

기본 개념과 핵심 원리로 배우는

# C++ 프로그래밍

14장. 메모리 할당과 해제

# 목차

1. 가상 메모리
2. 동적 메모리 할당과 해제
3. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

# 01. 가상 메모리

---

## ■ 가상 메모리 크기

- 가상 메모리는 각각의 프로세스에 독립적으로 부여되는 논리적인 메모리 공간을 나타낸다.
- Windows에서 32비트는 4GB, 64비트는 8TB의 메모리 공간이 부여된다.

## ■ 가상 메모리 동작 원리

- 프로세스가 시작되면 4GB나 8TB의 메모리 공간이 부여되고, 필요한 메모리를 요청할 경우 해당 메모리 공간에서 페이지 단위로 메모리 영역을 할당해준다

# 01. 가상 메모리

## ■ 가상 메모리 구조



[가상 메모리 구조]

# 01. 가상 메모리

## ■ 힙

- 힙은 동적으로 메모리를 할당할 때 사용되는 영역이다.

## ■ 스택

- 스택은 스레드당 하나씩 생성된다.
- 보통 기본적으로 스레드당 1~4MB 정도의 메모리 영역이 스레드당 스택으로 할당된다.

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ malloc & free

```
void* malloc(size_t size);
void free(void* memblock);
```

```
#ifdef _WIN64
typedef unsigned __int64 size_t;
#else
typedef unsigned int     size_t;
#endif
```

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ malloc & free

```
void p1 = malloc(4);  
void p2 = malloc(8);  
void p3 = malloc(16);  
void p4 = malloc(32);
```

```
free(p1);  
free(p2);  
free(p3);  
free(p4);
```

힙 할당 내역

p1	4
P2	8
P3	16
P4	32

[힙 할당 내역]

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ malloc & free

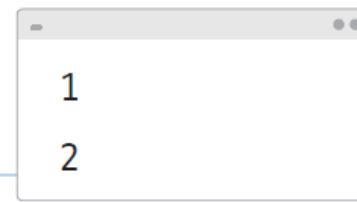
[예제 14-1] malloc, free 사용

```
1 #include <iostream>
2 using namespace std;
3
4 #include <stdlib.h>
5
6 void main()
7 {
8     int a = 1;
9     int* p = (int*)malloc(sizeof(int));
10    *p = 2;
11 }
```

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ malloc & free

```
12     cout << a << endl;    // 1  
13     cout << *p << endl;    // 2  
14  
15     free(p);  
16 }
```

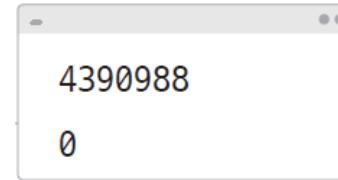


## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ calloc

[예제 14-2] calloc

```
1 #include <iostream>
2 using namespace std;
3
4 void main()
5 {
6     int* p1 = (int*)malloc(sizeof(int));
7     int* p2 = (int*)calloc(1, sizeof(int));
8
9     cout << *p1 << endl;
10    cout << *p2 << endl;
11
12    free(p1);
13    free(p2);
14 }
```



## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ realloc

```
void* realloc(void* memblock, size_t size);
```

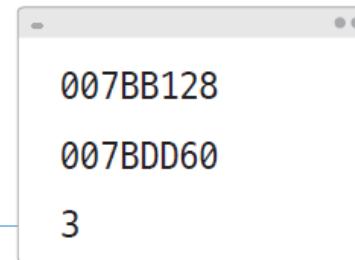
[예제 14-3] calloc

```
1 #include <iostream>
2 using namespace std;
3
4 void main()
5 {
6     int* p1 = (int*)malloc(sizeof(int));
7     *p1 = 3;
8
9     int* p2 = (int*)realloc(p1, 1024 * sizeof(int));
```

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ realloc

```
10
11     cout << p1 << endl;
12     cout << p2 << endl;
13     cout << p2[0] << endl;
14
15     free(p1);    // Error
16     free(p2);    // OK
17 }
```



## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ new & delete

```
TYPE* pT = new TYPE;  
delete pT;
```

[예제 14-4] malloc

```
1 #include <iostream>  
2 using namespace std;  
3  
4 void main()  
5 {  
6     int* p1 = (int*)malloc(sizeof(int));  
7     *p1 = 3;  
8     cout << *p1 << endl;    // 3  
9     free(p1);  
10}
```

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ new & delete

```
11 int* p2 = new int;  
12 *p2 = 3;  
13 cout << *p2 << endl; // 3  
14 delete p2;  
15 }
```



## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ new [] & delete []

```
TYPE* pT = new TYPE[N];  
delete [] pT;
```

