

SDA - Structures de Données et Algorithmes

Equipe pédagogique

Marie-José Caraty, Denis Poitrenaud, Julien Rossit,
Camille Kurtz, Jacques Alès-Bianchetti, Eloi Keita

T3 – Rôle des pointeurs et des références
T4 – Modes d'allocation et de gestion mémoire
T5 – Besoins d'allocation dynamique de la mémoire
T7 – new (C++), allocation de mémoire dynamique
T8 – delete (C++), désallocation en mémoire dynamique
T9 à T13 – Exemple (C++) : tableau statique et dynamique
T14 – calloc et malloc (C), allocation de mémoire
T15 – realloc (C), modification de la zone mémoire allouée
T16 – free (C), désallocation de mémoire dynamique
T17 – Fuite mémoire
T20 - Synthèse des règles de prototypage
T21 - Retour de fonction de type pointeurs ou référence
T26 - Pointeurs multiples

Cours n° 3 Pointeurs et allocation dynamique



Sommaire

1. Gestion de mémoire dynamique

- Rôle des pointeurs et des références
- Modes d'allocation et de gestion de la mémoire
- Besoins d'allocation de mémoire dynamique
- Instructions de gestion de la mémoire dynamique en C++
 - new, delete
- Instructions de gestion de la mémoire dynamique en C
 - calloc et malloc realloc free
- Fuite mémoire et donnée persistante

2. Retour sur les fonctions – Types de retour des fonctions

- Synthèse des règles de prototypage des fonctions
- Retour de fonctions de type pointeur ou référence
- Pointeurs multiples

Bilan du cours

1. GESTION DE MEMOIRE DYNAMIQUE

Rappels

Rôle des pointeurs et des références

Pointeurs/références et fonctions

Pointeurs et références sont deux mécanismes de passage des paramètres de sortie

La notion de référence n'est pas définie

Seul le pointeur permet un **effet de bord** sur le contexte d'exécution de l'appelant par le passage d'un **paramètre de sortie de type pointeur** pointant **sur le paramètre effectif**

Mécanisme peu lisible et lourd à gérer dans le code (**référéncement** au niveau appelant et **déréféréncement** au niveau appelé)

Pointeur et références sont définies

Le **paramètre de sortie référence** alias **paramètre effectif** permet un deuxième mode de passage permettant un effet de bord sur le contexte d'exécution de l'appelant
Le passage par **référence** est **préféré** (simplicité du code : à son appel et du corps de la fonction)

Pointeurs et tableaux statiques

```
int tab[20]; // tab est l'adresse de son premier élément (&tab[0]) en mémoire
// d'où le passage 1) d'un paramètre pointeur (int* tab) et 2) de sa taille dans une fonction
```

Pointeurs et gestion dynamique de la mémoire

Allocation dynamique et mécanisme d'indirection

1. GESTION DE MEMOIRE DYNAMIQUE

Rappel

Modes d'allocation et de gestion de la mémoire

Trois modes d'allocation mémoire en C++ et C

Mémoire statique [données - data segment]

La mémoire est allouée en phase de compilation/édition de liens (variables globales et variables statiques)

elle est automatiquement désallouée/libérée dès que le programme a fini de s'exécuter

Mémoire automatique [pile - stack]

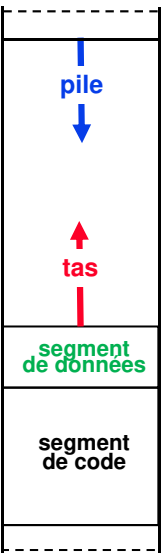
La mémoire est automatiquement allouée, gérée et désallouée pendant l'exécution de la fonction

(adresse de retour, paramètres formels, variables locales et valeur de paramètre de retour)

Mémoire dynamique [tas - heap]

La mémoire est explicitement gérée par le programmeur

- allouée (en C++, new et en C, malloc, calloc, realloc)
- libérée (en C++, delete et en C, free)



Optimisation de la mémoire utilisée pour la faisabilité d'une application

L'allocation mémoire automatique d'une variable par sa déclaration n'est possible que si l'on connaît la taille de la variable

Exemple : un tableau de relevé annuel de température
`int t[365];`

Lorsque l'on ne connaît pas cette taille

Exemple : une application qui gère une liste de clients dont on ne connaît pas à l'avance le nombre

