

# Einführung in die Programmierung mit C++

Überladung

Uwe Naumann



Informatik 12:  
Software and Tools for Computational Engineering (STCE)

RWTH Aachen

## Funktionen

- Intrinsische Funktionen
- Nutzerdefinierte Funktionen

## Operatoren

- Zuweisung
- Feldelementzugriff
- Unäre Operationen
- Binäre Operationen
- In-/Dekrementierung als Prä-/Postfixoperatoren
- Relationale Operationen
- Arithmetische Zuweisungen
- Ein- und Ausgabeströme

Überladung ermöglicht Polymorphie von Funktionen und Operatoren.

- ▶ Funktionen, z.B. `void print(const T &x);`

```
1 | print(42); // int
2 | print("Hi!"); // char*
3 | print(MyClass(3.1415)); // MyClass
```

- ▶ Operatoren z.B. `std::ostream& operator<<(ostream& s, const T &x);`

```
1 | std::cout << 42.42 // double
2 | << std::string("Hi!") // std::string
3 | << MyOtherClass(1,2,3) // MyOtherClass
4 | << std::endl; // std::endl
```

Unterschieden werden die Varianten mittels ihrer Signatur (nicht Rückgabetyt).

- ▶ Die Bedeutung der intrinsischen Funktionen / Operatoren ist für die Standarddatentypen von C++ vordefiniert. Durch Definition einer Klasse wird ein **neuer Datentyp** geschaffen, für den die Semantik der intrinsischen Funktionen / Operatoren (falls es Sinn macht) durch Überladung neu bestimmt werden kann.
- ▶ Was in den überladenen Funktionen / Operatoren getan wird, ist recht beliebig:
  - ▶ Sorge für Konsistenz mit der vordefinierten Bedeutung der intrinsischen Funktionen / Operatoren.
  - ▶ Sorge für Konsistenz zwischen den verschiedenen überladenen intrinsischen Funktionen / Operatoren.

```
1  /// static vector type and arithmetic
2  template<int N, typename T>
3  class vector {
4      T vals[N];
5  public:
6      /// constructor initializes to zero
7      vector() {
8          for (size_t i=0;i<N;i++) vals[i]=T(0);
9      }
10     /// constructor initializes to val
11     vector(const T& val) {
12         for (size_t i=0;i<N;i++) vals[i]=T(val);
13     }
14     /// copy constructor
15     vector(const vector &v) {
16         for (size_t i=0;i<N;i++) vals[i]=v.vals[i];
17     }
18     /// print vector to screen
19     void print() const { ... }
20     // ... to be extended
21 };
```

- ▶ Wir definieren eine Klasse `vector` zu Illustration der Überladung.
- ▶ Zwei Konstruktoren unterstützen die Initialisierung zum Zeitpunkt der Allokierung.
- ▶ Der (hier triviale, da vom automatisch generierten nicht unterscheidbare) → **Kopierkonstruktor** wird im Kontext der dynamischen Speicherverwaltung genauer betrachtet.
- ▶ Eine Objektfunktion zur Ausgabe auf den Bildschirm wird zur Verfügung gestellt.

```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> x,y=4.2,z(y);  
4  
5     x.print(); y.print(); z.print();  
6  
7     return 0;  
8 }
```

generiert die Ausgabe

```
[ 0 0 ]  
[ 4.2 4.2 ]  
[ 4.2 4.2 ]
```

## Funktionen

- Intrinsische Funktionen
- Nutzerdefinierte Funktionen

## Operatoren

- Zuweisung
- Feldelementzugriff
- Unäre Operationen
- Binäre Operationen
- In-/Dekrementierung als Prä-/Postfixoperatoren
- Relationale Operationen
- Arithmetische Zuweisungen
- Ein- und Ausgabeströme

```
1 template<int N, typename T>
2 class vector {
3     T vals[N];
4     public: // ...
5
6     /// non-member friends
7     template<int M, typename S>
8     friend vector<M,S> sin(const vector<M,S>&);
9 };
10
11 /// sine as non-member function
12 template<int N, typename T>
13 vector<N,T> sin(const vector<N,T>& v) {
14     vector<N,T> w;
15     for (size_t i=0;i<N;i++) w.vals[i]=sin(v.vals[i]);
16     return w;
17 }
```

