

Teil 6: Strukturen und Unionen, Dynamische Speicherverwaltung

■ Gliederung

Strukturen

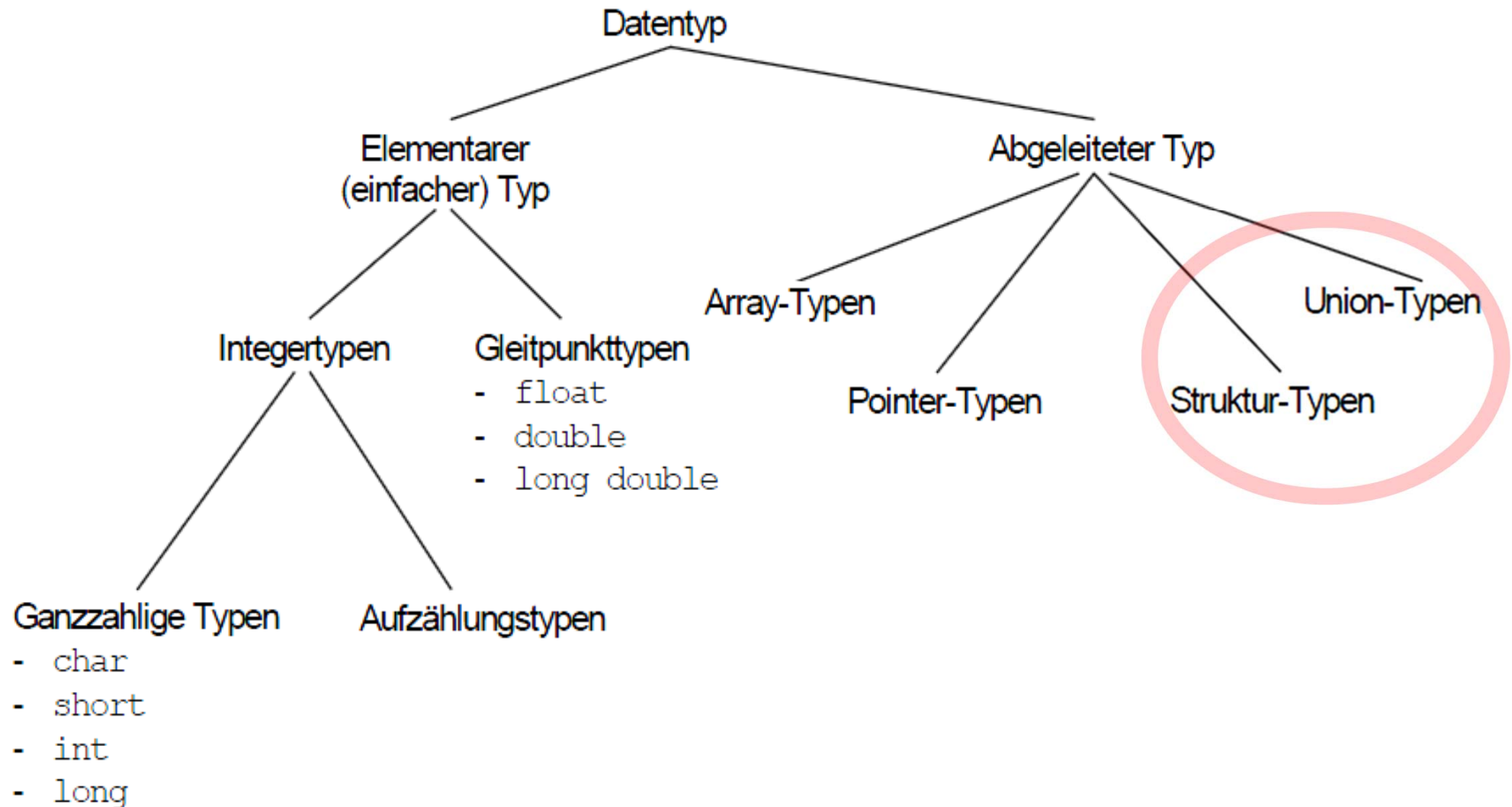
Typdefinitionen

Unionen

Dynamische Speicherverwaltung

Strukturen

■ Typ-Klassifikation



■ Strukturen

- Ursprung in Pascal: **record**, **Verbunddatentyp**
- In C: **struct**, **Strukturtyp**
- kann Komponenten (Variablen) verschiedener Typen enthalten:

