt der Datei *dateiname*.  
Der Inhalt der Datei wird ebenfalls vom Präprozessor verarbeitet.

## include-Direktive

```
#include "dateiname"
```

Ersetzt diese Zeile durch den Inhalt der Datei *dateiname*.  
Der Inhalt der Datei wird ebenfalls vom Präprozessor verarbeitet.

Es gibt noch die Variante `#include <dateiname>`.

Gängige Compiler unterscheiden zwischen beiden Varianten folgendermaßen:

- Die "-Variante ist für Dateien des eigenen Projekts. Der angegebene Pfad wird relativ zum Pfad der aktuellen Datei interpretiert.
- Die <>-Variante ist für Dateien aus fremden Bibliotheken. Sie werden an vorher festgelegten Orten gesucht. (z.B. für die Std-Lib, boost, Qt usw.)

# Beispiel: include

*myheader.h*

```
int square(int p)
{
    return p*p;
}
```

*main.cpp*

```
#include "myheader.h"

int main()
{
    int i = square(42);
}
```

## *Ergebnis*

```
int square(int p)
{
    return p*p;
}

int main()
{
    int i = square(42);
}
```

## define-Direktive

```
#define NAME TOKEN0 TOKEN1.....
```

Definiert ein Makro mit dem Namen NAME, die darauf folgenden Token sind optional. Trifft der Präprozessor nach der Definition eines Macros auf das Token NAME, so ersetzt er es durch die Token TOKEN0 TOKEN1.....

# Beispiel: define-Direktive

```
#include <iostream>
```

```
#define MYMACRO myInt
```

```
int main()
```

```
{
```

```
    int MYMACRO = 42;
```

```
    int MYMACRO_NOT = 3;
```

```
    if (42 == MYMACRO)
```

```
    {
```

```
        std::cout << myInt << "MYMACRO";
```

```
    }
```

```
}
```



Makros können auch Parameter haben (function-like macro):

```
#define SQUARE(x) (x*x)
#define CUBE(VAR) (VAR*VAR*VAR)
#define DIST(x, y) std::sqrt(SQUARE(x) + SQUARE(y))

int main()
{
    int foo = SQUARE(42);

    int myX = 5;
    int myY = 3;
    int myDist = DIST(myX, myY);
}
```

**ACHTUNG! Reine Textersetzung!**

Makros können auch Parameter haben (function-like macro):

```
#define MIN(x, y) (x < y) ? x : y
#define MIN2(x, y) ((x < y) ? x : y)

int main()
{
    int foo = MIN(23, 42) + 5;
    int bar = MIN2(23, 42) + 5;
    return 0;
}
```

**ACHTUNG! Reine Textersetzung!**

Wann benutze ich Makros bzw. `#define`?

Wann benutze ich Makros bzw. `#define`?

**So selten wie möglich!**

Stattdessen lieber typedef, Konstanten, Funktionen, etc.

## if-, else- und endif-Direktiven

```
#if constant_expression_0  
function_variation1 ();  
#else  
function_variation2 ();  
some_other_function ();  
#endif
```

Abhängig vom Wert von `constant_expression_0` wird entweder der Code zwischen `#if` und `#else` oder zwischen `#else` und `#endif` eingefügt.

# Beispiel: Bedingtes Einfügen

```
#if defined(WIN32)
#include <winsock2.h>
#else
#include <sys/net.h>
// and more headers
#endif
```

# Beispiel: Bedingtes Einfügen

```
#ifdef WIN32
#include <winsock2.h>
#else
#include <sys/net.h>
// and more headers
#endif
```

# Beispiel: Bedingtes Einfügen

```
#include <iostream>

#define MY_ONE 1

int main()
{
    #if 1 != MY_ONE
        std::cout << "MY_ONE is NOT equal to 1";
    #else
        std::cout << "MY_ONE is equal to 1";
    #endif
}
```





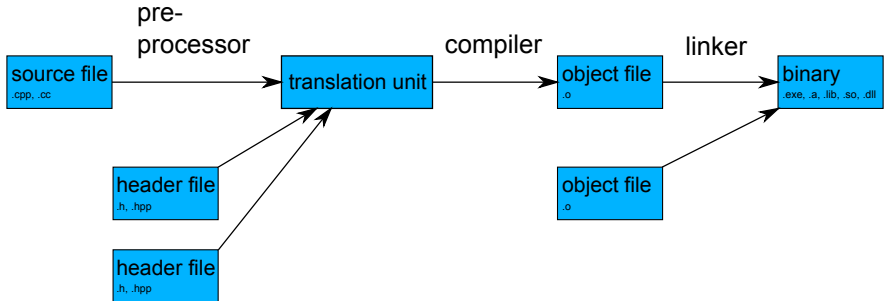
Bisher wurden sowohl vom Präprozessor als auch vom Compiler alle .cpp Dateien getrennt voneinander behandelt.