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ new [] & delete []

[예제 14-5] new [] & delete []

```
1 void main()
2 {
3     int* p1 = (int*)malloc(2 * sizeof(int));
4     p1[0] = 0;
5     p1[1] = 1;
6     free(p1);
7
8     int* p2 = new int[2];
9     p2[0] = 0;
10    p2[1] = 1;
11    delete [] p2;
12 }
```

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ malloc과 new의 차이점

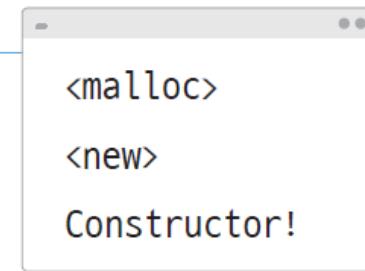
[예제 14-6] malloc vs new

```
1 #include <iostream>
2 using namespace std;
3
4 class CTest
5 {
6 public:
7     CTest()
8     {
9         cout << "Constructor!" << endl;
10    }
11 };
12
13 void main()
```

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ malloc과 new의 차이점

```
14  {
15      cout << "<malloc>" << endl;
16      CTest* pT1 = (CTest*)malloc(sizeof(CTest));
17      free(pT1);
18
19      cout << "<new>" << endl;
20      CTest* pT2 = new CTest;
21      delete pT2;
22 }
```



## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ malloc과 new의 차이점

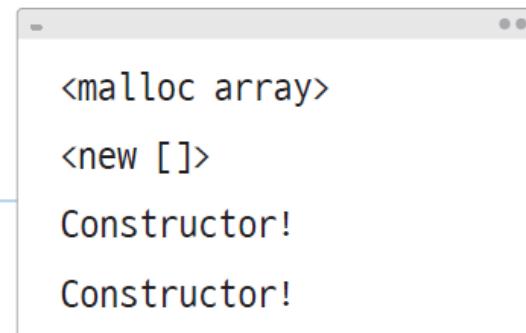
[예제 14-7] malloc vs new []

```
1 #include <iostream>
2 using namespace std;
3
4 class CTest
5 {
6 public:
7     CTest()
8     {
9         cout << "Constructor!" << endl;
10    }
11 };
12
13 void main()
```

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ malloc과 new의 차이점

```
14  {
15      cout << "<malloc array>" << endl;
16      CTest* pT1 = (CTest*)malloc(2 * sizeof(CTest));
17      free(pT1);
18
19      cout << "<new []>" << endl;
20      CTest* pT2 = new CTest[2];
21      delete [] pT2;
22 }
```



## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ free와 delete의 차이점

[예제 14-8] free, delete, delete []

```
1 #include <iostream>
2 using namespace std;
3
4 class CTest
5 {
6 public:
7     ~CTest()
8     {
9         cout << "Destructor!" << endl;
10    }
11 };
12
13 void main()
```

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

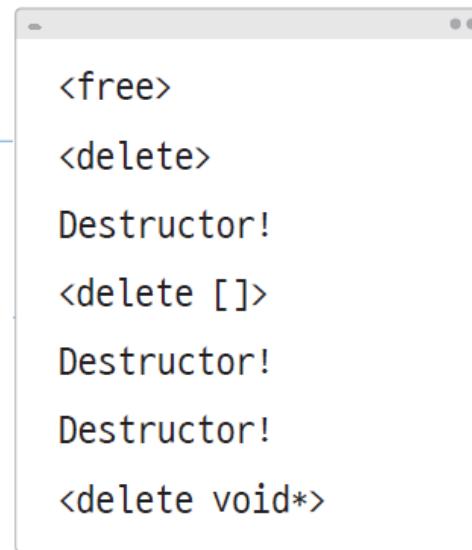
### ■ free와 delete의 차이점

```
14  {
15      cout << "<free>" << endl;
16      CTest* pT1 = (CTest*)malloc(sizeof(CTest));
17      free(pT1);
18
19      cout << "<delete>" << endl;
20      CTest* pT2 = new CTest;
21      delete pT2;
22
23      cout << "<delete []>" << endl;
24      CTest* pT3 = new CTest[2];
25      delete [] pT3;
26
27      cout << "<delete void*>" << endl;
28      CTest* pT4 = new CTest;
```

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ free와 delete의 차이점

```
29     delete (void*)pT4;  
30 }
```



## 02. 동적 메모리 할당과 해제

### ■ delete와 delete [ ]

[예제 14-9] free, delete, delete []

```
1 #include <iostream>
2 using namespace std;
3
4 class CTest
5 {
6 public:
7     CTest()
8     {
9         cout << "Constructor!" << endl;
10    }
11
12 ~CTest()
13 {
```

