



多态与模板

一、抽象类与纯虚函数.....	1
1.1 定义	1
1.2 抽象类继承	2
1.3 纯虚析构函数	2
1.4 纯虚析构函数和其他纯虚函数的区别	3
二、向下类型转换.....	4
2.1 定义	4
2.2 转换方式	5
2.2.1 安全向下类型转换	5
2.2.2 快速向下类型转换	5
2.2.3 总结	7
三、抽象类与纯虚函数.....	11
3.1 多重继承	11
3.2 例子	12
四、多态 Polymorphism	12
4.1 定义	12
4.2 优势	13
五、函数模板与类模板.....	14
5.1 意义与定义	14
5.2 实例化与自动推导	15
5.3 模板原理	18
六、类模板.....	18
6.1 定义	18
6.2 模板参数	19
6.3 模板与多态	21

多态与模板

By 曹菡雯（计 03）、赵晨阳（计 06）、罗华坤（软 02）、李晨宇（软 13）

一、抽象类与纯虚函数

1.1 定义

虚函数还可以进一步声明为纯虚函数，只要包含有一个纯虚函数的类，即为“抽象类”。语法如下：

```
virtual 返回类型 函数名(形式参数) = 0;
```

抽象类不允许定义对象。（new 也算是定义对象。）

定义基类为抽象类的主要用途是为派生类规定共性“接口”。能避免赋值型对象切片：保证只有指针和引用能被向上类型转换。（因为抽象类无法定义对象，但是可以定义指针和引用）

例子

```
class A {
public:
    virtual void f() = 0; // 可在类外定义函数体提供默认实现。派生类通过 A::f() 调用
};

A obj; // 不准抽象类定义对象！编译不通过！

#include <iostream>
using namespace std;

class Pet {
public:
    virtual void motion()=0;
};

void Pet::motion(){ cout << "Pet motion: " << endl; }

class Dog: public Pet {
public:
    void motion() override {Pet::motion(); cout << "dog run" << endl; }
}; // 重写覆盖后，也可以通过如 d1.Base::foo();来调用基类函数。

class Bird: public Pet {
public:
    void motion() override {Pet::motion(); cout << "bird fly" << endl; }
};

int main() {
```

```

Pet* p = new Dog; /// 向上类型转换
p->motion();
p = new Bird; /// 向上类型转换
p->motion();
//p = new Pet; /// 不允许定义抽象类对象
return 0;
}
Output:Pet motion:
dog run
Pet motion:
bird fly

```

注意到在 L8 3.5 中有提到过，重写覆盖 `override` 与重写隐藏 `redefining` 相似，也可以通过如 `d1.Base::foo();` 来调用基类函数。此例中虽然发生了重写覆盖，但是通过直接调用 `Pet::motion();` 来调用了基类函数。

1.2 抽象类继承

基类纯虚函数被派生类重写覆盖之前仍是纯虚函数。因此当继承一个抽象类时，除纯虚析构函数外（随后解释），必须实现所有纯虚函数，否则继承出的类也是抽象类。

1.3 纯虚析构函数

析构函数也可以是纯虚函数，纯虚析构函数仍然需要函数体。

目的: 使基类成为抽象类，不能创建基类的对象。如果有其他函数是纯虚函数，则析构函数无论是否为纯虚的，基类均为抽象类。

1.4 纯虚析构函数和其他纯虚函数的区别

一般的纯虚函数被派生类重写覆盖之前仍是纯虚函数。如果派生类不覆盖纯虚函数，那么派生类也是抽象类。

但对于对于纯虚析构函数而言，即便派生类中不显式实现析构函数，编译器也会自动合成默认析构函数，完成重写覆盖，使得派生类不是抽象类。故而，即使派生类不显式覆盖纯虚析构函数，只要派生类完全覆盖了其他纯虚函数，该派生类就不是抽象类，可以定义派生类对象。

例一

```

#include <iostream>
using namespace std;

class Base {

```

```

public:
    virtual void func()=0;
};

class Derive1: public Base {}; //Derive1 仍为抽象类

class Derive2: public Base {
public:
    void func() {
        cout << "Derive2::func" << endl;
    }
};

int main()
{
    // Derive1 d1; //编译错误, Derive1 仍为抽象类

    Derive2 d2;
    d2.func();
    return 0;
}
Output :
Derive2::func

