

第 5 章

本章导学

问题与解决

- 问题1：变量和对象可以定义在不同的位置：函数体内、类体内、函数原型参数表内、所有函数和类之外，使用的时候分别有什么不同、访问和共享有什么限制呢？
 - 不同位置定义的变量和对象，其作用域、可见性、生存期都不同。如果要在不同的程序模块间共享数据，就需要了解变量和对象的作用域、可见性、生存期。
 - 作用域是指……；可见性是……；生存期是……。
- 问题2：如何在同一个类的所有对象之间共享数据？比如需要记录一个类的对象总数。
 - 定义属于整个类而不是对象的数据成员——静态数据成员
 - 定义用于处理静态数据成员的函数——静态成员函数
- 问题3：类的私有成员在类外不能直接访问，这是为了保护数据的安全性和隐藏细节。但是需要频繁访问私有数据时，调用接口函数的开销比较大。
 - 对一些类外的函数、其他的类，给预授权，使之可以访问类的私有成员
 - 提高了效率，但是带来一些安全隐患，需要权衡、慎用
- 问题4：共享数据的安全性如何保证
 - 通过const关键字，限制对共享数据的修改，使共享的数据在被共享时，是只读的。
- 在编译之前，需要进行预处理，例如包含头文件，选择在不同情况下编译程序的不同部分
 - 编译预处理
- 问题5：当程序的规模略大些的时候，就不能将所有代码放在一个文件里了
 - 多文件结构

学习建议

- 完成练习题和编程作业
- 编写程序（或者修改例题）观察和验证变量的作用域、可见性、生存期
- 除了完成作业，希望
 - 能自己举出一些需要定义静态成员的例子，并编写程序实现
 - 找出以前的例题、习题，看看可否改写，将一些类的成员函数改为常函数；

将一些函数的参数定义为常引用。

- 尝试在程序中使用编译预处理命令，并观察效果。

目录

- 5.1 标识符的作用域与可见性
- 5.2 对象的生存期
- 5.3 类的静态成员
- 5.4 类的友元
- 5.5 共享数据的保护
- 5.6 多文件结构和编译预处理命令
- 小结

标识符的作用域与可见性

- 作用域是一个标识符在程序正文中有效的区域。
- 作用域分类
 - 函数原型作用域
 - 局部作用域(块作用域)
 - 类作用域
 - 文件作用域
 - 命名空间作用域 (详见第10章)

函数原形作用域

- 函数原型中的参数，其作用域始于"("，结束于")"。
- 函数原形作用域举例

```
double area(double radius);
```

局部作用域

- 函数的形参、在块中声明的标识符；
- 其作用域自声明处起，限于块中。
- 局部作用域举例

```
void fun(int a) {  
    int b = a;  
    cin >> b;  
    if (b > 0) {  
        int c;
```



```

.....
}
}

```

类作用域

- 类的成员具有类作用域，其范围包括类体和非内联成员函数的函数体。
- 如果在类作用域以外访问类的成员，要通过类名（访问静态成员），或者该类的对象名、对象引用、对象指针（访问非静态成员）。
- 文件作用域
- 不在前述各个作用域中出现的声明，就具有文件作用域，这样声明的标识符其作用域开始于声明点，结束于文件尾。

可见性

- 可见性是从对标识符的引用的角度来谈的概念
- 可见性表示从内层作用域向外层作用域“看”时能看见什么。
- 如果标识在某处可见，就可以在该处引用此标识符。
- 如果某个标识符在外层中声明，且在内层中没有同一标识符的声明，则该标识符在内层可见。
- 对于两个嵌套的作用域，如果在内层作用域内声明了与外层作用域中同名的标识符，则外层作用域的标识符在内层不可见。

例 5-1

```

//5_1.cpp
#include <iostream>
using namespace std;

int i; //全局变量，文件作用域
int main() {
    i = 5; //为全局变量 i 赋值
    {
        int i; //局部变量，局部作用域
        i = 7;
        cout << "i = " << i << endl; //输出 7
    }
    cout << "i = " << i << endl; //输出 5
    return 0;
}