- ▶ Überladung von, z.B. `sin` für Argumente vom Typ `vector` als externe Funktion;
- ▶ `friend` für effizienteren Elementzugriff ohne Indirektion über spezielle Zugriffsfunktion;
- ▶ Beachte verschiedene `template-`Argumentnamen (`M,S` vs. `N,T`) zur Vermeidung von Namenskonflikten.

```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> x,y=4.2,z(y);  
4  
5     sin(x).print(); sin(y).print(); sin(z).print();  
6  
7     return 0;  
8 }
```

resultiert in der Ausgabe

```
[ 0 0 ]  
[ -0.871576 -0.871576 ]  
[ -0.871576 -0.871576 ]
```

```
1 template<int N, typename T>
2 class vector {
3     T vals[N];
4     public: // ...
5
6     /// non-member friends
7     template<int M, typename S>
8     friend S l2_norm(const vector<M,S>&);
9 };
10
11 /// l2-norm of vector as non-member
12 template<int N, typename T>
13 T l2_norm(const vector<N,T> &v) {
14     T n=0;
15     for (int i=0;i<N;i++)
16         n+=pow(v.vals[i],2); // pow, += and ...
17     return sqrt(n); // ... sqrt to be defined for T
18 }
```

- ▶ Der Compiler generiert Überladungen von `l2_norm` für Varianten von `vector` für verschiedene `N` und `T`.
- ▶ Die verwendeten intrinsischen Funktionen und Operatoren (hier: `pow`, `+=`, `sqrt` müssen für Argumente vom Typ `T` definiert sein.

```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> x,y=4.2,z(y);  
4  
5     std::cout << l2_norm(x) << std::endl  
6                 << l2_norm(y) << std::endl  
7                 << l2_norm(z) << std::endl;  
8  
9     return 0;  
10 }
```

resultiert in der Ausgabe

```
0  
5.9397  
5.9397
```

```
1 template<int N, typename T>
2 class vector {
3     T vals[N];
4     public: // ...
5
6     /// l1_norm as member function
7     T l1_norm() const {
8         T n=0;
9         for (int i=0;i<N;i++) n+=fabs(vals[i]);
10        return n;
11    }
12};
```

- ▶ Objekt-[und Klassen-]funktionen können nach dem selben Prinzip überladen werden.
- ▶ hier: Varianten von `l1_norm` für verschiedene `N` und `T` sind keine Überladungen, da sie zu verschiedenen Klassen gehören.
- ▶ Die verwendeten intrinsischen Funktionen und Operatoren (hier: `fabs`, `+=` müssen für Argumente vom Typ `T` definiert sein.

```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> x,y=4.2,z(y);  
4  
5     std::cout << x.l1_norm() << std::endl  
6             << y.l1_norm() << std::endl  
7             << z.l1_norm() << std::endl;  
8  
9     return 0;  
10 }
```

resultiert in der Ausgabe

0  
8.4  
8.4

Was wird nach erfolgreicher Übersetzung und Ausführung des folgenden C++ Programms auf den Bildschirm ausgegeben?

```
1 #include <cmath>
2 #include <iostream>
3
4 template <typename T>
5 struct A { T v; };
6
7 template <typename T>
8 A<T> sin(const A<T> &x) { A<T> y; y.v=cos(x.v); return y; }
9
10 int main() {
11     const double pi=4*atan(1); A<double> x; x.v=pi;
12     std::cout << sin(x).v << std::endl;
13     return 0;
14 }
```

```
1 #include<cmath>
2 #include<iostream>
3
4 template<typename T>
5 struct A { T v; };
6
7 template<typename T>
8 A<T> sin(const A<T> &x) { A<T> y; y.v=cos(x.v); return y; }
9
10 int main() {
11     const double pi=4*atan(1); A<double> x; x.v=pi;
12     std::cout << sin(x).v << std::endl;
13     return 0;
14 }
```