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

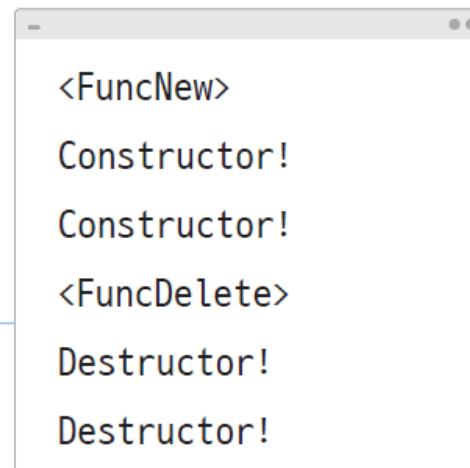
### ■ delete와 delete [ ]

```
14     cout << "Destructor!" << endl;
15 }
16
17 int m_Val1;
18 int m_Val2;
19 };
20
21 CTest* g_pT = NULL;
22
23 void FuncNew()
24 {
25     cout << "<FuncNew>" << endl;
26     g_pT = new CTest[2];
27 }
28
```

## 02. 동적 메모리 할당과 해제

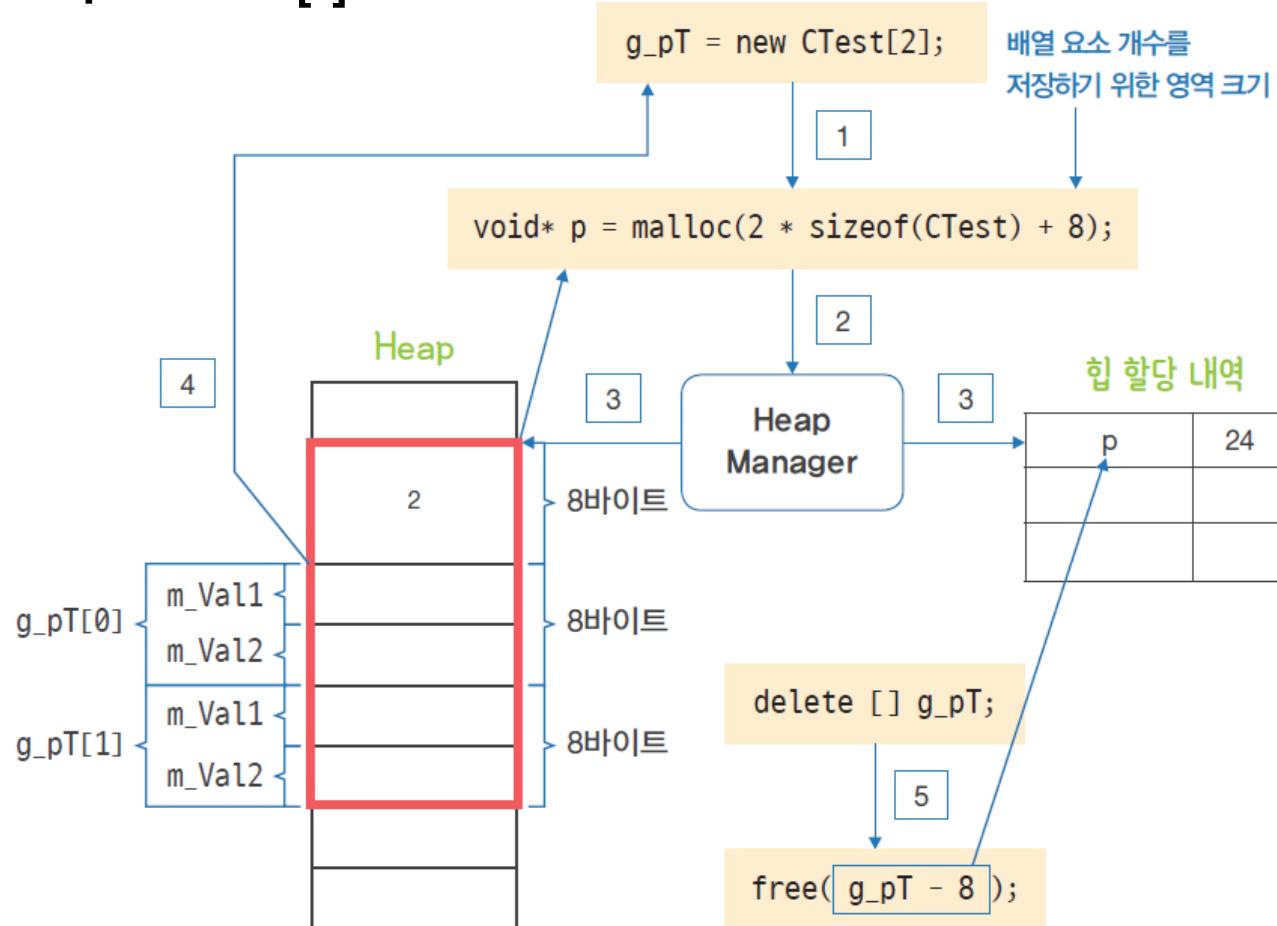
### ■ delete와 delete [ ]

```
29 void FuncDelete()
30 {
31     cout << "<FuncDelete>" << endl;
32     delete [] g_pT;
33 }
34
35 void main()
36 {
37     FuncNew();
38     FuncDelete();
39 }
```