```



对象的生存期

静态生存期

- 这种生存期与程序的运行期相同。
- 在文件作用域中声明的对象具有这种生存期。
- 在函数内部声明静态生存期对象，要冠以关键字static。

动态生存期

- 块作用域中声明的，没有用static修饰的对象是动态生存期的对象（习惯称局部生存期对象）。
- 开始于程序执行到声明点时，结束于命名该标识符的作用域结束处。

例 5-2 变量的生存期与可见性

```
#include<iostream>
using namespace std;
int i = 1; // i 为全局变量，具有静态生存期。
void other() {
    static int a = 2;
    static int b;
    // a,b为静态局部变量，具有全局寿命，局部可见。
    //只第一次进入函数时被初始化。
    int c = 10; // C为局部变量，具有动态生存期，
        //每次进入函数时都初始化。
    a += 2; i += 32; c += 5;
    cout<<"---OTHER---\n";
    cout<<" i: "<<i<<" a: "<<a<<" b: "<<b<<" c: "<<c<<endl;
    b = a;
}

int main() {
    static int a; //静态局部变量，有全局寿命，局部可见。
    int b = -10; // b, c为局部变量，具有动态生存期。
    int c = 0;
    cout << "---MAIN---\n";
    cout<<" i: "<<i<<" a: "<<a<<" b: "<<b<<" c: "<<c<<endl;
    c += 8; other();
    cout<<"---MAIN---\n";
```





```
cout<<" i: "<<i<<" a: "<<a<<" b: "<<b<<" c: "<<c<<endl;
i += 10; other();
return 0;
}
```

例5-2 (续)

运行结果：

---MAIN---

i: 1 a: 0 b: -10 c: 0

---OTHER---

i: 33 a: 4 b: 0 c: 15

---MAIN---

i: 33 a: 0 b: -10 c: 8

---OTHER---

i: 75 a: 6 b: 4 c: 15

类的静态数据成员

静态数据成员

- 静态数据成员
 - 用关键字static声明
 - 为该类的所有对象共享，静态数据成员具有静态生存期。
 - 必须在类外定义和初始化，用(::)来指明所属的类。

例 5-4 具有静态数据成员的 Point 类

| Point |
|---|
| - x : int - y : int - count : int = 0 |
| + Point(xx : int = 0, yy : int = 0) + getX() : int + getY() : int + Point(p : Point &) + showCount() : void |

//5_4.cpp

```
#include <iostream>
```

```
using namespace std;
```

```
class Point { //Point类定义
```



```
public:    //外部接口
    Point(int x = 0, int y = 0) : x(x), y(y) { //构造函数
        //在构造函数中对count累加，所有对象共同维护同一个count
        count++;
    }
    Point(Point &p) {    //复制构造函数
        x = p.x;
        y = p.y;
        count++;
    }
    ~Point() { count--; }
    int getX() { return x; }
    int getY() { return y; }
    void showCount() {    //输出静态数据成员
        cout << " Object count = " << count << endl;
    }
private:    //私有数据成员
    int x, y;
    static int count; //静态数据成员声明，用于记录点的个数
};
int Point::count = 0; //静态数据成员定义和初始化，使用类名限定
int main() { //主函数
    Point a(4, 5);    //定义对象a，其构造函数回使count增1
    cout << "Point A: " << a.getX() << ", " << a.getY();
    a.showCount(); //输出对象个数

    Point b(a);    //定义对象b，其构造函数回使count增1
    cout << "Point B: " << b.getX() << ", " << b.getY();
    b.showCount(); //输出对象个数
    return 0;
}
```

运行结果：

Point A: 4, 5 Object count=1

Point B: 4, 5 Object count=2

类的静态函数成员

- 类外代码可以使用类名和作用域操作符来调用静态成员函数。
- 静态成员函数主要用于处理该类的静态数据成员，可以直接调用静态成员函数。
- 如果访问非静态成员，要通过对象来访问。

例 5-5 具有静态数据、函数成员的 Point 类

| Point |
|---|
| - x : int - y : int - <u>count : int = 0</u> |
| + Point(xx : int = 0, yy : int = 0) + getX() : int + getY() : int + Point(p : Point &) <<static>> + showCount() : void |

```
#include <iostream>
using namespace std;
class Point {
public:
    Point(int x = 0, int y = 0) : x(x), y(y) { count++; } //构造函数

    Point(Point &p) {          //复制构造函数
        x = p.x;
        y = p.y;
        count++;
    }
    ~Point() { count--; }
    int getX() { return x; }
    int getY() { return y; }
    static void showCount() {
        cout << " Object count = " << count << endl;
    }

private:
    int x, y;
    static int count; //静态数据成员声明，用于记录点的个数
};
```



```
int Point::count = 0; //静态数据成员定义和初始化，使用类名限定
```

```
int main() {  
    Point a(4, 5);    //定义对象a，其构造函数回使count增1  
    cout << "Point A: " << a.getX() << ", " << a.getY();  
    Point::showCount();    //输出对象个数  
  
    Point b(a);        //定义对象b，其构造函数回使count增1  
    cout << "Point B: " << b.getX() << ", " << b.getY();  
    Point::showCount();    //输出对象个数  
  
    return 0;  
}
```