-1

Dasselbe Prinzip gilt analog für binäre, ternäre, etc. intrinsische sowie nutzerdefinierte Funktionen, z.B.

```
1 template<int N, typename T>
2 class vector {
3     T vals[N];
4     public: // ...
5
6     // non-member friends
7     template<int M, typename S>
8     friend const vector<M,S>& max(const vector<M,S>&, const vector<M,S>&);
9 };
10
11 // non-member overloads for binary intrinsic function
12 template<int N, typename T>
13 const vector<N,T>& max(const vector<N,T>& u, const vector<N,T>& v) {
14     if (u.l1_norm()>=v.l1_norm()) return u;
15     return v;
16 }
```

```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> x=-4.2,y=4.2;  
4  
5     max(x,y).print();  
6     max(y,x).print();  
7  
8     return 0;  
9 }
```

resultiert in der Ausgabe

```
[ -4.2 -4.2 ]  
[ 4.2 4.2 ]
```

## Funktionen

- Intrinsische Funktionen
- Nutzerdefinierte Funktionen

## Operatoren

- Zuweisung
- Feldelementzugriff
- Unäre Operationen
- Binäre Operationen
- In-/Dekrementierung als Prä-/Postfixoperatoren
- Relationale Operationen
- Arithmetische Zuweisungen
- Ein- und Ausgabeströme

Priorität	Operator	Beschreibung
1	::	scope
2	() [] . -> ++ -- dynamic_cast static_cast reinterpret_cast const_cast typeid	postfix
3	++ -- ! sizeof new delete * & + -	unary (prefix) indirection and reference (pointers) unary sign operator
4	(type)	type casting
5	.* ->*	pointer-to-member
6	* / %	multiplicative
7	+ -	additive
8	<< >>	shift
9	< > <= >=	relational
10	== !=	equality
11	&	bitwise AND
12	^	bitwise XOR
13		bitwise OR
14	&&	logical AND
15		logical OR
16	?:	conditional
17	= *= /= %= += -= >>= <<= &= ^=  =	assignment
18	,	comma

Nur fünf der insgesamt 49 in C++ definierten Operatoren dürfen **nicht** überladen werden:

- . Elementauswahl ( $X.a$ )
- \* Elementauswahl durch Zeiger ( $X.*a$ )
- :: Bereichsauflösung ( $X::a$ )
- ?: Tenärer Operator (bedingte Auswertung) ( $x = y < 0 ? -y : y$ ;) )

sizeof Größe von Objekten

- ▶ Unäre Operatoren können durch **Objektfunktionen ohne Parameter** oder durch **externe Funktionen mit einem Parameter** definiert werden, z.B.

```
1 | vector<N,T> vector<N,T>::operator-() const; // elementwise unary minus
2 | vector<N,T> operator+(const vector<N,T>&); // elementwise unary plus
```

- ▶ Binäre Operatoren können durch **Objektfunktionen mit einem Parameter** oder durch **externe Funktionen mit zwei Parametern** definiert werden, z.B.

```
1 | vector<N,T> operator+(const vector<N,T>&) const; // elementwise binary
   | addition
2 | vector<N,T> operator-(const vector<N,T>&, const vector<N,T>&); //
   | elementwise binary subtraction
```

- ▶ **Ausnahmen:** Die Operatoren =, [], (), -> müssen Objektfunktionen sein, damit garantiert ist, dass ihre erster Operand ein *lvalue* ist, d.h. ein Ausdruck, der ein Objekt referenziert und damit z.B. auf der linken Seite einer Zuweisung stehen darf (aber z.B. keine Konstante).



Welche Auswirkung haben diese Unterschiede?