```

例二

```

#include <iostream>
using namespace std;
class Base{
public:
    virtual ~Base()=0;
};

Base::~~Base() {cout<<"Base destroyed"<<endl;} //纯虚函数不能在类内写函数体,
需要挪到类外

class Derive1: public Base {};
class Derive2: public Base {
public:
    virtual ~Derive2() {cout<<"Derive2 destroyed"<<endl;} };
int main()
{
    Base* p1 = new Derive1;
    Base* p2 = new Derive2;
    delete p1;
}

```

```
cout << "-----" << endl;
delete p2;
return 0;
}
```

Output :

Base destroyed

Derive2 destroyed

Base destroyed

例三

下面关于虚函数和抽象类的描述，正确的是：

- ☐ A 通过类的指针或引用调用类内函数，无论是否使用虚函数，都可实现晚绑定(运行时绑定)
- ☐ B 抽象类的派生类必须显式实现抽象类中的所有纯虚函数（包括纯虚析构函数），否则会出现编译错误
- ☒ C 抽象类不允许定义对象
- ☐ D 抽象类的成员函数都是纯虚函数

A.晚捆绑依赖于虚函数表与虚函数，只对类中虚函数起作用，并且只对基类指针和引用起作用。

D.一个纯虚函数就会使得一个类成为纯虚函数

二、向下类型转换

2.1 定义

指向派生类对象的基类指针/引用转换成派生类指针/引用，则称为向下类型转换。（类层次中向下移动）

当我们用基类指针表示各种派生类时(向上类型转换),保留了他们的共性,但是丢失了他们的特性。如果此时要表现特性,则可以使用向下类型转换。

比如我们可以使用基类指针数组对各种派生类对象进行管理,当具体处理时我们可以将基类指针转换为实际的派生类指针,进而调用派生类专有的接口。

但是需要注意到,这里是说用基类指针可以管理派生类,故而可以把这个指针向下转换,生成实际使用的派生类指针。但是,如果是基类指针管理基类对象,也就是基类指针本来就指向基类对象时,基类对象本身就没有派生类多出的数据和服务,还要把这个基类指针向下转换为派生类指针,要么是错的,要么是危险的。

2.2 转换方式

2.2.1 安全向下类型转换（基类向派生类的转换）

C++提供了一个特殊的显式类型转换，称为 `dynamic_cast`，是一种安全的向下类型转换。使用 `dynamic_cast` 的对象必须有虚函数，因为它使用了存储在虚函数表中的信息判断实际的类型。

所谓对象必须有虚函数，实际上是指有继承关系时，基类和派生类都必须有虚函数。基类有虚函数，是多态的，那么派生类必然也是多态的。重写覆盖是用虚函数覆盖虚函数，仍然可以用 `Base::` 的方式调用基类虚函数，不破坏多态性。而重写隐藏更不会破坏其多态性。

语法

T2 是 T1 的派生类，`obj_p`，`obj_r` 分别是 T1 类型的指针和引用，二者都指向一个派生类 T2 的对象。

```
T2* pObj = dynamic_cast<T2*>(obj_p);
```

转换为 T2 指针，运行时失败返回 `nullptr`

```
T2& refObj = dynamic_cast<T2&>(obj_r);
```

转换为 T2 引用，运行失败时抛出 `bad_cast` 异常

2.2.2 快速向下类型转换

如果我们知道目标的操作是安全的，可以使用 `static_cast` 来加快速度。

`static_cast` 在编译时静态浏览类层次，只检查继承关系。没有继承关系的类之间，必须具有转换途径才能进行转换（要么自定义，要么是语言语法支持），否则不过编译。因为快速，`static_cast` 运行时无法确认是否正确转换。

语法

T2 是 T1 的派生类，`obj_p`，`obj_r` 分别是 T1 类型的指针和引用，二者都指向一个派生类 T2 的对象。

```
T2* pObj = static_cast<T2*>(obj_p);
```