- 1) Une solution simple est de dimensionner l'application
 - Risque d'un mauvais dimensionnement
 - Pas d'optimisation de la mémoire utilisée (sur-dimensionnement)
- 2) La solution optimale est l'allocation dynamique de mémoire
 - L'allocation est explicitement demandée (codée dans le source) suivant les besoins
 - L'allocation mémoire est faite pendant l'exécution du programme (d'où le nom d'allocation dynamique)

- Adaptation dynamique des variables allouées selon les besoins de l'application

Exemple :

Saisie de chaînes de caractères de type mot (de taille variable) Dans le dictionnaire

de « à » [1 caractère]

à « anticonstitutionnellement » [25 caractères]

Cette connaissance impose de dimensionner la chaîne de caractères à 25

Rem : en français, la moyenne de la longueur des mots est de l'ordre de 5

Problème de surdimensionnement... qui peut être problématique

- De nombreuses structures de données emploient tout naturellement l'allocation dynamique de mémoire

Exemple :

Les listes, les arbres...

Syntaxe de l'allocation en mémoire dynamique

d'une variable

`<id_type>* <id_variableDyn> = new <id_type>;`
 Demande système d'allocation d'une zone mémoire contenant une variable de type `id_type` en mémoire dynamique

`Date* d = new Date;`

d'un tableau

`<id_type>* <id_tableauDyn> = new <id_type> [nb_Item];`
 Demande système d'allocation d'une zone mémoire contenant un tableau de `nb_Item` de type `id_type` en mémoire dynamique

`Date* tDates = new Date[15];`

Valeur de retour

si l'allocation réussit, `new` retourne l'adresse de début de la zone allouée

sinon (place mémoire insuffisante) `i) new` lance d'une exception `bad_alloc` (sortie pg.)

`ii) new(nothrow)` retourne `NULL`

```
Date* d = new(nothrow) Date;
if (d == NULL) {
    cout<<"Allocation mémoire impossible"; exit(1);
}
// d est l'adresse de la zone allouée
```

Syntaxe de la désallocation en mémoire dynamique

d'une variable

`delete <id_variableDyn>;`
 Demande au système la désallocation de la zone mémoire allouée à la variable `id_variableDyn` en mémoire dynamique

`delete d;`

d'un tableau

`delete [] <id_tableauDyn>;`
 Demande au système la désallocation de la zone mémoire allouée au tableau `id_tableauDyn` en mémoire dynamique

`delete [] tDates;`

Aucune valeur de retour

- Une zone désallouée peut dès lors être utilisée par le système. Elle ne doit plus être accédée (en lecture ou écriture) via son adresse d'allocation antérieure
- A chaque instruction `new` (initialisant un pointeur `p`) doit correspondre une instruction `delete` (adaptée au pointeur `p`)

Tableau statique et tableau dynamique

C++

```

struct Date { int jour, mois, annee; }; // Extrait de main03.cpp
#include <iostream>
using namespace std;

int main (){
    Date noel = {25, 12, 2016}; Date premierAn = {1, 1, 2017};
    Date retourIUT = {3, 1, 2017};

    Date tabSta [] = {noel, premierAn};
    Date* tabDyn = new(nothrow) Date[3]; // allocation du tableau
                                        // dynamique tabDyn

    if (tabDyn == NULL) { //allocation impossible
        printf("Allocation mémoire impossible.\n");
        exit(1); //sortie de programme avec statut d'erreur
    }

    1 ● tabDyn[0]= noel;
        tabDyn[1]= premierAn;
        tabDyn[2]= retourIUT; // date de retour à l'IUT

    2 ● delete [] tabDyn;
    3 ● tabDyn = NULL;
    4 ● return 0;
}
    
```

points d'arrêt

- 1 ● tabDyn[0]= noel; tabDyn[1]= premierAn; tabDyn[2]= retourIUT; // date de retour à l'IUT
- 2 ● delete [] tabDyn;
- 3 ● tabDyn = NULL;
- 4 ● return 0;