Personal- nummer	Nachname	Vorname	Straße	Haus- nummer	Postleit- zahl	Wohnort	Gehalt
---------------------	----------	---------	--------	-----------------	-------------------	---------	--------

int	char[20]	char[20]	char[20]	int	int	char[20]	float
-----	----------	----------	----------	-----	-----	----------	-------

- Anwendung: Gruppierung logisch zusammenhängender Daten
 - z. B. Datum, Adresse, Personendaten, geometrische Objekte, ...
- Behandlung beim Lesen und Schreiben immer als Einheit

■ Strukturtyp-Definition

- Anzahl und Typ der Komponenten sind frei definierbar:

```
struct Name
{
    typ1 komponente_1;
    typ2 komponente_2;
    ...
    typN komponente_n;
};
```

- der Typname ist

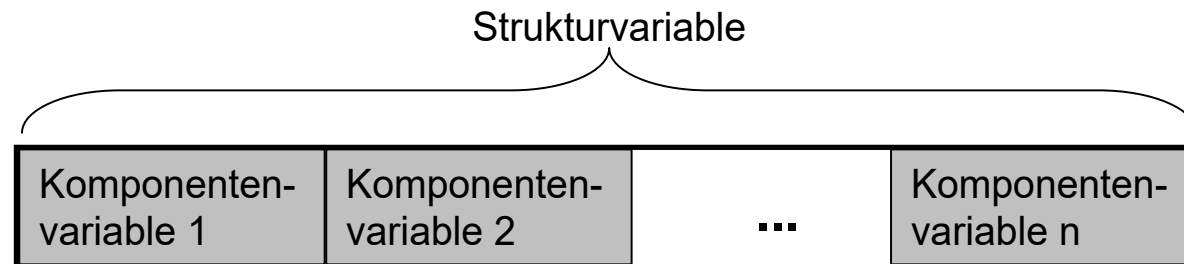
```
struct Name
```

- Erstellung einer Variablen

```
struct Name variablenname;
```

■ Strukturvariablen

- Variable eines Strukturtyps = aus Komponentenvariablen des Strukturtyps zusammengesetzte Variable



■ Beispiel-Definition

```
struct Adresse
```

```
{
```

```
    char strasse[20];
```

```
    int  hausnummer;
```

```
    int  postleitzahl;
```

```
    char stadt[20];
```

```
};
```

```
struct Student
```

```
{
```

```
    int          matrikelnummer;
```

```
    char         name[20];
```

```
    char         vorname[20];
```

```
    struct Adresse wohnort;
```

```
};
```

```
struct Student meyer, mueller;    // 2 Studenten
```

```
struct Student kurs[30];          // Feld mit 30 Studenten
```

■ Definition mit Initialisierung

```
struct Student meyer = {  
    66202,  
    "Meyer",  
    "Herbert",  
    {  
        "Schillerplatz",  
        20,  
        73730,  
        "Esslingen"  
    }  
};
```

■ Übergabe an Funktionen

- *call-by-value* (wie bei elementaren Datentypen **int**, **float**, etc.)

■ Zugriff auf Komponentenvariablen

```
meyer.matrikelnummer = 716347;
```

```
strcpy(meyer.name, "Meyer");
```

```
meyer.wohnort.postleitzahl = 73733;
```

```
strcpy(meyer.wohnort.stadt, "Esslingen");
```

```
printf("%6d %5d %s\n", meyer.matrikelnummer,  
        meyer.wohnort.postleitzahl,  
        meyer.name);
```

■ Kombination von Typ- und Variablendefinition

- ohne Strukturbezeichner/Etikett (**unüblich**)

```
struct  
{  
    float x;  
    float y;  
} punkt1, punkt2, punkt3;
```

keine weiteren
Variablendefinitionen
möglich

- mit Strukturbezeichner/Etikett (**üblich**)

```
struct Koordinaten  
{  
    float x;  
    float y;  
} punkt1, punkt2, punkt3;
```

weitere
Variablendefinitionen
möglich

```
struct Koordinaten punkt4, punkt5, punkt6;
```