//转换为 T2 指针

```
T2& refObj = static_cast<T2&>(obj_r);
```

//转换为 T2 引用

不安全：如果基类指针本来就指向基类对象，向下类型转换就是不合法的。此时不保证指向目标是 T2 对象，可能导致非法内存访问。

例子一：第一类不合法转换

```
#include <iostream>
using namespace std;
class B {
```

```

public:
    virtual void f() {}
};
class D : public B {
public:
    int i{2018};
};
int main() {
    D d; B b;

    //D d1 = static_cast<D>(b); ///未定义类型转换方式,注意这个直接是对象的转换
    而不是指针的转换

    // D d2 = dynamic_cast<D>(b); ///这是合法的, dynamic_cast 只允许指针和引
    用转换

    D* pd1 = static_cast<D*>(&b); /// 有继承关系, 允许转换,让 D 类型指针 pd1 指
    向了 B 类型的对象 b

    if (pd1 != nullptr){
        cout << "static_cast, B*(B) --> D*: OK" << endl;
        cout << "D::i=" << pd1->i << endl;
    } /// 但是不安全 : pd1 访问 D 中成员 i 时, 可能是非法访问

    D* pd2 = dynamic_cast<D*>(&b);
    if (pd2 == nullptr) /// 不允许不安全的转换
        cout << "dynamic_cast, B*(B) --> D*: FAILED" << endl;

    B* pb = &d;
    D* pd3 = static_cast<D*>(pb);
    if (pd3 != nullptr)
    {
        cout << "static_cast, B*(D) --> D*: OK" << endl;
        cout << "D::i=" << pd3->i << endl;
    }
    D* pd4 = dynamic_cast<D*>(pb);
    if (pd4 != nullptr){/// 转换正确

```

```

cout << "dynamic_cast, B*(D) --> D*: OK" << endl;
cout << "D::i=" << pd4->i << endl;
}
return 0;
}

```

Output:

```

static_cast, B*(B) --> D*: OK
D::i=4817112
dynamic_cast, B*(B) --> D*: FAILED
static_cast, B*(D) --> D*: OK
D::i=2018
dynamic_cast, B*(D) --> D*: OK
D::i=2018

```

注意到前文提过危险转换的情况，如果基类指针本来就指向基类对象，向下类型转换就是不合法的。从而我们观察到，使用 `dynamic_cast` 将 `&b` 转为 `D` 的指针是错误的，返回了空指针。而 `static_cast` 虽然实现了转换，但是输出的完全是非法内存。且在大多数编译器上，`static_cast` 这样操作会 RE。

另一方面，我们现在讨论的都是指针转换，而对象的直接转换是类型转换，故而不加其他定义时用 `static_cast` 和 `dynamic_cast` 都是不安全的。

例子二：第二类不合法转换

```

#pragma once
#include <string>
#include <iostream>

class Animal {
private:
    std::string name, type;
    Animal(const std::string &_name, const std::string &_type): name(_name), type(_type) {}
};

class Dog: public Animal {
public:
    Dog(const std::string &_name): Animal(_name, "dog") {};
};

class Bird: public Animal {
public:
    Bird(const std::string &_name): Animal(_name, "bird") {};
};

void action(Animal* animal, std::vector<Dog> & dogzone, std::vector<Bird> & birdzone) {
    Dog* point1 = dynamic_cast<Dog*>(animal);
}

```



```

Bird* point2 =dynamic_cast<Bird*>(animal);
if(point1!=nullptr){
    dogzone.push_back(std::move(*point1));
}
else {
    birdzone.push_back(std::move(*point2));
}
}

```

这个题放上了伪代码，给出了第二类非法转换的例子。一个基类派 D 生出了多个派生类 A,B,C。比如基类指针 d 指向了派生类 A 对象 a，但是如果我们把 d 向下类型转换为 B 类指针，也是非法转换。从这个角度可以看出，在上例中，Animal 类的 type 是 private，没有接口是没法访问的。我们本来需要根据 type 来决定向下转换的类型，但是访问不了。于是我们直接向下类型转换，直接通过是否转为 nullptr 来检测是否转换正确。

