

Programmieren in C++

Christian Lang (Lac)

11. Oktober 2019

Smart-Pointer

Inhalt

- Konzept: Memory-Ownership
- Smart-Pointer
- Verwendungs-Empfehlungen

Konzept: Memory-Ownership

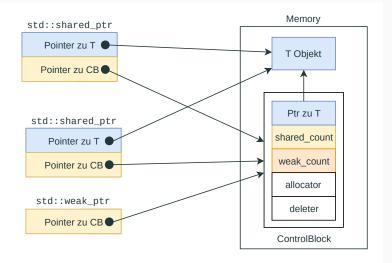
- das Konzept von Besitz kann für Memory-Management verwendet werden
- Java verwendet normale Referenzen als shared ownership Konzept
- Pointer in C/C++ haben keine Ownership-Semantik

Smart-Pointer

- existieren seit C++11 in der Standard-Library
- Ausnutzen von RAII
- Einfache Handhabung
- Vorteile gegenüber Garbage-Collection:
 - Memory sofort freigeben, wenn nicht mehr benötigt
 - kein undeterministisches Verhalten wie bei GC

std::shared_ptr

- lacktriangledown Reference-Counting ightarrow shared ownership
- lacktriangle zentraler Management Teil ightarrow "ControlBlock"
- wenn shared_count == 0 wird gemanagte Instanz zerstört

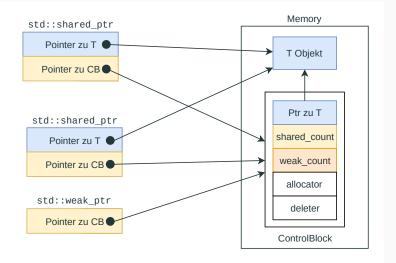


Beispiel: std::shared_ptr

```
#include <memory>
2
3
      std::shared_ptr<Point> p1 = std::make_shared<Point>();
4
      // shared_count == 1
5
      {
6
        std::shared_ptr<Point> p2;
7
       p2 = p1;
8
       // shared_count == 2
9
10
      auto p3 = p1;
11
12
        // shared_count == 3
      }
13
      // shared count == 1
14
15
    // shared_count == 0 -> Point wird im dtor von p1 zerstört
16
```

std::weak_ptr

- aufbrechen von zyklischen Abhängigkeiten
- erhöht nicht den shared_count sondern weak_count
- wenn weak_count == 0 wird auch CB zerstört



Beispiel: std::weak_ptr

```
std::weak_ptr<Point> weak;
2
      {
3
        auto shared = std::make_shared<Point>();
        weak = shared;
5
6
        // shared count == 1
        // weak_count == 1
          std::shared_ptr<Point> usable = weak.lock();
9
          // shared count == 2
10
11
        // shared_count == 1
12
      }
13
      // shared count == 0 -> Point wird im dtor von shared zerstört
14
15
    // weak count == 0 -> CB wird in dtor von weak zerstört
16
```

std::unique_ptr

- unique ownership
- benötigt keinen ControlBlock
- dieselbe Performance wie roher Pointer
- kann Move-Semantik verwenden

```
std::unique_ptr<Point> u1 = std::make_unique<Point>();
std::unique_ptr<Point> u2 = std::move(u1);

// u1 ist nullptr

std::shared_ptr shared = std::move(u2);
// u2 ist nullptr

shared = nullptr;
// Point wird zestört
```

std::make_shared und std::make_unique

- verwenden Perfect Forwarding für Konstruktor-Aufruf
- optimiert interne Memory-Allozierung für T und ControlBlock
- kontrolliertes Handling von Exceptions in Konstruktoren
- nie mehr ein new nötig
- meistens mit auto kombinieren
- auch const möglich

```
auto shared = std::make_shared<T>();
std::weak_ptr<T> weak = shared;
auto use = weak.lock();
auto unique = std::make_unique<T>();
auto const_shared = std::make_shared<const T>();
```

Verwendung von Smart-Pointer

Verwendung wie rohe Pointer mit * und ->

```
// all
   .reset(); // new setzten
   .get();
           // rohen Pointer abholen
3
   .operator bool(); // Casting zu bool
5
   // std::shared_ptr
   .use_count()  // wie viele aktive User?
7
8
   // std::weak_ptr
   .lock()
                     // konvertieren zu shared
10
   .expired();  // shared_count schon 0?
11
12
   // unique_ptr
13
   .release();  // Management stoppen
14
```

Best-Practices für Smart-Pointer

- Vorallem für Infrastruktur (z.B. Dependency-Injection)
- ullet ControlBlock ist mittels ${\sf Mutex}$ synchronisiert o unique_ptr ist lock-free
- Normale Attribute nicht mittels Smart-Pointer (möglichst immer statisches Memory)

```
class Example {
class Exa
```

APIs (Methoden etc.) sollen selbst-motiviert designed werden

```
void Calc(std::shared_ptr<Point> p); // schlecht
void Calc(const Point& p); // gut
// Calc will p nur lesen und nicht Ownership bekommen
```