### ▶ externe Funktionen

- ▶ Alle Operanden sind Argumente eines Funktionsaufrufs.
- ▶ Per Überladung möglich:  $v=v+1$  **und**  $v=1+v$ .
- ▶ Implizite Typkonvertierung durch Compiler für beide Operanden.

### ▶ Objektfunktionen

- ▶ Erster Operand ist aufrufendes Objekt, d.h. Entscheidung welche Operator-Implementierung benutzt wird, wird vom Compiler nach Auswertung des ersten Operanden getroffen.
- ▶ Per Überladung möglich:  $v=v+1$ , **aber nicht**  $v = 1+v$ .
- ▶ Keine implizite Typkonvertierung durch Compiler für ersten Operanden, wohl aber für den zweiten.

Faustregel für die Entscheidung:

- ▶ Unäre Operatoren als Objektfunktion.
- ▶ Binäre Operatoren, die beide Operanden gleichartig behandeln (z.B. unverändert lassen), als externe Funktionen.
- ▶ Bei binären Operatoren, die beide Operanden nicht gleichartig behandeln (z.B. wird der linke Operand verändert, aber nicht der Rechte), kann es nützlich sein, sie als Objektfunktionen des linken Operanden zu definieren, falls sie Zugriff auf die **private** Elemente des Operanden benötigen.

```
1 template<int N, typename T>
2 class vector {
3     T vals[N];
4     public: // ...
5
6     vector& operator=(const vector &v) {
7         if (&v!=this)
8             for (size_t i=0;i<N;i++) vals[i]=v.vals[i];
9         return *this;
10    }
11 };
```

- ▶ Ein Standardzuweisungsoperator wird durch den Compiler automatisch generiert. Er kopiert den belegten statischen Speicher.
- ▶ Nutzerdefinierte Zuweisungen sollten bei Selbstzuweisungen der Form  $x=x$ ; das Kopieren der Daten für Effizienz (bzw. später – im Kontext dynamischer Speicherverwaltung – auch Korrektheit) vermeiden.

```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> x,y=4.2,z;  
4  
5     y.print(); z.print();  
6     z=y;  
7     y.print(); z.print();  
8  
9     return 0;  
10 }
```

resultiert in der Ausgabe

```
[ 4.2 4.2 ]  
[ 0 0 ]  
[ 4.2 4.2 ]  
[ 4.2 4.2 ]
```

Was wird nach erfolgreicher Übersetzung und Ausführung des folgenden C++ Programms auf den Bildschirm ausgegeben?

```
1 class A {
2     int i=0;
3     A& operator=(A& a) {
4         for (;&a==this;) return a;
5         i=42; return *this;
6     }
7     friend int main();
8 };
9
10 #include<iostream>
11
12 int main() {
13     A x,y; x=x; y=x;
14     std::cout << y.i << std::endl;
15     return 0;
16 }
```

```
1 class A {
2     int i=0;
3     A& operator=(A& a) {
4         for (;&a==this;) return a;
5         i=42; return *this;
6     }
7     friend int main();
8 };
9
10 #include<iostream>
11
12 int main() {
13     A x,y; x=x; y=x;
14     std::cout << y.i << std::endl;
15     return 0;
16 }
```

42 (Klar, aber warum?)



```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> x;  
4  
5     x.print();  
6     std::cin >> x[0];  
7     std::cout << x[0] << std::endl;  
8     x.print();  
9  
10    return 0;  
11 }
```

resultiert in der Ausgabe

```
[ 0 0 ]  
4.2  
4.2  
[ 4.2 0 ]
```

```
1 template<int N, typename T>
2 class vector {
3     T vals[N];
4     public: // ...
5
6     /// unary minus as member function
7     vector operator-() const {
8         vector<N,T> v;
9         for (size_t i=0;i<N;i++) v.vals[i]=-vals[i];
10        return v;
11    }
12
13 };
```