# 02. 동적 메모리 할당과 해제

## ■ delete와 delete [ ]



[new [ ]의 힙 할당 내역]

# 03. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

## ■ operator new

[예제 14-10] 기본 operator new

```
1 void* operator new(size_t const size)
2 {
3     if(void* const block = malloc(size))
4     {
5         return block;
6     }
7
8     // 예외 처리
9 }
```

# 03. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

## ■ operator new

[예제 14-11] operator new 충복 정의 1

```
1 #include <iostream>
2 using namespace std;
3
4 void* operator new(size_t size)
5 {
6     void* p = malloc(size);
7     memset(p, 0xFF, size);
8     return p;
9 }
10
11 void main()
12 {
13     int* p = new int;
```

# 03. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

## ■ operator new

```
14     cout << *p << endl;    // -1 출력  
15     delete p;  
16 }
```



# 03. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

## ■ operator new

[예제 14-12] operator new 충복 정의 2

```
1 #include <iostream>
2 using namespace std;
3
4 void* operator new(size_t size, int value)
5 {
6     void* p = malloc(size);
7     memset(p, value, size);
8     return p;
9 }
10
11 void main()
12 {
13     int* p1 = new(0) int;
```

# 03. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

## ■ operator new

```
14     cout << *p1 << endl;      // 0 출력  
15     delete p1;  
16  
17     int* p2 = new(-1) int;  
18     cout << *p2 << endl;      // -1 출력  
19     delete p2;  
20 }
```



# 03. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

## ■ operator new

[예제 14-13] operator new 충복 정의 3

```
1 #include <iostream>
2 using namespace std;
3
4 size_t g_Index = 0;
5 char g_Data[1024] = {0};
6
7 void* operator new(size_t size)
8 {
9     void* p = &g_Data[g_Index];
10    g_Index += size;
11    return p;
12 }
13
```

# 03. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

## ■ operator new

```
14 void main()
15 {
16     char* p1 = new char;
17     char* p2 = new char;
18     char* p3 = new char;
19
20     *p1 = 'C';
21     *p2 = '+';
22     *p3 = '+';
23
24     cout << g_Data << endl;    // C++ 출력
25 }
```



## 03. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

### ■ operator new

```
(static) void* CLASS_NAME::operator new(size_t const size);
```

# 03. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

## ■ operator new

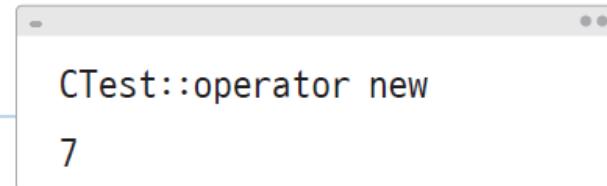
[예제 14-14] 멤버 함수 operator new 충복 정의

```
1 #include <iostream>
2 using namespace std;
3
4 class CTest
5 {
6 public:
7     static void* operator new(size_t size)
8     {
9         void* p = malloc(size);
10        *(int*)p = 7;
11        cout << "CTest::operator new" << endl;
12        return p;
13    }
```

# 03. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

## ■ operator new

```
14  
15     int m_Value;  
16 };  
17  
18 void main()  
19 {  
20     CTest* p = new CTest;  
21     cout << p->m_Value << endl;      // 7 출력  
22     delete p;  
23 }
```



# 03. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

## ■ operator delete

[예제 14-15] 기본 operator delete

```
1 void operator delete(void* const block)
2 {
3     free(block);
4 }
```

# 03. 메모리 할당과 해제 연산자 함수

## ■ operator new [ ] & delete [ ]

[예제 14-16] 기본 operator new [ ] & operator delete [ ]

```
1 void* operator new[](size_t const size)
2 {
3     return operator new(size);
4 }
5
6 void operator delete[](void* block)
7 {
8     operator delete(block);
9 }
```

# Thank You !