类的友元

- 友元是C++提供的一种破坏数据封装和数据隐藏的机制。
- 通过将一个模块声明为另一个模块的友元，一个模块能够引用到另一个模块中本是被隐藏的信息。
- 可以使用友元函数和友元类。
- 为了确保数据的完整性，及数据封装与隐藏的原则，建议尽量不使用或少使用友元。

友元函数

- 友元函数是在类声明中由关键字friend修饰说明的非成员函数，在它的函数体中能够通过对象名访问 private 和 protected成员
- 作用：增加灵活性，使程序员可以在封装和快速性方面做合理选择。
- 访问对象中的成员必须通过对象名。

例 5-6 使用友元函数计算两点间的距离

```
#include <iostream>  
#include <cmath>  
class Point { //Point类声明  
public:        //外部接口  
    Point(int x=0, int y=0) : x(x), y(y) { }  
    int getX() { return x; }  
    int getY() { return y; }  
    friend float dist(Point &a, Point &b);  
private:     //私有数据成员
```




```

    int x, y;
};

float dist( Point& a, Point& b) {
    double x = a.x - b.x;
    double y = a.y - b.y;
    return static_cast<float>(sqrt(x * x + y * y));
}

int main() {
    Point p1(1, 1), p2(4, 5);
    cout << "The distance is: ";
    cout << dist(p1, p2) << endl;
    return 0;
}

```

友元类

- 若一个类为另一个类的友元，则此类的所有成员都能访问对方类的私有成员。
- 声明语法：将友元类名在另一个类中使用friend修饰说明。

| | | |
|--------------------|------------------|----------------------|
| class A { | class B { | |
| friend class B; | public: | void B::set(int i) { |
| public: | void set(int i); | a.x=i; |
| void display() { | void display(); | } |
| cout << x << endl; | private: | void B::display() { |
| } | A a; | a.display(); |
| private: | }; | }; |
| int x; | | |
| }; | | |

类的友元关系是单向的

如果声明B类是A类的友元，B类的成员函数就可以访问A类的私有和保护数据，但A类的成员函数却不能访问B类的私有、保护数据。

共享数据的保护

- 对于既需要共享、又需要防止改变的数据应该声明为**常类型**（用const进行修饰）。
- 对于不改变对象状态的成员函数应该声明为**常函数**。

常类型

- 常对象：必须进行初始化,不能被更新。
 - `const 类名 对象名`
- 常成员
 - 用const进行修饰的类成员：常数据成员和常函数成员
- 常引用：被引用的对象不能被更新。
 - `const 类型说明符 &引用名`
- 常数组：数组元素不能被更新(详见第6章)。
 - `类型说明符 const 数组名[大小]...`
- 常指针：指向常量的指针(详见第6章)。

常对象

- 用const修饰的对象
- 例：

```
class A
{
public:
    A(int i,int j) {x=i; y=j;}
    ...
private:
    int x,y;
};
A const a(3,4); //a是常对象，不能被更新
```
- 思考：哪些操作有试图改变常对象状态的危险？

常成员

- 用const修饰的对象成员
- 常成员函数
 - 使用const关键字说明的函数。
 - 常成员函数不更新对象的数据成员。
 - 常成员函数说明格式：
类型说明符 函数名（参数表）const;
这里，const是函数类型的一个组成部分，因此在实现部分也要带const关键字。



- const关键字可以被用于参与对重载函数的区分
- 通过常对象只能调用它的常成员函数。
- 常数据成员
 - 使用const说明的数据成员。

例 5-7 常成员函数举例

```
#include<iostream>
using namespace std;
class R {
public:
    R(int r1, int r2) : r1(r1), r2(r2) {}
    void print();
    void print() const;
private:
    int r1, r2;
};

void R::print() {
    cout << r1 << ":" << r2 << endl;
}

void R::print() const {
    cout << r1 << ";" << r2 << endl;
}

int main() {
    R a(5,4);
    a.print(); //调用void print()
    const R b(20,52);
    b.print(); //调用void print() const
    return 0;
}
```