Version en C
// main03.c

Tableau en mémoire dynamique – Point d'arrêt 1

1/4

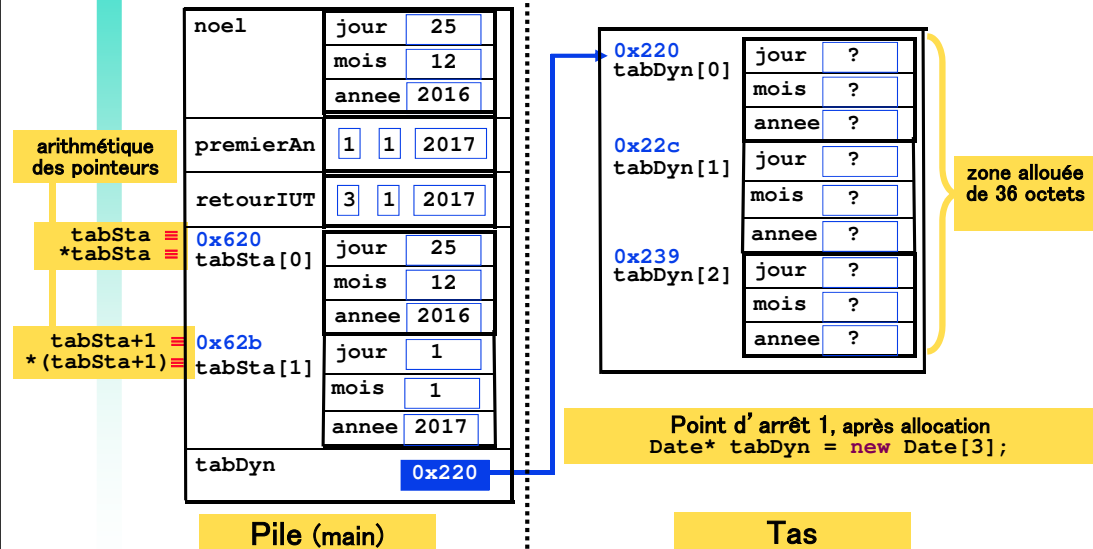


Tableau en mémoire dynamique – Point d'arrêt 2

2/4

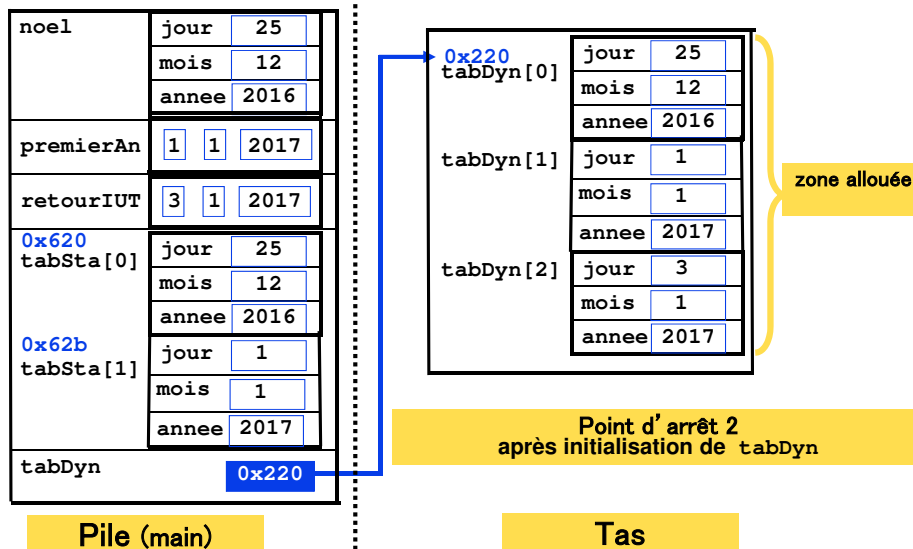
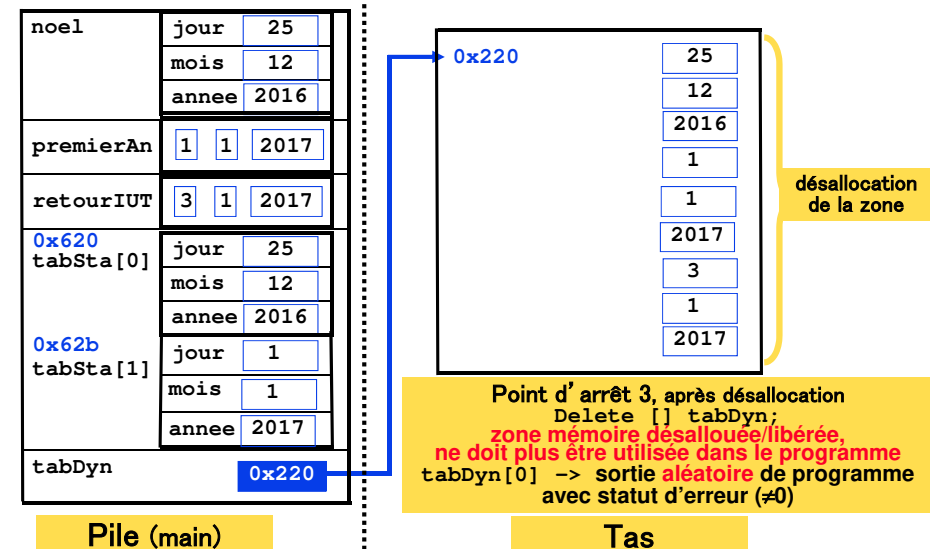