■ Struktur-Zuweisungen, Vergleich, Größe

- Direkte Zuweisung möglich, alle Komponentenwerte der Variablen punktA werden denen der Variablen punktB zugewiesen

```
struct Koordinaten punktA = {1.5, 3.0}, punktB;  
punktB = punktA;
```

- **ABER:** Prüfung auf Gleichheit **if** (punktA == punktB) ist **nicht** möglich!
- Bestimmung der Größe in Bytes einer Strukturvariablen:
sizeof(struct Koordinaten)

■ Punktoperator . und Pfeiloperator ->

```
struct Koordinaten
{
    float x;
    float y;
};
```

```
struct Koordinaten punktA = {1.5, 3.0};
```

```
struct Koordinaten *pA;
```

```
pA = &punktA;
```

- Wie greife ich auf Komponenten von punktA über den Zeiger pA zu?
- Komponenten-Selektion über Zeiger auf 2 Arten möglich:

(*pA) . x bzw. pA -> x

- Beispiel:

(*pA) . x = 3; bzw. pA -> x = 3;

■ Zeiger und geschachtelte Strukturen

- Strukturvariablen als Komponenten

```
struct Vektor
{
    struct Koordinaten *start;
    struct Koordinaten *ende;
};
```

- Zeiger vom Typ **struct** Vektor

```
struct Koordinaten punktA = {1.5, 3.0}, punktB = {2.5, 6.0};
struct Vektor vec;

vec.start = &punktA;
vec.ende = &punktB;

struct Vektor *pvec;
pvec = &vec;

vec.start->x = 9.0; bzw.
```

■ Strings in Strukturen

- String als Komponentenvariable

```
struct Name
{
    char nachname[20];
    char *vorname;
};
```

```
struct Name person1 = {"Maier", "Herbert"};
```

- **char** nachname[20]; struktur**intern**, String ist Teil der Strukturvariable
- **char** *vorname; strukture**extern**, Zeiger auf einen String außerhalb
(Hier auf eine Stringkonstante)

Typdefinition mit typedef

■ Was ist typedef?

- Vergabe eines neuen Namens (**Alias**) *neuename* für einen
 - schon bekannten oder
 - soeben definierten Datentyp

typedef *bekanntertyp neuename*;

- Beispiele:

- Typ definieren

```
typedef unsigned long int UINT;  
typedef float REAL;
```

- Variable definieren

```
UINT a;  
REAL b;
```

■ Anwendung

- spart Schreibarbeit
- Erlaubt Definition generischer Datentypen
- Portierbarkeit von Programmen mit maschinenabhängigen Datentypen (maschinenabhängige Datentypen treten dann NUR in der **typedef**-Zeile auf)
- Beispiel: Windows-API

<https://learn.microsoft.com/en-us/windows/win32/winprog/windows-data-types>

■ Anwendungsbeispiel

64-bit data models

Data model ↕	short (integer) ↕	int ↕	long (integer) ↕	long long ↕	pointers, size_t ↕	Sample operating systems ↕
LLP64, IL32P64	16	32	32	64	64	Microsoft Windows (x86-64 and IA-64) using Visual C++; and MinGW
LP64, I32LP64	16	32	64	64	64	Most Unix and Unix-like systems, e.g., Solaris, Linux, BSD, macOS. Windows when using Cygwin; z/OS
ILP64	16	64	64	64	64	HAL Computer Systems port of Solaris to the SPARC64
SILP64	64	64	64	64	64	Classic UNICOS ^[41] (versus UNICOS/mp, etc.)