2.2.3 总结

dynamic_cast 与 static_cast

相同点：都可完成向下类型转换。

不同点：static_cast 在编译时静态执行向下类型转换。而 dynamic_cast 会在运行时检查被转换的对象是否确实是正确的派生类。额外的检查需要 RTTI (Run-Time Type Information)，因此要比 static_cast 慢一些，但是更安全。

一般使用 dynamic_cast 进行向下类型转换。

指针转换的重要原则：

清楚指针所指向的真正对象

- 1) 指针或引用的向上转换总是安全的；
- 2) 向下转换时用 dynamic_cast，安全检查；
- 3) 避免对象之间的转换。尽可能用指针、引用进行转换。这样可以通过验证虚函数表判断转换是否安全。

引例——历史遗留问题，关于传参的本质

(下面这个程序有很大问题)

```

#include <iostream>
using namespace std;
void swap(int *a, int *b)
{
    int tmp = *a;
    *a = *b;
    *b = tmp;
}
int main() {
    int x=1,y(2);
    swap(x,y);
    cout<<x<<endl;
}

```

```
return 0;
}
Output:
2
```

我们试图运行该程序，很显然，输出了 2。我们似乎已经察觉到了地址和指针之间的美妙关系，也就是直接输出指针的值就是指针指向的地址。我们隐约察觉到，这里 `int*a` 貌似会指向 `x` 的地址，所以我们试图把地址打印出来。

(下面这个程序也有很大问题)

```
#include <iostream>
using namespace std;
void swap(int *a, int *b)
{ cout<<a<<endl;
  int tmp = *a;
  *a = *b;
  *b = tmp;
}
int main() {
  int x=1,y(2);
  swap(x,y);
  cout<<&x<<endl;
  cout<<x<<endl;
  return 0;
}
Output :
0x7ffebcbe46e8
2
```

看上去很对,但是,似乎少了点什么? 我们 `swap` 函数里对 `int*a` 的输出呢? 这些程序有什么问题?

原因是, 在 `std` 空间里本身就包含有 `swap` 函数, 这么写 `swap` 根本无法调用我们自己定义的 `swap`, 故而不可使用 `std` 空间。(这也告诫了我们少用 `std` 空间, 或者把函数名字起的复杂点)

我们禁用了 `std` 空间后

```
#include <iostream>
//using namespace std;
void swap(int *a, int *b)
{
  int tmp = *a;
  *a = *b;
  *b = tmp;
}
int main() {
  int x=1,y(2);
```

```

swap(x,y);
std::cout<<x<<std::endl;
return 0;
}
Output :
main.cpp:11:2: error: no matching function for call to 'swap'
swap(x,y);
^~~~~
main.cpp:3:6: note: candidate function not viable: no known conversion from 'int' to 'int*' for 1st argument; take the address of the argument with &
void swap(int *a, int *b)
      ^
1 error generated.

```

我们终于发现了问题，在调用参数的时候，我们根本无法让一个 `int x` 传入 `int*a`。首先，传参数的过程可以理解为赋值语句：比如我们函数定义 `void swap(int *a, int *b)`；那么调用时，`swap(x,y)`；需要 `int*a=x`, `int*b=y`；这两个赋值语句都没法实现。但是我们调用 `swap(&x,&y)`时，实际上是 `int*a=&x`, `int*b=&y`，这两个赋值都可以实现，且 `&x` 和 `&y` 实际上是取地址而不是取引用的意思。

修改好的程序如下：

```

#include <iostream>
//using namespace std;
void swap(int *a, int *b)
{
    std::cout<<a<<std::endl; //调用 swap 函数时，构造 int*型的两个形参 a,b.这两个指针分别指向主函数里的两个 int 型变量 a,b 的地址。（by abuse of notation...）

    int tmp = *a; // *a 是指针 a 指向的内容，把它赋值给 tmp；

    *a = *b; //修改 *a 就是修改 a 指向的内容的值，也就是修改主函数里面变量 a 的值。

    *b = tmp; //同理。
}
int main() {
    int a=1,b(2);
    std::cout<<&a<<std::endl;
    swap(&a,&b);
    std::cout<<a<<std::endl;
    return 0;
}