例 5-8 常数据成员举例

```
#include <iostream>
using namespace std;
class A {
public:
    A(int i);
    void print();
```



```
private:
    const int a;
    static const int b; //静态常数据成员
};

const int A::b=10;
A::A(int i) : a(i) {}
void A::print() {
    cout << a << ":" << b << endl;
}
int main() {
    //建立对象a和b，并以100和0作为初值，分别调用构造函数，
    //通过构造函数的初始化列表给对象的常数据成员赋初值
    A a1(100), a2(0);
    a1.print();
    a2.print();
    return 0;
}
```

常引用

- 如果在声明引用时用**const**修饰，被声明的引用就是常引用。
- 常引用所引用的对象不能被更新。
- 如果用常引用做形参，便不会意外地发生对实参的更改。常引用的声明形式如下：
 - `const 类型说明符 &引用名;`

例 5-9 常引用作形参

```
#include <iostream>
#include <cmath>
using namespace std;
class Point { //Point类定义
public:      //外部接口
    Point(int x = 0, int y = 0)
    : x(x), y(y) {}
    int getX() { return x; }
    int getY() { return y; }
    friend float dist(const Point &p1,const Point &p2);
private:   //私有数据成员
    int x, y;
```



```
};

float dist(const Point &p1, const Point &p2) {
    double x = p1.x - p2.x;
    double y = p1.y - p2.y;
    return static_cast<float>(sqrt(x*x+y*y));
}

int main() { //主函数
    const Point myp1(1, 1), myp2(4, 5);
    cout << "The distance is: ";
    cout << dist(myp1, myp2) << endl;
    return 0;
}
```

多文件结构和编译预处理命令

C++ 程序的一般组织结构

- 一个工程可以划分为多个源文件：
 - 类声明文件（.h文件）
 - 类实现文件（.cpp文件）
 - 类的使用文件（main()所在的.cpp文件）
- 利用工程来组合各个文件。

例 5-10 多文件的工程

```
//文件1，类的定义，Point.h
class Point { //类的定义
public:        //外部接口
    Point(int x = 0, int y = 0) : x(x), y(y) {}
    Point(const Point &p);
    ~Point() { count--; }
    int getX() const { return x; }
    int getY() const { return y; }
    static void showCount();    //静态函数成员
private:    //私有数据成员
    int x, y;
    static int count; //静态数据成员
```





```
};
```

```
//文件2，类的实现，Point.cpp
```

```
#include "Point.h"
```

```
#include <iostream>
```

```
using namespace std;
```

```
int Point::count = 0;//使用类名初始化静态数据成员
```

```
Point::Point(const Point &p) : x(p.x), y(p.y) {
    count++;
}
```

```
void Point::showCount() {
    cout << " Object count = " << count << endl;
}
```

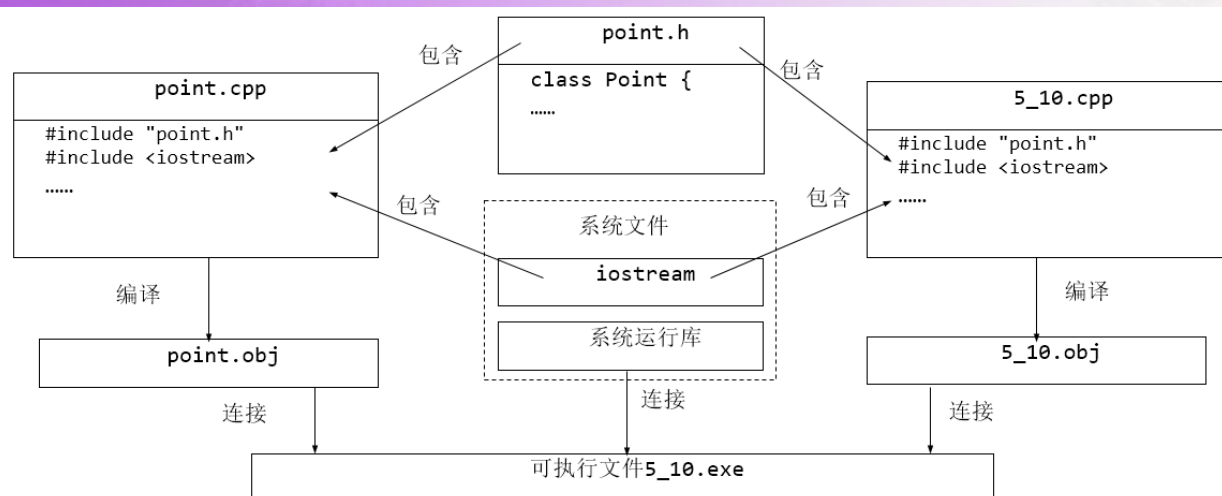
```
//文件3，主函数，5_10.cpp
```

```
#include "Point.h"
```

```
#include <iostream>
```

```
using namespace std;
```

```
int main() {
    Point a(4, 5);    //定义对象a，其构造函数使count增1
    cout <<"Point A: " <<a.getX()<<" " <<a.getY();
    Point::showCount();    //输出对象个数
    Point b(a);        //定义对象b，其构造函数回使count增1
    cout <<"Point B: " <<b.getX()<<" " <<b.getY();
    Point::showCount();    //输出对象个数
    return 0;
}
```