- ▶ Unäre Objektfunktionen benötigen kein explizites Argument. Sie agieren implizit auf ihrem "Heimatobjekt" `*this`.
- ▶ Hier wird eine Kopie mit negierten `vals` Werten des "Heimatobjekts" zurückgegeben.
- ▶ Die unäre Negation muss für Objekte vom Typ `T` definiert sein.



```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> y=4.2,z(y);  
4  
5     (-+y).print();  
6     (+-z).print();  
7  
8     return 0;  
9 }
```

resultiert in der Ausgabe

```
[ -4.2 -4.2 ]  
[ -4.2 -4.2 ]
```

```
1 template<int N, typename T>
2 class vector {
3     T vals[N];
4     public: // ...
5
6     /// binary multiplication as member function
7     vector operator*(const vector& v) const {
8         vector<N,T> w;
9         for (size_t i=0;i<N;i++) w.vals[i]=vals[i]*v.vals[i];
10        return w;
11    }
12 };
13
```

- ▶ Binäre Objektfunktionen benötigen ein explizites Argument für den zweiten Operand. Der erste Operand ist das "Heimatobjekt" `*this`.
- ▶ Hier wird eine Kopie mit elementweisen Produkten der `vals` Werte der Operanden zurückgegeben.
- ▶ Die binäre Multiplikation muss für Objekte vom Typ `T` definiert sein.

```
1 template<int N, typename T>
2 class vector {
3     T vals[N];
4     public: // ...
5
6     /// non-member friends
7     template<int M, typename S>
8     friend vector<M,S> operator/(
9         const vector<M,S>&,
10        const vector<M,S>&);
11 };
12
13 /// division as non-member function
14 template<int N, typename T>
15 vector<N,T> operator/(
16     const vector<N,T>& u,
17     const vector<N,T>& v) {
18     vector<N,T> w;
19     for (size_t i=0;i<N;i++)
20         w.vals[i]=u.vals[i]/v.vals[i];
21     return w;
22 }
```

- ▶ Binäre externe Funktionen benötigen zwei explizite Argumente für die jeweiligen Operanden.
- ▶ Hier wird eine Kopie mit elementweisen Quotienten der vals Werte der Operanden zurückgegeben.
- ▶ Der benötigte Zugriff auf **private** Variablen der Operanden (hier vals) erfordert die Deklaration als **friend**.
- ▶ Die binäre Division muss für Objekte vom Typ T definiert sein.

```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> x,y=4.2,z(y);  
4  
5     (y*z).print();  
6     x=y/z;  
7     x.print();  
8     return 0;  
9 }
```

resultiert in der Ausgabe

```
[ 17.64 17.64 ]  
[ 1 1 ]
```



```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> y=4.2,z(y);  
4  
5     (--y).print(); (++z).print();  
6  
7     return 0;  
8 }
```

resultiert in der Ausgabe

```
[ 3.2 3.2 ]  
[ 5.2 5.2 ]
```



```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> y=4.2,z(y);  
4  
5     (y++).print(); (z--).print();  
6     y.print(); z.print();  
7  
8     return 0;  
9 }
```

resultiert in der Ausgabe

```
[ 4.2 4.2 ]  
[ 4.2 4.2 ]  
[ 5.2 5.2 ]  
[ 3.2 3.2 ]
```

Welche Probleme (falls überhaupt) treten bei der Übersetzung folgender C++ Quelltexte auf?

```
1 | class A { A operator++(); };  
2 | int main() { A a; a++; return 0; }
```

```
1 | class A { A operator++(); };  
2 | int main() { A a; ++a; return 0; }
```

```
1 | struct A { A operator++(); };  
2 | int main() { A a; ++a; return 0; }
```

```
1 | struct A { A* operator++(){ return this; } };  
2 | int main() { A a; ++a; return 0; }
```



```
1  template<int N, typename T>
2  class vector {
3      T vals[N];
4  public: // ...
5
6  };
7
8  /// relational operator as non-member function
9  template<int N, typename T>
10 bool operator>=(const vector<N,T>& u,
11                 const vector<N,T>& v) {
12     if (u.l1_norm()>=v.l1_norm()) return true;
13     return false;
14 }
```