Tableau en mémoire dynamique – Point d'arrêt 3

3/4



noel	jour	25	
	mois	12	
	annee	2016	
premierAn	1	1	2017
retourIUT	3	1	2017
0x620 tabSta[0]	jour	25	
	mois	12	
	annee	2016	
0x62b tabSta[1]	jour	1	
	mois	1	
	annee	2017	
tabDyn	NULL		

Pile (main)

25
12
2016
1
1
2017
3
1
2017

Tas

Point d'arrêt 4, après
tabDyn = NULL;
Ex: tabDyn[0] -> sortie de programme
avec statut d'erreur (≠0)

Syntaxe de l'allocation mémoire

#include <stdlib.h>

```
void* calloc(size_t nbItem, size_t tailleItem);
```

Demande système d'allocation d'une zone de taille nbItem * tailleItem octets consécutifs en mémoire dynamique. La zone mémoire est initialisée à 0.

variable

Date* d = (Date*) calloc(1, sizeof(Date));

tableau

Date* tDates = (Date*) calloc(15, sizeof(Date));

```
void* malloc(size_t tailleOctets);
```

Demande système d'allocation d'une zone de tailleOctets octets consécutifs en mémoire dynamique

variable

Date* d = (Date*) malloc(sizeof(Date));

tableau

Date* tDates = (Date*) malloc(15 * sizeof(Date));

Valeur de retour

si l'allocation réussit, calloc ou malloc retourne l'adresse (différente de NULL) de début de la zone allouée

sinon (place mémoire insuffisante ou taille de zone demandée <= 0) retourne NULL

Attention : calloc ou malloc retourne une valeur de type pointeur générique. Pour pouvoir utiliser la zone mémoire, faire une conversion de type explicite. Ne pas désallouer par delete une zone allouée par calloc, malloc

#include <stdlib.h>

Syntaxe de modification de l'allocation en mémoire dynamique

```
void* realloc(void* ptr, size_t taille);
```

Demande système de réallocation/extension d'une zone mémoire dynamique d'adresse (de début) ptr déjà allouée (par calloc/malloc/realloc) à taille octets consécutifs en mémoire dynamique

Si taille est inférieure à la taille originelle, la zone est tronquée à la nouvelle taille

Si ptr est NULL, realloc équivaut à malloc(taille)

Si taille vaut 0, realloc équivaut à free(ptr)

Valeur de retour

si l'allocation réussit, realloc retourne l'adresse (différente de NULL) de début de la zone réallouée.

Cette adresse peut être différente de celle fournie en argument. Dans ce cas, le contenu de l'ancienne zone est copié à la nouvelle adresse et l'ancienne zone est automatiquement désallouée

sinon (place mémoire insuffisante ou taille=0) realloc retourne NULL

Attention : Ne pas désallouer par delete une zone allouée par realloc

#include <stdlib.h>

Syntaxe de la désallocation de mémoire dynamique

```
void free(void* ptr);
```

Demande système de désallocation de la zone mémoire allouée à l'adresse ptr en mémoire dynamique

La zone a déjà été allouée (ptr initialisé par calloc/malloc/realloc)

```
free(d);
```

```
free(tDates);
```

Mêmes remarques que pour l'opérateur delete

- Une zone désallouée ne doit plus être accédée (en lecture ou écriture). Ne pas utiliser le pointeur ptr après l'instruction free(ptr);
- A tout appel de fonction d'allocation de mémoire (calloc/malloc/realloc) doit correspondre un et un seul appel à la fonction free avec pour argument le pointeur ptr
- Ne pas désallouer par free une zone allouée par new

1. GESTION DE MEMOIRE DYNAMIQUE

Fuite mémoire, suivi de la gestion des données

Une **fuite mémoire** se produit lorsque le programmeur perd la trace (**le pointeur**) de la zone de mémoire dynamique allouée par l'opérateur **new** ou l'une des fonctions d'allocation (**calloc, malloc, realloc**)

```
void fuiteMemoire() {
    char* s = new char[...];
    // instructions sans appel de delete[]
    ...
    return;
}
```