- Beispiel: einheitlicher Long-Integer INT64

```
typedef long long int INT64; // Anpassung auf LLP64-System
```

```
typedef long int INT64;      // Anpassung auf LP64-System
```

■ typedef und Strukturen

```
struct Datum
{
    short int tag;
    char monat[10];
    short int jahr;
};
```

```
struct Datum heute;
```

```
typedef struct
{
    short int tag;
    char monat[10];
    short int jahr;
} DATUM;
```

```
DATUM heute;
```

Empfohlene Variante

Unionen

■ Union-Definition

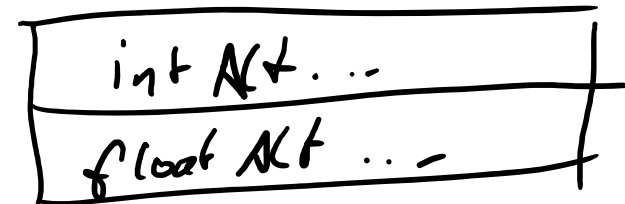
- Varianten-Datentyp
- Benutzung ähnlich wie Struktur-Strukturtypen
- ABER: alle Komponenten (**Alternativen**) beginnen bei **der selben Adresse**
- speichert jeweils **nur eine einzige** Komponente (aus Reihe von Alternativen)
- Programmierer ggf. muss verfolgen, welcher Typ momentan in der Union gespeichert ist

- Beispiel:

```
union Variant
{
    int    intAlternative;
    float  floatAlternative;
};
```

union Variant a;

struct



union



a.intAlt.. = 5;
a.floatAlt... = 5;

■ Zugriff auf Alternativen

```
union Variant
{
    int    intAlternative;
    float  floatAlternative;
};
```

```
union Variant vario;
```

- Alternative schreiben / auslesen

```
vario.floatAlternative = 123.0;
```

```
int x;
x = vario.intAlternative;
```

■ Beispiel: Prozessorregister

```
struct WORDREGS
{
    unsigned short int ax;
    unsigned short int bx;
    unsigned short int cx;
    unsigned short int dx;
};

struct BYTEREGS
{
    unsigned char al, ah;
    unsigned char bl, bh;
    unsigned char cl, ch;
    unsigned char dl, dh;
};

union REGS
{
    struct WORDREGS w;
    struct BYTEREGS b;
};

union REGS myCPU;

myCPU.w.ax = 0x0815; // AX Register auf 0815H setzen
myCPU.b.al = 0x1A;   // AL Register auf 1AH setzen, AH bleibt auf 08H
```

■ Beispiel: Farbwerte mittels Union

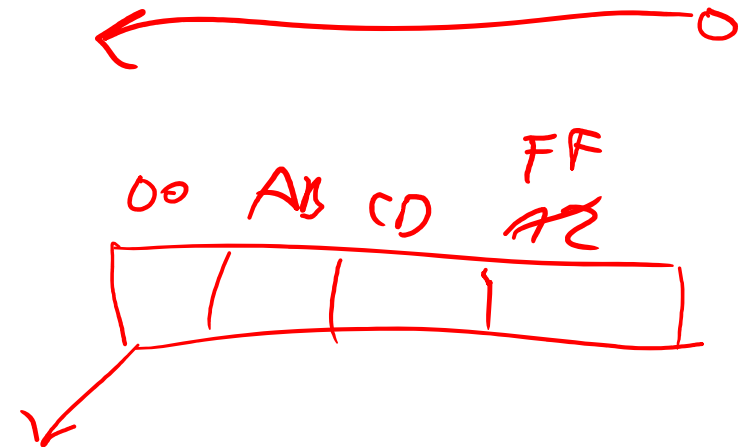
```
typedef union
{
    unsigned long int    farbwerte;
    unsigned char        kanal[4];
} PIXEL;
```

```
PIXEL pix;
unsigned char transparenz;

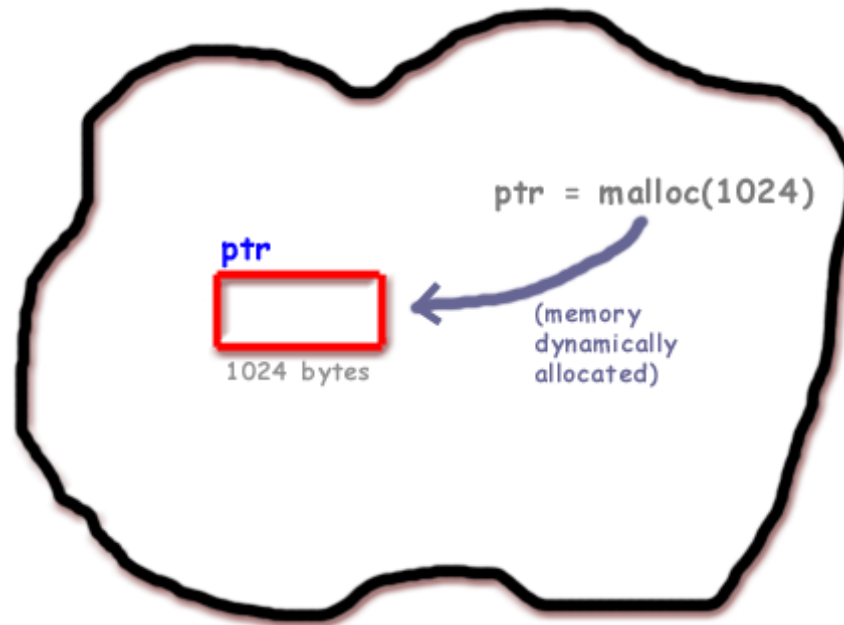
pix.farbwerte = 0x00ABCD12;
```

```
transparenz = pix.kanal[3]; // liefert Alpha-Kanal des Pixels
                           // (höchstwertigstes Byte)

pix.kanal[0] = 0xFF;        // setzt Farbkanal Rot auf den
                           // Maximalwert 255
                           // (niederwertigstes Byte)
```