```

```
output :  
0x7fff8f992eb8  
0x7fff8f992eb8  
2
```

从这个例子可以看出来，对实参取地址，然后 `int*a=&x`，就会使得 `a` 指针确切的指向 `x` 的内存空间，所以可以通过指针 `a` 控制 `x` 的内存空间。哪怕 `x` 的生命周期结束了，退出了函数体之后把 `a` 指针析构掉，因为我们没有人为定义 `delete a`，而默认析构函数不会 `delete a`，故而也不会影响 `x` 的内存空间。综上所述，终于解决了历史遗留问题。我们再做两个实验来验证下：

实验一，在函数体内 `delete a`，果然清除了 `x` 内存空间，导致 `x` 非法访问。

```
#include <iostream>  
void swap(int *a, int *b)  
{  
    std::cout<<a<<std::endl;  
    int tmp = *a;  
    *a = *b;  
    *b = tmp;  
    delete a;  
    return;  
}  
int main() {  
    int x=1,y(2);  
    std::cout<<&x<<std::endl;  
    swap(&x,&y);  
    std::cout<<x<<std::endl;  
    return 0;  
}  
Output :  
free(): invalid pointer
```

实验二，传引用也是如此。

```
#include <iostream>  
void swap(int &a, int &b) //此时函数体里的形参是主函数里两个变量 a,b 的引用（  
也就是别名）  
{  
    std::cout<<&a<<std::endl;  
    int tmp = a;  
    a = b;  
    b = tmp;  
    return;  
}
```

```
int main() {
    int x=1,y(2);
    std::cout<<&x<<std::endl;
    swap(x,y);
    std::cout<<x<<std::endl;
    return 0;
}
Output :
0x7ff2af01638
0x7ff2af01638
2
```

基于上述引例，考察下这个例子

```
#include <iostream>
using namespace std;
class Pet { public: virtual ~Pet() {} };
class Dog : public Pet {
public:    void run() { cout << "dog run" << endl; }
};
class Bird : public Pet {
public:    void fly() { cout << "bird fly" << endl; }
};
void action(Pet* p) {
    auto d = dynamic_cast<Dog*>(p); /// 向下类型转换

    auto b = dynamic_cast<Bird*>(p);  /// 向下类型转换

    if (d) /// 运行时根据实际类型表现特性 if(d)等价于 if (d!=nullptr)
        d->run();
    else if(b)
        b->fly();
}
int main() {
    Pet* p[2];

    p[0] = new Dog; /// 向上类型转换

    p[1] = new Bird; /// 向上类型转换

    for (int i = 0; i < 2; ++i) {
        action(p[i]);
    }
    return 0;
}
```

```
Output :  
dog run  
bird fly
```

注意到，在这个例子里面，向下类型转换都不是重点，重点在传参的这一步。因为我们的 `p[i]` 的类型是 `Pet*`，指向的内存空间是 `Dog` 或者 `Bird`，所以这个传参是合法的！也就是赋值语句，`pet* p=p[i]` 是合法的，这个传参就是合法的！（将传参视为给函数参数列表里的形参赋值的过程）

三、抽象类与纯虚函数

3.1 多重继承

优点：清晰，符合直觉；结合多个接口

弊：

二义性：如果派生类 `D` 继承的两个基类 `A,B`，有同名成员 `a`，则访问 `D` 中 `a` 时，编译器无法判断要访问的哪一个基类成员。

钻石型继承树（DOD: Diamond Of Death）带来的数据冗余：右图中如果 `InputFile` 和 `OutputFile` 都含有继承自 `File` 的 `filename` 变量，则 `IOFile` 会有两份独立的 `filename`，而这实际上并不需要。

优化方案：

最多继承一个非抽象类（has-a），可以继承多个抽象类（接口）。这样可以避免多重继承的二义性，也可以一个对象可以实现多个接口。

3.2 例子

```
#include <iostream>  
using namespace std;  
  
class WhatCanSpeak {  
public:  
    virtual ~WhatCanSpeak() {}  
    virtual void speak() = 0; };  
class WhatCanMotion {  
public:  
    virtual ~WhatCanMotion() {}  
    virtual void motion() = 0; };  
class Human : public WhatCanSpeak, public WhatCanMotion  
{  
    void speak() { cout << "say" << endl; }  
    void motion() { cout << "walk" << endl; }
```

```
};
void doSpeak(WhatCanSpeak* obj) { obj->Speak(); }
void doMotion(WhatCanMotion* obj) { obj->Motion(); }
int main()
{
    Human human;
    doSpeak(&human); doMotion(&human);
    return 0;
}
Output :
say
walk
```