- ▶ Zugriff auf **public** Objektfunktion `l1_norm` verlangt nicht nach Deklaration als **friend**.
- ▶ Implementierung als Objektfunktion ist analog möglich.

```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> x,y=4.2;  
4  
5     if (y>=x) y.print(); else x.print();  
6  
7     return 0;  
8 }
```

resultiert in der Ausgabe

[ 4.2 4.2 ]

```
1 template<int N, typename T>
2 class vector {
3     T vals[N];
4     public: // ...
5
6     /// incremental assignment as member function
7     vector& operator+=(const vector& v) {
8         for (size_t i=0;i<N;i++) vals[i]+=v.vals[i];
9         return *this;
10    }
11 };
```

- ▶ Arithmetische Zuweisung (z.B.) inkrementiert vals-Werte des Heimatobjekts und gibt Referenz auf dieses zurück.
- ▶ Implementierung als externe Funktion ist analog möglich und verlangt nach Deklaration als **friend** aufgrund Zugriffs auf **private** Variable vals.

Zu (z.B.) dekrementierender erster Operand ist linke Seite der Zuweisung.

```
1  template<int N, typename T>
2  class vector {
3      T vals[N];
4  public: // ...
5
6      // non-member friends
7      template<int M, typename S>
8      friend vector<M,S>& operator--=(vector<M,S>&, const vector<M,S>&);
9  };
10
11  /// arithmetic assignment as non-member function
12  template<int N, typename T>
13  vector<N,T>& operator--=(vector<N,T>& u, const vector<N,T>& v) {
14      for (size_t i=0;i<N;i++) u.vals[i]-=v.vals[i];
15      return u;
16  }
```

```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> x,y=4.2,z(y);  
4  
5     x+=y; y-=z;  
6     x.print(); y.print();  
7  
8     return 0;  
9 }
```

resultiert in der Ausgabe

```
[ 4.2 4.2 ]  
[ 0 0 ]
```



Überladung mit externer Funktion erfolgt analog zum Ausgabestrom.

```
1  template<int N, typename T>
2  class vector {
3      T vals[N];
4  public: // ...
5
6      /// non-member friends
7      template<int M, typename S>
8      friend std::istream& operator>>(std::istream&, vector<M,S>&);
9  };
10
11  /// input stream only as non-member function
12  template<int N, typename T>
13  std::istream& operator>>(std::istream& s, vector<N,T>& u) {
14      for (size_t i=0;i<N;i++) s >> u.vals[i];
15      return s;
16  }
```

```
1 int main() {  
2     const int n=2;  
3     vector<n,float> x,y;  
4  
5     std::cin >> x >> y;  
6     std::cout << x << y << std::endl;  
7  
8     return 0;  
9 }
```

resultiert bei Eingabe von

1 2 3 4

in der Ausgabe

[ 1 2 ] [ 3 4 ]

```
1 // read from file
2 std::ifstream in("v2.in");
3 in >> x;
4 in.close();
5
6 // write to file
7 std::ofstream out("v2.out");
8 out << x;
9 out.close();
```

- ▶ Datei-In- und Ausgabeströme sind jeweils Spezialisierungen von `std::istream` und `std::ostream`.
- ▶ Daher funktioniert die Ein- und Ausgabe mit Dateien ohne weitere Modifikationen der Klasse `vector` und ohne zusätzliche externe Funktionen.

## Überladung von ...

### Funktionen

- Intrinsische Funktionen
- Nutzerdefinierte Funktionen

### Operatoren

- Zuweisung
- Feldelementzugriff
- Unäre Operationen
- Binäre Operationen
- In-/Dekrementierung als Prä-/Postfixoperatoren
- Relationale Operationen
- Arithmetische Zuweisungen
- Ein- und Ausgabeströme