Dynamische Speicherverwaltung



■ Motivation

Problem: Der Speicherbedarf des Programms ist während verschiedener Programmausführungen unterschiedlich hoch

Lösung: Variablen (insb. Arrays) maximal dimensionieren:

```
char eingabetext[1000];
```

→ Nachteile?

■ Dynamische Speicherverwaltung

Problem: Speicherbedarf ist während verschiedener Programmausführungen unterschiedlich

Lösung 1: Felder maximal dimensionieren
→ Nachteil: "verschenkter" Speicher

Lösung 2: Felder als lokale Variablen anlegen (C99)
→ Nachteil: Lebensdauer der Feldvariable ist auf die Funktion beschränkt

Lösung 3: Speicherbedarf dynamisch zur Programmlaufzeit reservieren

stdlib.h bietet Funktionen zum Speichieranforderung und -freigabe:

```
void* malloc(int Groesse);  
void* calloc(int AnzahlElemente, int ElementGroesse);  
void* realloc(void *memBlock, int Groesse);  
  
void free(void *memBlock);
```

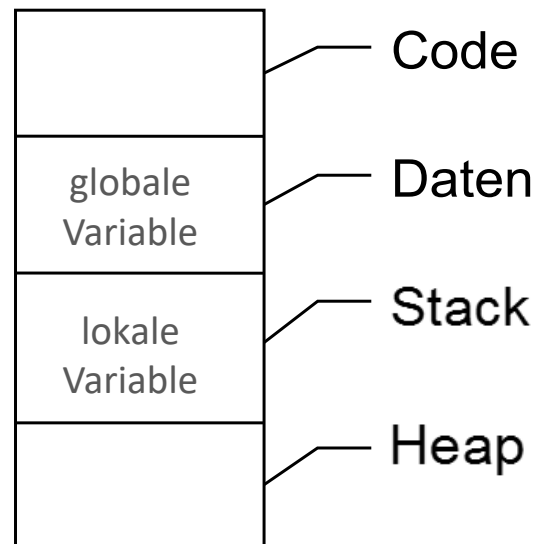
■ Statische vs. dynamische Variablen

- Lokale und globale Variable sind immer statisch:

```
int x;
```

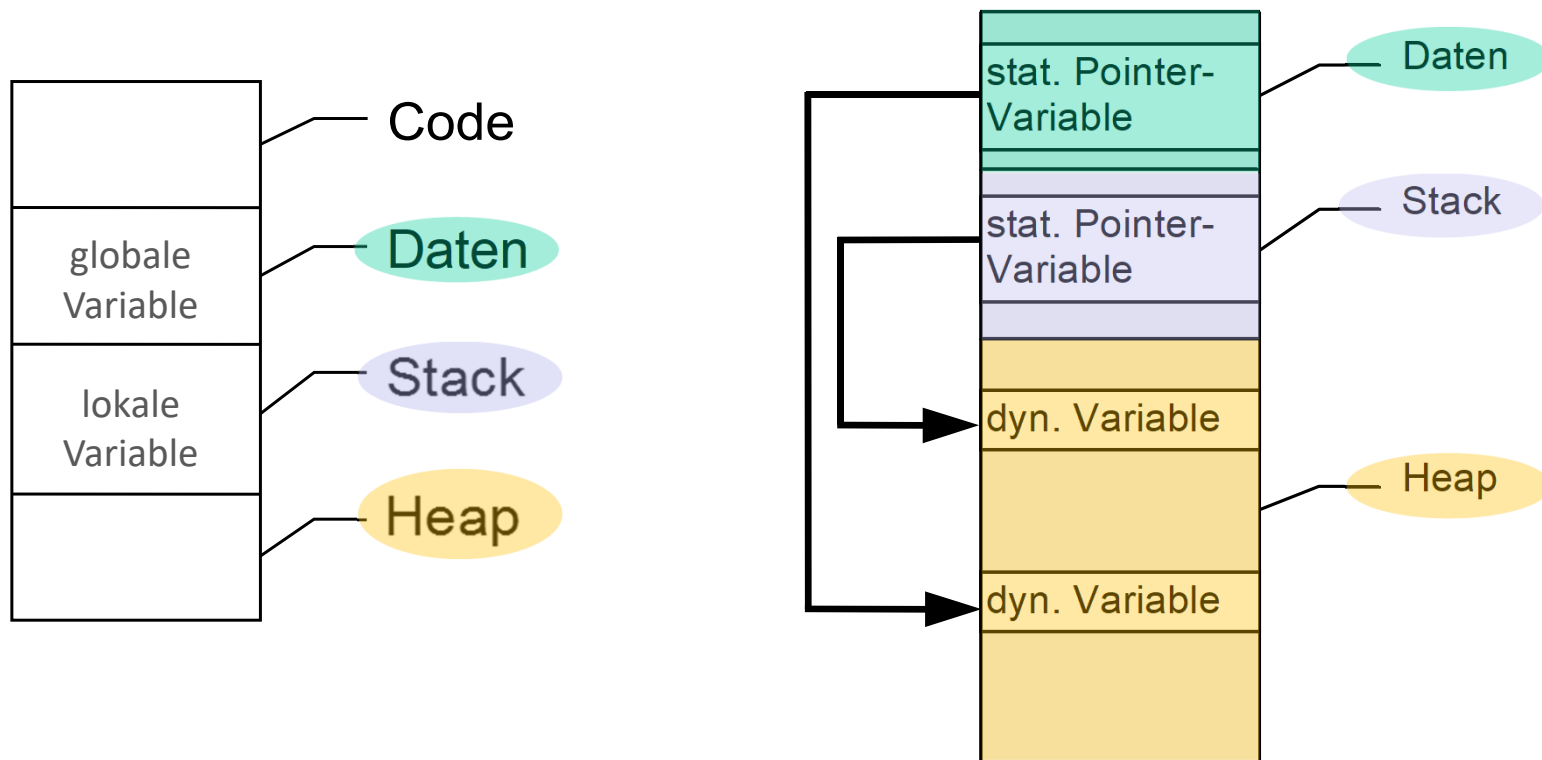
Ein dynamische Allokation lässt sich nur mittels Zeigern erreichen.