结合晚绑定体现多重继承。

四、多态 Polymorphism

4.1 定义

按照基类的接口定义，调用指针或引用所指对象的接口函数，函数执行过程因对象实际所属派生类的不同而呈现不同的效果（表现），这个现象被称为“多态”。这个定义非常繁琐，实际上就是按照实际类型调用函数罢了。

当利用基类指针/引用调用函数时，虚函数在运行时确定执行哪个版本，取决于引用或指针对象的真实类型。

非虚函数在编译时绑定，故而调用在指针权限范围内优先级最高的函数。关于指针的权限范围在 L8 已经叙述过。

当利用类的对象直接调用函数时，无论什么函数，均在编译时绑定。
产生多态效果的条件：继承+虚函数+(引用或指针)

4.2 优势

全部设计抽象类指针指向派生类后，C++语言可以用一段相同的代码，在运行时完成不同的任务，这些不同运行结果的差异由派生类之间的差异决定，不必对每一个派生类特殊处理，只需要调用抽象基类的接口即可。大大提高程序的可复用性。另一方面，不同派生类对同一接口的实现不同，能达到不同的效果，提高了程序可拓展性和可维护性。

例子

```

#include <iostream>
using namespace std;
class Animal{
public:
    void action() {
        speak();
        motion();
    }
    virtual void speak() { cout << "Animal speak" << endl; }
    virtual void motion() { cout << "Animal motion" << endl; }
};

```

```

class Bird : public Animal
{
public:
    void speak() { cout << "Bird singing" << endl; }
    void motion() { cout << "Bird flying" << endl; }
};

```

```

class Fish : public Animal
{
public:
    void speak() { cout << "Fish cannot speak ..." << endl; }
    void motion() { cout << "Fish swimming" << endl; }
};

```

```

int main() {
    Fish fish;
    Bird bird;

    fish.action();    ///不同调用方法

    bird.action();
    Animal *pBase1 = new Fish;
    Animal *pBase2 = new Bird;

    pBase1->action(); ///同一调用方法， 根据

    pBase2->action(); ///实际类型完成相应动作

    return 0;
}

```

Output :

Fish cannot speak ...

Fish swimming

Bird singing

Bird flying

Fish cannot speak ...


```
Fish swimming  
Bird singing  
Bird flying
```

很有意思的是，直接通过派生类对象调用 action 函数时，由于派生类没有重定义 action，故而直接调用了基类的 action。之后以 fish 为例，调用了 fish.speak() 和 fish.motion()。然而注意到，Fish 类已经重写覆盖了 Animal 的虚函数 speak()，故而会调用自身重定义的 speak()，motion() 同理。

下方的通过基类指针调用就是典型的重写覆盖+动态绑定。

五、函数模板与类模板

5.1 意义与定义

如果我们想实现对于整数、浮点数、自定义类的排序函数，这些排序本质上算法是相同的，但是我们可能需要写很多个相似的函数。

有些算法实现与类型无关，所以可以将函数的参数类型也定义为一种特殊的“参数”，这样就得到了“函数模板”。

定义函数模板的方法（可以不写在分开的两行）

```
template <typename T>  
ReturnType Func(Args);
```

如：任意类型两个变量相加的“函数模板”

```
template <typename T>  
T sum(T a, T b) { return a + b; }
```

注：typename 也可换为 class

```
template <class T>  
T sum(T a, T b) { return a + b; }
```

模板必须在头文件中实现，原因比较复杂，涉及链接原理，不做赘述。

5.2 实例化与自动推导

函数模板在调用时，编译器能自动推导出实际参数的类型（这个过程叫做实例化）。所以，形式上调用一个函数模板与普通函数没有区别，如

```
cout << sum(9, 3);  
cout << sum(2.1, 5.7);
```