外部变量

- 如果一个变量除了在定义它的源文件中可以使用外，还能被其它文件使用，那么就称这个变量是外部变量。
- 文件作用域中定义的变量，默认情况下都是外部变量，但在其它文件中如果需要使用这一变量，需要用extern关键字加以声明。

外部函数

- 在所有类之外声明的函数（也就是非成员函数），都是具有文件作用域的。
- 这样的函数都可以在不同的编译单元中被调用，只要在调用之前进行引用性声明（即声明函数原型）即可。也可以在声明函数原型或定义函数时用extern修饰，其效果与不加修饰的默认状态是一样的。

将变量和函数限制在编译单元内

- 使用匿名的命名空间：在匿名命名空间中定义的变量和函数，都不会暴露给其它的编译单元。

```

namespace {    //匿名的命名空间
    int n;
    void f() {
        n++;
    }
}
    
```

- 这里被“namespace { }”括起的区域都属于匿名的命名空间。

标准 C++ 库

- 标准C++类库是一个极为灵活并可扩展的可重用软件模块的集合。标准C++类与组件在逻辑上分为6种类型：
 - 输入/输出类

- 容器类与抽象数据类型
- 存储管理类
- 算法
- 错误处理
- 运行环境支持

编译预处理

- #include 包含指令
 - 将一个源文件嵌入到当前源文件中该点处。
 - #include <文件名>
 - 按标准方式搜索，文件位于C++系统目录的include子目录下
 - #include "文件名"
 - 首先在当前目录中搜索，若没有，再按标准方式搜索。
- #define 宏定义指令
 - 定义符号常量，很多情况下已被const定义语句取代。
 - 定义带参数宏，已被内联函数取代。
- #undef
 - 删除由#define定义的宏，使之不再起作用。

条件编译指令——#if 和 #endif

```
#if 常量表达式
//当 “常量表达式” 非零时编译
    程序正文
#endif
.....
```

条件编译指令——#else

```
#if 常量表达式
//当 “常量表达式” 非零时编译
    程序正文1
#else
//当 “常量表达式” 为零时编译
    程序正文2
#endif
```

条件编译指令——#elif

```
#if 常量表达式1
    程序正文1 //当 “常量表达式1” 非零时编译
```



```
#elif 常量表达式2
```

```
    程序正文2 //当 “常量表达式2” 非零时编译
```

```
#else
```

```
    程序正文3 //其他情况下编译
```

```
#endif
```

条件编译指令

```
#ifdef 标识符
```

```
    程序段1
```

```
#else
```

```
    程序段2
```

```
#endif
```

- 如果“标识符”经#define定义过，且未经undef删除，则编译程序段1；
- 否则编译程序段2。

```
#ifndef 标识符
```

```
    程序段1
```

```
#else
```

```
    程序段2
```

```
#endif
```

- 如果“标识符”未被定义过，则编译程序段1；
- 否则编译程序段2。

小结

- 主要内容
 - 作用域与可见性、对象的生存期、数据的共享与保护、友元、编译预处理命令、多文件结构和工程
- 达到的目标
 - 理解并能够运用作用域与可见性、对象的生存期
 - 掌握函数之间、类之间、对象之间数据的共享与保护方法。
 - 掌握编译预处理命令，学会用多文件结构和工程