Der Präprozessor arbeite nun auf einer .cpp-Datei. Er fügt dann Weiteres ein bzw. ersetzt (`#include`, `#define`) und lässt manches aus (`#if`, `#else`).

## translation unit

Die Ausgabe des Präprozessors ist dann also die source file (.cpp) plus alle eingebundenen Dateien abzüglich den Auslassungen und mit den Macro-Ersetzungen.

Das Entstandene nennt man *translation unit*.



Eine translation unit wird dann vom Compiler tatsächlich *übersetzt*, also kompiliert. Es werden alle translation units des Projektes übersetzt und anschließend verknüpft (gelinkt).

## linkage (Standard, 3.5:2)

Hat in einer translation unit der Name eines »Dinges«, Referenz, Funktion, Typ, template oder namespace *external linkage*, so darf auf das Etwas, das der Name benennt, auch in anderen translation units zugegriffen werden.

Im Normalfall hat ein Name in einem namespace (also nicht innerhalb einer Klassen oder Funktion) external linkage.

Eine translation unit wird dann vom Compiler tatsächlich *übersetzt*, also kompiliert. Es werden alle translation units des Projektes übersetzt und anschließend verknüpft (gelinkt).

## linkage (Standard, 3.5:2)

Hat in einer translation unit der Name eines »Dinges«, Referenz, Funktion, Typ, template oder namespace *external linkage*, so darf auf das Etwas, das der Name benennt, auch in anderen translation units zugegriffen werden.

Im Normalfall hat ein Name in einem namespace (also nicht innerhalb einer Klassen oder Funktion) external linkage.

Aber: Da zuvor schon kompiliert wird, muss dem Compiler gesagt werden, dass dieses Etwas überhaupt existiert.

Siehe: <https://github.com/downloads/kitt-cpp-workshop/workshop-ss12-03/addendum-header.pdf>



# Beispiel: external linkage

translation unit *square.cpp*

```
int square(int p)
{
    return p*p;
}
```

# Beispiel: external linkage

translation unit *square.cpp*

```
int square(int p)
{
    return p*p;
}
```

translation unit *main.cpp*

```
int square(int);

int main()
{
    int i = square(42);
}
```

# Klassen und Linkage

member functions von Klassen (Methoden) sind auch nur Funktionen, d.h. sie dürfen auch in anderen translation units verwendet werden.

Dem Namen einer Klassen selbst schreibt man auch linkage zu. Hat der Name einer Klasse external linkage, so bedeutet dies nur, dass die Namen der member functions external linkage haben.



member functions von Klassen (Methoden) sind auch nur Funktionen, d.h. sie dürfen auch in anderen translation units verwendet werden.

Dem Namen einer Klassen selbst schreibt man auch linkage zu. Hat der Name einer Klasse external linkage, so bedeutet dies nur, dass die Namen der member functions external linkage haben.

translation unit *square.cpp*

```
struct Square
{
    int compute(int);
};

int Square::compute(int p)
{
    return p*p;
}
```

# Klassen und Linkage

member functions von Klassen (Methoden) sind auch nur Funktionen, d.h. sie dürfen auch in anderen translation units verwendet werden.

Dem Namen einer Klassen selbst schreibt man auch linkage zu. Hat der Name einer Klasse external linkage, so bedeutet dies nur, dass die Namen der member functions external linkage haben.

translation unit *square.cpp*

```
struct Square
{
    int compute(int);
};

int Square::compute(int p)
{
    return p*p;
}
```

translation unit *main.cpp*

```
struct Square
{
    int compute(int);
};

int main()
{
    Square s;
    int i = s.compute(42);
}
```



Im Normalfall hat ein Name in einem namespace (also nicht innerhalb einer Klassen oder Funktion) external linkage.

Man kann die Linkage durch die Schlüsselwörter `extern` und `static` sowie durch unbenannte namespaces beeinflussen:

Im Normalfall hat ein Name in einem namespace (also nicht innerhalb einer Klassen oder Funktion) external linkage.

Man kann die Linkage durch die Schlüsselwörter `extern` und `static` sowie durch unbenannte namespaces beeinflussen:

## static im Bezug auf Linkage

Schreibt man vor die Definition eines »Dinges«, einer Referenz oder einer Funktion `static`, so hat der Name *internal linkage*.

Im Normalfall hat ein Name in einem namespace (also nicht innerhalb einer Klassen oder Funktion) external linkage.

Man kann die Linkage durch die Schlüsselwörter `extern` und `static` sowie durch unbenannte namespaces beeinflussen:

## static im Bezug auf Linkage

Schreibt man vor die Definition eines »Dinges«, einer Referenz oder einer Funktion `static`, so hat der Name *internal linkage*.