调用类型需要满足函数的要求。本例中，要求类型 T 定义了加法运算符。

当多个参数的类型不一致并且不强制要求类型推导时，无法推导：

```
cout << sum(9, 2.1); //编译错误
```

可以强制指定类型推导方式：

```
#include <iostream>
```

```
using namespace std;
template <class T>
T sum(T a, T b) { return a + b; }
int main()
{
    cout<<sum<int>(9.9,2.5)<<endl;
    cout<<sum<float>(9.9,2.5)<<endl;
    cout<<sum<double>(9.9,2.5)<<endl;
}
```

Output :

```
11
12.4
12.4
```

从上例子可以看出先转换了再进行加法。

例一

```
#include <iostream>
#include <algorithm>

template<class T>
void sort(T* data, int len)
{
    for(int i = 0; i < len; i++){ //选择排序
        for(int j = i + 1; j < len; j++) {
            if(data[i] > data[j])
                std::swap(data[i], data[j]); //交换元素位置
        }
    }
}

template<class T>
void output(T* data, int len)
{
    for(int i = 0; i < len; i++)
        std::cout << data[i] << " ";
    std::cout << std::endl;
}

int main()
{
    int arr_a[] = {3,2,4,1,5};

    sort(arr_a, 5); //调用 int 类型的 sort

    output(arr_a, 5); //调用 int 类型的 output
}
```

```

float arr_b[] = {3.2, 2.1, 4.3, 1.5, 5.7};

sort(arr_b, 5); //调用 float 类型的 sort

output(arr_b, 5); //调用 float 类型的 output

return 0;
}
Output :
1 2 3 4 5
1.5 2.1 3.2 4.3 5.7

```

例二

```

#include <iostream>
#include <algorithm>

template<class T>
void sort(T* data, int len)
{
    for(int i = 0; i < len; i++){ //选择排序
        for(int j = i + 1; j < len; j++) {
            if(data[i] > data[j])
                std::swap(data[i], data[j]); //交换元素位置
        }
    }
}

template<class T>
void output(T* data, int len)
{
    for(int i = 0; i < len; i++)
        std::cout << data[i] << " ";
    std::cout << std::endl;
}

class MyInt
{
public:
    int data;
    MyInt(int val): data(val) {};
};

int main()
{
    MyInt arr_c[] = {3, 2, 4, 1, 5};
}

```

```

    sort(arr_c, 5);
    output(arr_c, 5);
    return 0;
}

```

Output :

main.cpp: In instantiation of 'void sort(T*, int) [with T = MyInt]':

main.cpp:33:15: required from here

main.cpp:9:15: error: no match for 'operator>' (operand types are 'MyInt' and 'MyInt')

模板编译错误会引起上百行的错误，关注上方几行。sort 中需要 operator> 但 MyInt 并不支持，no match for 'operator>' (operand types are 'MyInt' and 'MyInt')

稍作修改：

```

#include <iostream>
#include <algorithm>
template<class T>
void sort(T* data, int len)
{
    for(int i = 0; i < len; i++){ //选择排序
        for(int j = i + 1; j < len; j++) {
            if(data[i] > data[j])
                std::swap(data[i], data[j]); //交换元素位置
        }
    }
}
template<class T>
void output(T* data, int len)
{
    for(int i = 0; i < len; i++)
        std::cout << data[i] << " ";
    std::cout << std::endl;
}
class MyInt
{
public:
    int data;
    MyInt(int val): data(val) {};
    bool operator>(const MyInt& b){ //用于 sort
        return data > b.data;
    }
    friend std::ostream& //用于 output

```

```

        operator<<(std::ostream& out, const MyInt& obj){
            out << obj.data;
            return out;
        }
};
int main()
{
    MyInt arr_c[] = {3, 2, 4, 1, 5};
    sort(arr_c, 5);
    output(arr_c, 5);
    return 0;
}
Output :
1 2 3 4 5

```

完全重载了流运算符和大小运算符。

5.3 模板原理

对函数模板的处理是在**编译期**进行的，每当编译器发现对模板的一种参数的使用，就生成对应参数的一份代码。

```

template<typename T>
T sum(T a, T b) {return a + b;}
int main() {

    int a = sum(1, 2); //生成并编译 int sum(int, int)

    double b = sum(1.0, 2.0); //生成并编译 double sum(double, double)

    return 0;
}