Après l'exécution de fuiteMemoire le contexte de la pile d'exécution est désallouée l'adresse de la zone allouée (s) est par conséquent perdue

L'**allocation dynamique** des données doit être **signalée** dans la documentation des fonctions pour une **bonne réutilisation** incluant la gestion de la mémoire dynamique (cf. primitive de traitement de chaîne (en C) **strdup, ...**)

```
char* f() {
    char* ca = new char[...];
    // sans appel de delete []
    return ca;
}
```

Après l'exécution de f il faudra désallouer la mémoire dynamique C'est à signaler dans la documentation

1. GESTION DE MEMOIRE DYNAMIQUE – Réflexion

Des pièges et des fuites...

```
void piege(int* p) {
    std::cout << *p << std::endl;
    delete p;
}
```

```
int main() {
    int a;
    piege(&a);
    int* p = new int;
    *p = 21;
    piege(p);
    std::cout << *p << std::endl;
    return 0;
}
```

L'évolution de la pile d'exécution du programme vous permettra de répertorier les différents problèmes

1. GESTION DE MEMOIRE DYNAMIQUE – Réflexion

Un gros problème de collision...

```
void egoiste() {
    int* p = new int;
    *p = 12;
}

int main() {
    for ( ; ; )
        egoiste();
    return 0;
}
```

Un schéma de l'évolution de la pile d'exécution du programme vous aidera encore à identifier la collision

L'exécution du programme est également très explicite sur le type de collision

2. RETOUR DES FONCTIONS

Note (1) : Tableau (sauf tableau de caractères (délimités par '\0') passé en paramètre **obligatoirement** accompagné du **passage** de sa taille

Synthèse des règles de prototypage

		Nature du paramètre p	Langage C++	Langage C
entrée	[in]	de type natif T (bool, char, int float, double...)	variable void f(T p, ...)	
		de type-utilisateur T taille >> 4 octets	référence vers une constante void f(const T& p, ...)	pointeur vers une constante void f(const T* p, ...)
		tableau (1) d'éléments de type T	pointeur vers une constante void f(const T* p, ...) OU void f(const T p[], ...)	
sortie	[out] ou [in, out]	type natif T (bool, char, int, ...)	référence void f(T& p, ...)	pointeur void f(T* p, ...)
		de type-utilisateur T		
		Tableau (1) d'éléments de type T	pointeur void f(T* p, ...) ou void f(T p[], ...)	
retour		de type natif T OU type-utilisateur (2) T	T f(...)	

Note (2) en cas de taille >> 4 octets, Préférez au paramètre de retour un **paramètre formel [out]**

2. RETOUR DES FONCTIONS

Retour de fonction de type pointeur ou référence De la faiblesse des compilateurs... (1/3)

```
int* ad_locale() {
    int locale = 0;
    return &locale;
}

int& ref_locale() {
    int locale = 0;
    return locale;
}

int main() {
    int* p1 = ad_locale();
    *p1 = 10;
    int& r1 = ref_locale();
    r1 = 11;
    return 0;
}
```

Ces fonctions sont-elles cohérentes ?

L'évolution de la pile d'exécution
du programme principal
vous donnera la réponse

2. GESTION DE MEMOIRE DYNAMIQUE

Retour de fonction de type pointeur ou référence De la faiblesse des compilateurs... (2/3)

```
int* ad_param(int param) {
    return &param;
}

int& ref_param(int param) {
    return param;
}

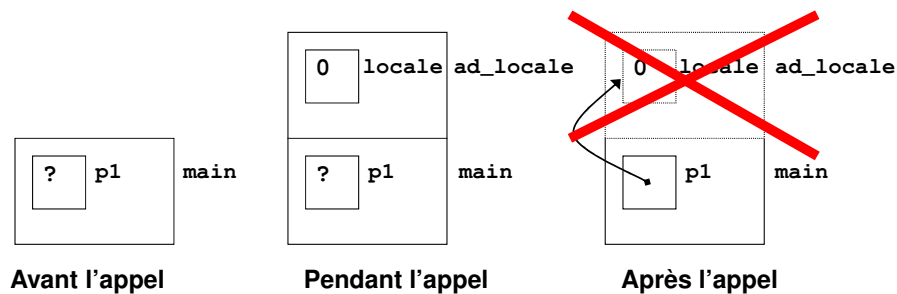
int main() {
    int* p2 = ad_param(12);
    *p2 = 13;
    int& r2 = ref_param(14);
    r2 = 15;
    return 0;
}
```

Ces fonctions sont-elles cohérentes ?