- Speichersegmente



■ Statische vs. dynamische Variablen

- eine dynamische Variable wird über einen Zeiger angelegt
- Anlegen erfolgt dann bei Bedarf auf dem **Heap**
- Zugriff und Freigabe erfolgen ebenfalls durch diesen Zeiger



■ Bibliotheksfunktionen zur dynamischen Speicherverwaltung

stdlib.h bietet folgende Funktionen zur Speichieranforderung und -freigabe:

```
void* malloc(int Groesse);
```

```
void* calloc(int AnzahlElemente, int ElementGroesse);
```

```
void* realloc(void *memBlock, int Groesse);
```

```
void free(void *memBlock);
```

■ Speicherreservierung mit malloc()

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

int main()
{
    int *pMem;

    pMem = (int *) malloc(sizeof(int));
    if (pMem == NULL)
    {
        printf("Speicheranforderung fehlgeschlagen.\n");
        return EXIT_FAILURE;
    }
    else
    {
        *pMem = 3;
        printf("Zeiger auf int-Zahl mit Wert: %d\n", *pMem);
        free(pMem);
    }
    return EXIT_SUCCESS;
}
```

■ Speicherreservierung mit realloc() I

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

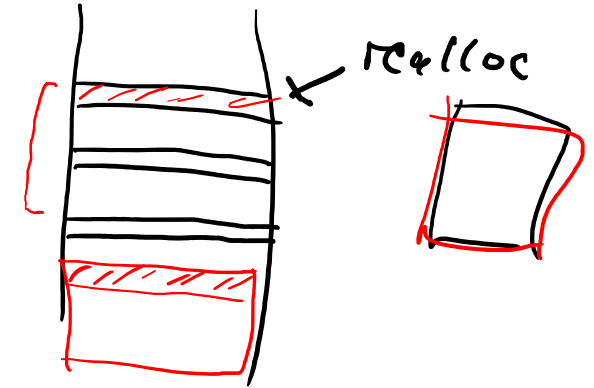
int main()
{
    int *pMem;

    pMem = (int *) malloc(sizeof(int));
    if (pMem == NULL)
    {
        printf("Speicheranforderung fehlgeschlagen.\n");
        return EXIT_FAILURE;
    }

    *pMem = 3;
    printf("Int-Variable im dynamischen Speicher: %d\n", *pMem);

    ...
}
```

■ Speicherreservierung mit realloc() II



...

```
pMem = (int *) realloc((void *)pMem, 2 * (sizeof(int)));
if (pMem == NULL)
{
    printf ("Speicheranforderung fehlgeschlagen.\n");
    return EXIT_FAILURE;
}
```

```
pMem[0] = 123;
pMem[1] = 456;
```

```
printf("1. Element von pMem hat den Wert: %d\n", pMem[0]);
printf("2. Element von pMem hat den Wert: %d\n", pMem[1]);
```

```
free(pMem);
return EXIT_SUCCESS;
```

```
}
```

■ Beispiel: Feld variabler Größe

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

int main()
{
    int *pFeld = NULL;
    int i, anzahl = 0;

    printf("Wie viele Feldelemente sollen angelegt werden? ");
    scanf("%d", &anzahl);

    pFeld = (int *) malloc(anzahl * sizeof(int));
    if (pFeld == NULL)
    {
        printf("Programmabbruch: Speichieranforderung fehlgeschlagen.\n");
        return EXIT_FAILURE;
    }

    // Nutzung des Speicherbereichs durch Belegung mit Quadratzahlen
    for (i = 0; i < anzahl; i++)
        pFeld[i] = i * i;

    free(pFeldFeld);
    return EXIT_SUCCESS;
}
```

■ malloc & free: 10 Typische Fehler

Fehler	Folge
1) kein Speicher mehr frei	keine (bei korrekter Prüfung)
2) Freigabe einer falschen Adresse	u.U. Absturz
3) Freigabe bereits freigegeben Speichers	u.U. Absturz
4) Freigabe eines regulären Feldes / einer regulären Variablen mit free()	u.U. Absturz
5) Freigabe eines nicht-initialisierten Speichers	u.U. Absturz
6) Zugriff auf ungültigen Speicher vor der Speicheranforderung	u.U. Absturz
7) Zugriff auf bereits freigegebenen Speicher	u.U. Absturz
8) Zugriff auf Speicher mittels ungültiger Indizes	u.U. Absturz
9) Verlust des Speichers durch Überschreiben des Zeigers	"memory leak"
10) Verlust des Zeigers durch Rücksprung aus einer Funktion (z.B. return-value verworfen)	"memory leak"