```

六、类模板

6.1 定义

在**定义类**时也可以将一些类型信息抽取出来，用模板参数来替换，从而使类更具通用性。这种类被称为“类模板”。

```

#include <iostream>
using namespace std;
template <typename T> class A {
    T data;
public:
    A(T _data): data(_data) {}
    void print() { cout << data << endl; }
}

```

```
};
int main() {
    A<int> a(1);
    a.print();
    return 0;
}
```

成员函数也可以如此定义

```
#include <iostream>
using namespace std;
template <typename T> class A {
    T data;
public:
    A(T _data): data(_data) {}
    void print();
};
template<typename T>
void A<T>::print() { cout << data << endl; }
int main() {
    A<int> a(1);
    a.print();
    return 0;
}
```

6.2 模板参数

我们可以将类模板视为一种特殊的“函数”，需要向其中传入参数才能够定义一个完整的类，而这些传入的参数有两种。一种是类型参数，也就是在 Typename 或者 Class 之后的参数(下例中的小 T)，第二种是非类型参数，这个可能有非常多种，比如整数，枚举，指针（指向对象或函数），引用（引用对象或引用函数），无符号整数(unsigned)等等，比如下例就是无符号整数来定义了数组的大小。

实际上，模板比较复杂时，尖括号里可以放很多，可以是类型也可以是非类型。当然类型参数也可以有多个。

```
template<typename T, unsigned size>
class array {
    T elems[size];
};
array<char, 10> array0;
```

注意到，size 只是一个无符号整数的名字而已，unsigned 和 Typename 才是关键，完整的传入两个参数才可形成一个完整的类，并定义这个类的对象。

一个模板可能会写出多个新的类，这些类是不同的，不过碰巧都用了同一个模板的名字。（比如上例中的 array 模板名字）

```

template<typename T, unsigned size>
class array {
    T elems[size];
};

int main(){
    int n = 5;

    //array<char, n> array0; //不能使用变量

    const int m = 5;
    array<char, m> array1; //可以使用常量

    array<char, 5> array2; //或具体数值

    return 0;
}

```

所有模板参数必须在编译期确定，因而不可以使用变量。

例子

```

#include <iostream>
#include <algorithm>
template<class T, unsigned size>
class MyArr
{
    T data[size];
public:
    void sort(){
        for(int i = 0; i < size; i++){ //选择排序
            for(int j = i + 1; j < size; j++) {
                if(data[i] > data[j])
                    std::swap(data[i], data[j]); //交换两者位置
            }
        }
    }
    void output(){
        for(int i = 0; i < size; i++)
            std::cout << data[i] << " ";
        std::cout << std::endl;
    }
    void input(){
        for(int i = 0; i < size; i++)
            std::cin >> data[i];
    }
}

```

```
};
int main()
{
    MyArr<int, 5> arr_a;
    arr_a.input();
    arr_a.sort();
    arr_a.output();

    MyArr<float, 5> arr_b;
    arr_b.input();
    arr_b.sort();
    arr_b.output();
    return 0;
}
Input : 3 2 4 1 5
3.2 2.1 4.3 1.5 5.7
Output :
1 2 3 4 5
1.5 2.1 3.2 4.3 5.7
```

6.3 模板与多态

模板使用泛型标记，使用同一段代码，来关联不同但相似的特定行为，最后可以获得不同的结果。模板也是多态的一种体现。

但模板的关联是在编译期处理，称为**静多态**。

模板的特点：

往往和**函数重载**同时使用；高效，省去函数调用；编译后代码增多

基于继承和虚函数的多态在运行期处理，称为**动多态**

虚函数的特点：运行时，灵活方便；侵入式，必须继承；存在函数调用

所谓的省去函数调用是指，如果 doSomethingOnA 和 doSomethingOnB 的实现除了类型不同，其他基本一致的话则可省去如下代码。

```
if(typeof(a)==A){
    doSomethingOnA(a);
}
else if(typeof(a)==B){
    doSomethingOnB(a);
}
```

直接写一个模板然后 dosomethingOnWhatever