L'évolution de la pile d'exécution
du programme principal
vous donnera la réponse

2. GESTION DE MEMOIRE DYNAMIQUE

Retour de fonction de type pointeur ou référence De la faiblesse des compilateurs... (3/3)



2. GESTION DE MEMOIRE DYNAMIQUE

Retour de fonction de type pointeur ou référence (1/2)

```
int* ad_table(int* t, int size, int i) {
    assert(i > 0 || i < size);
    return &t[i];
}

int& ref_r_table(int* t, int size, int i) {
    assert(i > 0 || i < size);
    return t[i];
}

int main() {
    const int SIZE = 4;
    int tab[SIZE];
    int* tmp;
    tmp = ad_table(tab, SIZE, 0);
    *tmp = 12;
    *ad_table(tab, SIZE, 1) = 13;
    int& r = ref_r_table(tab, SIZE, 2);
    r = 14;
    ref_table(tab, SIZE, 3) = 15;
    for (int i = 0; i < SIZE; ++i)
        cout << "tab[" << i << "] = " << tab[i] << endl;
    return 0;
}
```

tab=&tab[0]	?
	?
	?
	?

Retour de fonction de type pointeur ou référence

```

int* ad_table(int* t, int size, int i) {
    assert(i > 0 || i < size);
    return &t[i];
}

int& ref_table(int* t, int size, int i) {
    assert(i > 0 || i < size);
    return t[i];
}

int main() {
    const int SIZE = 4;
    int tab[SIZE];
    int* tmp;
    tmp = ad_table(tab, SIZE, 0);
    *tmp = 12;
    *ad_table(tab, SIZE, 1) = 13;
    int& r = ref_table(tab, SIZE, 2);
    r = 14;
    ref_table(tab, SIZE, 3) = 15;
    for (int i = 0; i < SIZE; ++i)
        cout << "tab[" << i << "] = " << tab[i] << endl;
    return 0;
}

```

tab=&tab[0]	12
	13
	14
	15

Pointeurs multiples

Un pointeur est une variable implantée en mémoire
 Un pointeur a une adresse, on peut lui appliquer l'opérateur &
 Un pointeur peut donc être pointé par un pointeur,
 ce qui permet la déclaration d'un double pointeur (valeur de type pointeur sur pointeur)

Cas d'un double pointeur

```

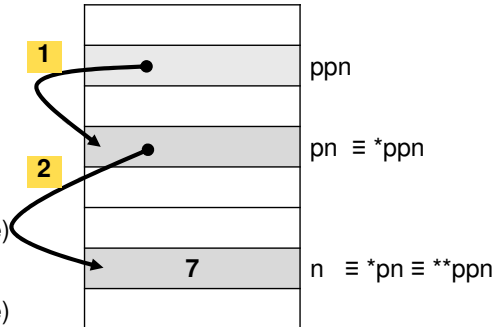
int n=7;
int* pn=&n; //int *pn=&n;
int** ppn=&pn; //int **ppn=&n;

```

ppn est un double pointeur sur un entier

*ppn est une référence (nom de variable)
d'un pointeur sur un entier

(int*)
**ppn est une référence (nom de variable)
d'un entier



BILAN DU COURS

Ce que vous avez appris aujourd'hui...

Gestion de la mémoire dynamique

Allocation et **désallocation** (en C++ et en C) d'une **zone de mémoire dynamique adaptée à vos besoins**

La pratique vous apprendra à éviter les pièges classiques de la gestion de la mémoire dynamique qui peuvent être très coûteux en temps de débogage

- Allouer une zone-mémoire et utiliser son contenu avant de l'avoir initialisé

```

Date* d = new Date;
cout << d->mois << endl; // d->mois ≡ (*d).mois

```

- Libérer une zone-mémoire et continuer à utiliser son contenu

```

delete d;
cout << d->mois << endl;

```

- Allouer une zone mémoire et la perdre en perdant la valeur de son pointeur

```

Date* d = new Date;
d = new Date;

```

- Lire ou écrire en dehors des limites de la zone mémoire

```

Date* tDates = new Date[15];
cout << tDates[15].mois << endl;

```