## unnamed namespaces

Alles innerhalb eines unbenannten namespaces

`namespace { /*...*/ }` hat erst einmal *internal linkage*. Dies „vererbt“ sich bspw. auf alle darinnen deklarierten Funktionen.

# Beispiel: Linkage-Modifizier

```
int square(int);

static int cube(int);

namespace bmp
{
    bool check(int, int);

    namespace
    {
        void print();
        static void test();
    }
}
```

# Beispiel: Linkage-Modifizier

```
int square(int);           // global namespace => external linkage

static int cube(int);      // static           => internal linkage

namespace bmp
{
    bool check(int, int);  // (named) namespace => external linkage

    namespace
    {
        void print();      // unnamed namespace => internal linkage
        static void test(); // static           => internal linkage
    }
}
```

## 2 Modularisierung



Projekte werden schnell zu groß für einzelne Dateien.

## Wie fein unterteilen?

- Eine Datei pro Funktion/Methode?
- Eine Datei pro Klasse?
- Eine Datei pro Namespace?
- Ganz anders?

## Faustregel

- Namespaces entsprechen Ordnern
- Klassen entsprechen Dateien
- Gegebenenfalls zusätzliche Dateien für globale Makros

In C++ wird in der Regel zwischen Source-Dateien (.cpp) und Header-Dateien (.h oder .hpp) unterschieden.

- Header-Dateien enthalten Klassen- und Funktionsprototypen
- Source-Dateien enthalten die Implementierung dazu

# Beispiel: Source und Header

*person.h*

```
class Person
{
private :
    std::string  firstname
    std::string  lastname;
public :
    std::string  getName();
};
```

*person.cpp*

```
#include "person.h"

std::string Person::getName()
{
    return firstname
        + " " + lastname;
}
```

Freilich darf man auch in Header-Dateien `#include`-Direktiven stehen haben. Man verwendet dies bspw., wenn man einen Typen in einem Header benötigt:

*pair.h*

```
struct pair
{
    int foo
    int bar;
};
```

Freilich darf man auch in Header-Dateien `#include`-Direktiven stehen haben. Man verwendet dies bspw., wenn man einen Typen in einem Header benötigt:

*pair.h*

```
struct pair
{
    int foo
    int bar;
};
```

*MyClass.h*

```
#include "pair.h"

int compute(pair);

struct MyClass
{
    pair member;
};
```

Freilich darf man auch in Header-Dateien `#include`-Direktiven stehen haben. Man verwendet dies bspw., wenn man einen Typen in einem Header benötigt:

*pair.h*

```
struct pair
{
    int foo;
    int bar;
};
```

*MyClass.h*

```
#include "pair.h"

int compute(pair);

struct MyClass
{
    pair member;
};
```

*program.cpp*

```
#include "pair.h"
#include "MyClass.h"

int main()
{
    MyClass m;
    compute(m.member);
}
```

# Include Guards

Lösung: in jedem Header ein Makro definieren, das anzeigt, ob die Datei schon eingebunden wurde.

*pair.h*

```
#ifndef PAIR_H
#define PAIR_H

struct pair
{
    int foo;
    int bar;
};

#endif
```



# Include Guards

Lösung: in jedem Header ein Makro definieren, das anzeigt, ob die Datei schon eingebunden wurde.

*pair.h*

```
#ifndef PAIR_H
```

```
#define PAIR_H
```

```
struct pair
```

```
{
```

```
    int foo
```

```
    int bar;
```

```
};
```

```
#endif
```

*MyClass.h*

```
#ifndef MYCLASS_H
```

```
#define MYCLASS_H
```

```
#include "pair.h"
```

```
int compute(pair);
```

```
struct MyClass
```

```
{
```

```
    pair member;
```

```
};
```

```
#endif
```

# Include Guards

Lösung: in jedem Header ein Makro definieren, das anzeigt, ob die Datei schon eingebunden wurde.

*pair.h*

```
#ifndef PAIR_H
#define PAIR_H
```

```
struct pair
{
    int foo;
    int bar;
};
```

```
#endif
```

*MyClass.h*

```
#ifndef MYCLASS_H
#define MYCLASS_H
```

```
#include "pair.h"

int compute(pair);

struct MyClass
{
    pair member;
};
```

```
#endif
```

*program.cpp*

```
#include "pair.h"
#include "MyClass.h"
```

```
int main()
{
    MyClass m;
    compute(m.member);
}
```

## 3 Praxis

# Towel-Day!



Quelle: Wikimedia Commons CC-BY-SA 3.0 Beny Shlevich

- Aufgabe 1: Ein einfaches Schachspiel
- Aufgabe 2: Mehr Features

`https://github.com/kit-cpp-workshop/workshop-ss12-04`

Aufgabenbeschreibungen und Hinweise: Siehe `README.md`